

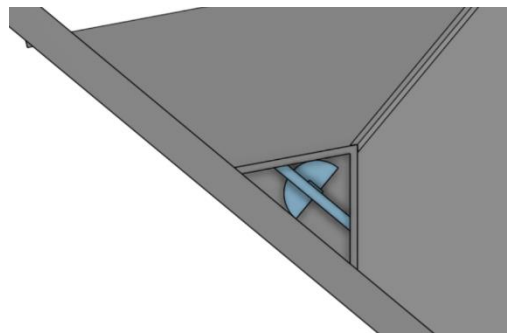
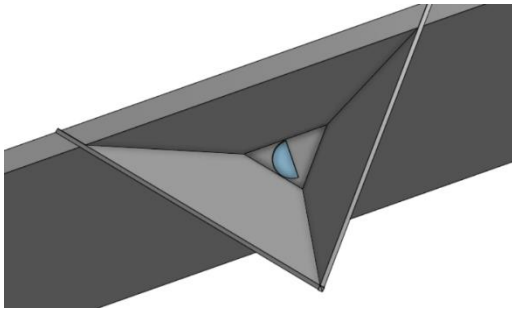
RAPPORT DE SEANCE : 24/02/2022

Bouhlef Ziad G4

1^{ère} partie :

Nous avons décidé de revoir le système de trappe, le précédent n'était pas assez solide.

J'ai modélisé en 3D le nouveau système puis je l'ai fabriqué en bois.



La trappe est maintenant en forme de demi-cercle et subi une rotation pour fermer le compartiment.



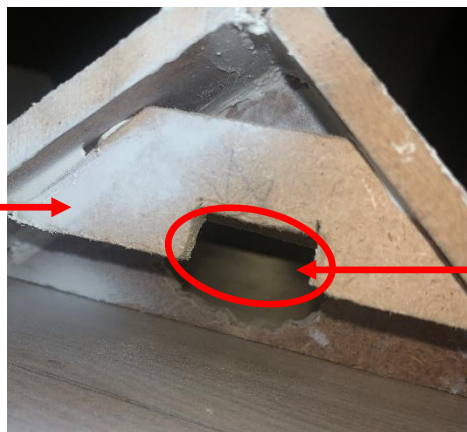
Trappe ouverte



Trappe fermée

Vue du dessus

Support du
servomoteur



Emplacement du
servomoteur

Vue du dessous



Forme de la trappe

2^{ème} partie :

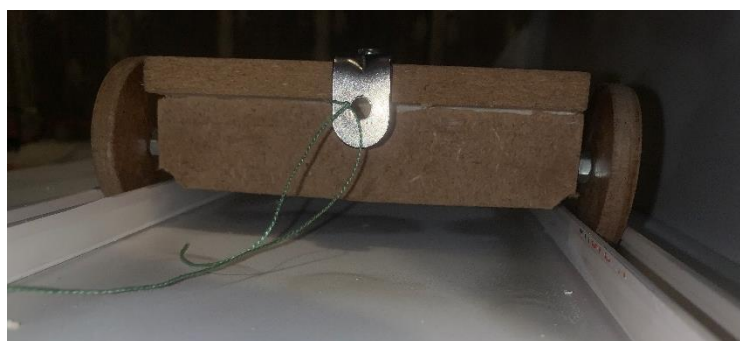
J'ai ensuite construit les trois compartiments pour les céréales et celui pour le lait.

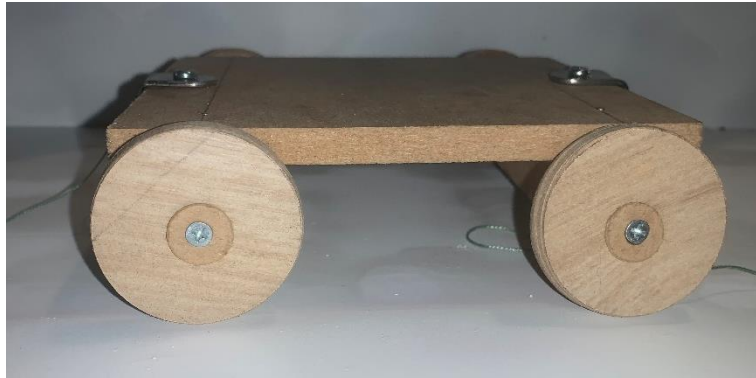


Il reste encore quelques ajouts pour terminer les compartiments.

3^{ème} partie :

Après que mon binôme ai modifié les rails qui n'étaient pas assez hautes pour stabiliser la plateforme roulante, j'ai réalisé une nouvelle plateforme avec des roues en bois.

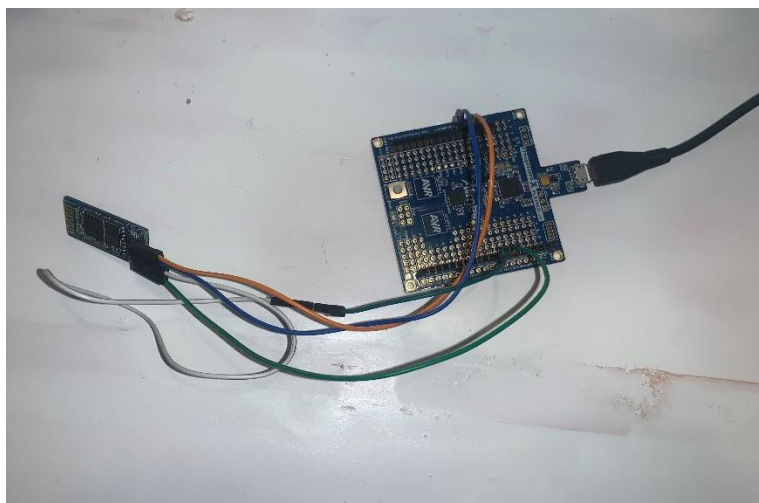




4^{ème} partie :

J'ai commencé la connexion Bluetooth afin de commander tous les mécanismes du projet avec une application sur téléphone.

J'ai réutilisé le programme du cours afin d'essayer de me connecter, cela m'a pris du temps car j'ai eu des problèmes de connexion.



```
#include<SoftwareSerial.h>
#define RX 10
#define TX 11
SoftwareSerial BlueT(RX, TX);
char Data;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  delay(500);
  Serial.println("Bonjour -Pret pour les commandes AT");
  BlueT.begin(9600);
  delay(500);}

void loop(){
  while (BlueT.available()) {
    Serial.print(char(BlueT.read())); }
  while (Serial.available()) {
    BlueT.write(char(Serial.read())); }
}
```

Conclusion :

Nous avons presque terminé la structure, il faut encore ajouter quelques supports en bois et la carte Arduino à visser sur la structure. Avant la prochaine séance il va falloir peindre la structure et avancer sur la connexion Bluetooth également.