

CONTEXTE

Que ce soit dans le monde de la recherche ou dans les différents domaines dans lesquels sont utilisés les drones et tout particulièrement les AUV ou UAV, l'une des grandes difficultés rencontrées est très certainement celle du docking. En effet, cela peut se révéler dans le meilleur des cas fastidieux (dans le cas où la manoeuvre est manuelle par exemple) et dans le pire des cas difficile voire dangereux pour le drone (dans le cas d'une mer agitée par exemple). Dans le cas d'une mission autonome loin du bateau, on comprend qu'il peut être très intéressant de développer une solution de docking autonome, permettant au drone de revenir vers sa base tout seul et avec précision. L'objectif de ce projet Guerlédan sera donc de développer cette solution en s'intéressant au cas d'un AUV sur le lac.

OBJECTIFS

Concevoir une architecture permettant un docking autonome

Points essentiels :

- Planifier et réaliser le retour vers le dock.
- Assurer la communication drone-dock.
- Assurer une précision suffisante.

MATÉRIEL

Le projet se décompose en 3 parties essentielles

Drone

L'USV est le *M1800* d'*IMSolutions*. Il contient toute une batterie de capteur, mais nous utiliserons seulement sa centrale inertielle *SBG Ellipse D*, ainsi que le GPS à double antenne.



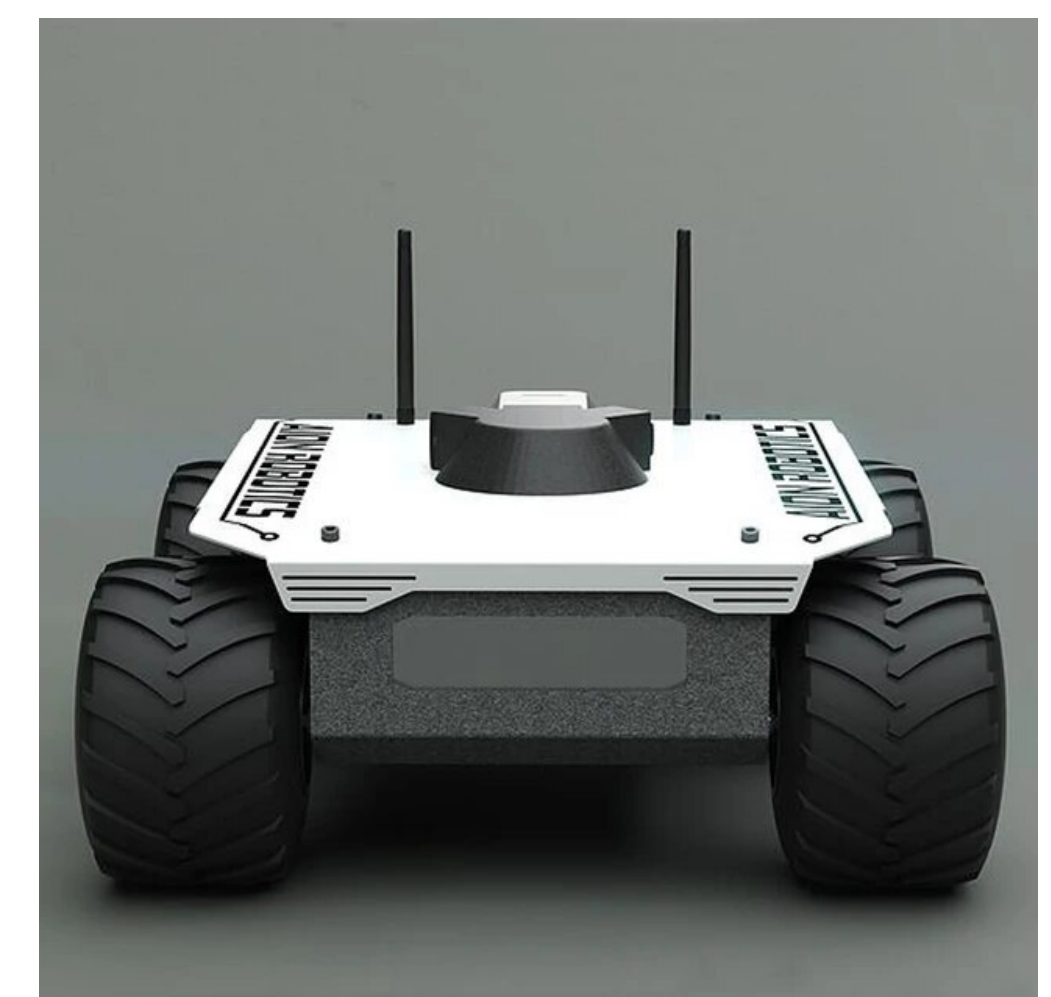
Dock

L'électronique du dock est concentré dans une boîte étanche. Elle est composée d'une *NVIDIA Jetson Nano*, une centrale inertielle *SBG Ellipse A*, un récepteur GNSS *ublox* monté sur une carte *ArduSimple*, un modem *SIMPULSE* pour la communication avec le drone et une antenne radio *Xbee* pour recevoir les corrections RTK.



Rover

Un rover *AION R1* de *AION Robotics*, fourni pour tester nos algorithmes à l'école, où nous n'avions pas accès au drone.



STRATÉGIE D'APPROCHE

Filtre de Kalman

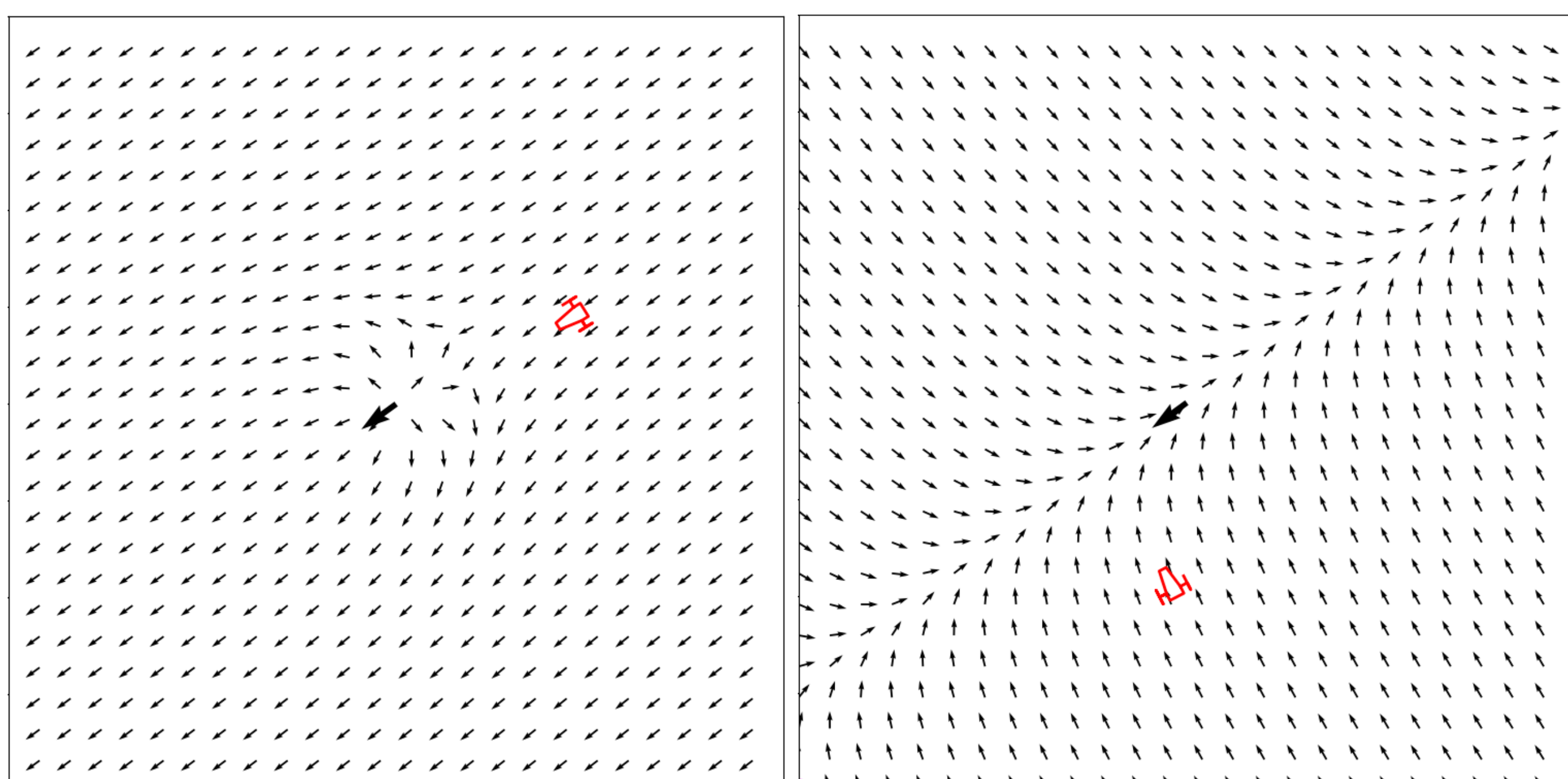
Afin d'améliorer notre approche et compenser les différentes fréquences capteurs ainsi qu'incertitudes, nous avons décidé d'implémenter un filtre de Kalman en partant du modèle cinématique suivant:

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{B}\mathbf{u}$$
$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \\ \dot{\psi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\varphi) \cos(\psi) & 0 & 0 \\ \cos(\varphi) \sin(\psi) & 0 & 0 \\ -\sin(\varphi) & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v \\ \omega \end{pmatrix}$$

Avec (x, y, z) la position du drone dans le repère ENU, φ l'assiette et ψ le cap. Ici, le modèle est issu de celui de Dubins, contrôlé en vitesse linéaire et angulaire sur le cap, étant donné que le contrôle du drone se fait aisément comme ça.

Guidage par champ de potentiel

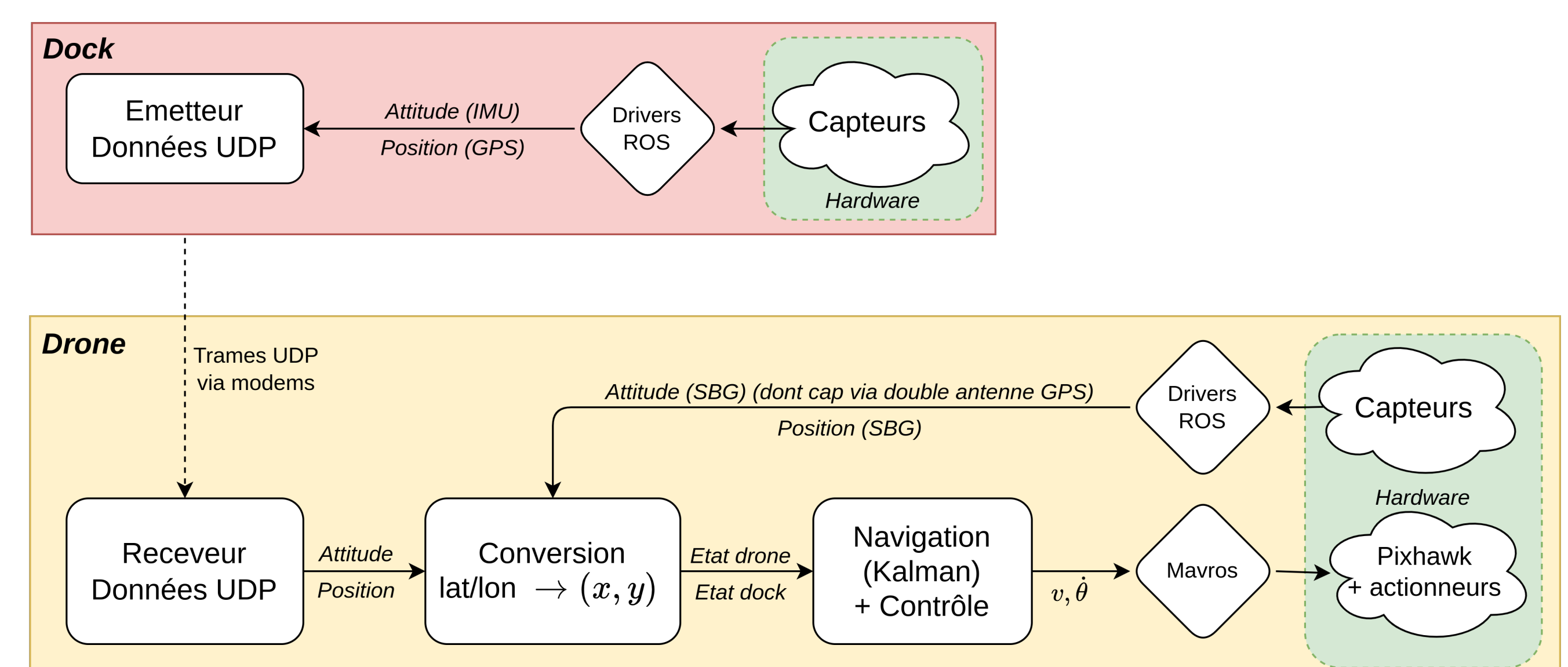
L'approche se fait en deux phases selon la position initiale. Si il se situe derrière le dock, le drone va vouloir se placer du bon côté puis entamer sa procédure de docking. Dans le premier cas, le champ est constant dans la direction du cap du dock, dans le second, on considère une ligne attractive alignée sur le dock.



A gauche, la phase de mise en place, à droite, la phase de docking

ARCHITECTURE LOGICIELLE

Pour ce projet, nous avons travaillé sous *ROS Melodic*. Du aux contraintes inhérentes au middleware, nous avons estimé qu'il était plus simple que le dock et le drone communiquent via des trames UDP.



CONCLUSION

Les auteurs tiennent à remercier :

- La base nautique de Guerlédan pour leur accueil.
- Nos encadrants pour leur aide et disponibilité au cours du projet.
- Simon Rohou pour l'organisation de tout ce projet.

Cette étude a été réalisée durant l'année scolaire 2023-2024 dans le cadre du projet Guerlédan de 3ème année du cycle Ingénieur de l'ENSTA Bretagne, spécialité "Robotique".