

## Travaux Pratiques

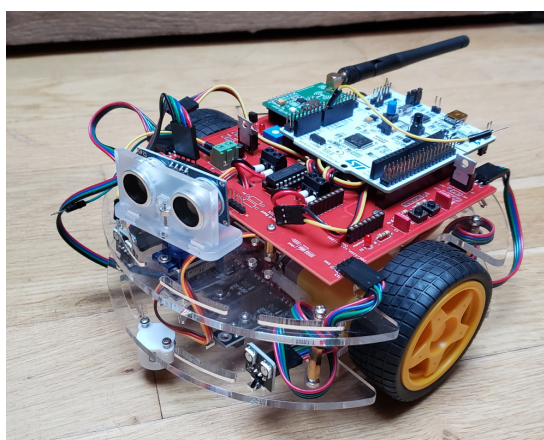
Semestre 6

---

# Robotique et systèmes embarqués

---

4 séances



*Ce sujet est disponible au format électronique sur le site du LEnsE - <https://lense.institutoptique.fr/> dans la rubrique Année / Première Année / Interfaçage Numérique S6 / Bloc 1 Systèmes embarqués / Robotique.*



© 2025 by LEnsE-IOGS



---

## Robotique et systèmes embarqués

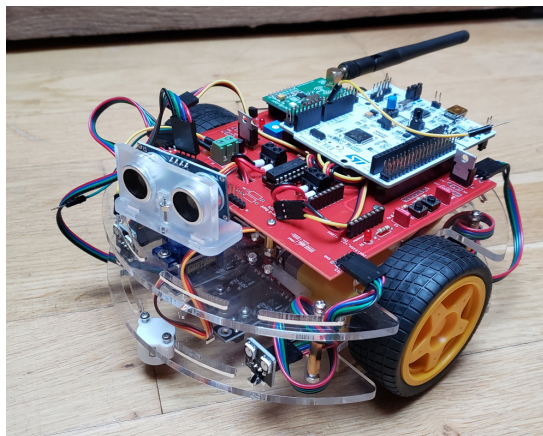
---

À l'issue des séances de TP concernant le **bloc de robotique**, les étudiant-es seront capables de :

- Développer et mettre en œuvre une **solution d'électronique embarquée** pour **mettre en mouvement un robot**
  - Concevoir un **programme embarqué** permettant de **rendre autonome les mouvements d'un robot**
- 

## Objectifs du mini-projet

L'objectif principal de ce mini-projet est de **développer le code embarqué d'une plateforme robotique** lui permettant de se déplacer de manière autonome le long d'une ligne sans percuter d'obstacle.



Vous aurez à votre disposition une **maquette** basée sur un robot Joy-It Car. Cette maquette est pilotée par une carte Nucléo (contenant un microcontrôleur).

---

Un exemple de base (en version archivée et pré-compilée) est disponible au téléchargement ici :  
[https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG\\_pre.zip](https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG_pre.zip)

## Déroulement du bloc

*La liste des étapes à suivre pour la réalisation du programme embarqué de la plateforme robotique est donnée à titre indicatif. L'ordre et le choix des différentes étapes sont laissés à l'appréciation des différents binômes.*

*Afin de faciliter la réutilisation des codes, il pourra être intéressant de définir des fonctions pour le pilotage des différents éléments.*

### Séance 1 / MBED et Nucléo-STM32 (sans maquette !!)

*Le sujet de cette séance est fourni dans un document annexe, disponible aussi sur le site du LEnsE - <https://lense.institutoptique.fr/> dans la rubrique Année / Première Année / Interfaçage Numérique S6 / Bloc 1 Systèmes embarqués / Intro MBED et STM32.*

### Séance 2 / Prise en main de la maquette et déplacements élémentaires

**Etape 7 - 60 min** Piloter l'intensité des LEDs de la maquette

**Etape 8 - 90 min** Piloter les moteurs à courant continu

**Etape 9 - 60 min** Acquérir des données des capteurs de ligne

**Etape 10 - 60 min** Piloter les phares du robot (NeoPixel)

### Séances 3 et 4 - Pilotage de haut niveau

Les deux séances suivantes seront consacrées au pilotage du robot pour lui permettre de suivre une ligne ou/et d'éviter les obstacles qu'il rencontre sur son chemin.

Les étapes possibles sont les suivantes :

**Etape 11 - 120 min** Définir et tester une première structure de code permettant de piloter les deux moteurs du robot en fonction de la détection des lignes

**Etape 12 - 90 min** Acquérir les signaux du capteur ultrason

**Etape 13 - 90 min** Piloter le servomoteur associé au capteur ultrason

**Etape 14 - 180 min** Améliorer le programme de contrôle du robot

Vous pourrez également ajouter d'autres éléments présents sur la carte : encodeur de vitesse sur les roues, capteurs de température (analogique ou numérique en I2C), accéléromètre (I2C).

## DISC / Accumulation de preuves

Nous vous rappelons également que l'un des livrables final de ce module est un **Document Individuel de Suivi de Compétences** qui devra revendiquer votre progression dans l'acquisition des compétences suivantes :

- C4 – Valider une solution technologique
- C7 – Travailler en équipe

### Travail à réaliser

Vous devrez donc tout au long des séances de TP :

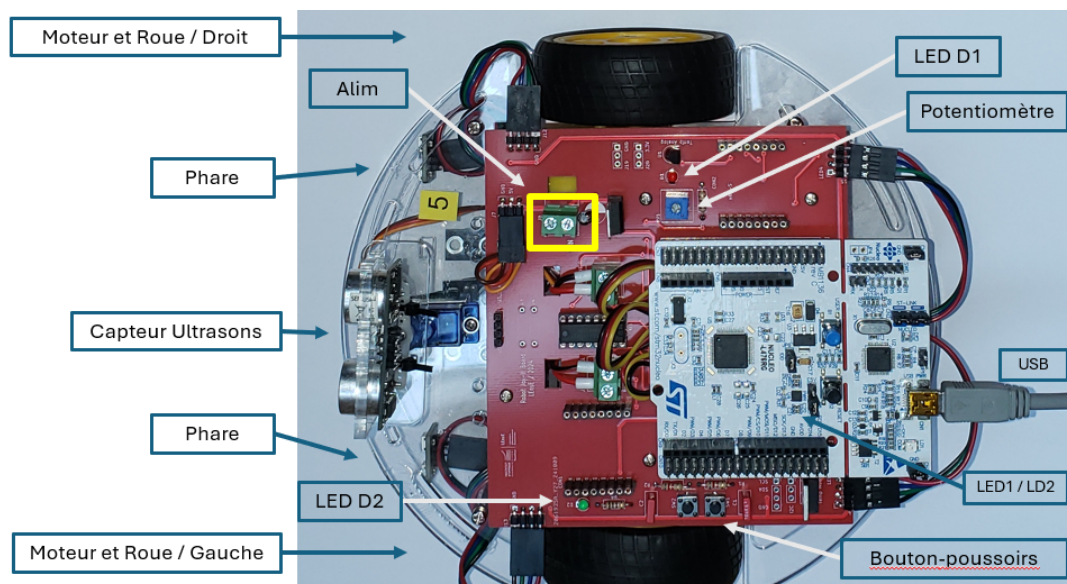
- Documenter les tests réalisés pour valider les fonctionnalités mise en oeuvre
- Stocker les preuves pour revendiquer la montée en compétences (résultats, photos, vidéos...)

## Séance 2 / Prise en main de la maquette et déplacements élémentaires

### Objectifs de la séance

Cette seconde séance est consacrée à la **prise en main de la maquette** et au développement des **fonctionnalités permettant les déplacements élémentaires** de la plateforme.

### Description de la maquette



La maquette est basée sur une plateforme robotique **Joy-It Joy-Car** ([joy-it.net/en/products/mb-joy-car](http://joy-it.net/en/products/mb-joy-car)) constituée :

- de **deux moteurs à courant continu** indépendants, contrôlés par un driver de type L293DN - tension maximale 7 V associés à deux encodeurs de position sur les roues motrices ;
- de **trois capteurs de ligne** (en dessous du robot) ;
- d'un **capteur à ultrason** (obstacles) monté sur un servomoteur ;
- de **4 phares**, composés de 2 LEDs RGB de type WS2812 ;
- d'une **carte de contrôle**, composée :
  - de deux bouton-poussoirs ;
  - de deux LEDs standard ;
  - d'un potentiomètre ;
  - d'une carte Nucléo L476RG.

*Un schéma de la carte et le brochage des différents éléments sont donnés en annexe de ce document.*

## Alimentation électrique

La plateforme robotique est utilisable dans deux configurations différentes :

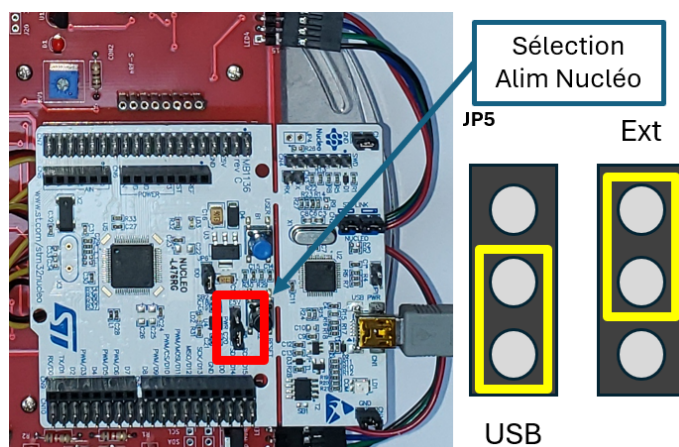
- **non-autonome**, reliée en USB, lors de la phase de programmation de la carte de commande ;
- **autonome**, sur batterie ou alimentation externe.

### Carte Nucléo

La carte Nucléo ainsi que la carte de commande (incluant les phares et les capteurs du robot) peut être **alimentée à l'aide du câble USB** (permettant également la programmation du microcontrôleur embarqué sur la carte Nucléo).

**Attention !** Dans ce régime de fonctionnement, les moteurs et servomoteur ne sont pas utilisables (car non alimentés).

Le cavalier **JP5** de la carte Nucléo doit être positionné du côté **U5V**.



**Attention !** Lors de la programmation de la carte Nucléo, il est préconisé de **ne pas utiliser la partie puissance** !

### Utilisation de la partie puissance (motorisation)

**La tension maximale admissible par les moteurs est de 7 V !** (tension minimale de 6 V)

L'alimentation de cette partie se fait à l'aide du connecteur **J8**. La broche **VIN** correspond à la tension positive (comprise entre 5 et 7V) et l'autre broche est reliée à la masse du système.

**Attention !** Il est conseillé de tester la motorisation du robot à l'aide d'une alimentation stabilisée - et surtout protégée en courant ! - avant de passer à l'utilisation totalement autonome sur batterie.

**Attention !** Pour utiliser la partie puissance, il est préconisé de passer la **carte Nucléo en utilisation autonome** (sur alimentation externe) et ainsi supprimer le lien par le câble USB.

Pour cela, il faut placer le cavalier **JP5** de la carte Nucléo du côté **E5V** (E = externe).

## Brochage / Robot Joy-It Car

### Entrées-Sorties standard

Maquette	Broche Nucléo	Type	Description
LED1	PC_7	Sortie / PWM	Led active à l'état bas
LED2	PB_13	Sortie / PWM	Led active à l'état haut
SW1	PA_11	Entrée	Bouton-poussoir, par défaut état bas
SW2	PA_12	Entrée	Bouton-poussoir, par défaut état bas
USERBUTTON	PC_13	Entrée	Bouton-poussoir, par défaut état haut
POT_OUT	PC_3	Entrée analogique	Potentiomètre

### Moteurs

Maquette	Broche Nucléo	Type	Description
MOT_EN	PA_9	Sortie	Validation des moteurs
MOT_L_1	PB_4	Sortie / PWM	Moteur Gauche direction 1
MOT_L_2	PA_8	Sortie / PWM	Moteur Gauche direction 2
MOT_R_1	PA_0	Sortie / PWM	Moteur Droit direction 1
MOT_R_2	PA_1	Sortie / PWM	Moteur Droit direction 2

### Phares NeoPixel / SW2812

Maquette	Broche Nucléo	Type	Description
DIN_1	PC_0	Sortie	Phare avant droit
DIN_2	PA_10	Sortie	Phare avant gauche
DIN_3	PC_5	Sortie	Phare arrière gauche
DIN_4	PA_13	Sortie	Phare arrière droit

### Capteurs

Maquette	Broche Nucléo	Type	Description
TEMP_OUT	PC_2	Entrée analogique	Capteur de température MCP9700
LINE_L	PA_7	Entrée	Capteur de ligne Gauche
LINE_C	PB_6	Entrée	Capteur de ligne Centre
LINE_R	PB_12	Entrée	Capteur de ligne Droit
SPEED_L	PC_9	Entrée	Vitesse moteur Gauche
SPEED_R	PC_8	Entrée	Vitesse moteur Droit
US_TRIG	PB_5	Sortie	Capteur ultrason - Trig
US_ECHO	PB_3	Entrée	Capteur ultrason - Echo
SERVO	PB_7	Sortie / PWM	Servomoteur du capteur Ultrason

---

**La tension d'alimentation externe doit être comprise entre 6 V et 7 V**

---

**Attention :** PA\_12 et PB\_12 ne peuvent pas être utilisées en même temps en entrée d'interruption.



## Etape 7 / Piloter l'intensité des LEDs de la maquette

Un exemple de base (en version archivée et pré-compilée) est disponible au téléchargement ici : [https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG\\_pre.zip](https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG_pre.zip)

→ **M** A partir de cet exemple, réaliser un programme qui permet de **modifier la luminosité des diodes LED1 et LED2** de la maquette à l'aide des deux bouton-poussoirs SW1 et SW2 (un pour augmenter, l'autre pour diminuer la luminosité). **Votre programme devra utiliser uniquement le principe d'interruption.**

## Etape 8 / Piloter les moteurs à courant continu

Un **moteur à courant continu** est un système permettant de **transformer une énergie électrique en mouvement de rotation** continue. Ce type de moteur doit être parcouru par un courant continu.

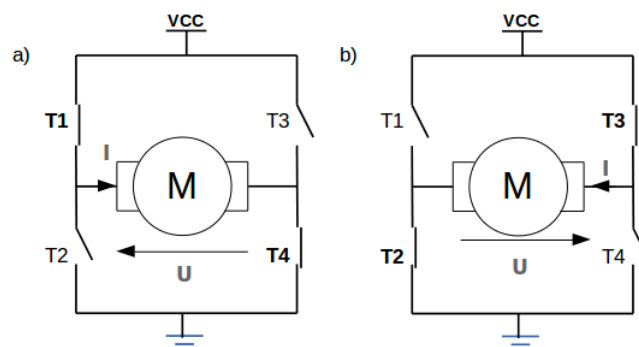
La **vitesse de rotation** d'un tel moteur est liée à la **tension d'alimentation** de ce dernier.

### Conversion de puissance

Ces composants de puissance nécessitent souvent des alimentations externes pour fonctionner et ne peuvent pas être directement alimentés par des microcontrôleurs (tel que celui présent sur la carte Nucléo). Il est donc indispensable d'ajouter des **étages de conversion de puissance** permettant de passer des signaux de commande (basse puissance) sortant des organes de contrôle (microcontrôleur par exemple) à des signaux de puissance.

#### Pont en H

Il existe une structure (souvent intégrée dans ce qu'on appelle des drivers) permettant le pilotage d'un moteur dans les deux directions. Cette structure se nomme un **pont en H** et utilise 4 transistors.



Il faut alors piloter en même temps deux des quatre transistors pour laisser passer du courant dans une direction particulière dans le moteur :

- piloter T1 et T4 (figure a) permet de faire tourner le moteur dans un sens ;
- piloter T2 et T3 (figure b) permet de faire tourner le moteur dans l'autre sens.

#### L293D ou SN754410NE

Le composant **L293D** (ou son cousin **SN754410NE**) intègre deux structures de ce type pour pouvoir piloter 2 moteurs indépendamment dans deux directions (ou 4 moteurs dans une direction).



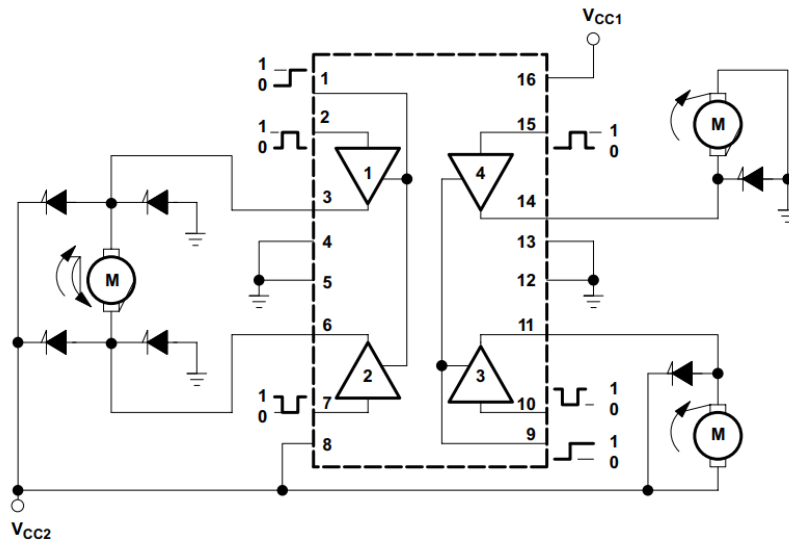


Schéma de câblage du L293D / Documentation Texas Instrument

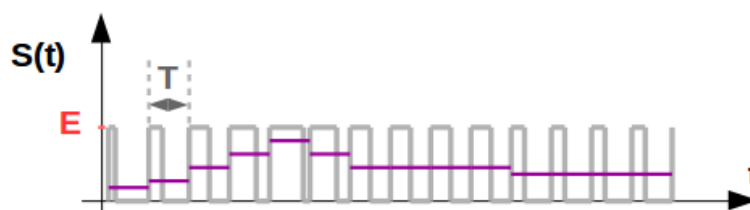
Les **entrées 2 et 7** du composant permettent de faire **tourner le moteur dans un sens ou dans l'autre**. L'**entrée 1** est un **interrupteur général** des modules 1 et 2.

Les signaux des entrées 1, 2 et 7 sont des signaux de faible puissance provenant de la carte Nucléo. Les sorties 3 et 6 sont des sorties de puissance, qui tirent leur énergie de l'alimentation  $V_{CC2}$ . Une alimentation de faible puissance (typiquement 5V) - qui doit être indépendante de la source de puissance - doit également être fournie au composant sur  $V_{CC1}$ .

## Utilisation de signaux modulés en largeur d'impulsion

Les **moteurs à courant continu** se pilotent grâce à des **tensions continues**. Or dans les deux structures vues précédemment, la tension appliquée au moteur ne peut prendre que 3 valeurs :  $-V_{CC}$ ,  $0V$  ou  $V_{CC}$ , ne laissant alors que 3 réactions possibles du moteur : tourner à une vitesse fixe  $\Omega$  (dépendant de la valeur de  $V_{CC}$ ) dans une direction ou dans une autre, ou être à l'arrêt.

En utilisant le **principe de la modulation en largeur d'impulsions (PWM en anglais)** de signaux numériques "rapides", il est toutefois possible de contrôler la vitesse de rotation des moteurs à courant continu.



Signal PWM et sa valeur moyenne

En effet, les systèmes mécaniques, que sont les moteurs, ont des **constantes de temps de réaction assez élevées** (de l'ordre de la centaine de millisecondes pour les moteurs de ce robot). En leur appliquant un signal rectangulaire suffisamment rapide, le moteur n'aura pas le temps de réagir aux fluctuations rapides du signal. Seul le **signal moyen** sera alors traduit par le moteur en consigne (système passe-bas).

## Travail à réaliser

- M Télécharger le projet de base et décompresser l'archive dans un répertoire de votre ordinateur.  
[https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG\\_pre.zip](https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG_pre.zip)
- M Paramétrer les broches de commande du moteur de gauche en sortie modulée (MOT\_L\_1 et MOT\_L\_2).
- M Paramétrer la broche MOT\_EN en sortie standard. Forcer la sortie à 1 pour activer les sorties de puissance sur les moteurs.
- M Ecrire une fonction qui permet de faire tourner le moteur gauche dans une direction à un rapport cyclique donné en argument (entre 0 et 100%).
- M Ecrire une fonction qui permet de stopper le moteur.
- M Ecrire une boucle infinie qui permette de tester vos différentes fonctions :
  - lancer le moteur à 80% pendant 2 secondes
  - stopper le moteur pendant 3 secondes
  - lancer le moteur à 50% pendant 4 secondes
  - stopper le moteur pendant 1 seconde
- M Connecter l'alimentation externe sur l'entrée d'alimentation du robot (connecteur J8 - voir partie **Alimentation électrique** de ce document).
- M Tester votre programme.

---

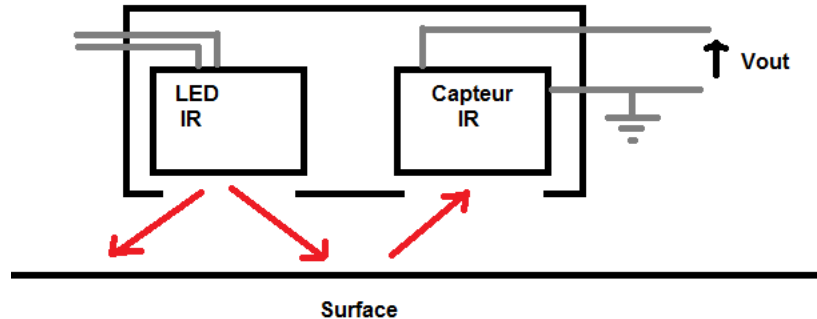
**Attention ! Couper l'alimentation externe lorsque vous n'utilisez pas le robot (en particulier lorsque vous modifiez et téléversez votre programme dans la carte).**

---

- M Faire le même travail pour le moteur droit.
- M Ajouter des fonctions permettant de faire avancer et reculer votre robot. Tester ces fonctions.

## Etape 9 / Acquérir des données des capteurs de ligne

Les **capteurs de ligne** utilisés sur cette plateforme sont des **capteurs optiques**. Une **LED infrarouge** émet un signal vers le bas du robot qui est ensuite réfléchi plus ou moins fortement par le matériau présent au sol. Cette réflexion est alors captée par une **photodiode** ou un phototransistor.



Principe du capteur de ligne / gedgyblog.wordpress.com

Un comparateur est ensuite ajouté en sortie pour transmettre uniquement un signal numérique : '0' si ligne détectée, '1' sinon (ou inversement selon le type de comparateur utilisé). Un potentiomètre de réglage du seuil de détection est présent sur les capteurs. Une LED visible est également présente permettant de visualiser l'état du capteur (cela permet notamment de régler le seuil plus facilement).

### Travail à réaliser

- M Télécharger le projet de base et décompresser l'archive dans un répertoire de votre ordinateur.  
[https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG\\_pre.zip](https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG_pre.zip)
- M Paramétrer les broches des **capteurs de ligne** en entrée d'interruption (LINE\_L, LINE\_C et LINE\_R).
- M Ajouter une fonction d'interruption, exécutée lors de l'activation d'un des capteurs de ligne, permettant de stocker l'état des 3 capteurs dans 3 variables indépendantes (booléennes par exemple) et d'afficher leur valeur sur la console.
- M Tester votre programme à l'aide d'une feuille blanche contenant une ligne noire de largeur 2 à 3 cm.

## Etape 10 / Piloter les phares du robot

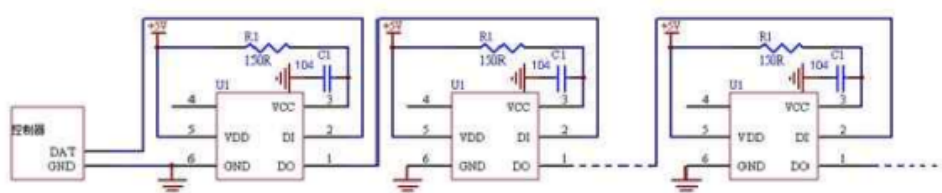
Les phares du robot utilisent des LED trichromes "intelligentes" de type **WS2812**. Ces LEDs peuvent être mises en cascade et se pilotent à l'aide d'une trame numérique. Chaque LED nécessite 24 bits de données (8 bits par couleur - R/G/B).

### Composition of 24bit data:

G7	G6	G5	G4	G3	G2	G1	G0	R7	R6	R5	R4	R3	R2	R1	R0	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

Note: Follow the order of GRB to sent data and the high bit sent at first.

### Typical application circuit:



Données et câblage WS2812 / Documentation Adafruit

## Bibliothèques

Deux bibliothèques modifiées sont disponibles dans le fichier *example\_WS2812.zip*, pour piloter ce type de LED :

- **PixelArray** : permettant de créer des tableaux de pixels R,V,B (rouge, vert et bleu) ;
- **WS2812** : permettant de transmettre les données aux LEDs de type WS2812.

Ce fichier est disponible sur le site du LEnsE dans la rubrique *Année / Première Année / Interfaçage Numérique S6 / Bloc 1 Systèmes embarqués / Robotique / Exemples MBED pour STM32*.

### Importation des bibliothèques

→ **M** Décompresser le fichier archivé dans un répertoire de votre espace personnel.

Il contient 5 fichiers dont les 4 fichiers des bibliothèques mentionnées précédemment (un fichier .h et un fichier .cpp par bibliothèque).

→ **M** Télécharger le projet de base et décompresser l'archive dans un répertoire de votre ordinateur.

[https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG\\_pre.zip](https://lense.institutoptique.fr/ressources/mbed/hello-L476RG_pre.zip)

Vous devez importer les deux bibliothèques dans votre projet de la manière suivante :

1. Déplacer les fichiers *PixelArray.h*, *PixelArray.cpp*, *WS2812.h* et *WS2812.cpp* dans le répertoire **libs** de votre projet (disque dur).
2. Dans **Keil uVision**, faire un clic droit sur le répertoire **libs**, puis sélectionner l'option **Add Existing Files to Groupe 'libs'**
3. Sélectionner ensuite les 4 fichiers de la bibliothèque à ajouter à votre projet et cliquer sur **ADD**.

## Travail à réaliser

On se propose de tester le code *neoled\_control.cpp*. Ce fichier est disponible sur le site du LEnsE dans la rubrique *Année / Première Année / Interfaçage Numérique S6 / Bloc 1 Systèmes embarqués / Robotique / Exemples MBED pour STM32*.

→ **M** Tester le code fourni, en ayant au préalable importer les deux bibliothèques précédentes dans votre projet.

→ **M** Modifier la couleur des deux LEDs présentes sur ce phare.

→ **M** Ajouter la configuration des 3 autres phares.

→ **M** Créer une fonction qui permet d'allumer les phares avant, une autre fonction qui permet d'allumer les phares arrière.

→ **M** Tester vos différentes fonctions.

## Séances 3 et 4 / Robot suiveur de ligne autonome

Les deux séances suivantes seront consacrées au pilotage du robot pour lui permettre de suivre une ligne ou/et d'éviter les obstacles qu'il rencontre sur son chemin.

### Etape 11 / Définir et tester une première structure de code

On souhaite à présent réaliser le **programme principal** du robot lui permettant de **se déplacer de manière autonome** en suivant une ligne.

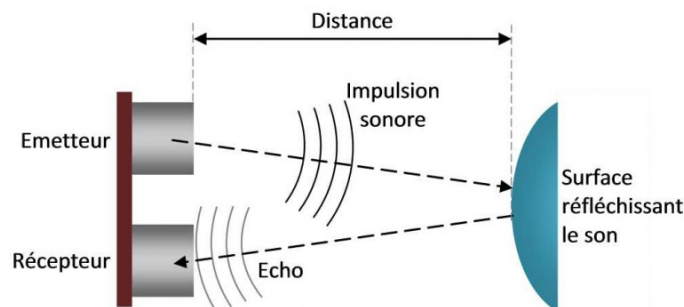
#### Travail à réaliser

→ **M** En vous basant sur les différentes fonctions que vous avez écrites précédemment (avancer, reculer, tourner...) et des valeurs des différents capteurs de ligne, réaliser le programme permettant au robot de suivre une ligne.

→ **M** Tester la robustesse de votre application sur un parcours plus grand.

### Etape 12 / Acquérir les signaux du capteur ultrason

La maquette est équipée d'un capteur de distance à ultrasons. Le principe est décrit dans le schéma suivant :



Principe du capteur de distance à ultrasons /  
<https://arduino.blaisepascal.fr/capteur-de-distance-a-ultrasons/>

Un **émetteur** génère une **impulsion sonore brève** (à une fréquence non audible). Cette onde est **réfléchie** par la surface à détecter. L'onde retour, appelée **écho** est reçue par un **récepteur**. On mesure alors le **temps** entre le moment où l'onde est émise et le moment où l'écho revient - souvent nommé temps de vol. Ces ondes se propageant à la vitesse du son (environ 340m/s), il est alors possible de revenir sur la distance parcourue par cette onde.

## Travail à réaliser

On se propose de tester le code `dist_us.cpp`. Ce fichier est disponible sur le site du LEnsE dans la rubrique *Année / Première Année / Interfaçage Numérique S6 / Bloc 1 Systèmes embarqués / Robotique / Exemples MBED pour STM32*.

**Attention** : le robot doit **être alimenté par un générateur extérieur** pour que le capteur à ultrasons soit opérationnel.

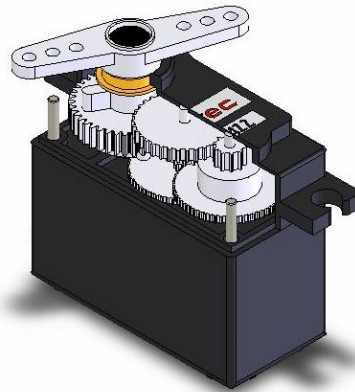
→ **M** Tester ce code et afficher sur la console Série la durée obtenue en plaçant un objet "plat" devant le robot. Recommencer l'expérience en faisant varier la distance entre l'objet et le robot.

→ **M** Visualiser les signaux des broches D4 et D3 à l'aide de l'oscilloscope.

→ **Q** Quelle est la limite de détection de ce capteur ?

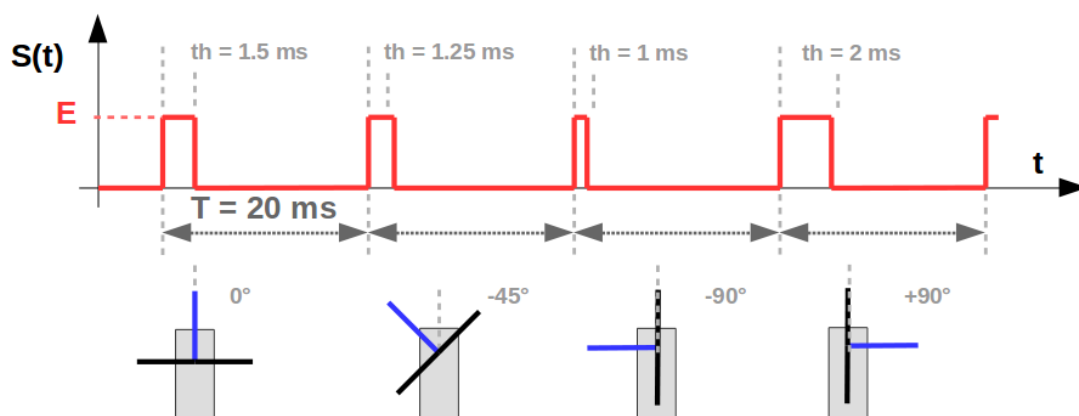
## Etape 13 / Piloter le servomoteur associé au capteur ultrason

Un servomoteur est un actionneur qui réalise une rotation d'un angle calibré en fonction d'une commande externe.



Servomoteur - coupe interne (Crédit : redohm.fr)

Le pilotage d'un servomoteur se fait à l'aide d'un **signal modulé en largeur d'impulsions**. Le signal de commande est un **signal rectangulaire** (numérique) de période fixée à 20 ms. C'est ensuite la durée du temps haut qui permet de modifier l'angle de sortie du servomoteur :





## Travail à réaliser

On se propose de tester le code `pwm_servo.cpp`. Ce fichier est disponible sur le site du LEnsE dans la rubrique *Année / Première Année / Interfaçage Numérique S6 / Bloc 1 Systèmes embarqués / Exemples MBED pour STM32*.

- **M** Tester le code fourni.
- **M** Créer une fonction permettant de positionner le servomoteur à un angle particulier. Tester votre fonction.

## Mini-Projet / Suivi de ligne et évitement d'obstacle

Maintenant que vous maîtrisez les briques de base de la programmation embarquée, vous allez devoir mettre au point le programme complet permettant au robot :

- de suivre une ligne noire sur un fond blanc, sur la plus grande distance possible
- d'éviter les obstacles qui se dresseraient sur son chemin (s'arrêter à une distance raisonnable)
- de contourner l'obstacle et de revenir sur la ligne

## INTERFAÇAGE NUMÉRIQUE

### Travaux Pratiques

Semestre 6

---

## Ressources

---

Bloc Robot

### Liste des ressources

- [Schéma de la carte du robot Joy-It Car](#)
- [PCB de la carte du robot Joy-It Car](#)



