

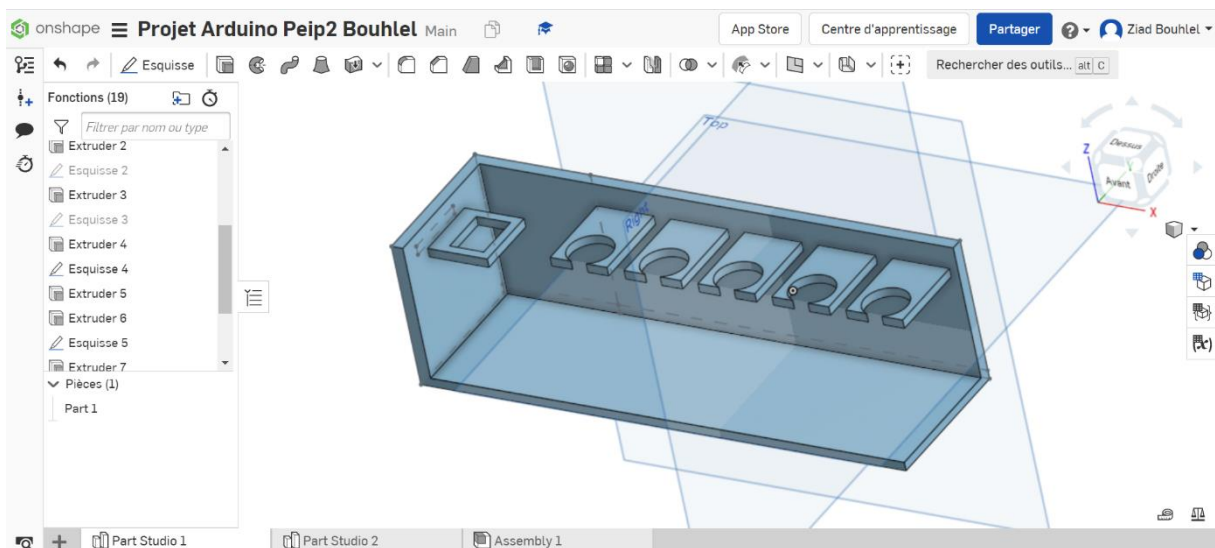
# ***RAPPORT DE SEANCE : 06/12/2021***

Bouhlef Ziad G4

## **1<sup>ère</sup> partie de séance :**

J'ai modélisé sur le site OnShape : <https://www.onshape.com/> la structure de notre projet, cela m'a permis de réfléchir sur les dimensions que nous allons utiliser pour la réalisation finale.

On retrouve les socles pour les bords rattachés à une structure en bois.



## **2<sup>ème</sup> partie de séance :**

Nous avons discuté avec Mr. Masson sur les différents dispositifs que l'on pouvait utiliser pour optimiser le distributeur et le temps de travail.

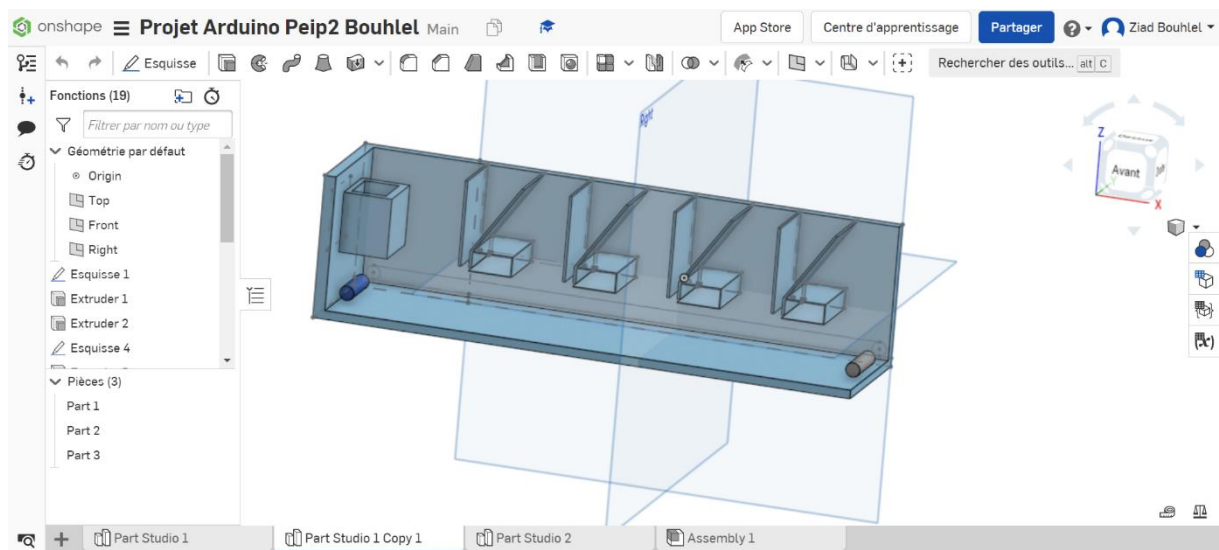
Tout d'abord nous avons revu le système d'hélice qui permettait de faire tomber les céréales, nous avons finalement opté pour un système de trappe plus simple à mettre en place.

Nous avons également modifié le mode de déplacement du bol, nous n'allons pas utiliser des rails mais un système de courroie faisant se déplacer le bol sur une plateforme roulante.

L'ajout d'un dispositif pour verser un liquide dans le bol a été introduit dans le projet principal, pour cela nous allons utiliser une pompe.

## **3<sup>ème</sup> partie de séance :**

Après avoir validé ces modifications j'ai remodelé la structure finale du projet afin d'intégrer les espaces pour les servomoteurs des trappes. Nous n'allons pas utiliser de bords mais fabriquer nous-mêmes les compartiments pour les aliments afin de s'ajuster par rapport aux trappes.



#### **4<sup>ème</sup> partie de séance :**

Nous avons récupéré les différents composants dont nous aurons besoin pour réaliser le projet :

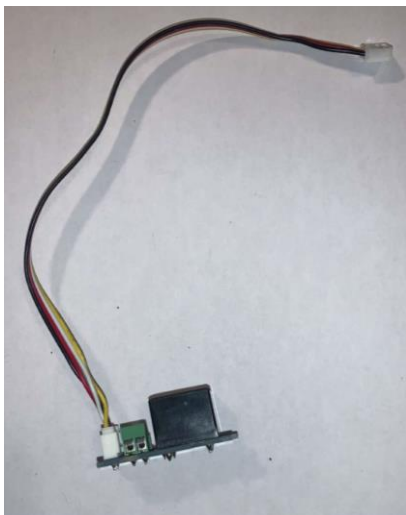
Servomoteur pour les trappes :



Pompe pour liquide :



Module relay pour la pompe :



Moteurs pour la courroie :



Contrôleur de moteurs pour  
les deux moteurs à courroie :

