

RAPPORT DE SEANCE : 10/01/2022

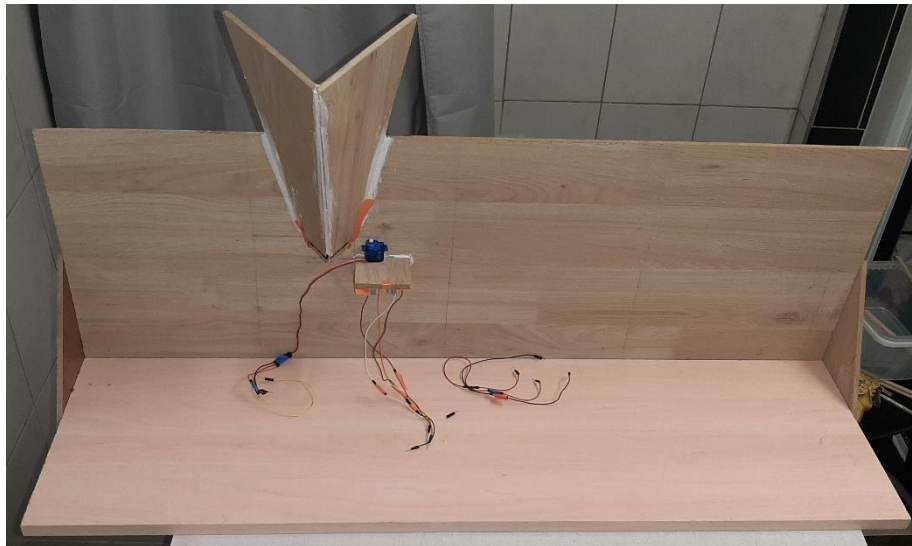
Bouhlef Ziad G4

Hors séance :

Nous avons continué la fabrication de la structure : assemblage des différentes parties, ajout d'équerre pour solidifier la structure.

Nous avons ensuite découpé un compartiment à céréale que nous avons collé sur la structure (il y en aura au total trois plus le distributeur de lait). Nous avons réalisé une fente dans le compartiment pour soutenir la trappe du servomoteur. Enfin nous avons collé le support pour le servomoteur pour que la trappe puisse fonctionner sans difficulté. Toutefois après quelques tests nous avons eu quelques éléments à améliorer sur le système de la trappe.

Voici à quoi ressemble notre projet pour le moment :



1^{ère} partie de séance :

Pendant cette séance j'ai réalisé le code pour tester la pompe à liquide que nous allons utiliser pour le projet.

J'ai utilisé un relais pour relier la pompe à la carte Arduino :



J'ai réalisé le code suivant afin de faire fonctionner le relais.

```

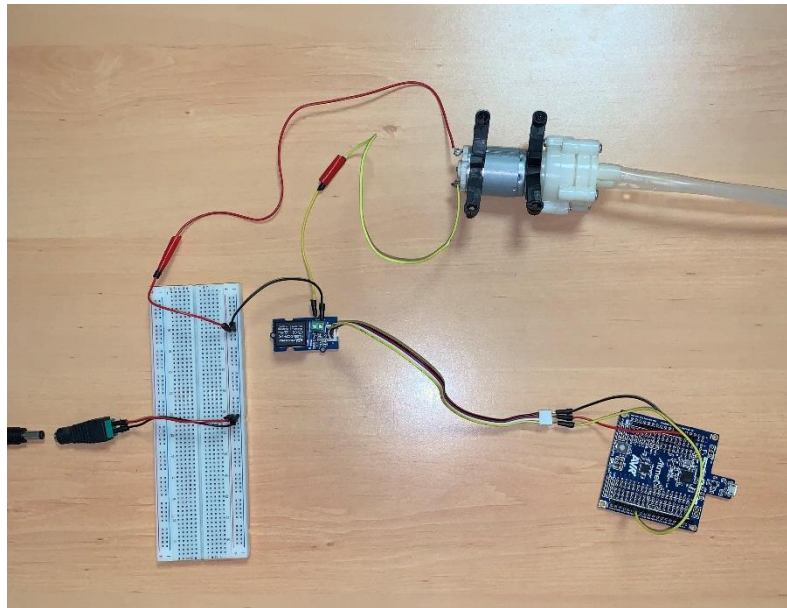
int relais = 4;
void setup() {
    pinMode(relais, OUTPUT);
}

void loop() {
    digitalWrite(relais, HIGH);
    delay(500);
    digitalWrite(relais, LOW);
    delay(500);
}

```

Pour le branchement, j'ai utilisé une alimentation 12V fourni par notre professeur pour faire fonctionner la pompe, voici le branchement que j'ai réalisé :

Alimentation 12V



2^{ème} partie de séance :

Mon binôme a travaillé sur les moteurs permettant le déplacement du bol, l'alimentation que nous utilisons est la même ainsi nous avons pu mettre en commun nos branchements et nos programmes :

```

int IN1 = 2;
int IN2 = 4;
int ENA = 3;

int ENB = 9;
int IN3 = 8;
int IN4 = 7;

int relais = 12;

void setup() {
    pinMode(IN1, OUTPUT);
    pinMode(IN2, OUTPUT);
    pinMode(ENA, OUTPUT);

    pinMode(ENB, OUTPUT);
    pinMode(IN3, OUTPUT);
    pinMode(IN4, OUTPUT);

    pinMode(relais, OUTPUT);

    digitalWrite(IN1, HIGH);
    digitalWrite(IN2, LOW);

    digitalWrite(IN3, LOW);
    digitalWrite(IN4, HIGH);
}

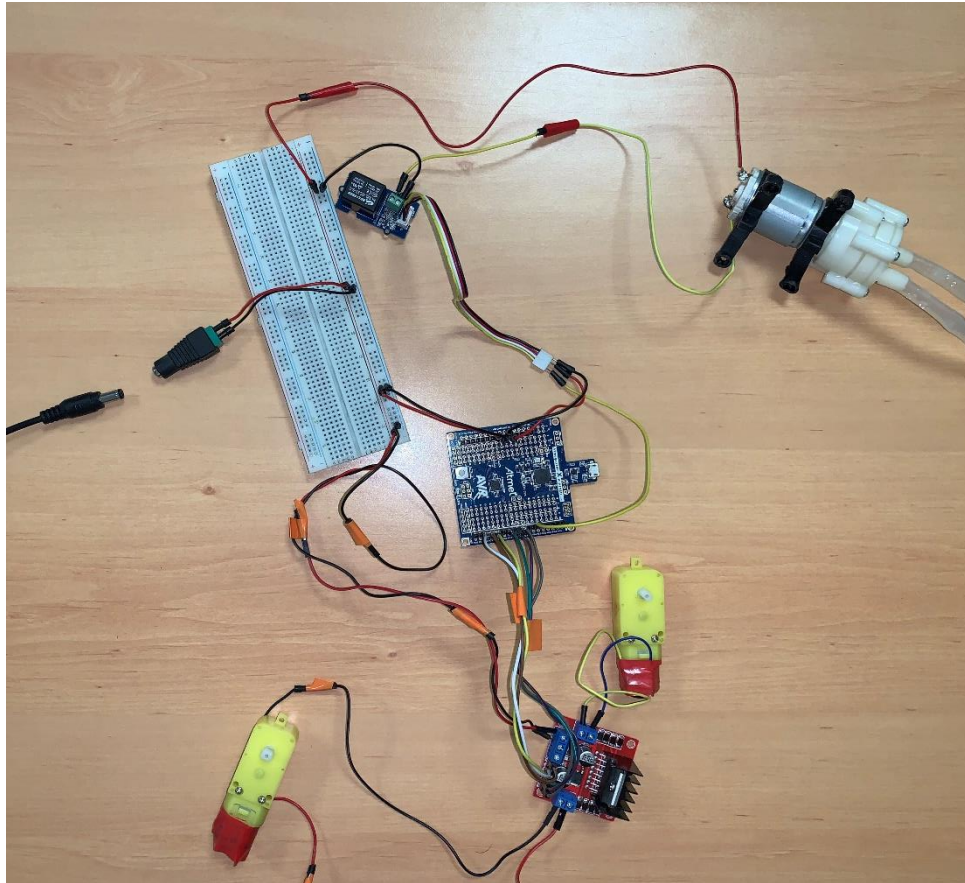
```

```

void loop() {
    analogWrite(ENA, 255);
    analogWrite(ENB, 128);
    delay(1000);
    analogWrite(ENA, 0);
    analogWrite(ENB, 0);
    delay(1000);

    digitalWrite(relais, HIGH);
    delay(1000);
    digitalWrite(relais, LOW);
    delay(1000);
}

```



Conclusion :

Ainsi, durant cette séance nous avons pu présenter notre avancement au professeur et terminer plusieurs programmes de notre projet.

Pour les prochaines séances nous allons devoir ajouter les différentes parties manquantes à la structure et terminer le déplacement du bol.