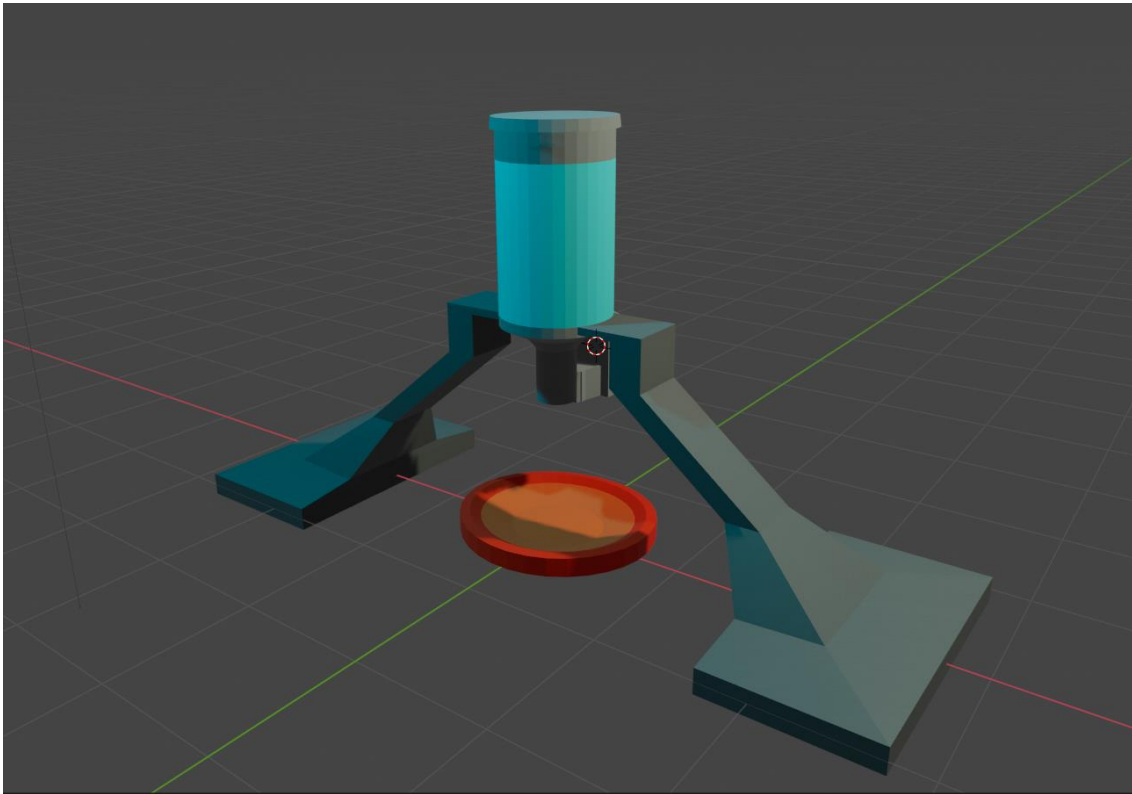


# Proyecto – Definición y Avances

Canclini Camilo  
Laurenzi Agustin  
Chierchie Franco  
Grupo 1 – 6 ° A

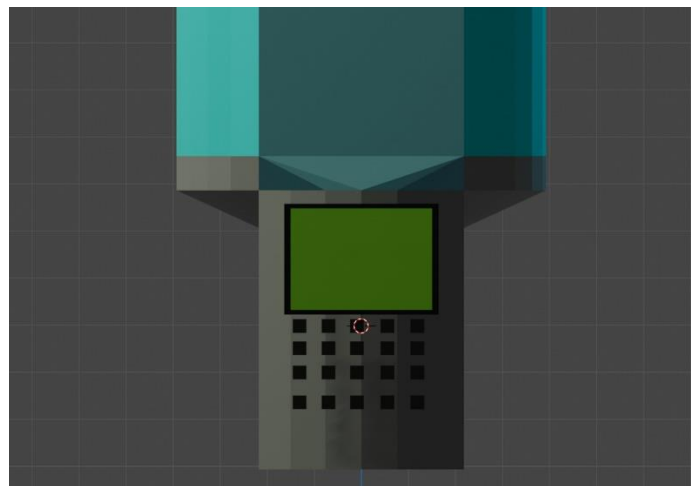
- **Definición**

Nuestro proyecto se trata de un comedero para mascotas programable. El mismo dispondría de un envase en el que se deposita la comida para que posteriormente sea dispersada en el tazón de la mascota en el momento en que el mecanismo/sistema se active.



*El modelo del mismo es el que se muestra en la imagen anterior.*

El comedero podrá ser programado desde una aplicación del celular que funcione por internet o bluetooth. Además, en la parte trasera del dispositivo se encuentra un módulo de que dispone de una pantalla y botones (la cantidad de botones es ilustrativa).

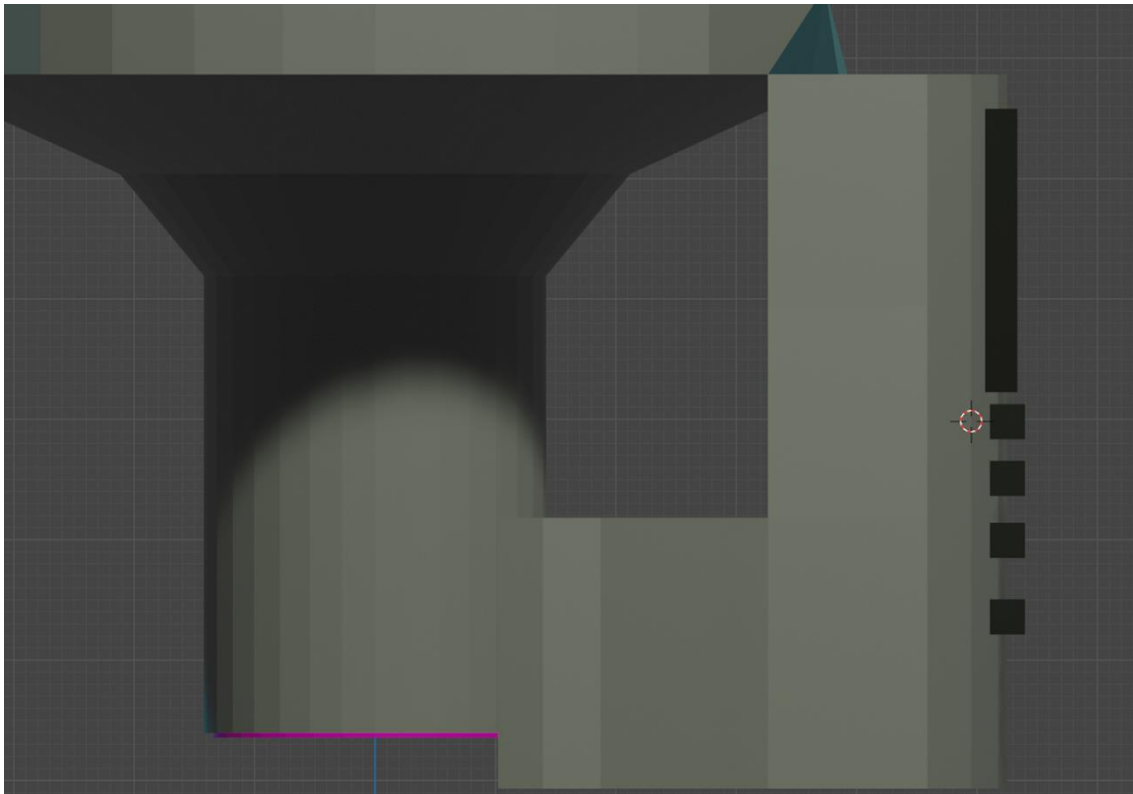


- **Funcionamiento**

Una vez que llega la hora programada, el Arduino envía una señal que mueve el servomotor hasta los 90°, este está conectado a una tapa, la cual se moverá en conjunto con el servo y permitirá la salida del alimento.

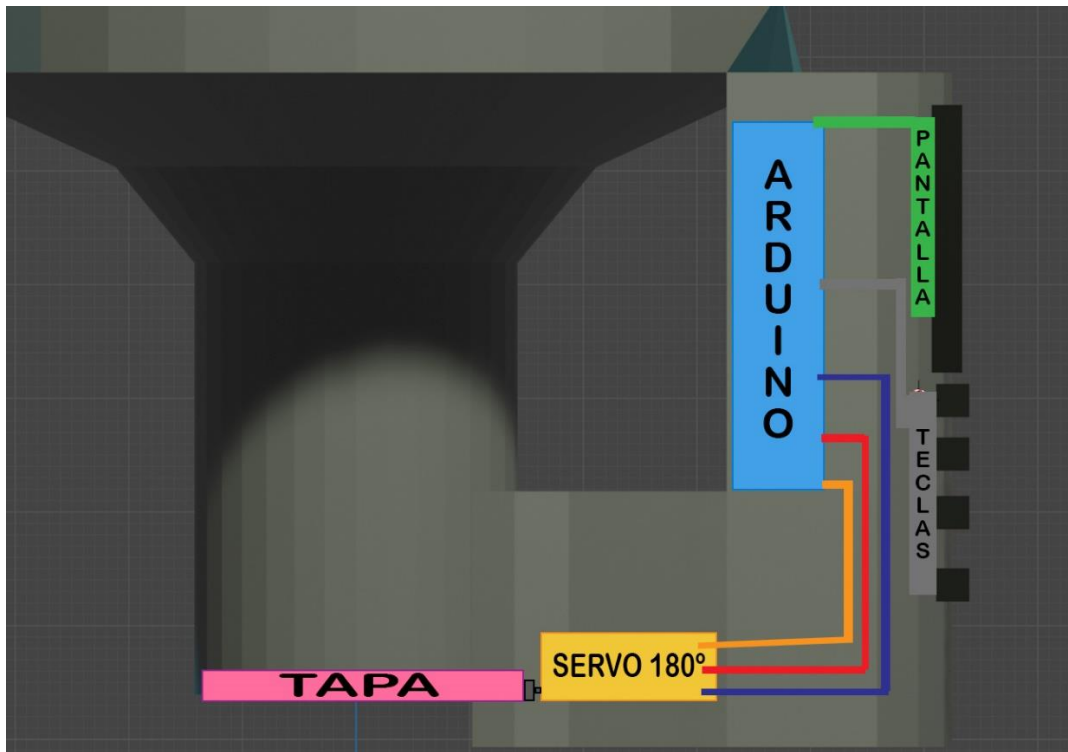
Una vez que pasa una determinada cantidad de tiempo (la cual también se podrá programar) el servo volverá a su estado inicial lo que cerrará la tapa y el sistema dejará de dispersar comida.

Nuevamente, todos los tiempos podrán ser programados desde el módulo trasero o desde una aplicación desde el celular.



- **Circuito**

El circuito estará oculto dentro de una caja en el que estará: el circuito de la pantalla, los botones, el Arduino, el servo motor y las respectivas conexiones.



- **Conexiones Hechas en un protoboard**

