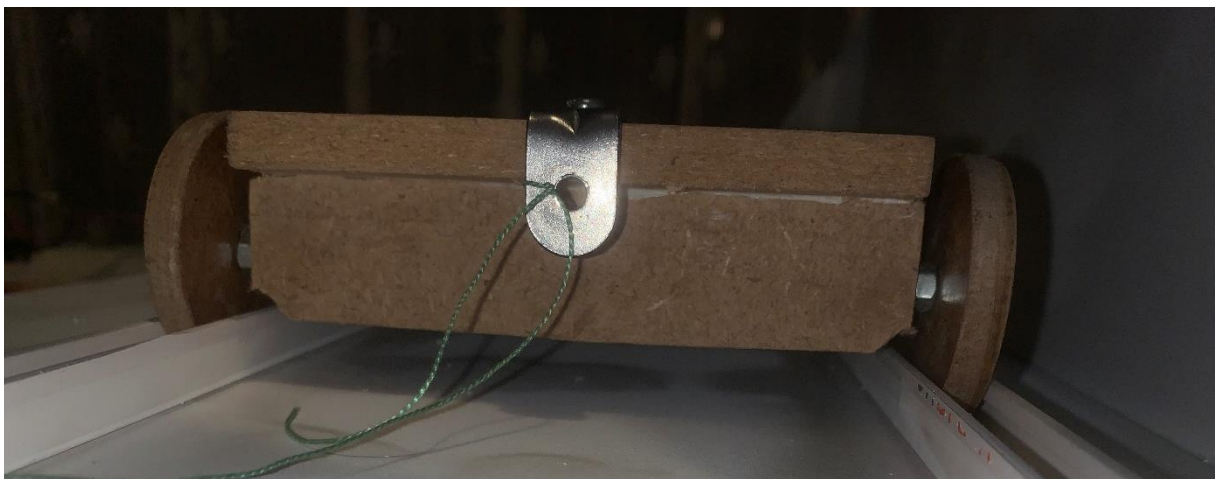
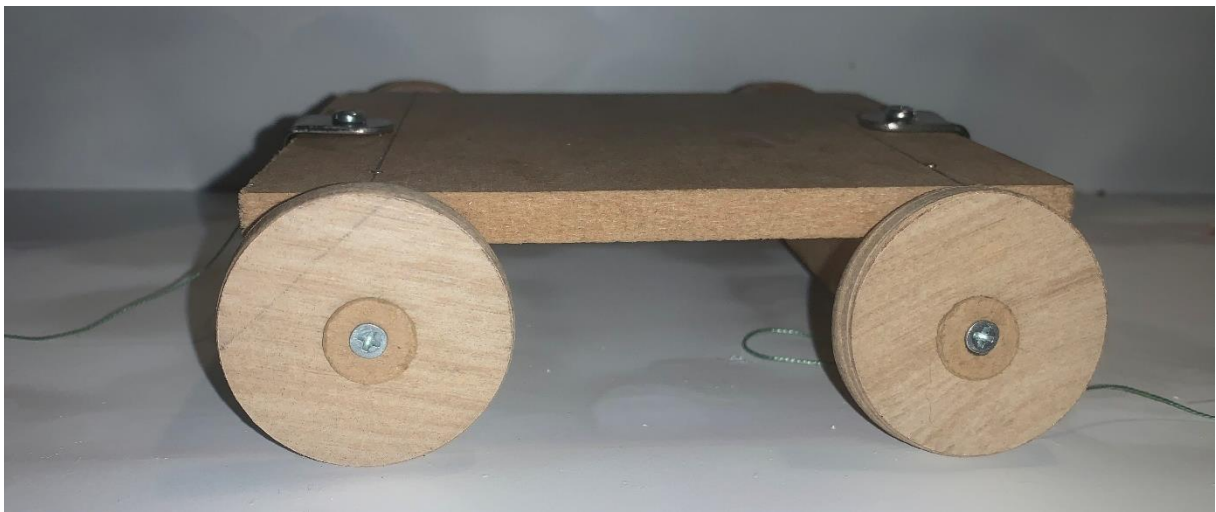


## Rapport de séance n°7 (24/02)

### ✓ Plateforme 2.0 et rails

L'ancienne plateforme à 2 roues + 1 roue folle a été remplacée par une plateforme à 4 roues assurant ainsi une trajectoire rectiligne.

De plus, le problème lié à la hauteur des rails a été résolu : les anciens rails ont été remplacés par des rails plus haut.



Nous avons maintenant une plateforme stable avec une trajectoire rectiligne

✓ Système de versement : entonnoir



Ci-dessus une vue intérieure d'un des compartiments de la structure. Le demi-cercle blanc que l'on voit (jouant le rôle de trappe) est rattaché au servomoteur qui, lorsque qu'il effectue une rotation, ouvre la trappe et laisse ainsi tomber les céréales.

Le problème était que les céréales s'entassaient et restaient bloqués sur les côtés de la trappe et donc ne tombait pas. Je me suis donc procuré un tube en PVC qui peut rentrer dans le compartiment et qui jouera un rôle d'entonnoir afin de s'assurer qu'aucune des céréales ne restent bloquées sur le côté.



Bien évidemment il ne sera pas aussi long que sur la photo, il faudra le couper car un entonnoir de 1m ce n'est pas très pratique.

✓ Système de versement : rampe

Afin que les céréales tombent bien dans le bol, une rampe sera installé pour faire comme une sorte de toboggan pour les céréales.

La rampe sera réalisée avec la pièce ci-dessous :



Cette pièce sera découpée en suivant la ligne rouge afin d'avoir une rampe incurvée pour qu'aucune céréale ne tombe à côté.

Objectif de la séance : Finir le système de déplacement du bol → **TERMINE**

synchronisation système de versement/bol → **RETARD**

Objectif de la prochaine séance : finir le projet