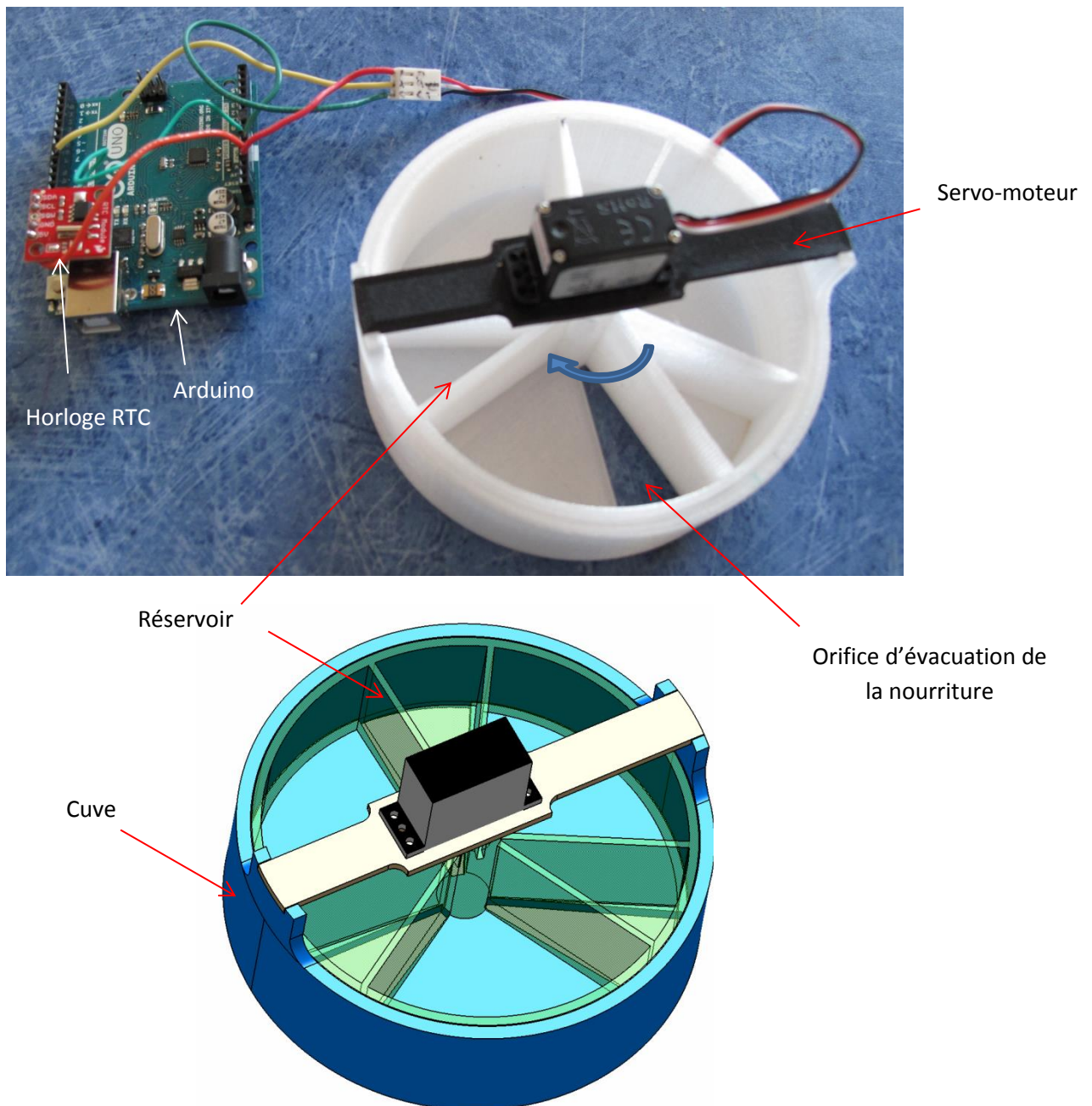


## Mécanisme d'alimentation programmable

Descriptif : Ce système a pour fonction de distribuer de la nourriture, sous forme de poudre, à des souris.

Piloté par une interface arduino équipée d'une horloge RTC, un servo moteur permet la rotation du réservoir contenant la nourriture. Le mécanisme est positionné au-dessus de la cage à souris.



Pour toutes informations, fichiers (CAO et impression 3D), programmes arduino et horloge RTC, contacter : [brice.detailleur@univ-amu.fr](mailto:brice.detailleur@univ-amu.fr) du GT Prototypes, pilotage et périphériques du RTMFM.