

Julien GUILLAUD

PeiP2

Groupe 2

COMPTE RENDU

De chaque séance

Projet : Coktailec

Binôme : Rayane EL KHANOUSSI & Julien GUILLAUD

Séance n°1

- **Réalisation du Planning :**

	1 ^{ère} Séance	2 ^{ème} Séance	3 ^{ème} Séance	4 ^{ème} Séance
Réalisation du cahier des charges				
Études des montages des années précédentes				
Réalisation de la bibliographie				
Remonter le stand de bouteilles				
Réalisation du programme				
Études des pistes suivantes (rails, stand solide, LED, bip sonore, communication)				

- **Réalisation de la description de notre projet et du cahier des charges**
- **Étude du projet d'Iléa DUFRAIGNE – Distributeur de croquettes pour chat :**

Nous avons étudié son montage en gardant ce qui est susceptible de nous servir. Nous utiliserons cette option (vis sans fin et moteur pas à pas) pour le versement de solides dans nos cocktails.



- **Listage du matériel particulier nécessaire :**

Il nous faut donc deux servomoteurs (un pour la rotation des bouteilles et un pour le versement du liquide), trois moteurs pas à pas (un pour chaque distributeur de solide et un pour faire avancer le verre posé sur le rail), un rail, un module Bluetooth, deux LED (rouge et verte) et un bip sonore.

- **Début de la réalisation de la bibliographie :**

- Projet d'Iléa DUFRAIGNE
- Projet Barduino 2016 – 2017 (Valentin GERMAIN & Marjorie LUPI)
- Projet Barduino 2017 – 2018 (Dorian ARNOUX, Antoine LAGORCE & César GUADALIX)
- <https://www.arduino.cc/en/Tutorial/BarGraph>
- <https://www.quora.com/Where-is-the-Arduino-bar>
- <https://www.youtube.com/watch?v=WFufQRqgenk>

Séance n°2

- **Recherche de solutions pour remonter le stand de bouteilles :**

Durant presque toute la durée de la séance, nous avons cherché différentes solutions afin de remonter le stand de bouteille de l'année précédente.

Pour commencer, nous envisageons de faire tourner le stand grâce à une roue étoilé à six branches qui entrainera les six « reposes bouteille ». Pour cela nous souhaitons fixer un moteur pas à pas au-dessus du cylindre rotatif (qui tourne grâce à un roulement à billes). Contrairement au cylindre, le moteur sera fixe et entrainera la roue et les « reposes bouteilles ».



Le problème est que le moteur est plus grand que le cylindre (cf. Image 2), et gêne donc la rotation des bouteilles. Nous avons donc envisagé différentes solutions :

- ✗ Rondelles en métal (impossible, les reposes bouteilles ne peuvent pas tenir)
- ✗ Rondelles en bois (trop épais, mauvais rendu esthétique)
- ✗ Déplacement du moteur (impossible à cause de la présence de bras central)
- ✗ Rajouter une épaisseur en bois autour du cylindre (trop difficile de creuser dans le bois)
- ✓ Rajouter une épaisseur en aluminium autour du cylindre (solution retenue pour le moment). Il faudra ensuite percer dans l'aluminium pour pouvoir visser les portes bouteilles.



- **Correction de la liste du matériel nécessaire :**

Il nous faut donc plus qu'un seul servomoteur (pour le versement du liquide), et quatre moteurs pas à pas (un pour la rotation des bouteilles, un pour chaque distributeur de solide et un pour faire avancer le verre posé sur le rail), ainsi que tout le reste listé dans le précédent compte rendu.

- **Fin de la réalisation de la bibliographie :**

Partie programmation

- **Début de la réalisation de la partie programmation :**

Programmation du moteur qui entraine la roue qui fait tourner les bouteilles. C'est l'objectif de la prochaine séance : avancer la partie programmation.