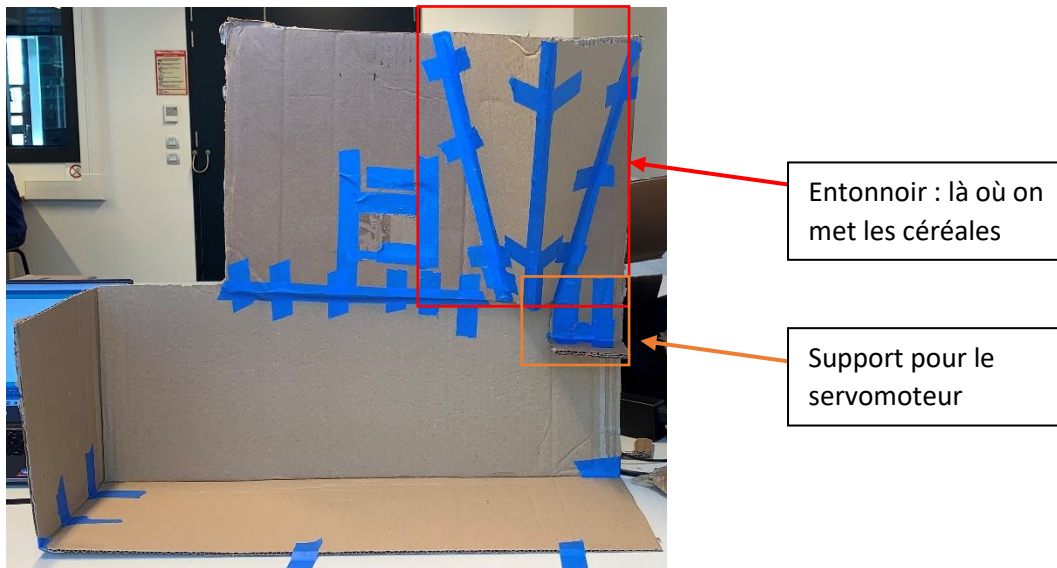


## Rapport de séance n°2 (13/12)

*MISIC Luka G4*

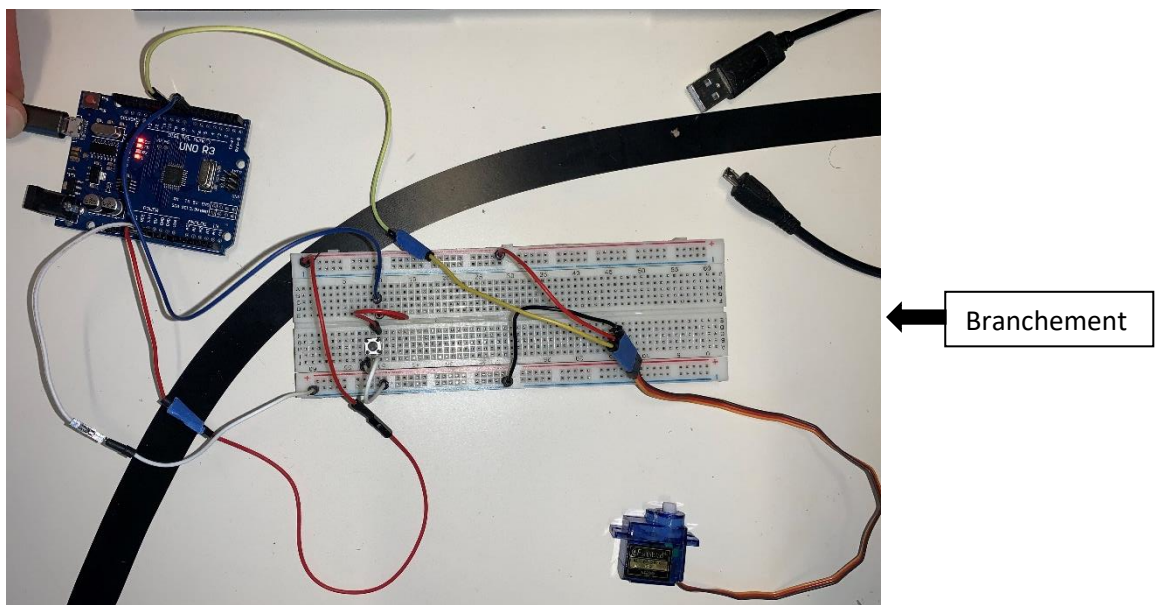
### ✓ Réalisation de la maquette en carton

Nous avons réalisé une maquette en carton (voir image ci-dessous) pour estimer la taille de la structure finale sachant qu'il y'aura 3 entonnoirs et 3 supports pour les servomoteurs dans la structure finale dont aussi un support pour le liquide



### ✓ Avancement du système de versement à trappe

On a réalisé un prototype du système de versement avec : 1 servomoteur, 1 bouton poussoir et 1 bout de carton collé à une hélice, emboîtée dans le servomoteur, qui fait office de trappe. Lorsqu'on appuie sur le bouton poussoir, la trappe pivote de 180° horizontalement puis revient à sa position de départ après un certain délai (voir code, image et démonstration en vidéo ci-dessous) :



test\_servo

```
#include <Servo.h>;
Servo servol;

const int bouton = 7;
int val = 1;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  pinMode(bouton, INPUT);
  servol.attach(9);
}

void loop() {
  val = digitalRead(bouton);

  if(val== 0){
    servol.write(150);
    delay(500);
    servol.write(90);
    delay(1000);}

  else {
    servol.write(90);}

}
```

Code du servomoteur  
qui pivote puis revient  
à sa position de départ  
quand on appuie sur le  
bouton poussoir

Voici le lien de la démonstration : <https://youtu.be/r-vD-lzPfdM>

La prochaine étape sera de remplacer le bouton poussoir par un module sonar qui détectera la présence ou non du bol.

Je compte profiter des vacances pour avancer au maximum dans les tâches que je dois faire pour éviter de prendre du retard à la rentrée.

Objectif de la séance : Commencer/Finir le système de versement à trappe → **EN COURS**

Objectif pour les vacances et la prochaine séance : Finir le système de versement et débiter/finir la construction de la structure finale