

EIRBOT  
COUPE DE FRANCE DE ROBOTIQUE

---

Equipe Eirboat

---

1A 2019-2020



# Table des matières

<b>I</b>	<b>Rapports de réunion</b>	<b>2</b>
0.1	Jeudi 24 Octobre . . . . .	3
0.2	Jeudi 31 Octobre . . . . .	3
0.3	Jeudi 7 Octobre . . . . .	4
0.4	Jeudi 14 Novembre . . . . .	6
0.5	Jeudi 21 Novembre . . . . .	7
0.6	Jeudi 28 Novembre . . . . .	8
<b>II</b>	<b>Description des projets</b>	<b>10</b>
<b>1</b>	<b>Description générale de l'organisation</b>	<b>11</b>
1.1	Arbres des tâches à réaliser par le robot . . . . .	11
1.2	Répartition des tâches . . . . .	13
1.3	Points pour la coupe . . . . .	15
<b>2</b>	<b>Mécanique</b>	<b>16</b>
2.1	Mécanique générale du robot . . . . .	16
2.2	Actionneurs . . . . .	16
<b>3</b>	<b>Electronique</b>	<b>17</b>
3.1	Alimentation . . . . .	17
3.2	Puissance . . . . .	17
3.3	Actionneur . . . . .	17
<b>4</b>	<b>Informatique</b>	<b>18</b>
4.1	Asservissement . . . . .	18
4.2	Stratégie . . . . .	18

Première partie

Rapports de réunion

## 0.1 Jeudi 24 Octobre

### 0.1.1 Ordre du jour

- Définir les différentes tâches que doit remplir le robot
- Donner une première idée de ce que les gens doivent faire

### 0.1.2 Tâches à faire par le robot

Une version détaillée est disponible en [1.1](#)

- Se mouvoir (soft)
- Mécanique générale
- Détecter les adversaires
- Détecter les objets
- Lire la boussole
- Communiquer
- Elever le drapeau
- Actionner les manches à air
- Alimentation
- Phare

### 0.1.3 Répartition des tâches

Une version détaillée est disponible en [1.2](#)

- Liam, Emile, Clément, SD
- Erwann, Valentin, Marion
- Martin, Liam
- $\emptyset$
- Maxime, Emile, Léo
- SD
- Filipe, Valentin, Erwann
- Filipe, Jeremy, Marius
- Ptit Lu, Yohann, Julien, Léo
- Marius, Marion

### 0.1.4 Objectifs de la prochaine réunion

- Spécifier les robots
- Définir précisément les tâches
- Penser à la stratégie

## 0.2 Jeudi 31 Octobre

Pas de réunion : vacances

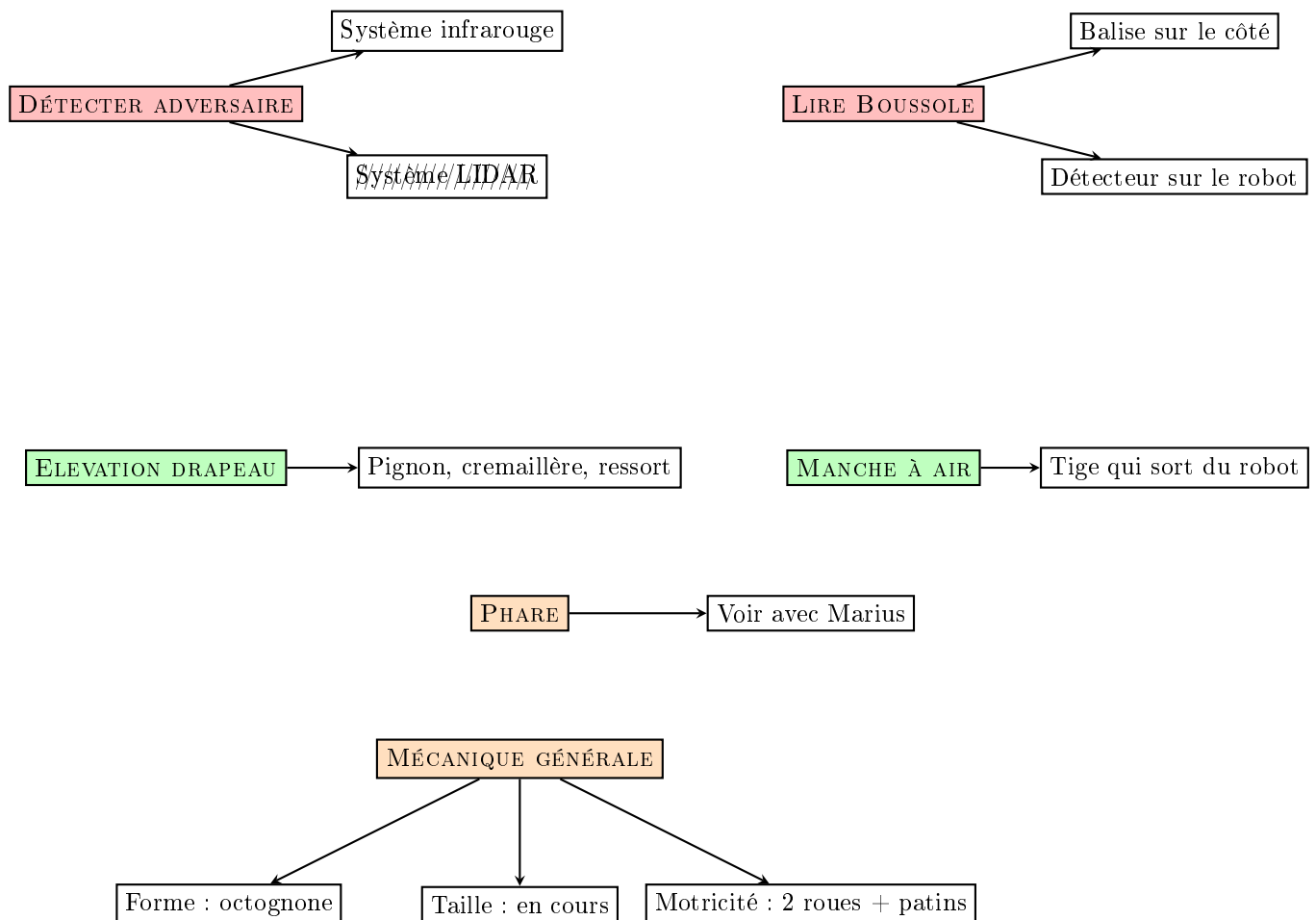


### 0.3 Jeudi 7 Octobre

#### 0.3.1 Ordre du jour

- Définir les actions à faire
- Définir une hiérarchie de difficulté dans les actions
- Définir la mécanique du robot

#### 0.3.2 Définition des méthodes



#### 0.3.3 Description du robot

Pour l'instant il se dessine selon 5 étages

1. Switch pour le côté de jeu, diode de vérification, porte balise, ON/OFF, Boutons d'arrêt d'urgence.
2. Porte pavillon, rasp
3. Porte pavillon, carte numérique
4. Détecteur IR, carte puissance, actionner manche à air, détecteur IR
5. moteur, batterie, moteur

### 0.3.4 Objectif de la prochaine réunion

- Avancement table
- Avancement méca
- Lancer le phare
- Lancer l'asservissement

## 0.4 Jeudi 14 Novembre

### 0.4.1 Point mécanique

Erwann a produit un prototype du robot, il n'est pas complet mais nous donne une idée de ce que nous allons faire. La création du robot est donc en cours. Pour les premiers test, nous pouvons utiliser la base métallique.

### 0.4.2 Point phare

La mécanique du phare est au point, il faut rajouter un module de musique, l'actionneur sera identique à celui des manches à air. Sur le planning le phare pourrait être construit d'ici la prochaine réunion.

### 0.4.3 Point asservissement

Liam, Emile et Clément commencent à travailler dessus. Ils se sont familiarisés avec les encodeurs et chapterent sur la nucléo.

Un résumé de la formation de Mathieu sur l'odométrie :

On définit  $v_L$ ,  $v_R$  comme la vitesse gauche et la vitesse droite.

— short  $v = (\text{short } v_{old} - \text{short } v_{new})$

— Soit  $d$  la distance infinitésimal

$$d = \frac{v_L + v_R}{2}$$

Soit  $\alpha$  l'angle infinitésimal

$$\alpha = \frac{v_L - v_R}{2}$$

— Rafraichissement de la position du robot.

Soit  $x, y, \theta$  les coordonnées du robot.

$$1. \theta = \theta + \frac{\alpha}{2}$$

$$2. \begin{cases} x = x + \cos(\frac{\alpha}{\text{TICKS}}) \times d \\ y = y + \sin(\frac{\alpha}{\text{TICKS}}) \times d \end{cases}$$

$$3. \theta = \theta + \frac{\alpha}{2}$$

$$4. \text{if}(\text{aps}(\theta) > \pi \cdot \text{TICKS PER RAD})$$

$$a = a - \text{sg}(a) \times 2\pi \times \text{TICKS}$$

Toutes les codes et les explications sont disponibles sur le github : <https://github.com/eirbot/eirbot2019-2A/tree/master/soft/include>



## 0.5 Jeudi 21 Novembre

Open perdu



## 0.6 Jeudi 28 Novembre

### 0.6.1 Point Mécanique

La table est bien avancée, il ne reste plus qu'à fixer les derniers éléments (le meuble pour les gobelets c'est le feu). Emile n'a plus le droit de toucher au bois et à la découpe laser en même temps suite à ses exploits pour tenter de graver ma tête.

Niveau robot, le design du robot est acté, on chapter sur une base et un toit octogonal, les étages seront carré. On attend Nans pour la commande des profilés. La base avec les moteurs peut chapterir en production.

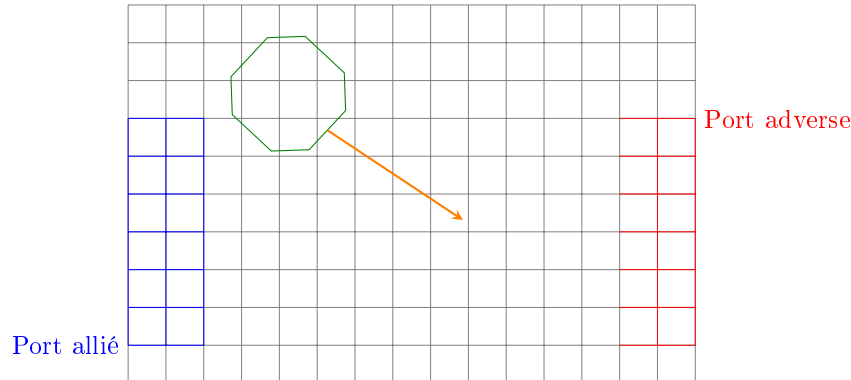
### 0.6.2 Point phare

Nous avons un doute sur l'homologation du premier phare, il sera donc transformé en canon quand on aura changé le moteur.

Concernant le nouveau phare l'idée était de chapterir sur un bras robot (Nans sera content).

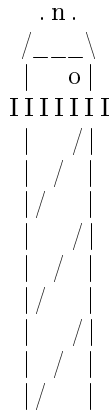
### 0.6.3 Point Asservissement + Info

Le choix de l'odométrie à été posé, la table sera modélisée comme une grille. Le robot pourra se déplacer à chaque intersection de la grille sera un point où le robot pourra se déplacer.



Niveau software l'idée est de commencer par créer un serveur ssh entre une rasp et un ordinateur. Combiné à un protocole de communication entre une rasp et une nucléo on peut espérer pouvoir coder le robot à distance. L'interface de contrôle du robot commence à être pensée.

Suite à une discussion avec Matthieu, un algorithme de path fouding commence à se dessiner sur un base Astar. Pour l'instant l'informatique à juste fait un phare en Ascii.



#### 0.6.4 Point Alimentation

La carte d’Alimentation a été pensée, le groupe s’occupant de cette dernière recherche un moyen de travailler sur Kicad en groupe. *Elle est où la carte ?*.

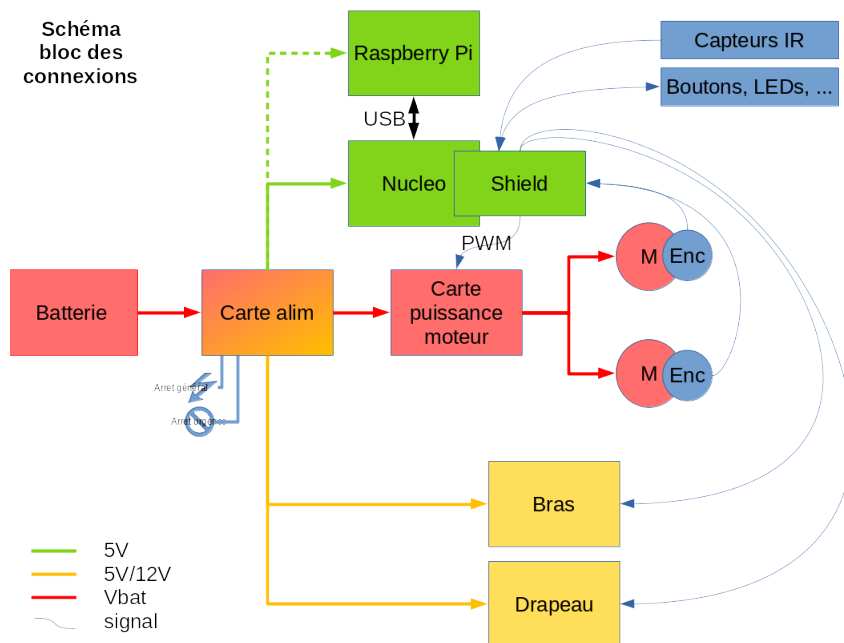


FIGURE 1 – Schéma de principe de l’alimentation

#### 0.6.5 Point Puissance

Nous réutilisons les moteurs des 2A, le groupe travaillant dessus commence à travailler.

#### 0.6.6 Point actionneur

Pas grand chose à dire

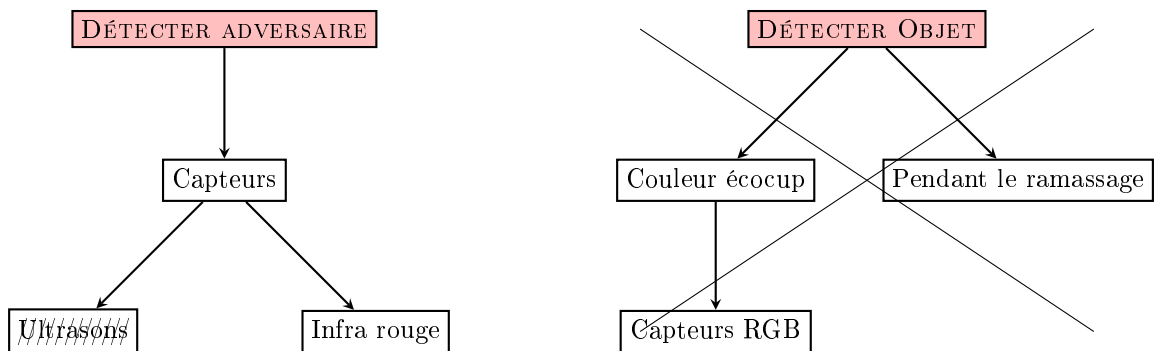
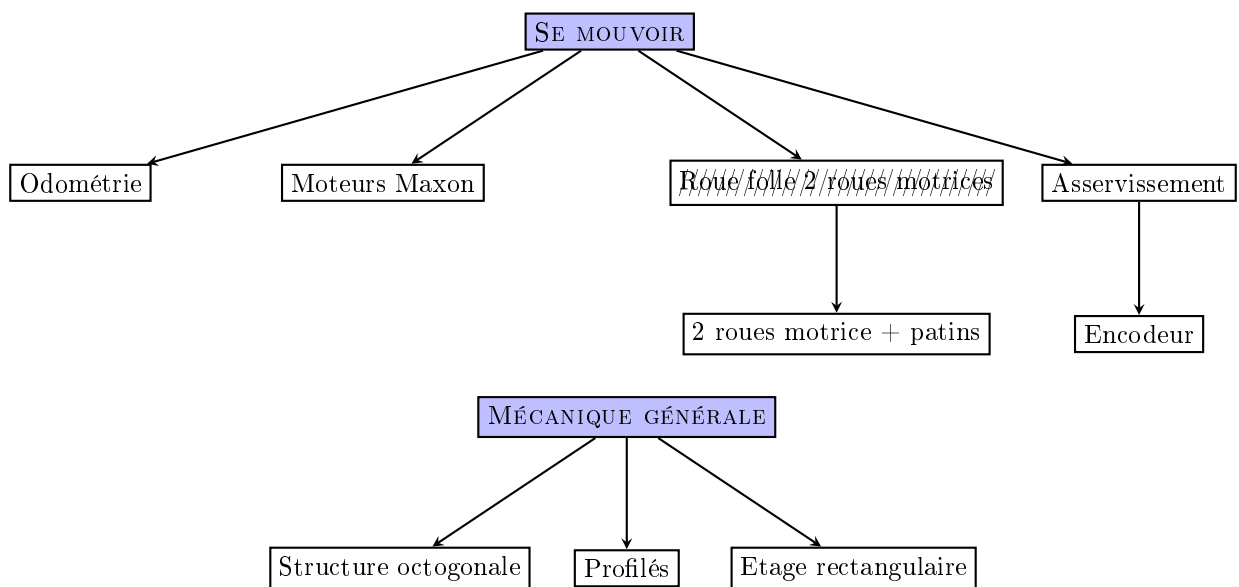
## Deuxième partie

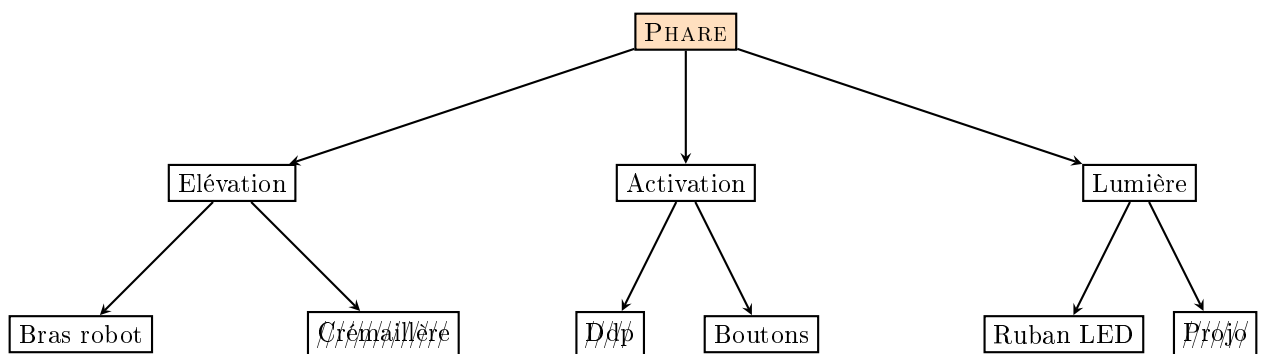
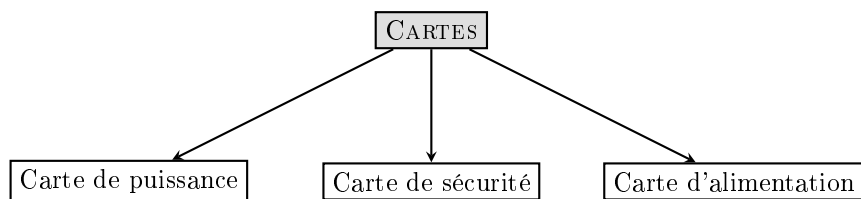
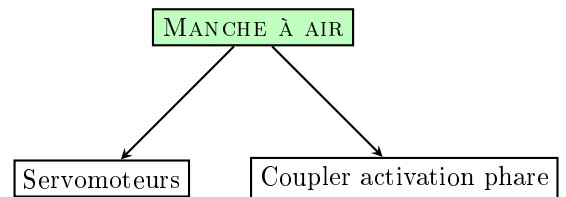
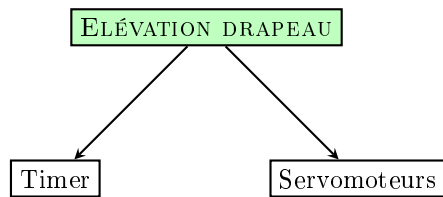
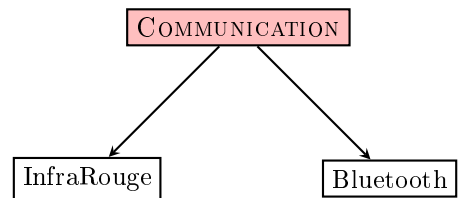
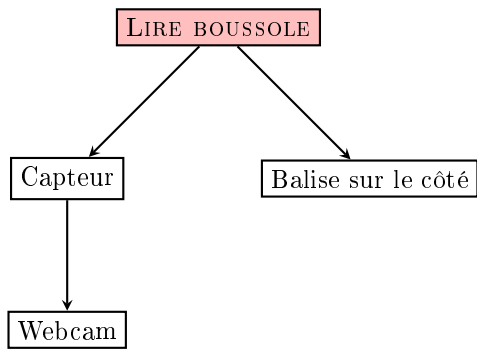
### Description des projets

# Chapitre 1

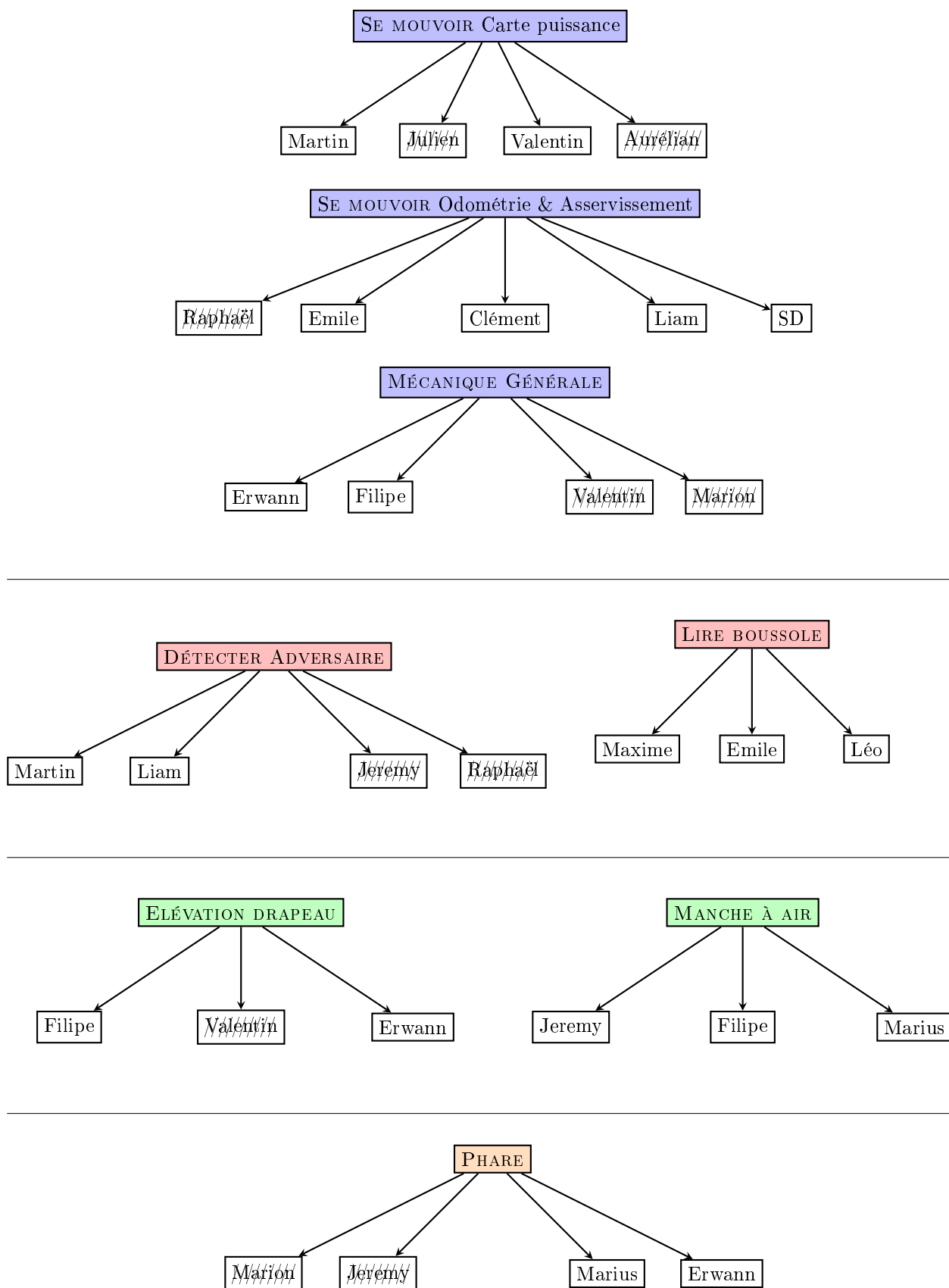
## Description générale de l'organisation

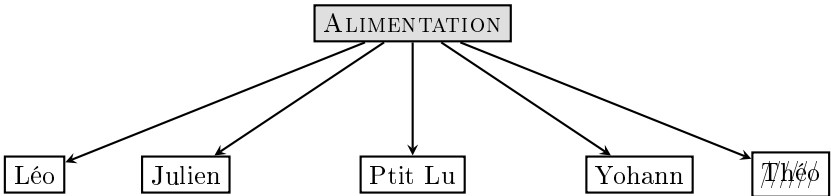
### 1.1 Arbres des tâches à réaliser par le robot



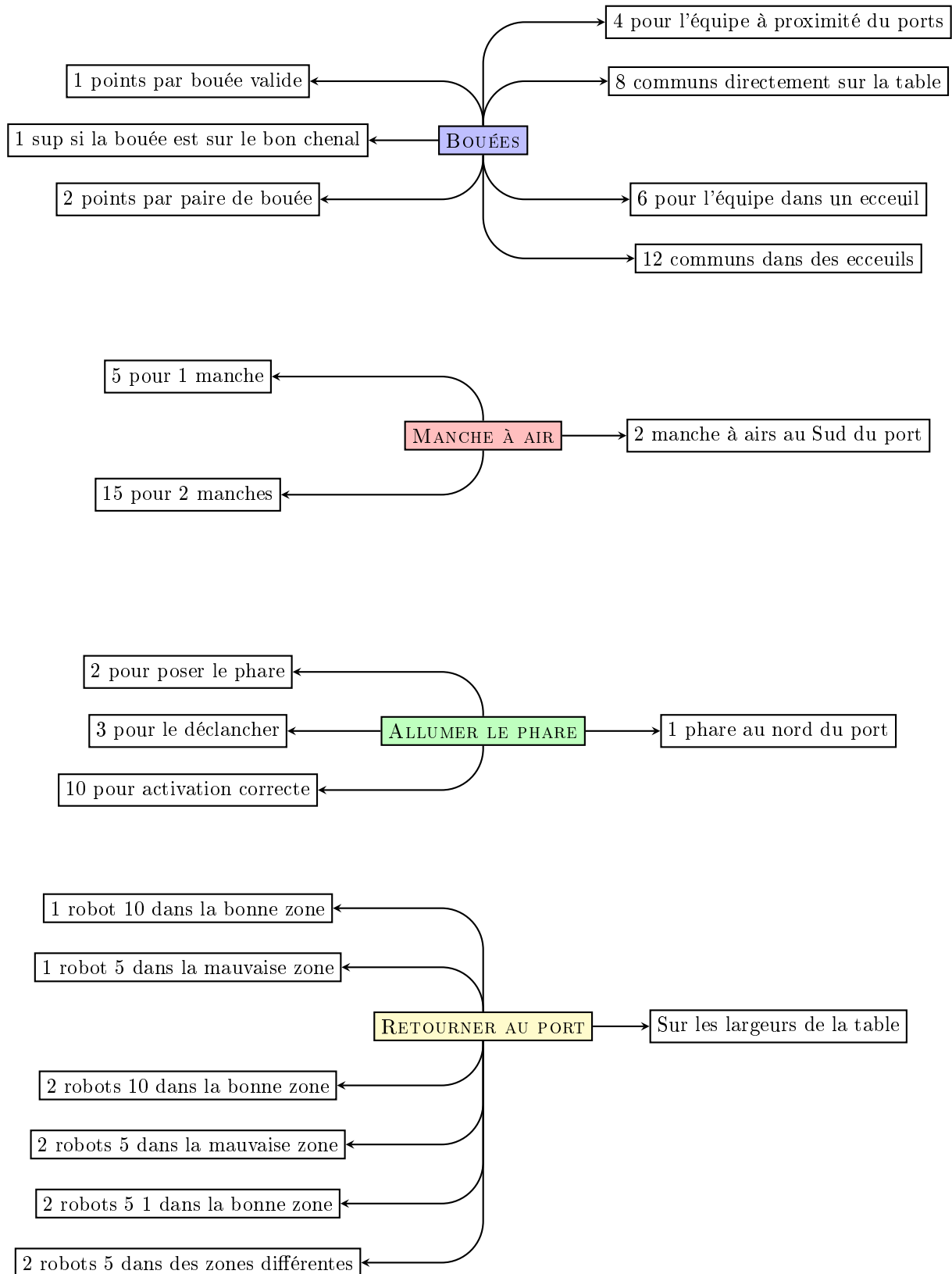


## 1.2 Répartition des tâches





### 1.3 Points pour la coupe





## Chapitre 2

# Mécanique

### 2.1 Mécanique générale du robot

### 2.2 Actionneurs

## Chapitre 3

# Electronique

### 3.1 Alimentation

### 3.2 Puissance

### 3.3 Actionneur

## Chapitre 4

# Informatique

### 4.1 Asservissement

### 4.2 Stratégie