

CONCEPTION D'UN CIRCUIT IMPRIMÉ POUR UN DÉBOBINEUR ASSERVI A FIL ROBOTISÉ POUR LE TRESSAGE NON-LINÉAIRE DES FIBRES COMPOSITES





AGENDA

- Présentation du projet & des requis
- Ce qu'il a été fait
- Ce qu'il reste à faire
- Échéancier
- Budget







PRÉSENTATION DU PROJET & DES REQUIS





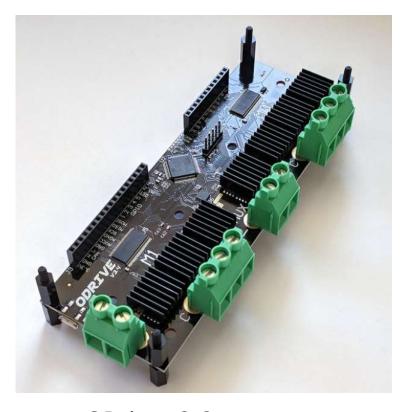
PRÉSENTATION DU PROJET

- Originalement, Cristian utilisait un circuit imprimé nommé ODrive v3.6 et il fonctionne bien
- Cependant, le PCB (Printed Circuit Board) est trop gros et il supporte deux moteurs, ce qui n'est pas necessaire
- Ainsi, je suis parti du schema électrique du ODrive v3.4 (v3.6 n'est pas disponible) pour ensuite le modifier
- Donc ce PCB doit controller un moteur et il doit communiquer avec un Raspberry Pi afin de pouvoir être controlé à distance (projet de Mathieu)

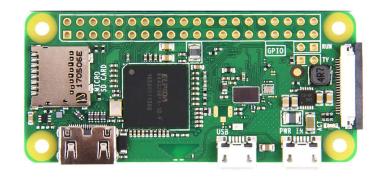




PRÉSENTATION DU PROJET



ODrive v3.6



Raspberry Pi Zero W





PRÉSENTATION DES REQUIS

Le ODrive modifié, appelé BDDrive, doit :

- Contrôler un moteur de type "brushless" à l'aide d'un encodeur précisément
- Freiner le moteur avec une résistance de puissance intégrée au PCB
- Communiquer en sériel avec un connecteur microUSB
- Être alimenté par une batterie par différents voltages (12v, 15v, 20v, 24v) puis calibrer son alimentation à 12V
- Alimenté avec du 5V le Raspberry Pi avec un connecteur microUSB
- Avoir des pins "varia" pour par exemple alimenté des ventilateurs
- Être le plus petit possible

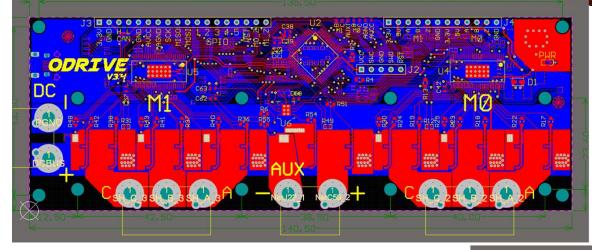






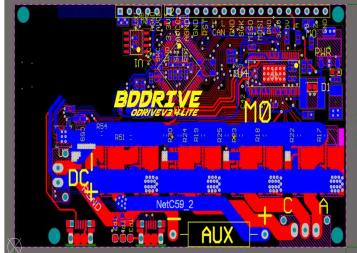






BDDrive

ODrive v3.4







- Plusieurs tests sur le ODrive v3.6 et ODrive v3.4 ont été fait afin de vérifier leur fonctionnement
 - Pour v3.6 : changer des résistances pour diminuer le bruit
 - Pour v3.4 : vérifier qu'il fonctionne normalement
- Design à partir du ODrive v3.4 le BDDrive
 - Régler plusieurs problèmes présents dans le PCB au niveau logique et physique
 - Reroutage du PCB afin de diminuer sa taille le plus possible
 - Ajouter des nouvelles résistances
 - Modification des connecteurs (pour diminuer la taille du PCB)
 - Ajout d'un connecteur microUSB pour alimenté le Raspberry Pi





- Recherche et compréhension générale du projet Open Source ODrive, comment le faire fonctionner, debug les problèmes du setup de programmation
 - o 10h00
- Tests avec le ODrive 3.6 avec deux tests benchs différents (pré et post COVID)
 - o 8h00
- Production et soudure du ODrive v3.4
 - 14h00
- Premiers tests sur le ODrive v3.4
 - 4h00
- Début du design du BDDrive, recherche sur internet de ses problèmes
 - o 26h00







CE QU'IL RESTE À FAIRE





CE QU'IL RESTE À FAIRE

- Finir les tests sur ODrive v3.4 (5h00)
 - Tests software
- Finir le design du BDDrive (20h00)
 - Ajout du régulateur de tensión 5V 1A pour l'alimentation du Raspberry Pi
 - Ajout du circuit d'alimentation du BDDrive à partir d'une batterie, avec différents voltages afin de output un 12V constant
 - Ajout d'un connecteur varia
 - Ajout d'une lecture de tension de la batterie
- Production et soudure du BDDrive (12h00 de travail, mais beaucoup d'attente)
 - Peut potentiellement prendre beaucoup de temps à cause du COVID-19
- Tests du BDDrive (minimum 5h)







ÉCHÉANCIER





ÉCHÉANCIER DU MOIS DE MAI

3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	
Test sur ODrive v3.6 avec test bench + Test sur ODrive v3.4										
		Ajouts des nouvelle				lles features	discutés			
			CT + MC	ALL						
13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
Review e	t finitions									
Production PCB chez JLC PCB										
23	24	25	26	2	27	28	29	30	31	
				5						
		S	Shipping a	vec DHL						
	Soudu							dure du BD	ure du BDDrive	



BUDGET





BUDGET

- Ce qu'il a déjà été dépensé :
 - Production et soudure du ODrive v3.4 : 229.25 CAD \$ + 30.10 USD \$
- Ce qu'il reste à dépensé pour la conception du BDDrive :
 - Production PCB à 5 exemplaires en 5 jours: 75 USD \$ (+29 en 3 jours, +58 en 2 jours)
 - Production PCB à 100 exemplaires en 8 jours: 215 USD \$
 - Pièces électroniques pour 1 exemplaire : environ 100 CAD \$
 - Pièces électroniques pour 100 exemplaires : au dessus de 6,000 CAD \$



