

# **Cahier des charges fonctionnel**

Alice LIN  
Thisalini RAVINTHIRAN  
Lilian SAFAR  
Djivan VARTANIAN  
Benjamin ZHANG  
Louise ZHENG

24 juin 2025



# Table des matières

0.1	Introduction	2
0.2	Architecture du système	2
0.3	Cahier des Charges Fonctionnel	3
0.3.1	Description des Fonctionnalités	3
0.3.2	Contraintes Techniques	4
0.4	Partie théorique	4
0.5	Partie matérielle	5
0.5.1	Gyroscope	5
0.5.2	Capteurs d'obstacle (LiDAR et ultrason)	6
0.5.3	Servomoteurs	8
0.5.4	Roues	11
0.6	Structure du système	13
0.6.1	Premières impressions 3D	14
0.7	Partie logicielle	19
0.7.1	Programmation individuelle des composants	19
0.8	Gestion du projet	20
0.8.1	Organisation des Tâches	20
0.8.2	Liste des Actions Réalisées	20
0.8.3	Compte Rendu des Réunions Hebdomadaires	21
0.9	Conclusion	22
0.10	Annexes	22
0.11	Remerciements	22

## 0.1 Introduction

Notre projet vise à développer un robot autonome capable de livrer de la nourriture ou des boissons de la cafétéria aux personnes se trouvant à l'ESIEE. Le robot peut se déplacer de manière fluide, mais uniquement le long du hall.

Une plateforme web sera mise en place permettant aux étudiants et au personnel de l'ESIEE exclusivement de passer commande en indiquant la salle dans laquelle ils se trouvent. Via cette même plateforme, ils pourront également suivre leur livraison en temps réel.

Ce besoin a été identifié lors d'emplois du temps chargés, par les longues files d'attente ou juste par la difficulté de certains étudiants à se déplacer.

Ce projet a pour but de clôturer la fin de la première année de notre cycle ingénieur à l'ESIEE Paris. Il permet de mettre en application l'ensemble des connaissances acquises lors de notre formation et d'apprendre davantage sur d'autres logiciels informatiques et électroniques.

**Problématique :** Comment concevoir un robot permettant de livrer de la nourriture aux étudiants depuis la cafétéria ?

## 0.2 Architecture du système

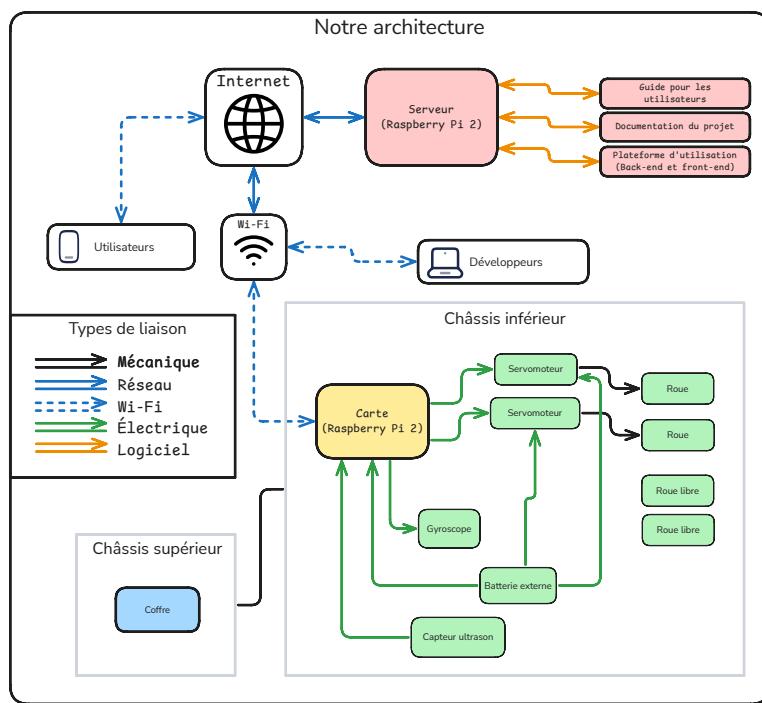


Figure 1 – Schéma de l'architecture.

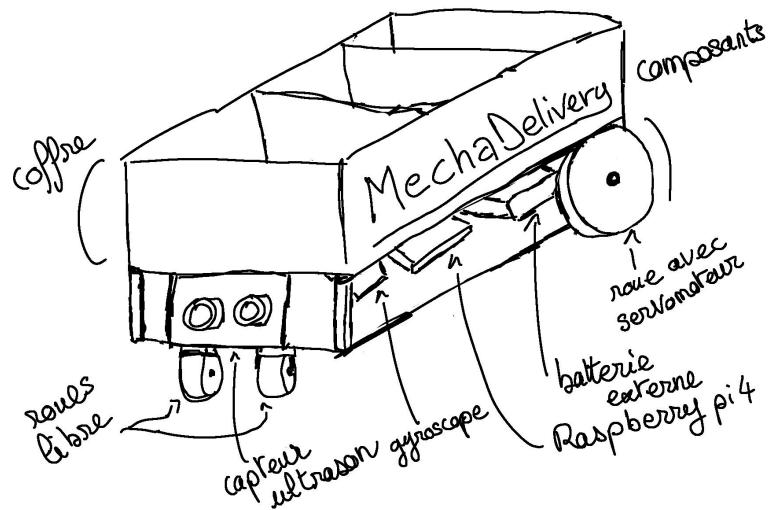


Figure 2 – Schéma du prototype.

Liste des composants utilisés :

- **Raspberry Pi 4 Model B** : permet de contrôler tous les composants.
- **Module de détection US HC-SR0** : capteur ultrason qui détecte les obstacles.
- **Servomoteur FB5311M-360 à rotation continue + feedback** : permet de faire tourner les roues du robot et l'option feedback permet la localisation du robot.
- **Paire de roulettes pivotantes à platine de diamètre 40 mm (Réf 82629519)** : permet le déplacement du robot.
- **Paire de roues 136 mm DGR136** : permet de déplacer le robot à l'aide des servomoteurs.
- **INIU Batterie Externe, 22.5 W 10000 mAh** : permet d'alimenter la Raspberry Pi 4 et les servomoteurs
- **Résistance 2.2 kOhm et 3.3 kOhm** : permet l'utilisation du capteur ultrason avec la Raspberry Pi 4.
- **Breadboard/PCB** : permet de relier tous les composants entre eux.
- **Module capteur LSM9DSO** : composé d'un gyroscope, accéléromètre, magnétomètre.

## 0.3 Cahier des Charges Fonctionnel

### 0.3.1 Description des Fonctionnalités

Type	N°	Fonctions	Critère de performance	Niveau attendu
Mécanique	F1	Transporter de la nourriture	Capacité de charge	3 kg de nourriture
Cinématique	F2	Se déplacer à une vitesse constante réglable	Plage de vitesse réglable	Entre ... à ...
Électrique	F3	Avoir une autonomie minimale	Durée de fonctionnement continu sans recharge	Minimum 1 h

Type	N°	Fonctions	Critère de performance	Niveau attendu
Logiciel	F4	Navigation autonome	Itinéraire sans recharge-ment	
Mécanique	F5	Se déplacer de manière stable	Tenue de cap en ligne droite	Pas de déviation significative pendant le trajet (à préciser)
Informatique	F6	Circuler en sécurité dans l'établissement	Capacité à contourner des obstacles	Doit éviter humains, murs et objets
Informatique	F7	Déetecter les obstacles	Type de détection	Détection fiable pour éviter les collisions
Mécanique	F8	Sécuriser la nourriture dans le coffre	Coffre verrouillé méca-niquement	S'ouvre seulement par l'intervention humaine (bouton poussoir, écran)
Mécanique	F9	Assurer la stabilité dans le coffre	Compartimentage adapté	3 zones : boissons, sandwichs, vide. Le nombre à fixer
Informatique	F10	Avoir un site web intuitif pour contrôle utilisateur	Interface simple et claire	Navigation intuitive, accès rapide aux com-mandes
Informatique	F11	Commander le robot via interface web	Contrôle à distance	Envoi d'ordres depuis le site (start/stop)
Informatique	F12	Avoir un retour d'infor-mation depuis le robot	Données visibles en temps réel	Position, statut, livraison en cours ou terminée, batterie

### 0.3.2 Contraintes Techniques

Type	N°	Fonctions	Critères de perfor-mance	Niveau attendu
Électrique	T1	Avoir une batterie adap-tée pour l'autonomie	Autonomie énergétique	$\geq 1$ heure d'alimentation continue
Cinématique	T2	Avoir des moteurs adap-tés à la charge totale	Vitesse fluide	à définir
Mécanique	T3	Avoir des roues pouvant supporter la charge	Capacité de roulement sous charge	Doivent supporter $\geq$ charge totale à définir
Mécanique	T4	Avoir un coffre assez grand	Volume utile de sto-ckage	$H = 25 \text{ cm}, Lg = 40 \text{ cm}, l = 45 \text{ cm}$
Logiciel	T5	Avoir un capteur per-formant	Portée de détection avant	Capteur d'ultrasons : portée de 2 cm à 4 m
Mécanique	T6	Avoir un châssis solide	Résistance mécanique	Doivent supporter $\geq \dots \text{ kg}$ sans déformation
Électronique	T7	Avoir une carte micro-contrôleur adaptée	Capacité de pilotage	Capacité de pilotage
Électronique	T8	Avoir une carte de contrôle double moteur DC	Nombre de canaux / compatibilité	Alimenter les moteurs et relier à la carte micro-contrôleur.

## 0.4 Partie théorique

Sur le repository à l'adresse LRSVZZ-2025/docs/Hardware/Theorique.md

## 0.5 Partie matérielle

Pour assembler chaque composant voici un document qui nous sera très utile tout le long.

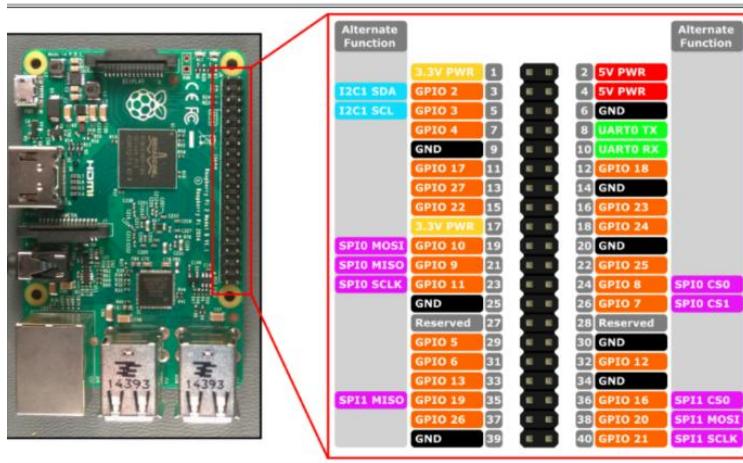


Figure 3 – Pins d'une Raspberry Pi.

### 0.5.1 Gyroscope

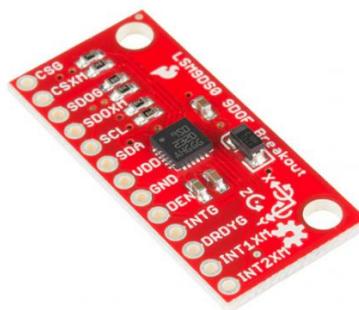


Figure 4 – Gyroscope LSM9DS0.

Ce composant est un capteur 9 axes, composé d'un gyroscope 3 axes (mesure la rotation du robot), d'un accéléromètre 3 axes (la vitesse du robot) et d'un magnétomètre 3 axes (agit comme une boussole). Il va nous permettre de savoir si notre robot fait bien face à son point d'arrivée, s'il a assez tourné...

Le gyroscope est alimenté en 3.3V et peut communiquer via I2C qui est un protocole de communication permettant à des appareils électroniques d'échanger des données avec le Raspberry.

Voici les câblages à effectuer :

- Relier la broche VDD du capteur à une broche 3.3V
- Relier la broche SDA du capteur au PIN3
- Relier la broche SCL du capteur au PIN5

- Relier la broche GND du capteur à une broche GND

avec :

- la broche SDA (Serial Data Line) : c'est par cette broche que les données passent (rotation, vitesse, direction absolue du robot)
- la broche SCL (Serial Clock Line) : Elle donne le rythme de communication (des transferts de données)

### 0.5.2 Capteurs d'obstacle (LiDAR et ultrason)

Pour la détection d'obstacles, nous étions d'abord partis sur l'utilisation d'un capteur LiDAR.



Figure 5 – LiDAR Benewake TF02.

Le LiDAR envoie un rayon laser infrarouge en permanence, lorsque ce rayon touche un objet, il est réfléchi et revient vers le LiDAR. Le capteur va donc mesurer le temps (qu'on appelle time of flight) que le rayon a mis pour revenir, et connaissant la vitesse de la lumière, on pourra avoir la distance de l'objet qui a réfléchi le rayon infrarouge.

Ce dispositif peut détecter des objets de 0.4 à 22 mètres en intérieur avec un angle de 3° (quasi du mono-point) et une précision de 1 à 5 cm lorsque l'objet est à moins de 10 mètres et 5 à 10 cm lorsque l'objet est entre 10 et 22 mètres.

Le LiDAR est alimenté en 5V et délivre une tension de sortie de 3.3V. Il communique via UART qui est un protocole de communication série qui permet à deux appareils de s'échanger des données bit par bit sur une ligne de transmission avec le Raspberry.

Voici les câblages à effectuer :

- Le fil rouge du capteur sur une broche 5V PWR
- Le fil noir du capteur sur une broche GND
- Le fil vert (RX du LiDAR) sur le PIN8
- Le fil blanc (TX du LiDAR) : sur le PIN10

avec :

- Le fil TX du capteur : c'est le fil qui envoie les données => le Raspberry va donc recevoir les données via sa broche UART0 RX
- Le fil RX du capteur : c'est le fil qui reçoit les données => le Raspberry va envoyer les données via sa broche UART0 TX

Après câblage et lancement du programme du LiDAR (que nous allons évoquer par la suite), nous n'avions aucune donnée. Ne trouvant pas la réelle source du problème (potentiels problèmes de fils, code...), nous sommes passés à un autre capteur d'obstacles : le capteur ultrason HC-SR04.



Figure 6 – Module de détection US HC-SR04.

Le module HC-SR04 permet de détecter la présence d'objets se trouvant devant lui en utilisant la réflexion des ultrasons. Le transmetteur du capteur va émettre un signal ultrason qui sera réfléchi s'il y a un objet se trouvant devant le capteur. Ce signal sera réfléchi et détecté par le récepteur du capteur. Le capteur va donc pouvoir calculer la durée entre l'émission et la réception du signal, permettant de calculer la distance entre le capteur et l'objet ayant réfléchi le signal ultrason.

C'est le même principe que pour le LiDAR. En revanche, ce dispositif peut détecter des objets entre 2 à 400 cm, sa portée de détection est beaucoup plus petite que pour le LiDAR (4 mètres max vs 22 mètres max). Mais, le HC-SR04 peut détecter des objets dans un angle de 30° maximum (angle 10 fois plus grand que pour le LiDAR) avec une précision de +-3mm (plus précis que le LiDAR).

Donc, à défaut d'avoir une portée de détection d'obstacles grandement réduite, donc une moins bonne anticipation des obstacles par notre robot (pour qu'il se prépare à tourner, à contourner l'obstacle...), on est sûr qu'aucun objet ne peut perturber le déplacement de notre robot (avec un rayon infrarouge mono-point, on aurait pu passer à côté d'un obstacle par exemple sur les côtés du robot).

Ce dispositif est alimenté en 5V et sa tension de sortie 5V également. Or, il est important de rappeler que les broches d'entrée d'un Raspberry sont conçues pour du 3.3V maximum. Pour pouvoir utiliser notre module HC-SR04 correctement et ne pas endommager nos composants, il est nécessaire de mettre en place un pont diviseur de tension afin de diminuer la tension de sortie du capteur.

Voici le calcul afin d'avoir la valeur des deux résistances constituant notre pont diviseur de tension :

Voici le calcul afin d'avoir la valeur des deux résistances constituant notre pont diviseur de tension :

Formule du diviseur de tension :  $V_{out} = V_{in} \times \frac{R_2}{R_1+R_2}$

Application numérique :

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{3.3}{5} = 0.66$$

$$\frac{R_2}{R_1 + R_2} = 0.66 \implies R_2 = 0.66(R_1 + R_2)$$

$$R_2 = 0.66R_1 + 0.66R_2 \implies 0.34R_2 = 0.66R_1 \implies \frac{R_1}{R_2} = \frac{0.34}{0.66} \approx 0.5$$

Exemple de paires possibles :

$$R_1 = 1\text{ k}\Omega$$

$$R_2 = 2\text{ k}\Omega$$

Les résistances ayant des valeurs universelles, nous en avons pris deux à disposition avec à peu près un coefficient de 2 entre les deux.

$$R_1 = 2.2 \text{ k}\Omega$$

$$R_2 = 3.3 \text{ k}\Omega$$

Voici les câblages à effectuer :

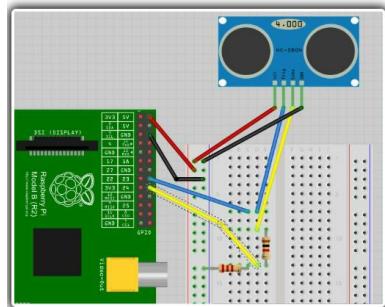


Figure 7 – Schéma du câblage.

- La broche VCC du capteur sur une broche 5V PWR (fil rouge)
- La broche GND du capteur sur une broche GND (fil noir)
- La broche TRIG du capteur sur le PIN16 (fil bleu)
- La broche ECHO du capteur sur le PIN18 via le pont diviseur de tension (fil jaune)

### 0.5.3 Servomoteurs



Figure 8 – Moteur à courant continu.

Pour la partie moteur, au commencement du projet nous avions des moteurs courant continu (MFA RE360), ceux que nous connaissons le mieux, une carte contrôleur double moteur cc pont en H afin de les piloter et des roues. En revanche, au moment d'assembler les roues aux moteurs, nous avons découvert que le diamètre de l'axe moteur était bien trop petit pour s'emboîter correctement dans les roues. Il y avait énormément de jeu.

Ensuite nous est venu l'idée d'utiliser plutôt des servomoteurs avec feedback alimentés par une batterie 6V constituée de quatre piles (1.5V chacune).

Les servomoteurs ont une meilleure précision sur le positionnement des roues que des moteurs courant continu. Et c'est plus simple de contrôler et programmer des servomoteurs (juste via un signal PWM donné par le Raspberry). De plus, les servomoteurs

avec feedback ont un capteur de position intégré contrairement à des moteurs courant continu.

Pour choisir les servomoteurs dont nous avons besoin pour notre robot, il faut les dimensionner. En attendant de les dimensionner, on a pris des servomoteurs disponibles afin de tester leur fonctionnement en amont : Parallax Continuous Rotation Servo. Tout en sachant que le fonctionnement de tout servomoteur reste le même avec des différences près (fréquence...) à modifier grâce aux datasheets.



Figure 9 – Parallax Continuous Rotation Servo.

Le Parallax Continuous Rotation Servo fonctionne en 5V. Et nous voulons qu'il soit directement alimenté par la batterie, car si on l'alimentait via le Raspberry (qui délivre bien du 5V), on avait peur qu'il soit trop sollicité et ne puisse plus être en capacité de mettre en marche correctement la partie informatique.

Donc, ayant une alimentation de 6V et un servomoteur alimenté en 5 V on doit mettre en place un régulateur de tension 5V (LM2940) pour ne pas endommager nos composants.

Voici comment nous avons mis en place notre régulateur de tension :

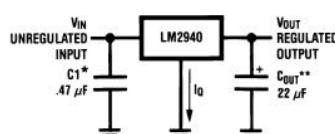


Figure 10 – Schéma régulateur de tension.

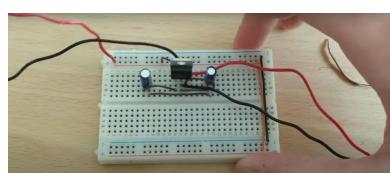


Figure 11 – Schéma sur breadboard à faire de .

([Vidéos Bing](#) avec à droite câble rouge et noir sur servomoteur à gauche, câbles de la batterie à ajouter câble pour relier à la masse de la Raspberry Pi)

Après plusieurs tests, pour pouvoir faire tourner la roue dans les deux sens, contrôler la vitesse de rotation... les piles se sont vite déchargées. On a donc pensé à une alternative à la cage à piles : nos servomoteurs seront alimentés par une batterie externe, la même qui alimente le Raspberry. Pour pouvoir se faire, il a fallu se procurer un fil USB A vers fils Dupont.

Le dimensionnement des servomoteurs effectué, nous sommes enfin passés à nos servomoteurs finaux (FB5311M-360).



Figure 12 – Servomoteur FB5311M-360.

Ces servomoteurs ont un câble feedback en plus et fonctionnent de 4 à 8.4 Vcc, donc nous n'avons plus besoin de notre régulateur de tension 5V. Voici comment nous avons branché nos servomoteurs avec le fil USB A vers fils Dupont :

Figure 13 – SCHÉMA !!!

Tout le long de l'assemblage nous avons utilisé des breadboard pour connecter les composants entre eux. Toutefois, on s'est rendu compte que certains fils Dupont se détachent, ne sont plus fixés sur le breadboard. Ce qui est assez problématique. Nous sommes donc passé à un PCB personnalisé puis à un veroboard qui remplacera nos breadboards.

PCB / Veroboard

## PCB

Pour concevoir notre propre PCB, nous l'avons modélisé sur EasyEDA, en commençant par les branchements électroniques, puis en générant le PCB correspondant.

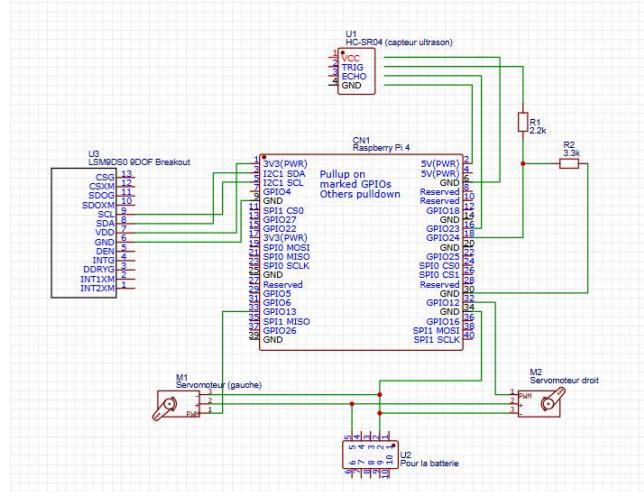


Figure 14 – Schéma électronique.

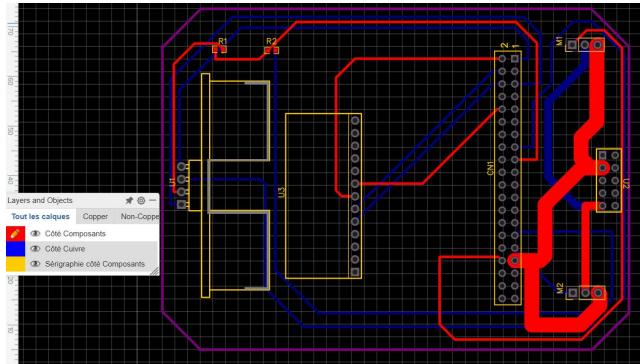


Figure 15 – PCB généré après avoir mis en place les wires.

Côté composants : le dessus du circuit

Côté cuivre : le dessous du circuit

Finalement, il était trop tard pour imprimer le circuit, donc on est passé sur une Veroboard comme conseillé lors d'une réunion.

## Veroboard

Sur le Veroboard, nous avons positionné tous les composants et les fils de la même manière que sur les breadboards. Contrairement à ces dernières, le Veroboard ne possède pas de circuits intégrés, il a donc été nécessaire de souder les composants et les fils. (Schéma)

### 0.5.4 Roues

Comme mentionné précédemment, nous avons constaté que le diamètre de l'axe des moteurs à courant continu était trop petit pour s'adapter correctement aux roues que nous avions. Il y avait trop de jeu, ce qui rendait l'assemblage instable et peu fiable.

Face à ce problème, nous avons décidé de baser notre robot sur un servomoteur en attendant de dimensionner précisément celui dont nous aurions besoin pour la version finale. Pour nos premiers tests, nous avons utilisé un servomoteur déjà disponible. Ce servomoteur était fourni avec un kit de roues parfaitement compatibles, ce qui nous a permis de réaliser des essais pratiques rapidement.

Nous avons ainsi utilisé ce couple servomoteur-roue pour valider nos premières étapes de programmation et tester l'assemblage du robot, en lien avec notre approche théorique. Toutefois, dès le départ, nous savions que notre robot final nécessiterait des roues de plus grand diamètre pour accomplir correctement sa mission. Ces tests ont donc servi de base temporaire en attendant le choix définitif des composants.

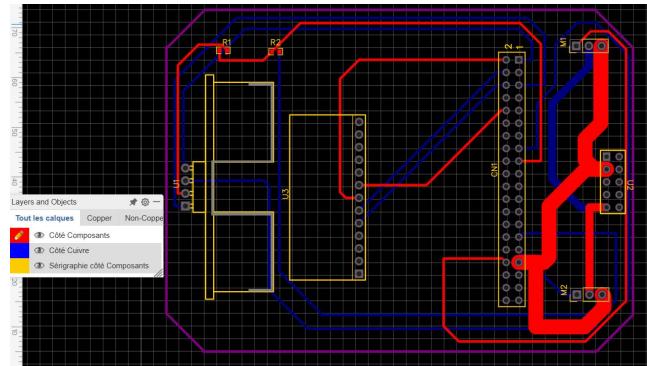


Figure 16 – Premières roues.

Après avoir terminé le dimensionnement des servomoteurs, nous avons souhaité passer commande des servomoteurs accompagnés des kits de roues compatibles. Cependant, seules des roues de petit diamètre étaient disponibles avec ces kits. Nous avons donc décidé de commander séparément les servomoteurs et des roues du diamètre souhaité, en pensant pouvoir les assembler nous-mêmes.

Malheureusement, à la réception de la commande, nous avons constaté que l'arbre du servomoteur n'était pas compatible avec les roues choisies. L'axe ne correspondait pas, ce qui rendait l'assemblage impossible sans adaptation.

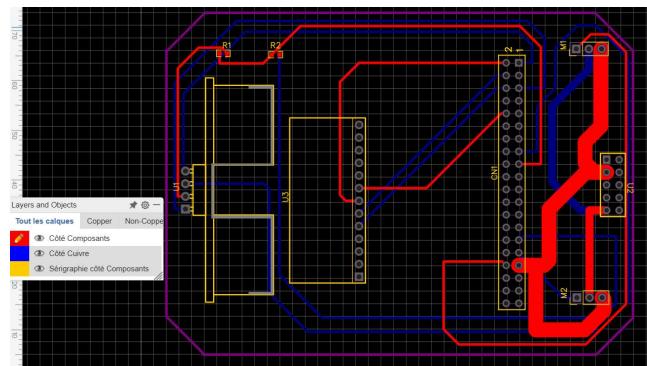


Figure 17 – Liens roues.

Afin de résoudre le problème d'incompatibilité entre les servomoteurs et les roues, notre première idée a été d'agrandir le trou de l'adaptateur de roue pour y faire passer l'arbre moteur et le fixer solidement. Voici le résultat obtenu :



Figure 18 – Résultat.

Après avoir fixé les servomoteurs aux roues de cette manière, nous avons réalisé un premier essai de déplacement avec notre prototype. Cependant, nous avons rapidement constaté que l'arbre moteur n'était pas suffisamment maintenu. Cela provoquait un mauvais alignement des roues, les faisant tourner de manière désordonnée, comme sur une surface glissante.

Face à ce problème, nous avons réfléchi à une autre solution plus fiable.

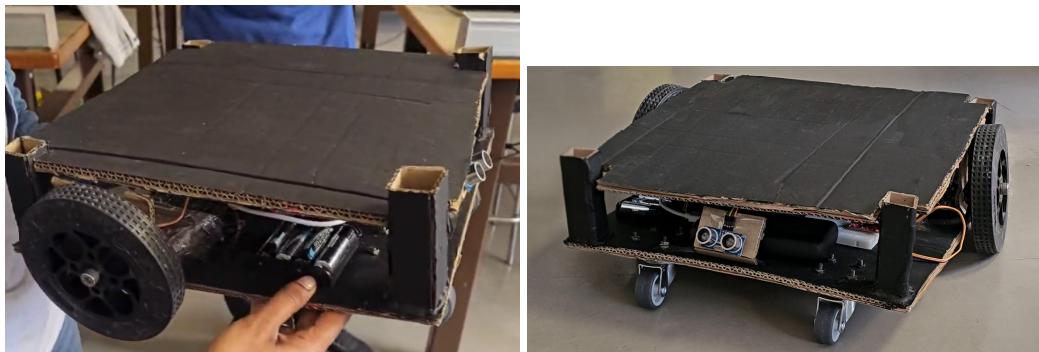


Figure 19 – Résultat.

Après plusieurs tentatives, nous avons finalement utilisé l'équipement fourni avec les roues : des ailettes de fixation que nous avons vissées et solidement maintenues à l'aide d'écrous. Nous avons pris soin de bien aligner et fixer l'arbre moteur pour garantir la stabilité. Ensuite, nous avons monté l'ensemble sur les arbres moteurs avec précaution.

Figure 20 – PHOTO !!!

## 0.6 Structure du système

Tout d'abord, nous avons fait un schéma du robot (figure 2) pour avoir un aperçu de notre projet. Nous voulions un châssis dont le coffre serait posé dessus avec des piliers, avec

des compartiments qui aurait un couvercle qui s'ouvrerait automatiquement, lorsque la commande serait arrivée à destination.

Ensuite, nous partons sur le fait d'imprimer la structure à l'aide d'une imprimante 3D. Alors nous avons en premier lieu chercher un logiciel de modélisation facile à manipuler et ensuite appris à le maîtriser. Ensuite, pour que tout le monde comprenne les outils utilisés, nous avons rédigé une documentation claire et détaillée de notre démarche sur l'outil utilisé qui est FreeCAD. Ce dernier est un logiciel de conception assistée par ordinateur open source.

### 0.6.1 Premières impressions 3D

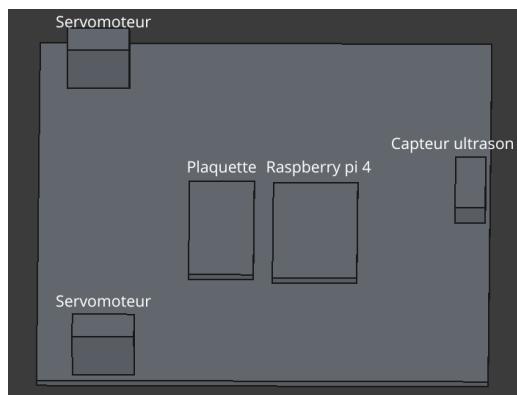


Figure 21 – Châssis.

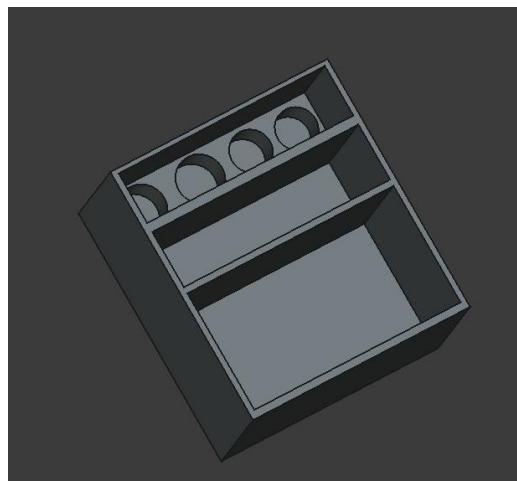


Figure 22 – Coffre.

Le châssis est une planche rectangulaire, que nous percerons des trous pour fixer les composants. Tandis que le coffre comporte trois compartiments, pour stocker des boissons, des sandwichs au milieu et le reste.

Après avoir modélisé les composants nécessaires, dont le châssis et le coffre. Nous nous sommes rendu compte que les dimensions des objets ne conviennent pas au plateau de l'imprimante 3D, alors nous avons pensé à diviser les différentes parties du coffre et du châssis en plusieurs morceaux. Mais cela poserait un problème pour le coffre. En effet, nous avons rapidement oublié l'idée du couvercle.

Nous voulions rester sur une structure imprimée, alors nous avons opté pour quatre petits objets en forme d'équerre et de housse qui fait le contour. Cela permettra de les accrocher ensemble et de mettre les équerres l'un sur l'autre. De ce fait, le coffre et le châssis seraient modulables et nous mettrons les composants sur les équerres et n'importe quel carton pour faire le coffre.

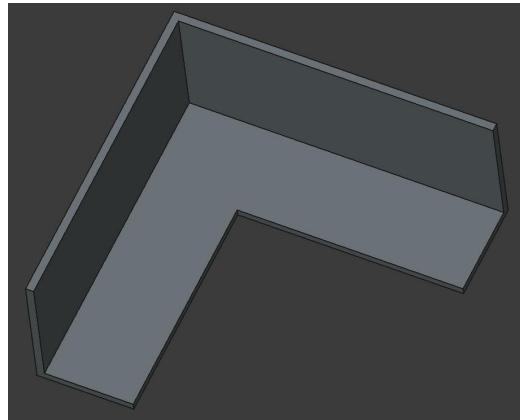


Figure 23 – Première équerre.

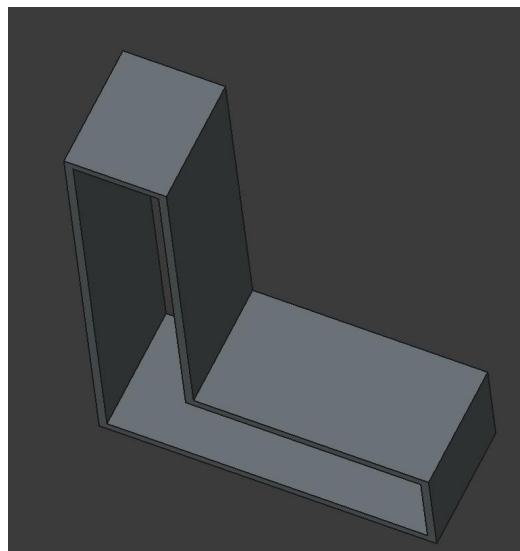


Figure 24 – Housse.

L'équerre est assez fine pour pouvoir les empiler. Les housses sont assez large, mais de bonne taille pour bien fixer les équerres entre elles.

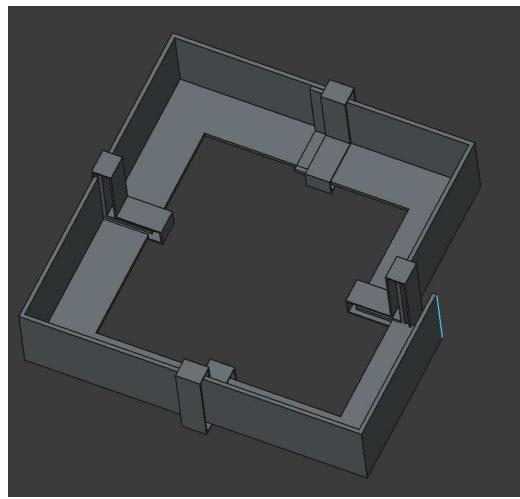


Figure 25 – Ce que ça donnerait assemblé.

Après réflexions, nous avons vu qu'il y avait un problème dans nos propos. En effet, si on pose les composants sur les équerres puis ensuite un carton, ça écrase les composants.

Nous avons alors réfléchi à une meilleure solution, de faire le châssis séparément du coffre comme convenu à la base. Le châssis serait équipé de petit trou pour placer des piliers pour continuer à avoir un coffre modulable avec du carton posé dessus.

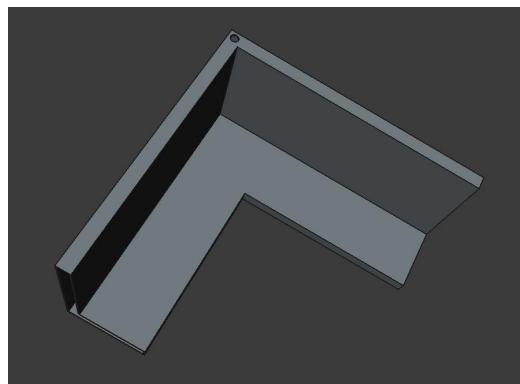


Figure 26 – Seconde équerre.

Cette fois, les équerres seraient empilées entre elles pour éviter qu'il y ait trop d'écart entre le carton et les autres équerres, avec un trou sur le long pour pouvoir le fixer au châssis à l'aide de piliers.

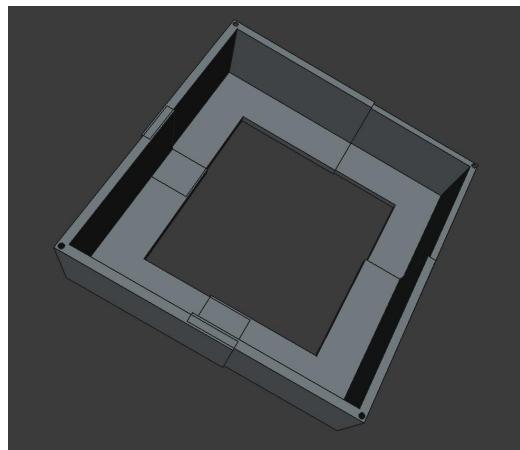


Figure 27 – Second assemblage.

Nous pouvons voir un aperçu avec les quatre coins assemblés, les coins ont pour but de coulisser entre elles et s'ajuster en fonction de la taille du carton choisi.

Malheureusement, cette solution n'a pas abouti, car ces coins ne conviennent pas aux temps d'impression accordés, qui dure plus d'un jour d'impression pour un seul coin.

Alors nous avons réfléchi longuement à quel matériau choisir. Nous nous sommes d'abord basés sur du bois, mais certaines planches (7 kg) dépassent le poids que peuvent supporter les roues. Nous nous sommes penchés sur le métal ou même l'acier, mais cette solution a le même problème que le bois.

C'est alors que nous nous sommes concentrés sur le choix définitif du carton. Ce matériau est à la fois modulable, facile à manipuler, léger et facilement accessible. Il nous permet de faire et de refaire la structure sans se soucier du temps. De ce fait, nous n'avons pas la contrainte de tous les groupes à utiliser une imprimante 3D qui prend beaucoup de temps à imprimer et nous démarque par rapport aux autres groupes.



Figure 28 – Premier prototype.

Voici le premier prototype du robot sans le coffre à l'instant. Les finitions du châssis sont plutôt négligées et le carton utilisé n'est pas très solide, nous pouvons voir que le châssis n'est pas droit. Cependant, il a été peint à la peinture et nous pouvons voir que ça couvre le fait que ce soit du carton.

C'est pour cela que nous avons refait une autre structure avec des finitions plus propre et avec du carton beaucoup plus solide. Ensuite, nous l'avons peinte à la bombe pour

avoir un rendu plus uniforme et pouvoir peindre surtout plus rapidement, ainsi éviter le temps de séche.

Certaines planches de cartons solides étaient assez fines, alors nous l'avons renforcé en collant plusieurs planches entre elles pour bien renforcer le châssis et supporté la force des moteurs.

### 0.6.2 Ensemble servomoteur-roues sur le robot

Après avoir fixé les servomoteurs aux roues, nous avons cherché un moyen de les fixer solidement sur la structure du robot, réalisée en carton. Notre première idée a été de fabriquer des équerres en forme de L afin de relier les servomoteurs au châssis.

Dans un premier temps, nous avons fixé les servomoteurs aux équerres à l'aide de scotch, puis attaché ces équerres au robot également à l'aide de scotch pour ce tout premier essai, sans utiliser de vis.

Cependant, nous avons rapidement constaté que ce montage manquait de stabilité : le scotch ne tenait pas bien, se décollait facilement, et ne permettait pas un bon maintien des servomoteurs.

Voici le résultat obtenu :

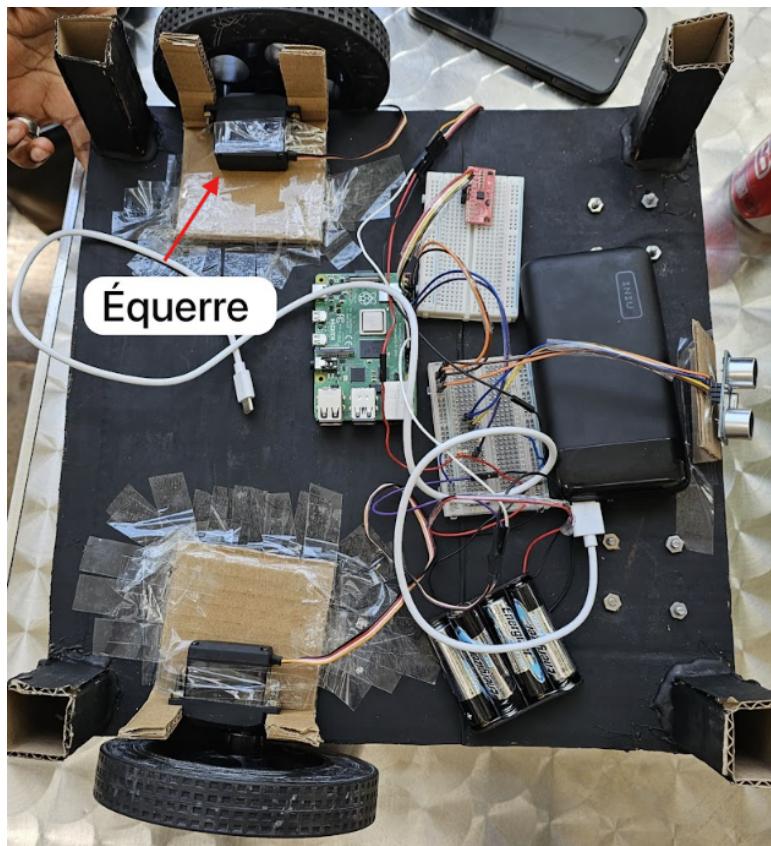


Figure 29 – Description.

Afin de résoudre ce problème, nous avons conçu un support en carton sur lequel nous avons fixé le servomoteur à l'aide de scotch. Ensuite, nous avons attaché ce support en carton à la structure du robot en utilisant des vis.

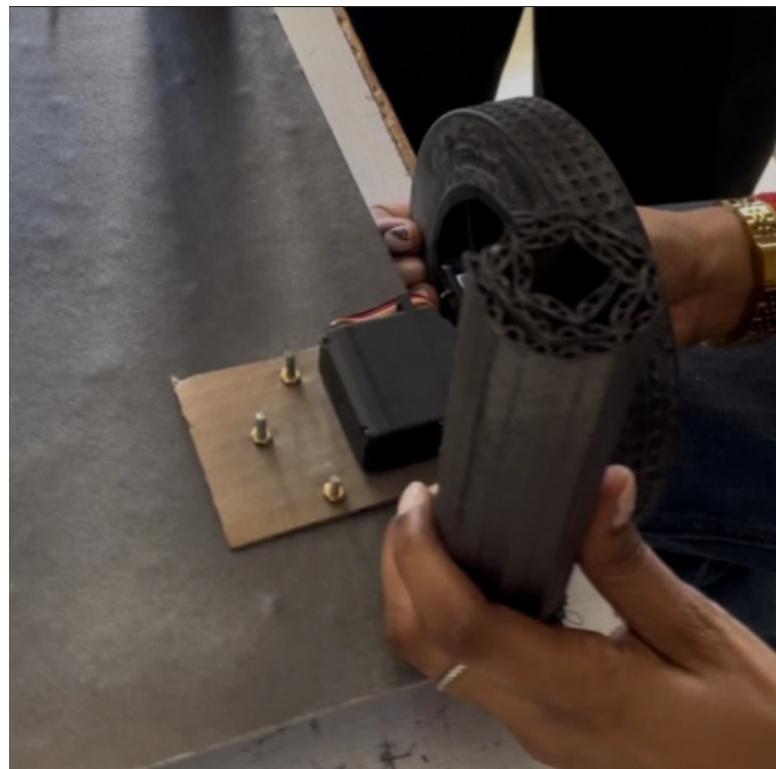


Figure 30 – Description.

Après avoir réalisé plusieurs essais avec cette méthode, nous avons constaté que les vis ne suffisaient pas à fixer solidement le support en carton à la structure du robot. Sous le poids des roues, le carton se déformait à l'arrière, ce qui entraînait un mauvais alignement des roues.

Pour tenter de résoudre ce problème, nous avons testé différentes méthodes. Nous avons d'abord essayé d'ajouter de la colle chaude en complément des vis pour renforcer la fixation du support. Cependant, cela ne s'est pas révélé suffisamment efficace. Nous avons ensuite utilisé de la colle forte, toujours en complément des vis et de la colle chaude, afin d'obtenir un maintien plus rigide.

Malgré tous ces efforts, la fixation restait imparfaite et ne garantissait pas une stabilité suffisante pour le bon fonctionnement du robot. Nous avons donc décidé de concevoir un support imprimé en 3D, plus rigide et mieux adapté à notre besoin.

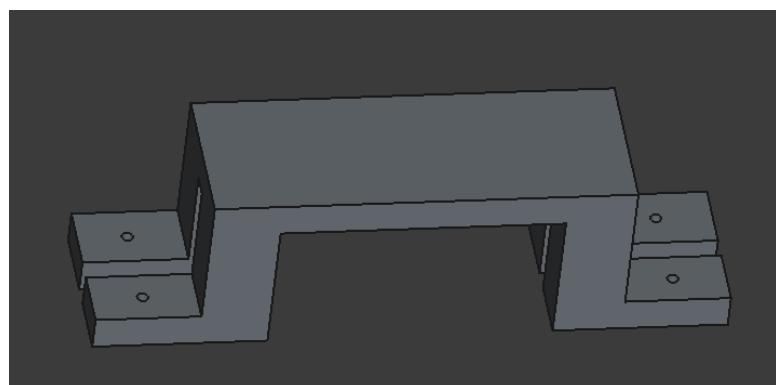


Figure 31 – Modèle 3D du support.

Cette pièce agit comme un support de fixation pour le moteur sur le châssis.

Voici le résultat :

Figure 32 – PHOTO A METTRE.Version imprimée du modèle.

## 0.7 Partie logicielle

### 0.7.1 Programmation individuelle des composants

Gyroscope

Capteur d'obstacle (Lidar et ultrason)

Pour le LiDAR

Pour l'ultrason

Servomoteurs

Programmation du site web

## 0.8 Gestion du projet

### 0.8.1 Organisation des Tâches

### 0.8.2 Liste des Actions Réalisées

- Mettre en place les outils de suivi
- Choisir le modèle et la version de l'ordinateur intégré au robot
- Faire le rétro planning
- Fixer des scénarios simples pour les premiers prototypes
- Organiser les rôles de chaque personne de l'équipe
- Créer le repository pour le code et la documentation
- Faire la modélisation mécanique 1 (schéma cinématique + graphe des liaisons)
- Mise en place d'un serveur fixe
- S'initier à la Raspberry Pi en découvrant ses bases et les sources d'information
- Configurer automatiquement la Raspberry Pi sur le réseau eduroam
- Récupérer l'adresse IP de la Raspberry sur un réseau local
- Configurer la Raspberry sur le réseau local
- Créer la plateforme web qui récupère les adresses IP locales des robots
- Étudier le pilotage du robot (cinématique)
- Établir l'architecture
- Configurer les cartes intégrées pour la connexion à eduroam
- Faire un schéma de l'ensemble du robot
- Estimer le poids max du robot
- Prendre en main MobaXterm pour programmer
- Mettre en place le cahier des charges
- Structurer les informations collectées et organiser les données par catégories sous forme de tableau

- Prendre en main les outils de modélisation 3D
- Choisir la version adaptée du logiciel de modélisation 3D
- Débuter la documentation de la partie logicielle
- Adapter le contenu aux standards d'un document technique ou d'entreprise (CDCF)
- Etudier la stabilité du robot (dynamique + asservissement)
- Rendre la documentation navigable
- Choisir un châssis et les matériaux
- Mettre le cahier des charges au format systml
- Débuter la documentation de la partie théorique
- Coder le programme pour utiliser le LIDAR
- Mettre en place un pont diviseur de tension pour le capteur d'ultrasons
- Rédiger une documentation sur le processus de modélisation
- Installer et prendre en main un framework JavaScript pour la création du site
- Brancher le capteur d'ultrasons à la raspberry
- Programmer le capteur d'ultrason
- Faire des recherches et comparer des versions de robots existants
- Justifier le modèle de Raspberry Pi adapté au projet
- Mettre en place un lien de communication entre le frontend en JavaScript et le backend en Python
- Brancher le LIDAR à la Raspberry Pi
- Envoyer des instructions à une Raspberry Pi 4 depuis le serveur
- Ajouter la documentation sur la plateforme web
- Dimensionner le moteur + la batterie (partie dynamique)
- Modéliser le châssis et le coffre en 3D
- Déterminer le système de localisation du robot
- Mettre en place les moyens de communication en temps réel entre le serveur et les clients
- Débuter la documentation de la partie matérielle
- Réaliser le poster
- Réaliser la vidéo
- Permettre la manipulation des Raspberry Pi depuis le site
- Réaliser le châssis
- Positionner les composants sur le châssis (Assemblage)
- Contrôler les moteurs par la Raspberry
- Communiquer avec le capteur ultrason par la Raspberry
- Brancher tout les composants entre eux
- Choisir les moteurs et les roues
- Etudier la stabilité theorique du systeme
- Programmer le gyroscope
- Mettre en relation les moteurs et le détecteur d'obstacles
- Décorer le châssis

### **0.8.3 Compte Rendu des Réunions Hebdomadaires**

7 Mai 2025 Discussion de date importante et de la notation. Approvisionnement du matériel. Le déroulement des rendus hebdomadaires et de la soutenance. Discussion du cahier des charges et de l'interlocuteur principal entre le suiveur et l'équipe de projet. Discussion de l'architecture du projet.

16 Mai 2025 Discussion sur les choix matériels et logiciels. Présentation d'un prototype

de communication à distance avec la raspberry. Évocation de la difficulté à utiliser un LIDAR pour la localisation du robot. Discussion du scénario du projet. Discussion du design du projet ainsi que des logiciels 3D à utiliser et imprimante 3D disponible.

28 Mai 2025 Réattribution des rôles. Choix des matériaux et composants. Discussion des modélisations 3D niveau technique. Discussion niveau software, hardware et la manière dont le robot va se déplacer. Discussion sur le déroulement de la journée des projets.

6 Juin 2025 Observation et démonstration prototype, il y a quelques problèmes. Détails supplémentaires sur la notation.

12 Juin 2025 Discussion sur l'esthétique du software et du prototype du robot. Discussion sur le poster et le cahier des charges fonctionnels/rapports à rendre.

20 Juin 2025 Discussion sur les problèmes de connectiques. Déroulement de la soutenance et de la journée des projets.

23 Juin 2025

## 0.9 Conclusion

Ce projet a pour but de livrer de la nourriture de la cafétéria aux personnes se trouvant à l'ESIEE en commandant depuis un site web, transporté par l'intermédiaire d'un robot sans trop se déplacer. Grâce à ce projet nous avons appris beaucoup de choses sur la construction d'un robot, notamment au niveau logiciel et matériel. La construction d'un robot et d'un site web est très longue à faire. Malgré le temps et nos connaissances moindres dans ce domaine nous avons quand même mené à bien ce projet.

Dans le futur, ce projet pourrait être amélioré de par le fait que le robot puisse prendre l'ascenseur pour livrer directement devant une salle. Faire un robot plus solide, plus propre que seulement en carton.

## 0.10 Annexes

## 0.11 Remerciements

Le papa de Thisalini pour son aide à plusieurs reprises, notamment la partie électrique.

La voiture de Djivan pour le transport de notre matériel au quotidien.

Laurent BUÈS pour le matériel emprunté.

Le Club\*Nix pour l'accès libre de son équipement, ainsi que le stockage temporaire de notre matériel.

Louis DUBOIS pour avoir soudé le lecteur carte SD d'une Raspberry Pi.

Ilann MIMET pour l'affichage d'équations sur notre plateforme web.

Sylvain DUPONT-LEGENDRE pour le suivi.