Robot Explorateur M1 IFI Université de Nice Sophia-Antipolis

Robot explorateur Enrico Formenti et Marie Pelleau

<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2>

Yacine Lotfi Chloé Maccarinelli Pierre Marion



Table des matières

[Table des matières 1](#_Toc11078953)

[1- Introduction 2](#_Toc11078954)

[2- Etat de l’art 2](#_Toc11078955)

[3- Outils et matériels 2](#_Toc11078956)

[4- Travail effectué 3](#_Toc11078957)

[1- Création/Adaptation des pièces 3](#_Toc11078958)

[2- Programmation et tests des différents composants 4](#_Toc11078959)

[Les capteurs Ultrasons HC-SR04 4](#_Toc11078960)

[Les moteurs 5](#_Toc11078961)

[3- Assemblage des composants 5](#_Toc11078962)

[Le circuit 5](#_Toc11078963)

[Le robot 7](#_Toc11078964)

[4- Le déplacement du robot 7](#_Toc11078965)

[1ère version 7](#_Toc11078966)

[2ème version 9](#_Toc11078967)

[5- La réception des données 11](#_Toc11078968)

[Le module wifi esp8266 11](#_Toc11078969)

[Réception des données 11](#_Toc11078970)

[5- Gestion du projet 12](#_Toc11078971)

[6- Conclusion 12](#_Toc11078972)

[7- Perspectives et réflexions 13](#_Toc11078973)

[1- Réflexions 13](#_Toc11078974)

[Principe d’odométrie, Filtre de Kalman et algorithme de SLAM 13](#_Toc11078975)

[2- Perspectives 15](#_Toc11078976)

[ANNEXE 1 : POSITION DES CAPTEURS 16](#_Toc11078977)

[ANNEXE 2 : PIECES INKSCAPE 18](#_Toc11078978)

[ANNEXE 3 : TEST 1 CAPTEUR 19](#_Toc11078979)

[ANNEXE 4 : TEST 3 CAPTEURS 19](#_Toc11078980)

[ANNEXE 5 : MOTEURS ET CAPTEURS 19](#_Toc11078981)

[ANNEXE 6 : DEPLACEMENTS V1 19](#_Toc11078982)

[ANNEXE 7 : DEPLACEMENTS V2 19](#_Toc11078983)

# Introduction

Ce TER s’inscrit dans un projet de robot explorateur capable de détecter et éviter des obstacles. L’objectif principal était d’implémenter une version de l’algorithme A\* sur Arduino. Or une redéfinition du sujet a été effectuée. En effet, au vu du temps imparti, de la pertinence et faisabilité du sujet, nous avons été amenés à créer un robot explorateur et commencer un travail sur la localisation du robot et la cartographie de l’espace.

Notre groupe est composé de Yacine Lotfi, Chloé Maccarinelli et Pierre Marion et a été encadré par Madame Pelleau.

Dans ce rapport nous commencerons par détailler les contraintes de départ ainsi que les outils utilisés puis nous décrirons les travaux effectués avant de conclure et d’évoquer les possibles améliorations.

# Etat de l’art

L’idée principale du sujet est de créer un robot explorateur capable de détecter et éviter les obstacles. Nous avons à notre disposition la référence d’un robot réalisé l’an dernier. <https://github.com/master1-ifi-semestre2/TER> . Leur robot utilise 5 capteurs ultrasons, une carte Ardunio UNO et à un châssis sur mesure.

Nos contraintes :

* 1 carte Ardunio Leonardo
* 3 capteurs ultrasons
* Un kit imposé pour le châssis

Le sujet nous amène également à réfléchir sur la notion de cartographie et localisation simultanée. En d’autres termes, le robot doit être capable de construire une carte de son environnement et de s’y localiser sans connaissances préalables. De nombreux travaux de recherches sont disponibles et nous en avons retenu un type d’algorithme en particulier :

* L’algorithme de type SLAM

Les travaux de recherche réalisés sur cet algorithme sont très nombreux et offre diverses versions du SLAM mais l’idée principale reste la même et se découpe en 4 étapes :

**Perception :** Fournir des données issues de capteurs (ultrasons, lasers,etc.) un ensemble d’observations de l’environnement qui constituent des amers. (les obstacles par exemples)

**Association de données :** Étant donné une observation, on doit décider si cette observation correspond à un amer déjà présent dans la carte, et de quel amer il s’agit, ou bien alors si c’est un nouvel amer à ajouter à la carte.

**Proprioception :** Des données internes au système qui renseignent l’évolution d’un état (position du robot dont l’évolution est typiquement fournie par des capteurs odométriques).

**Estimation :** Intègre les données issues de la perception ainsi que de la proprioception afin de fournir une estimation de la position du robot et des positions des amers, en prenant en compte les incertitudes (dû à l’environnement par exemple).

Nous nous focaliserons sur ces recherches pour comprendre au mieux comment il pourrait être adapté à notre robot.

# Outils et matériels

Logiciels utilisés pour la réalisation du projet :

* Inkscape
* Adunio IDE
* GitHub

Matériels utilisés :

* 2x carte ardunio Leonardo
* 1x Adafruit MotorShield
* 1x breadboard
* 3x capteurs ultrasons HC-SR04
* 1x kit Seed Tricycle Bot
* 1x pile 9V
* 1x câble USB-micro USB
* 1x module WIFI ESP826
* Des câbles

Matériaux :

* Plexiglas

# Travail effectué

## Création/Adaptation des pièces

La première étape imposée est la modélisation des pièces du kit Figure 1 : kit imposé, afin de pouvoir les réutiliser. Pour cela, nous utilisons le logiciel Inkscape et retranscrivons toutes les mesures afin de pouvoir les découper dans du plexiglass à la découpeuse laser.

#### Les mesures :

Les mesures des pièces du kit ne sont pas forcément adaptées aux capteurs ultrasons que nous utilisons. De plus l’angle prédéfini ne permet pas aux capteurs de couvrir la zone de détection correctement. Nous effectuons un travail de réflexion sur la position des capteurs ([annexe 1 : positions des capteurs](#_ANNEXE_1_:)).

Les pièces du robot nous étant imposées, nous devons nous adapter pour la position des capteurs. Au lieu de les positionner selon la réflexion vue en [annexe 1 : positions des capteurs](#_ANNEXE_1_:), nous les plaçons avec un angle d’environ 50 degrés d’écart chacun.



Figure 1 : kit imposé

Au niveau des mesures des pièces nous réalisons différentes versions des pièces pour s’adapter à l’épaisseur du plexiglass utilisé lors de la découpe. (Version 3mm et 4mm)

En [annexe 2 : pièces inkscape](#_ANNEXE_2_:) vous pouvez retrouver les pièces reproduites avec inkscape et utilisées pour notre robot. Ainsi qu’un lien vers toutes les pièces réalisées.

## Programmation et tests des différents composants

### Les capteurs Ultrasons HC-SR04

1ère étape : test de 1 capteur :

On commence par tester le fonctionnement d’un capteur à l’aide du code que vous pouvez trouver en [annexe 3 : test 1 capteur.](#_ANNEXE_3_:)  On cherche à calculer la distance entre un capteur et un obstacle.

**Distance = ([Durée du niveau haut] \* [vitesse du son :340m/s]) / 2**

Représente la distance entre le capteur et l’obstacle où **Durée du niveau haut** représente la durée de l’impulsion durant au moins 10μs pour que le module démarre sa lecture.

On peut simplifier cette formule grâce aux informations du constructeur :

**Distance (cm) = impulsion (µs) / 58**

Les données concernant le capteur HC-SR04 (voir [annexe 1 : positions des capteurs](#_ANNEXE_1_:)) se valident :

* La distance minimale de détection optimale est d’environ 2 cm.
* La distance maximale de détection optimale se situe entre 2 à 4m en fonction du matériau.

2ème étape : test de 3 capteurs :

En suivant la même logique que précédemment on test le fonctionnement de 3 capteurs à l’aide du code que vous pouvez trouver en [annexe 4 : test 3 capteurs](#_ANNEXE_4_:) et on obtient les résultats suivants (suivant l’environnement de l’ image 1: test capteurs):

Ordre de détection : Capteur avant |capteur gauche | capteur droit



Image 1: test capteurs

Distance: 200.77mm

Distance: 26.69mm

Distance: 65.96mm

Distance: 201.11mm

Distance: 25.67mm

Distance: 65.62mm

Distance: 201.11mm

Distance: 26.69mm

Distance: 65.11mm

### Les moteurs

En ce qui concerne les moteurs, nous utilisons la librairie **Adafruit\_MotorShield** ce qui facilite leur définition comme on le voit ci-dessous dans l’extrait de code :

#include <Adafruit\_MotorShield.h>

\*\*\*\*\*\*\*

// Create the motor shield object

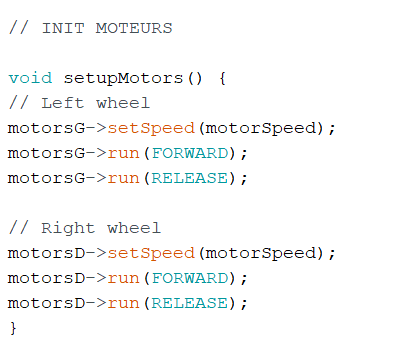
Adafruit\_MotorShield AFMS = Adafruit\_MotorShield();

Adafruit\_DCMotor \*myMotor = AFMS.getMotor(1) ; // init motor left

Adafruit\_DCMotor \*myMotor2 = AFMS.getMotor(2) ; // init motor right

\*\*\*\*\*\*

On les initialise également très simplement comme ci-dessous :



## Assemblage des composants

### Le circuit

On commence par brancher les capteurs sur la carte Arduino suivant la figure 2 : circuit page suivante.

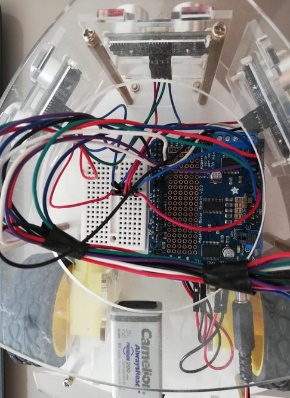


Image 2 : branchements

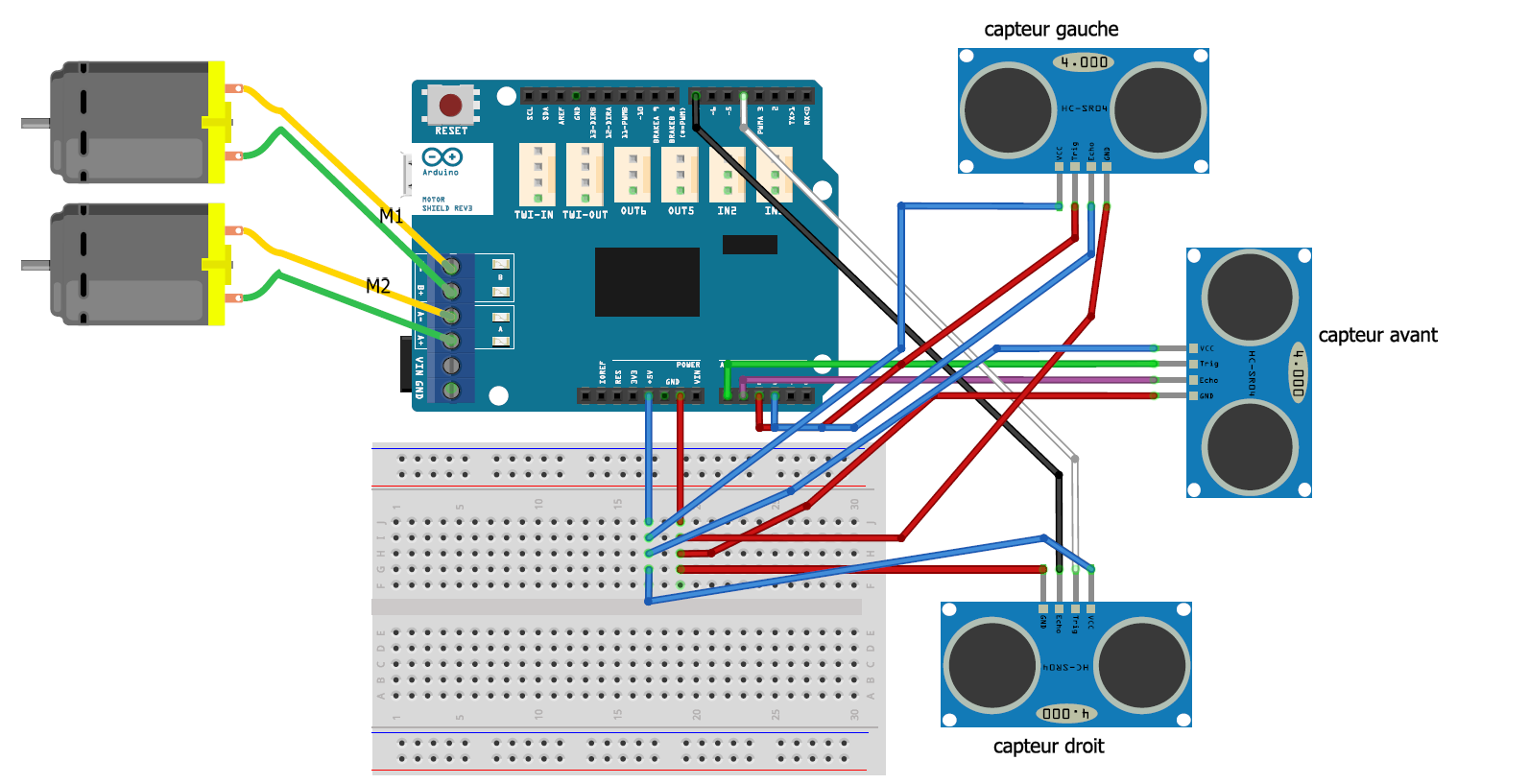


Figure 2: circuit

### Le robot

On monte ensuite le châssis et les composants restant et obtenons le robot ci-dessous :

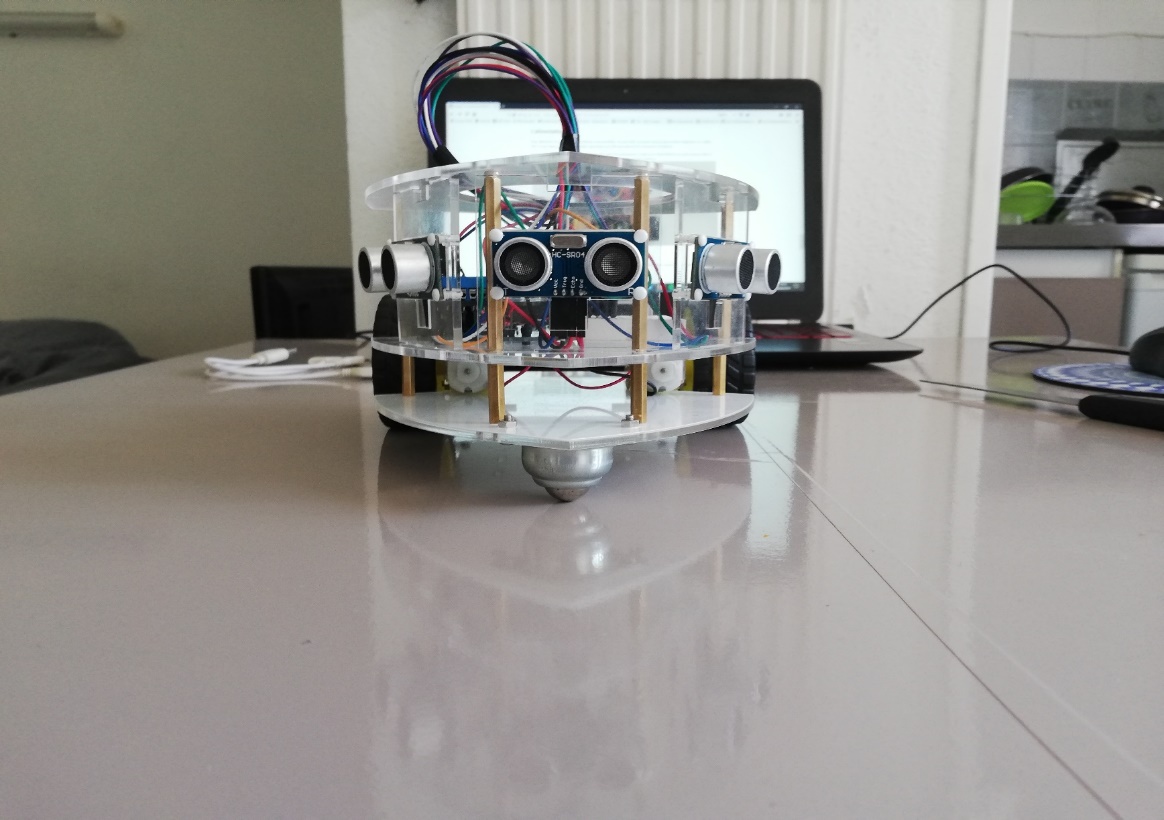


Image 3 : aperçu final

## Le déplacement du robot

### 1ère version

#### Le code

1ère étape :

On met en commun le code de calcul de distance testé précédemment et on le combine au code des moteurs. On peut ainsi vérifier que le branchement des capteurs et des moteurs en simultané ne pose aucun problème.

void setup() {

Serial.begin(115200); // set up Serial library at 9600 bps

while(!Serial);

Serial.println("Adafruit Motorshield v2 - DC Motor test!");

AFMS.begin(); // create with the default frequency 1.6KHz

//AFMS.begin(1000); // OR with a different frequency, say 1KHz

// Set the speed to start, from 0 (off) to 255 (max speed)

myMotor->setSpeed(150);

myMotor->run(FORWARD);

myMotor2->setSpeed(150);

myMotor2->run(FORWARD);

// turn on motor

myMotor->run(RELEASE);

myMotor2->run(RELEASE);

}

void loop() {

uint8\_t i;

myMotor->setSpeed(50);

myMotor2->setSpeed(50);

Serial.println("AVANT");

while(tick<3){

myMotor->run(FORWARD);

myMotor2->run(FORWARD);

tick++;

Serial.println("CAPTEUR AVANT 1");

calculDistance(TRIGGER\_PIN\_AVANT, ECHO\_PIN\_AVANT);

Serial.println("CAPTEUR GAUCHE 1");

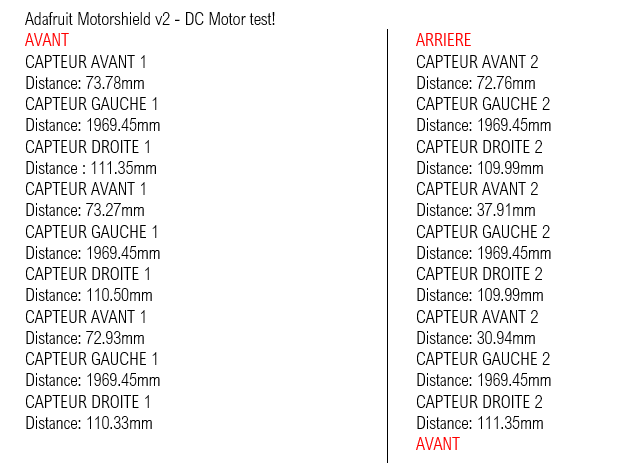
calculDistance(TRIGGER\_PIN\_GAUCHE, ECHO\_PIN\_GAUCHE);

Serial.println("CAPTEUR DROITE 1");

calculDistance(TRIGGER\_PIN\_DROITE, ECHO\_PIN\_DROITE);

}

Avec l’extrait de code ci-dessus (le code complet en [Annexe 5 : moteurs et capteurs](#_ANNEXE_5_:)), on spécifie les actions à effectuer et l’affichage pour prouver que tout fonctionne correctement.



On voit bien que les instructions du moteur n’empêchent pas les instructions des capteurs.

2ème étape :

On peut passer aux fonctions de déplacements (le code en [Annexe 6 : déplacements V1](#_ANNEXE_6_:)).

Le déplacement du robot se base sur la version proposée l’an dernier qui consiste à suivre l’obstacle pour l’éviter et le longer.

#### Les limites

Cette version, après adaptation à notre robot n’est pas optimale.

En effet, avec notre implémentation on note deux principaux problèmes :

* Pas de marche arrière fonctionnelle (dans un cul de sac par exemple)
* Pas de rotations différentes des roues en simultané pour tourner à gauche ou à droite sur place (doit toujours tenir compte de la taille du robot et prévoir une marge de manœuvre)
* Cherche toujours à retrouver un obstacle afin de le longer (un vrai problème dans des culs de sacs)

Lien vers la vidéo :

### 2ème version

#### Le code

On décide de reprendre le raisonnement de déplacement du début et de ne pas se focaliser sur l’action de longer l’obstacle. On cherche juste à l’éviter et toujours garder une distance de sécurité comme définie ci-dessous :

\*\*\*  
const float safetyDistanceFront = 20 ; // toujours être à plus de 20 cm d’un obstacle avant  
const float safetyDistanceRight = 40 ; // toujours être à plus de 40 cm d’un obstacle droit  
const float safetyDistanceLeft = 40 ; // toujours être à plus de 40 cm d’un obstacle gauche

\*\*\*

Le raisonnement est le suivant (cf : Figure 3:algorigramme):

S’il y a un obstacle à l’avant :

* S’arrête
* Regarde s’il y a un obstacle à droite
* Regarde s’il y a un obstacle à gauche
  + Si oui fait demi-tour
    - Sinon si on peut on tourne à droite
    - Sinon on tourne à gauche

Dans ce bloc on stoppe les moteurs à chaque détection d’obstacles afin de lui laisser le temps de bien analyser son environnement avant de prendre une décision.

S’il n’y a pas un obstacle à l’avant :

* Avance
* Regarde s’il y a un obstacle à droite avec une distance < Distance de sécurité
  + Ajuste la trajectoire
* Regarde s’il y a un obstacle à gauche avec une distance < Distance de sécurité
  + Ajuste la trajectoire

Ici on n’arrête pas les moteurs, l’ajustement se fait en continu (le code en [[Annexe 7 : déplacements V](#_ANNEXE_6_:)2](#_ANNEXE_7_:))

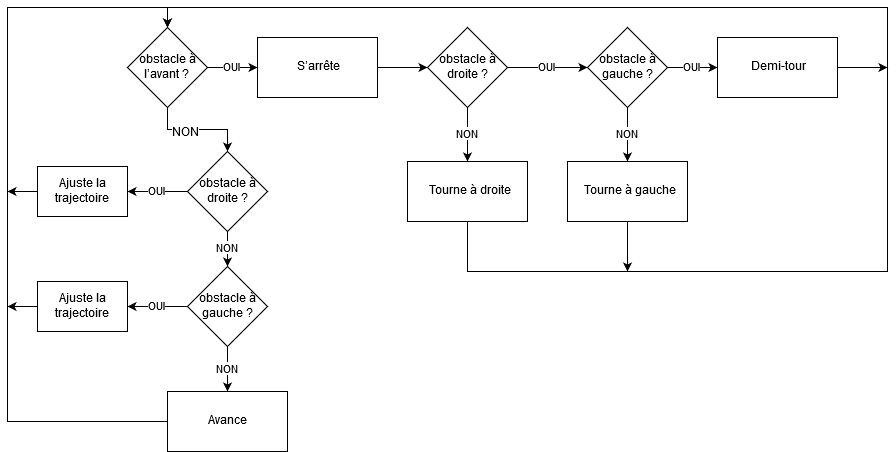


Figure : algorigramme

Ci-dessous figure exemple d’affichage des actions sur le moniteur série :

\*\*\*\*\*\*\*\*\* ATTENTION DEVANT \*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

collision possible à : 6 cm correction de la trajectoire en cours

\*\*\*\*\*\*\*\*\* ATTENTION DROITE \*\*\*\*\*\*\*

collision possible à : 38 cm

\*\*\*\*\*\*\*\*\* ATTENTION GAUCHE \*\*\*\*\*\*\*

collision possible à : 5 cm faire demi tour

\*\*\*\*\*\*\*\*\* ATTENTION DEVANT \*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

collision possible à : 9 cm correction de la trajectoire en cours

\*\*\*\*\*\*\*\*\* ATTENTION DROITE \*\*\*\*\*\*\*

collision possible à : 5 cm

\*\*\*\*\*\*\*\*\* ATTENTION GAUCHE \*\*\*\*\*\*\*

collision possible à : 11 cm faire demi tour

#### Les limites

Dans cette version, on note un problème majeur :

* La marche arrière n’est pas maîtrisée du fait qu’il n’y ait pas de capteur arrière pour prévoir ou non la présence d’éventuels obstacles

Lien vers la vidéo :

## La réception des données

### Le module wifi esp8266

##### Branchements

##### Initialisation

### Réception des données

##### Programmateur

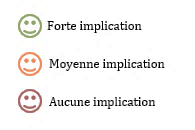
// a expliquer

|  |  |
| --- | --- |
| * Programmateur FTDI 3,3 V   Image non disponible | * Ce genre de modules embarquent une puce de conversion USB-série FTDI232RL permettant d'envoyer et recevoir des signaux UART via le port USB d'un ordinateur et de flasher un programme dans l'ESP. **Choisir un module compatible 3,3 V**. Certains modules permettent avec un petit interrupteur ou un cavalier (jumper) de choisir entre 5 V et 3,3 V. |

# Gestion du projet

Ci-dessous un tableau récapitulant les principales étapes du projet et l’implication de chacun :

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | Chloé | Pierre | Yacine |
| Création des pièces :   * Modélisations * Découpage |  |  |  |
| Implémentations |  |  |  |
| Tests |  |  |  |
| Réflexions avant implémentation |  |  |  |
| Cartographie et localisation |  |  |  |
| Rédaction et documentation |  |  |  |



# Conclusion

// parler des problemes cartes blabla et conclure

# Perspectives et réflexions

## Réflexions

Dans ce projet, nous avons commencé à aborder la notion de cartographie et de localisation simultanée. Une notion assez complexe que nous n’avons pas eu le temps d’implémenter sur notre robot mais que nous simulons sous Matlab comme vous allez le découvrir plus bas.

### Principe d’odométrie, Filtre de Kalman et algorithme de SLAM

SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) permet, comme son nom l’indique, de construire une carte de l’environnement du robot et d’estimer en permanence la position de celui-ci au sein de la carte.

Pour cela l’algorithme de SLAM doit avoir les informations suivantes :

* L’odométrie
* Des repères

L’odométrie c’est l’estimation de la distance que le robot a parcourue, en mesurant le nombre de tours effectués par chacune de ses roues par exemple.

Avec ces informations nous sommes aptes à définir la trajectoire du robot et les emplacements des repères simultanément sur une carte.

##### Problèmes :

* L’environnement réel est sujet à des perturbations :
  + Sols glissants
  + Matériaux des obstacles
  + Qualité des capteurs
  + Erreurs de perceptions

##### Solutions :

* Filtrage pour fusion de capteurs (FFC) ou filtre de Kalman

L’idée est donc de récupérer les données brutes que les capteurs transmettent (par exemple via module wifi [partie 5- réception des données](#_Réception_des_données))et ensuite de les utiliser pour prédire les positions futures possibles du robot en tenant compte des observations comme schématisé dans la figure 3 : localisation et filtre de Kalman.

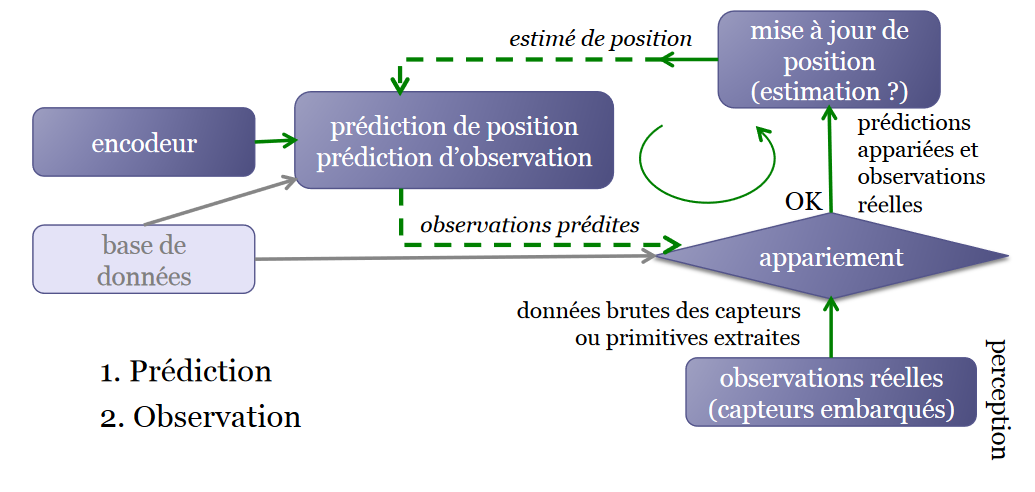


Figure 4: Localisation et Filtre de Kalman

Ci-dessous une modélisation Matlab d’implémentation du principe de localisation par filtre de Kalman.

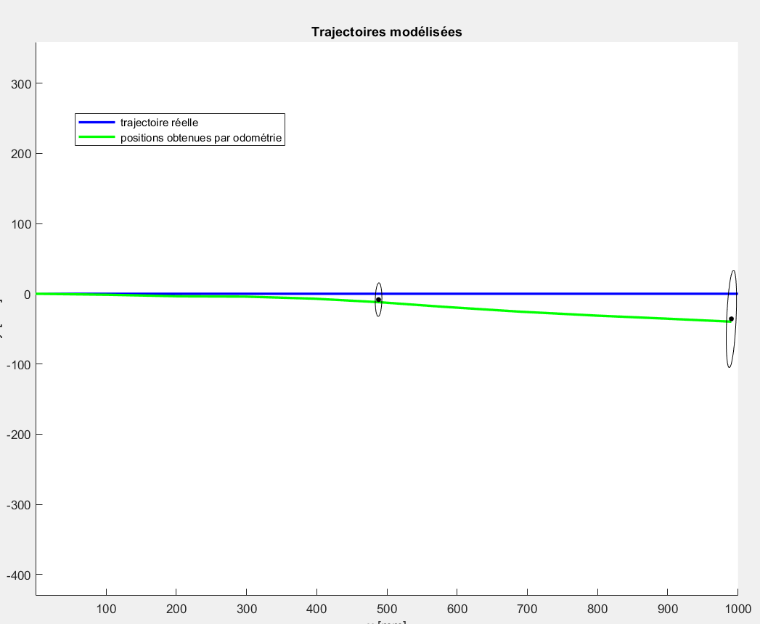


Figure 5: modélisation Matlab

On remarque que la trajectoire prédite est similaire à la trajectoire réelle à une marge d’erreur près (ellipses d’incertitudes sur la figure).

## Perspectives

La notion vue précédemment est selon nous la suite logique du travail réalisé sur le robot explorateur. Ici nous nous focalisons sur des notions très souvent utilisées dans le domaine de la robotique et de l’Intelligence artificielle, comme par exemple pour la construction de voitures autonomes.

Les perspectives d’évolution seraient tout d’abord d’implémenter une version de l’algorithme de SLAM puis de perfectionner le déplacement et la prise de décision du robot en suivant les méthodes de localisation et mapping qui seront mises en place.

# ANNEXE 1 : POSITION DES CAPTEURS

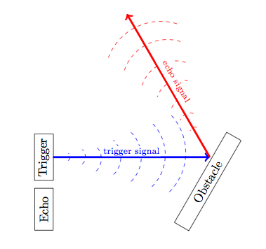
Position des capteurs  
  
Une image contenant capture d’écran

Description générée avec un niveau de confiance élevé

La principale réflexion ici est de connaître exactement l’angle de détection des capteurs afin de connaître l’angle A, d’estimer la distance maximale entre l’obstacle et le robot pour être détecté et enfin de prévoir une distance minimale entre l’obstacle et le robot pour que celui-ci puisse le dévier sans avoir à reculer et/ou entrer en collision.

Dans cette configuration il n’y a pas d’interférence possible entre les capteurs ultrasons, mais la position des obstacles est à prendre en considération. En effet, si un obstacle se trouve à plus de 30° du capteur il émettra un signal mais ne recevra pas de réponse. Comme expliqué ci-dessous extrait de <https://macduino.blogspot.com/2013/11/HC-SR04-part1.html> .

Le son est une onde longitudinale (c'est-à-dire qu'il progresse le long d'une ligne horizontale). Par conséquent, lorsque l'obstacle n'est pas parfaitement devant le module, les sons sont déviés et le signal d'écho risque de ne pas atteindre le capteur ni de l'atteindre très atténué et donc de ne pas être détecté (voir la figure ci-dessous).

[](https://1.bp.blogspot.com/-XBTy4BdExjA/UoHreFiHbTI/AAAAAAAAAHo/hlZm_cywuBQ/s1600/SensorSignalDeflection.png)

Lorsque l'obstacle est à un angle supérieur à 30 ° par rapport à la direction de propagation du signal de déclenchement, le capteur donne des résultats erratiques.

Par conséquent, notre premier prototype se référera aux chiffres issus des éléments fournis par le constructeur en tenant compte des tests réalisés par des chercheurs.

Le capteur HC-SR04

**Caractéristiques :**

Dimensions : 45 mm x 20 mm x 15 mm  
Plage de mesure : 2 cm à 400 cm  
Résolution de mesure : 0.3 cm  
Largeur d'impulsion sur l'entrée de déclenchement : 10 μs (Trigger Input Pulse width)

Angle de mesure efficace : 15 ° (de chaque côté) donc 30°   
 entre chaque capteur

**Broches de connexion :**

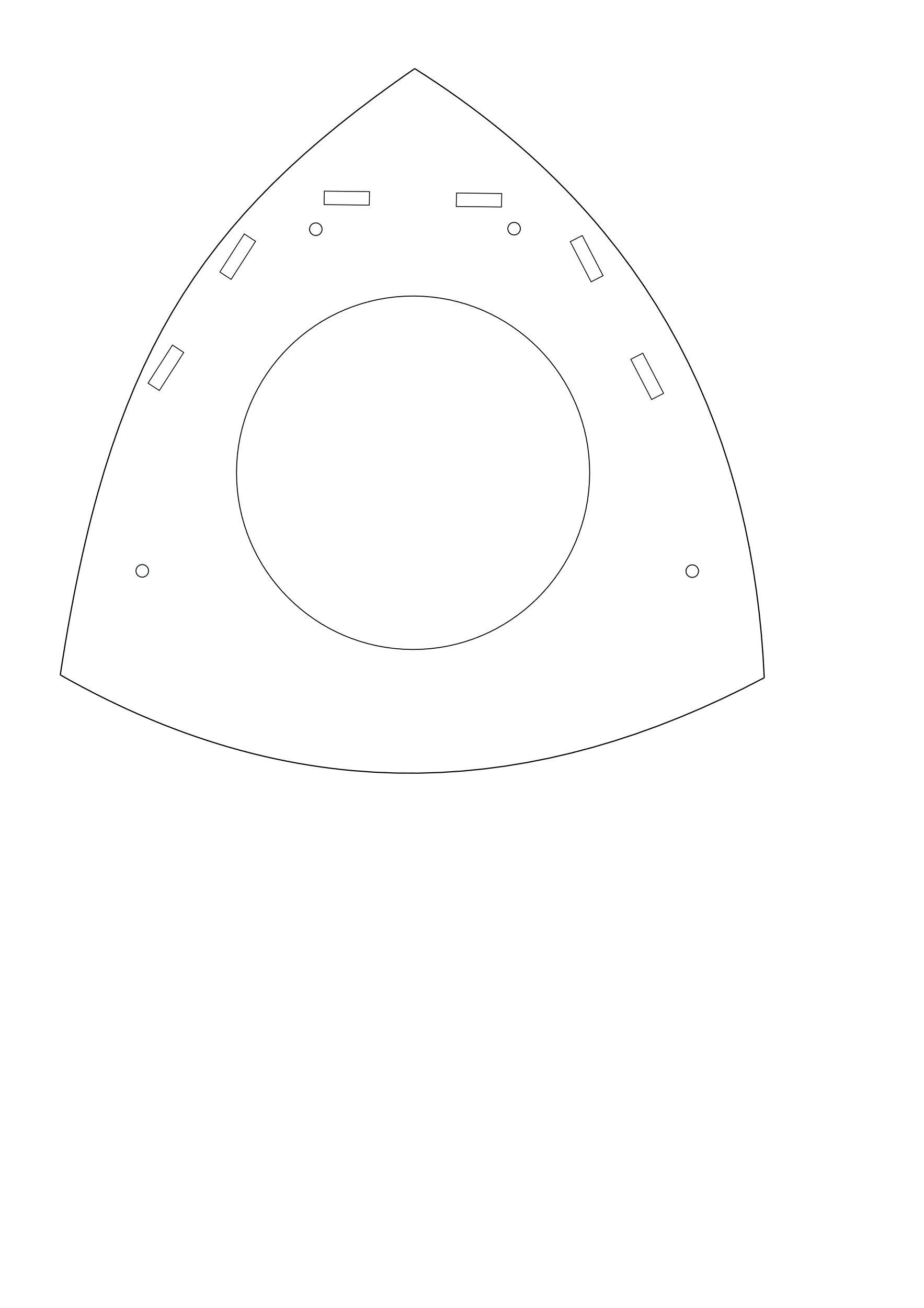
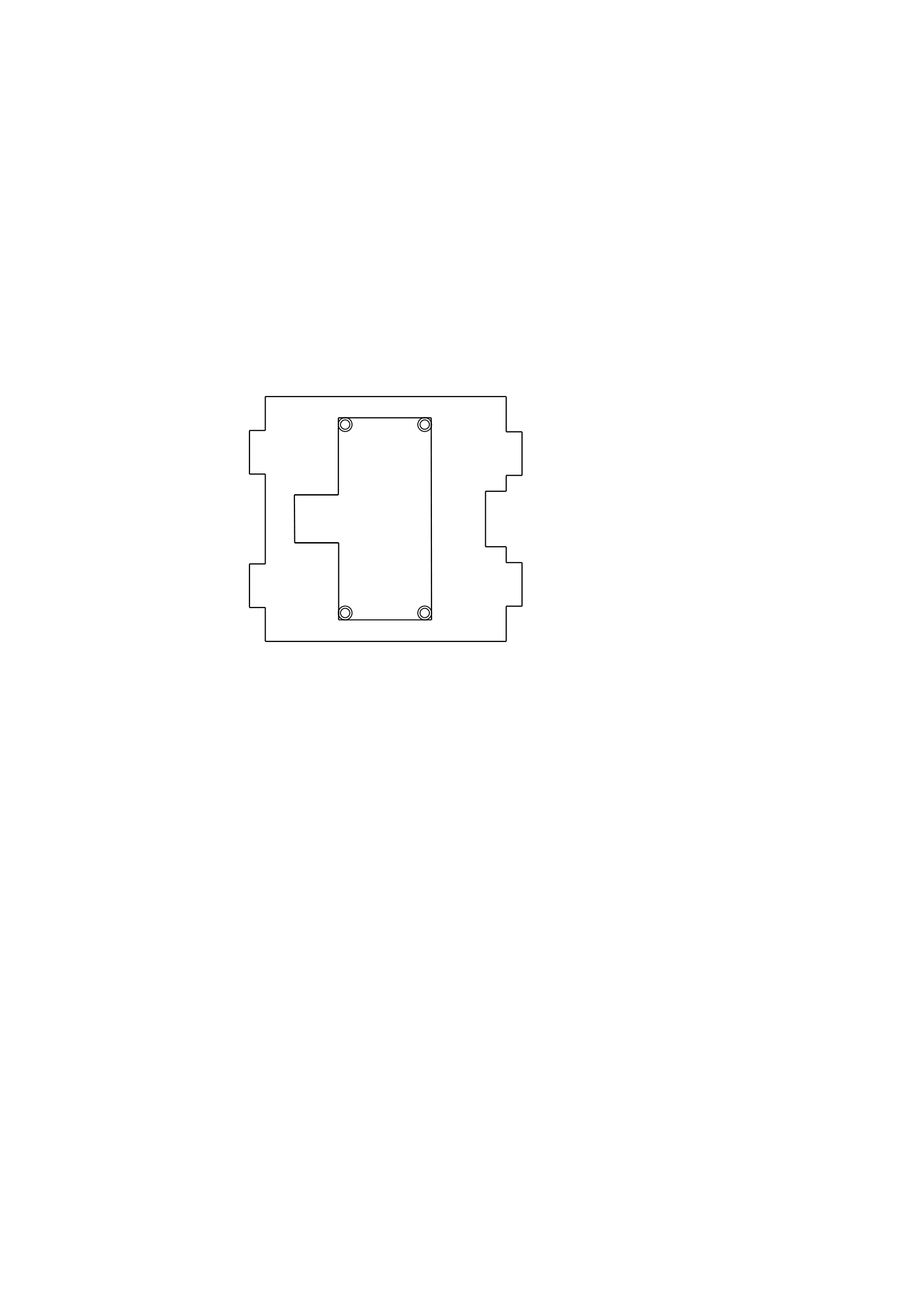
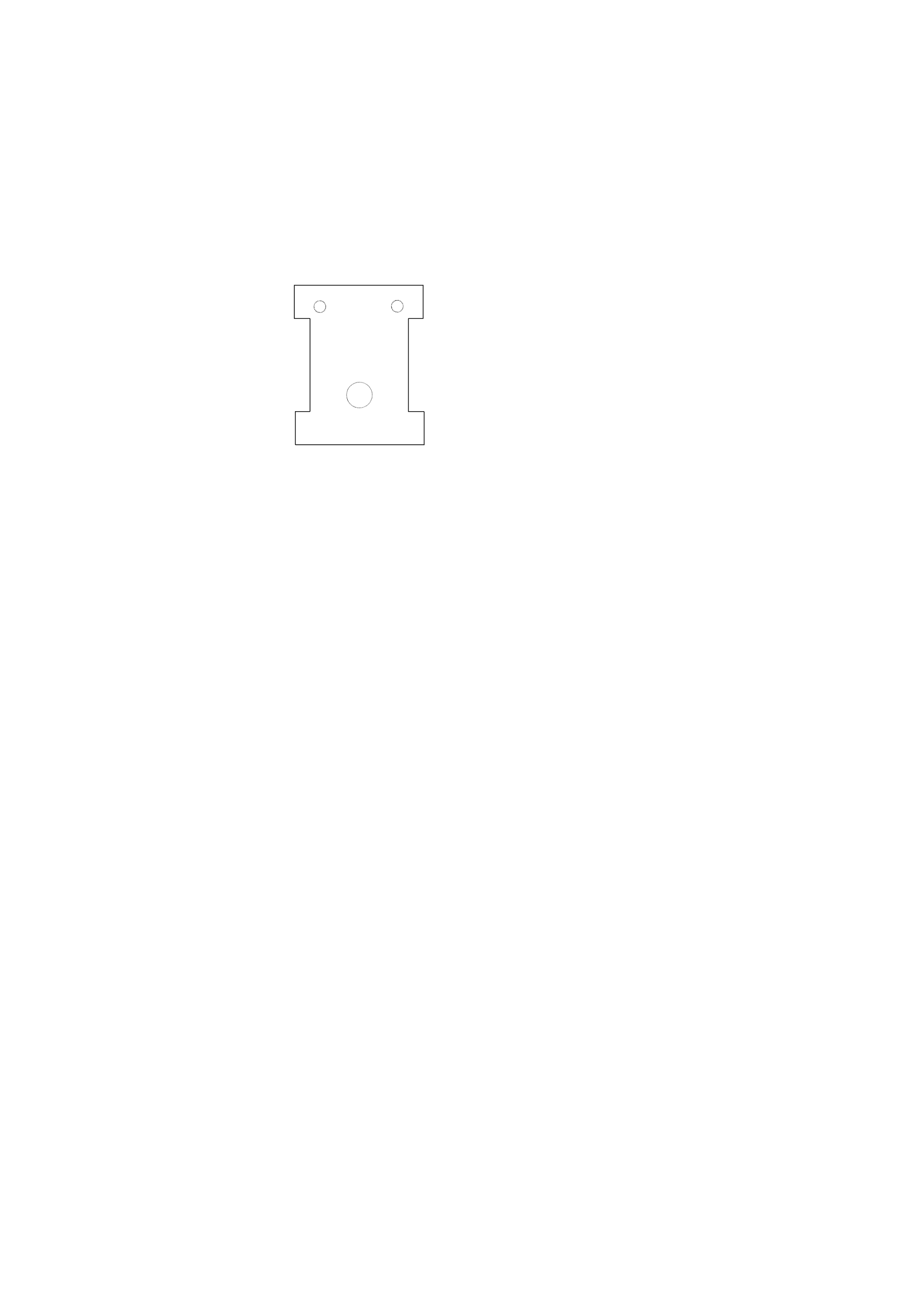
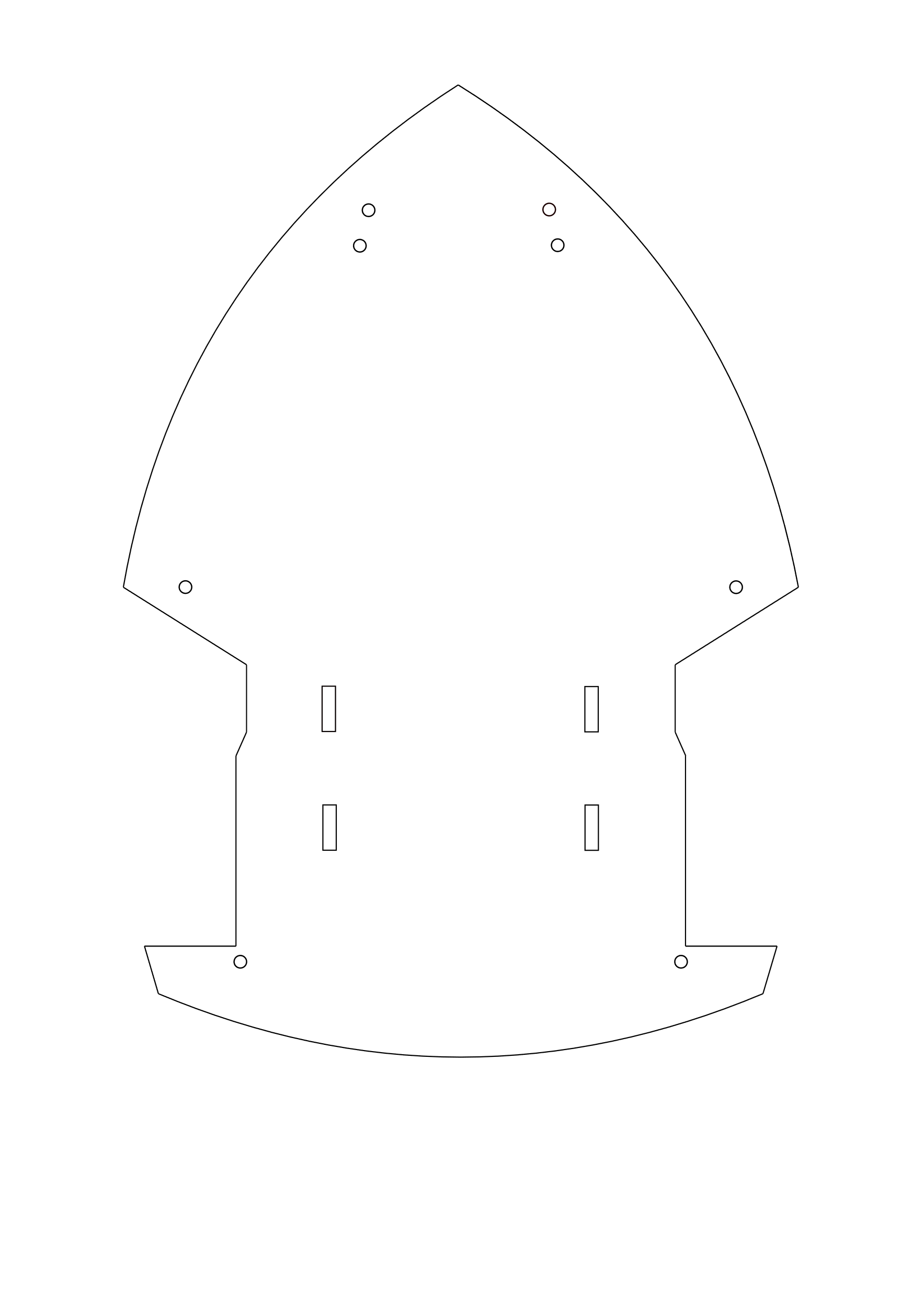
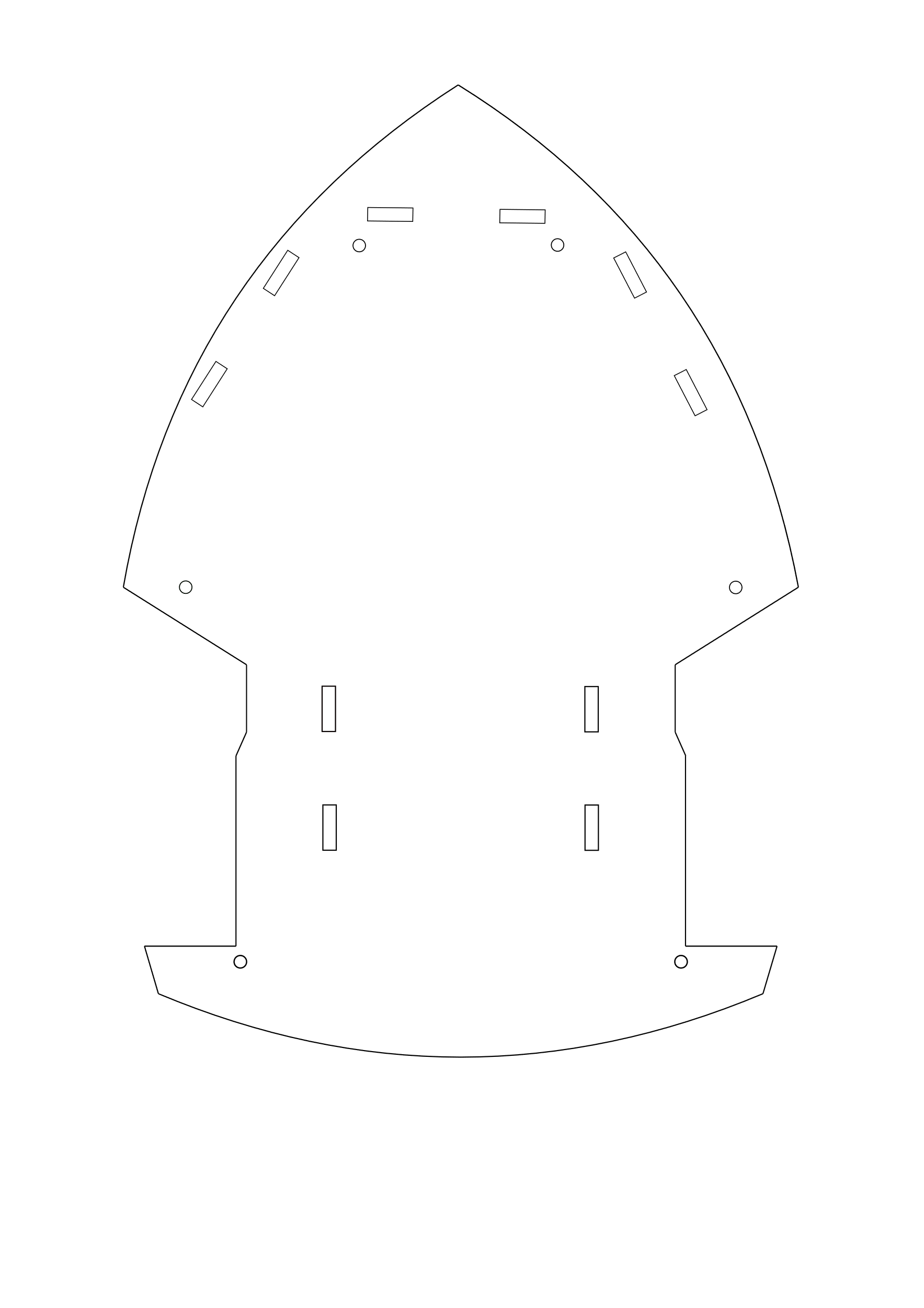
Vcc= Alimentation +5 V DC  
Trig= Entrée de déclenchement de la mesure (Trigger input)  
Echo= Sortie de mesure donnée en écho (Echo output)  
GND= Masse de l'alimentation

En utilisant ces données nous rejoignons la réflexion retrouvée ici : <https://macduino.blogspot.com/2013/11/hc-sr04-using-multiple-ultrasonic.html> . Ainsi nous pouvons nous baser sur les calculs de Mr Formenti pour définir la position exacte de nos capteurs selon le schéma suivant :

Une image contenant texte

Description générée avec un niveau de confiance très élevé

# ANNEXE 2 : PIECES INKSCAPE



<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2/tree/master/maquettes_inkscape>

# ANNEXE 3 : TEST 1 CAPTEUR

<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2/blob/master/ardunio/calculDistance/calculDistance.ino>

# ANNEXE 4 : TEST 3 CAPTEURS

<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2/blob/master/ardunio/calculDistanceComplet/calculDistanceComplet.ino>

# ANNEXE 5 : MOTEURS ET CAPTEURS

<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2/blob/master/ardunio/motor_capt/motor_capt.ino>

# ANNEXE 6 : DEPLACEMENTS V1

<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2/blob/master/ardunio/deplacements/deplacements.ino>

# ANNEXE 7 : DEPLACEMENTS V2

<https://github.com/ChloeMaccarinelli/TER_M1_S2/blob/master/ardunio/detecteurObstaclesVersion1.0/detecteurObstaclesVersion1.0.ino>