Institut National des Sciences Appliquées, Centre Val de Loire

Année 2021

**PROJET  
D’ENSEIGNEMENT D’APPROFONDISSEMENT  
SYSTEMES AVANCES**

Titre : **Algorithme d’interpolation de mesures expérimentales.  
Optimisation de la mesure et traitement par deep-learning**

**Présenté par messieurs**

**Hugo Sarazin  
et  
Jean-François Viardot,**

**Etudiants en maîtrise des risques industriels**

**Sous la direction de Monsieur Antoine Ferreira,**

**Maître de conférences à l’INSA Centre Val de Loire**

**SOMMAIRE**

[INTRODUCTION 3](#_Toc64878992)

[L’EXPERIENCE 4](#_Toc64878993)

# INTRODUCTION

Les outils mathématiques qu'offrent Newton ou encore Lagrange au regard des algorithmes d'interpolation semblent aujourd'hui presque dépréciés. Face à la puissance des algorithmes d'intelligence artificielle de machine learning et de deep learning, les mathématiques standards ont des airs de lointains souvenirs.

Lagrange nous offre la possibilité de déterminer une fonction polynomiale passant par l'ensemble des points de mesures renseignées.

Le polynome a donc la forme :

avec un polynome de degré n.

Un outil semble-t-il fiable, bien qu'il demeure difficile de déterminer . L'algorithme d'interpolation de Newton intervient alors, proposant une forme de polynome :

Avec

Le polynome de Newton est alors :

Il est donc nécessaire d'évaluer l'ensemble des .

On obtient un calcul de différences divisées d'ordre i proposant que :

Cette méthode étant longue et, d'après nous, dépréciée, nous utiliserons des algorithmes d'intelligence artificielle que nous jugeons plus performant, car permettant de mettre en symbiose une plus grande quantité de données.

# L’EXPERIENCE

L’expérience réalisée en laboratoire est la suivante :

Un ensemble de bobines de dimension connue est installée sur un banc d'essai.

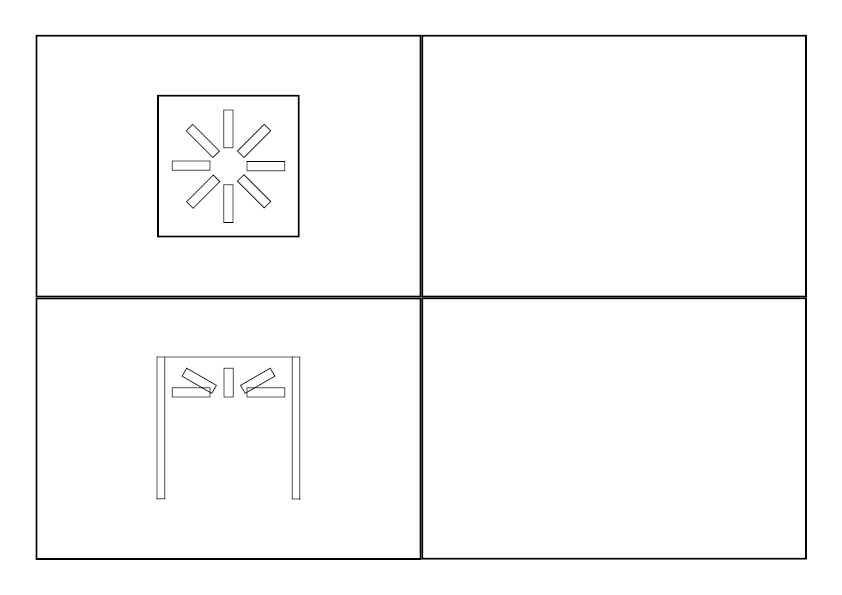
Les bobines sont reliées à un circuit d'alimentation connu.

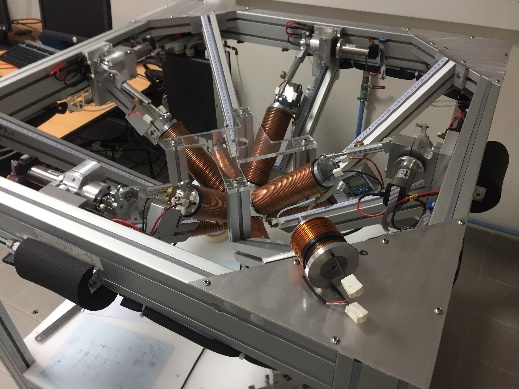
On mesure alors en un maximum de point de l'espace le champ magnétique induit.

On fait varier les paramètres d'entrée: position.

Puis, on réalise à nouveau une série de mesure.

L'ensemble des mesures effectuées dans les différentes conditions de position et de courant forme un modèle mathématique direct donnant la fonction d'entrée-sortie de notre système.

Le but est de pouvoir connaître les conditions paramétriques nécessaire à induire le champ et gradient de champ magnétique induit souhaités aux points de l’espace choisis.

**

*Figure 1 : schéma et photographie du dispositif expérimental*

Nous avons jugé après entretien avec M. Ruipeng Chen que sa méthodologie de mesure expérimentale n'était pas optimisée : Nous avons remarqué que le contexte de sa mesure pouvait l’amener à échouer un certain nombre de mesures dans des proportions suffisantes pour fausser le modèle du système.

Remarque : A considérer que la position du capteur soit suffisamment précise dans le cadre de la méthode de mesure actuelle, on considère surtout que la mesure manuelle est laborieuse et fastidieuse si l’on souhaite obtenir un grand nombre de mesures.

**Nous proposons d'établir un processus entièrement automatisé permettant de valider avec une plus grande précision la position et l'orientation du capteur.**

Les bobines sur le banc d'essai sont déplaçables grâce à des moteurs que nous n'omettrons pas d'asservir à notre système. Il est nécessaire que l’automate ait l’ensemble du système sous son contrôle.

Nous avons donc réalisé un robot **SCARA (modélisation SW jointe)** permettant d'évaluer avec précision la position du capteur à effet hall. Il permet également de se déplacer plus rapidement qu'une personne chargée de faire manuellement les mesures. On pourra réaliser plus de mesures dans un temps moindre. Nous lui associons un poignet sphérique afin de maîtriser l’orientation du capteur.

On considèrera que l'intervalle de distance pour les mesures établies par M. Ruipeng Chen est suffisamment précis. Nous utiliserons le même : **tous les 4mm dans toutes les directions.**

Le capteur est un capteur à effet hall circonscrit dans un cube de 40mm de côté.

On placera le point central du poignet du robot au centre de ce cube.

On réduira l'orientation des différentes bobines à l'orientation du plateau qui les relie.

On établit pour notre robot S.C.A.R.A la position du poignet en (x,y,z) et les rotations des points et (respectivement et ) telles que :

On positionne le plateau à sa position la plus basse et horizontale.

Un capteur de position (laser) détecte lorsque l'axe vertical du robot est dans le coin préalablement choisi comme point pré-initial.

Une fois ce point calibré, l'axe se déplace afin d'atteindre le point central du banc. (déplacement de selon x et selon y. L'axe vertical monte jusqu'en butée. D'après la hauteur estimée du plateau (1 mètre), la distance entre le capteur et le plateau est de 10cm.

***SCHEMA***

Le robot va se déplacer afin de collecter les données de champ magnétique dans tout l'espace. Les mesures seront effectuées successivement dans les 3 dimensions de l'espace par pas de 4mm.

Une fois l'ensemble des mesures effectuées, le robot revient à sa position initiale.

1ère étape : Le plateau se déplace de 5mm vers le haut. Le robot effectue une nouvelle série de mesures. Le plateau se déplace à nouveau jusqu'à effectuer 10 fois la série de mesures.

2ème étape : un coté du plateau s'abaisse de 5mm vers le bas. Le robot effectue une nouvelle série de mesures. Ce côté du plateau se déplace à nouveau jusqu'à effectuer 10 fois la série de mesures.

3ème étape : un côté adjacent au précédent s'abaisse de 5mm vers le bas. Le robot effectue une nouvelle série de mesures. Ce côté du plateau se déplace à nouveau jusqu'à effectuer 9 fois la série de mesures.

Chaque série de mesures se compose de : 9x9x6 mesures soit 486 mesures.

Le plateau se déplace 29 fois et l'ordinateur effectue 30 séries de mesures soit : 14 580 mesures.

Pour finir, le système répètera l’expérience avec le capteur orienté dans les deux autres directions de l’espace à trois dimensions : 43 740 mesures seront donc effectuées.

Le Robot SCARA est capable de se déplacer à une vitesse de 7 m/s avec une précision de 0,01 mm . Selon le chemin qu'il doit parcourir, la vitesse n'est pas la limite et ne déterminera pas la vitesse d'échantillonnage. On prendra comme vitesse d'échantillonnage 1 mesure par seconde. Le robot se déplacera de 4mm sur l'intervalle de 0 à 0,5s, puis s'arrêtera. Le capteur réalisera chaque mesure sur l'intervalle de 0,5 à 1s. Cette méthode séquencée entre mesure et déplacement est nécessaire afin d'éviter de mesurer les perturbations du champ magnétique induit par le déplacement du capteur.

A cette vitesse, l'ensemble des mesures sera effectué en 12 heures et 9 minutes.