

EIRBOT  
ASSOCIATION DE ROBOTIQUE DE L'ENSEIRB-MATMECA

---

Présentation des projets 2020

---



# 1 Qui sommes nous ?

## 2 Notre Projet

Cette année, Eirbot prend le large! Nos robots doivent partir voguer à travers le monde. Nous allons devoir maîtriser la navigation pour arriver à bon port. C'est après une tempête qu'il faudra reconstruire le chenal, réactiver le phare et redresser les manches à air pour espérer gagner. Nos robots évolueront sur la table suivante



FIGURE 1 – Schéma de la table de jeu

En plus de l'environnement de jeu nous devons suivre des règles précises disponibles sur ce [lien](#).

### 2.1 Vue d'ensemble du projet et objectif de l'association

Voyons tout d'abord l'objectif que nous allons nous fixer pour ce projet. Nous avons décidé en commun des différentes actions et des différentes tâches à réaliser. Nous décidons de réaliser les actions suivantes, activer le phare, redresser les deux manches à air, décoder la boussole et retourner à bon port. Nous misons sur la qualité des actions et non sur la quantités de ces dernières.

Nous avons ensuite découvert le processus de fabrication d'un robot, grâce à l'aide des promotions supérieures nous comprenons qu'il y aura 4 grands domaines : la mécanique du robot (la structure, les actionneurs, le phare), l'électronique (alimentation du robot, contrôle des actionneurs, création du compteur de points etc), l'asservissement (direction précise du robot) et la stratégie (recherche de chemin, choix des actions à faire etc).

### 2.2 Plans du robot

Nous avons ensuite réalisé les plans de notre robot. Nous avons pu le rendre concret en majeure partie grâce à la découpe laser du FabLab de l'ENSEIRB MATMECA et à notre imprimante 3D. En addition nous utilisons des profilés pour monter la structure et créer des étages facile à monter et démonter.



FIGURE 2 – Photo de l'état actuel de notre robot

Concernant notre phare, il doit se deployer et réaliser un balayage lumineux (il doit faire moins de 30 cm avant l'activation et plus de 70 cm après). Nous optons pour imprimer grâce à notre imprimante 3D un bras robotique, le système d'éclairage de notre phare sera similaire à celui d'un vrai phare. Voici l'avancement actuel de notre phare



FIGURE 3 – Photo de l'état actuel de notre phare

## 2.3 Fonctionnement général du robot

Comme dit précédemment nous misons sur la qualité de nos actions plutôt que la quantité. Nous divisons alors le travail informatique en deux parties. D'une part l'Asservissement qui est implémenté sur une Nucléo-F429ZI. D'autre part, la stratégie qui est implémentée sur une Raspberry pi 3b+. En addition nous avons du créer un protocole de communication entre les deux cartes.

### 2.3.1 Asservissement

Nous pouvons commencer par décrire succinctement l'asservissement que nous avons élaboré



### 2.3.2 Stratégie

Nous pouvons maintenant décrire notre stratégie. La stratégie dépend de deux facteurs principaux, notre capacité à naviguer sur la table et notre capacité à détecter les adversaires et à réagir lorsque nous tombons face à l'un de.

Pour la navigation nous implémentons un algorithme de recherche de chemin connu dérivé de l'algorithme de Dijkstra : l'algorithme A\*. Nous décrivons rapidement son fonctionnement dans le paragraphe suivant, une animation expliquant le principe de ce dernier est disponible sur ce [lien](#).

Nous avons modélisé la table comme une grille chaque case faisant  $1cm \times 1cm$ . Ainsi nous avons pu renseigner la position de tous les obstacles fixes. A partir de cela nous pouvons expliquer le fonctionnement de l'algorithme. L'A\* commence à un noeud choisi. Il applique à ce dernier un cout initial, il estime ensuite la distance entre ce noeud et le but à atteindre. Le noeud est alors ajouté à une liste d'attente prioritaire, appelée *open list*.

Premièrement l'algorithme récupère le premier noeud de l'*open list*. Si elle est vide, il n'y a aucun chemin du noeud initial à celui d'arrivée, l'algorithme est en erreur. Si le noeud est celui d'arrivée, l'algorithme va reconstruire le chemin complet et renvoyer le résultat. Ensuite, si le noeud n'est pas le noeud d'arrivée alors de nouveaux noeuds sont créés pour tous les noeuds contigus admissibles. L'A\* calcule ensuite son coût et le stocke avec le noeud. Ce coût est calculé à partir de la somme du coût de son ancêtre et du coût de l'opération pour atteindre ce nouveau noeud. En parallèle l'algorithme conserve la liste des noeuds qui ont été vérifiés, c'est la *closed list*. Si un noeud nouvellement produit est déjà dans cette liste avec un coût égal ou inférieur, on ne fait rien. Après, l'évaluation de la distance du nouveau noeud au noeud d'arrivée est ajoutée au coût pour former l'heuristique du noeud. Ce noeud est alors ajouté à la liste d'attente prioritaire, à moins qu'un noeud identique dans cette liste ne possède déjà une heuristique inférieure ou égale. Une fois ces étapes effectuées pour chaque nouveau noeud contigu, le noeud original pris de la file d'attente prioritaire est ajouté à la liste des noeuds vérifiés. Le prochain noeud est alors retiré de la file d'attente prioritaire et le processus recommence.

Les détails technique des notre implémentation sont disponibles sur notre [Github](#). A ce stade, notre algorithme est opérationnel et nous pouvons d'un point  $x, y$  donné rejoindre n'importe quel point  $x', y'$  en évitant les obstacles fixes. Nous allons maintenant présenter notre stratégie concernant les obstacles mobiles c'est à dire les adversaires.

Nous utilisons un système infrarouge (GP2) pour la détection, ces derniers sont placés juste au dessus des gobelets disposés sur la table (les gobelets sont considérés comme des obstacles fixes, nous ne voulons pas les détecter avec le système infrarouge). Lorsque nous détectons un robot adverse, la stratégie prend un branchement, récupère l'information sur la distance que nous fournit le système infrarouge, ajoute un obstacle puis relance la navigation ce qui permet d'éviter l'obstacle. A la fin du branchement l'obstacle est détruit. A ce stade nous pouvons avoir un système de détection nous permettant d'éviter les robots adverses en les contournants.

Nous avons présentés nos principales stratégies, nous n'avons pas décrit tous nos codes mais seulement les principaux. Les autres codes sont disponibles sur notre dépôt [Github](#).



### 2.3.3 Protocole de communication

En choisissant de séparer sur deux cartes différentes nos codes, nous avons une difficulté supplémentaire qui apparaît. Il faut réaliser un protocole de communication entre les deux

## 2.4 Electronique du robot

### 3 Nous contacter

