

Automatic pet feeder

Necula Bianca

Introducere

Acest proiect are ca scop proiectarea si implementarea unui dispenser automat de mancare pentru animale pentru a usura viata stapanului unui animal de companie. Acest sistem aduce o imbunatatire in viata stapanului si animalului care va fi hranit la ore fixe.

Descriere generală

Problema pe care o rezolva sistemul este umplerea bolului de mancare a cainelui/pisicii la ore fixe prin masurarea timpului de cand a pus mancare ultima data. Aceasta se realizeaza cu ajutorului unui servomotor REV Smart Robot Servo, unui senzor de distanta Optical Distance Sensor de la Modern Robotics si a placii Arduino Uno.

Modul de functionare:

1. Animalul se apropie de de bolul de mancare, iar senzorul de distanta va citi cat de aproape se afla.
2. Daca animalul nu a mai primit mancare intr-un interval de timp stabilit de stapan, feeder-ul se va deschide cu ajutorul servomotorului, toarna o cantitate de mancare (uscata) si se inchide.
3. In intervalul de timp stabilit de stapan dupa hranire feeder-ul nu se va mai deschide.



Hardware Design



Software Design

Am folosit Arduino IDE cu biblioteca Servo.h.

[Export to PDF](#)

From:

<http://ocw.cs.pub.ro/courses/> - **CS Open CourseWare**

Permanent link:

<http://ocw.cs.pub.ro/courses/pm/prj2022/sionescu/autopetfeed>



Last update: **2022/06/02 09:54**