GORJUX Aurélien AOUN Romain

Groupe 1

Etat de l’art : Voiture RC

Voiture commandée par RF:

Matériel nécessaire :

Nous allons déjà prendre les dimensions des composants qui entraineront le mouvement de la voiture pour déterminer les dimensions du châssis et de la carrosserie

1. Partie mécanique :

-Moteurs

Moteur CC (moteur à courant continu)

- Il existe 2 principaux types de moteurs. Les moteurs avec balais ou à charbon que l’on appelle brushed, et les moteurs sans balais que l’on appelle brushless.

Les moteurs brushed sont à courant continu et fonctionnent grâce au magnétisme. Sur les moteurs brushed la bobine est assemblée sur le rotor (partie tournante) du moteur et l’aimant est lui assemblé sur le stator (partie fixe du moteur). Les pôles de l’aimant sur le stator crée un premier flux magnétique, et les bobines placées sur le rotor, lorsqu’elles reçoivent le courant en créent un deuxième. L’intéraction entre ces deux flux magnétiques crée une ‘force tournante’, et fait tourner le bobinage entre les pôles de l’aimant sur un axe, ce qui entraîne la rotation du moteur. On appelle couple moteur la force du mouvement de rotation du moteur. Au plus il y a de couple moteur, au plus il sera possible de franchir des obstacles assez conséquents à la voiture (c’est pour cela que les moteurs des 4x4 ont des moteurs avec beaucoup de couples). L’arrivée du courant aux bobines est mécanique, ce qui entraîne des pertes. En effet, le charbon (ou balais) entre en contact avec le collecteur et cela crée des frottements avec au cours de la rotation de celui-ci. Le charbon va chauffer, ainsi que le collecteur ; le travail des forces de frottements entraîne un échauffement des composants. Les composants vont donc s’user plus vite. Au niveau du rendement, la puissance fournie sera évidemment très inférieure à la puissance absorbée par le moteur. Cela est dû à la présence de nombreux frottements au sein de ce moteur. Ce sont des moteurs qui sont plutôt d’ancienne génération, économiques (au niveau du prix) mais peu rentables. Sur la figure 1.1 nous pouvons voir l’assemblement des pièces d’un moteur brushed.

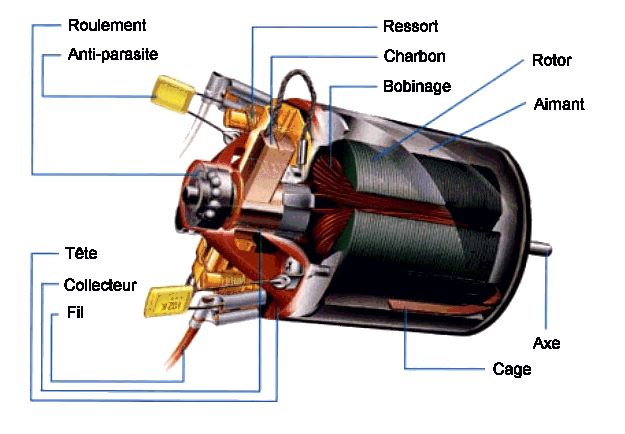


Figure 1.1 Moteur brushed

Les moteurs brushless sont la nouvelle génération de moteur électrique, utilisés principalement dans les drônes, avions, hélicoptères, bateaux ou encore voiture RC. Ils ont un fonctionnement assez différent des moteurs à balais. Premièrement, ils ne contiennent pas de charbon. Deuxièmement, il faut utiliser un contrôleur de vitesse pour l’alimenter, appelé ESC (Electronic Speed Controler) qui transforme une commande pwm en rotation. Troisièmement le bobinage est lui placé sur la partie fixe du moteur et les aimants sont eux placés sur la partie tournante, inversement aux moteurs brushed (voir figure 1.2). C’est donc sur le stator que s’opère l’alimentation du moteur. C’est grâce à l’ESC que le moteur est alimenté (voir figure 1.3 pour le branchement). L’ESC transforme le courant continu en un courant triphasé (trois signaux de même amplitude et de même période déphasés de 2π/3 radians) avec une fréquence variable. L’ESC alimente chaque bobinage du stator, ce qui crée un champ électromagnétique. Ce champ électromagnétique entraîne la rotation des deux pôles de l’aimant à l’intérieur du bobinage, et donc, la rotation du moteur. L’alimentation n’est donc plus mécanique mais électronique, ce qui implique une absence de frottements mécaniques, contrairement au moteur brushed. L’absence de frottements entraîne donc un rendement meilleur, ce qui fait que la puissance fournie par le moteur en sortie est plus proche de celle fournie en entrée. Nous pouvons le vérifier en pratique car certains moteurs offrent une vitesse de rotation de 100000tr/min (énorme par rapport aux moteurs brushed (12000tr/min maximum). Malheureusement, le couple moteur est très faible, ce qui nécessite la présence de réducteurs. Les réducteurs sont des composants permettant de modifier le ratio entre couple moteur et vitesse de rotation du moteur.

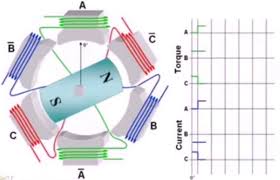


Figure 1.2 Shéma d'un moteur brushless

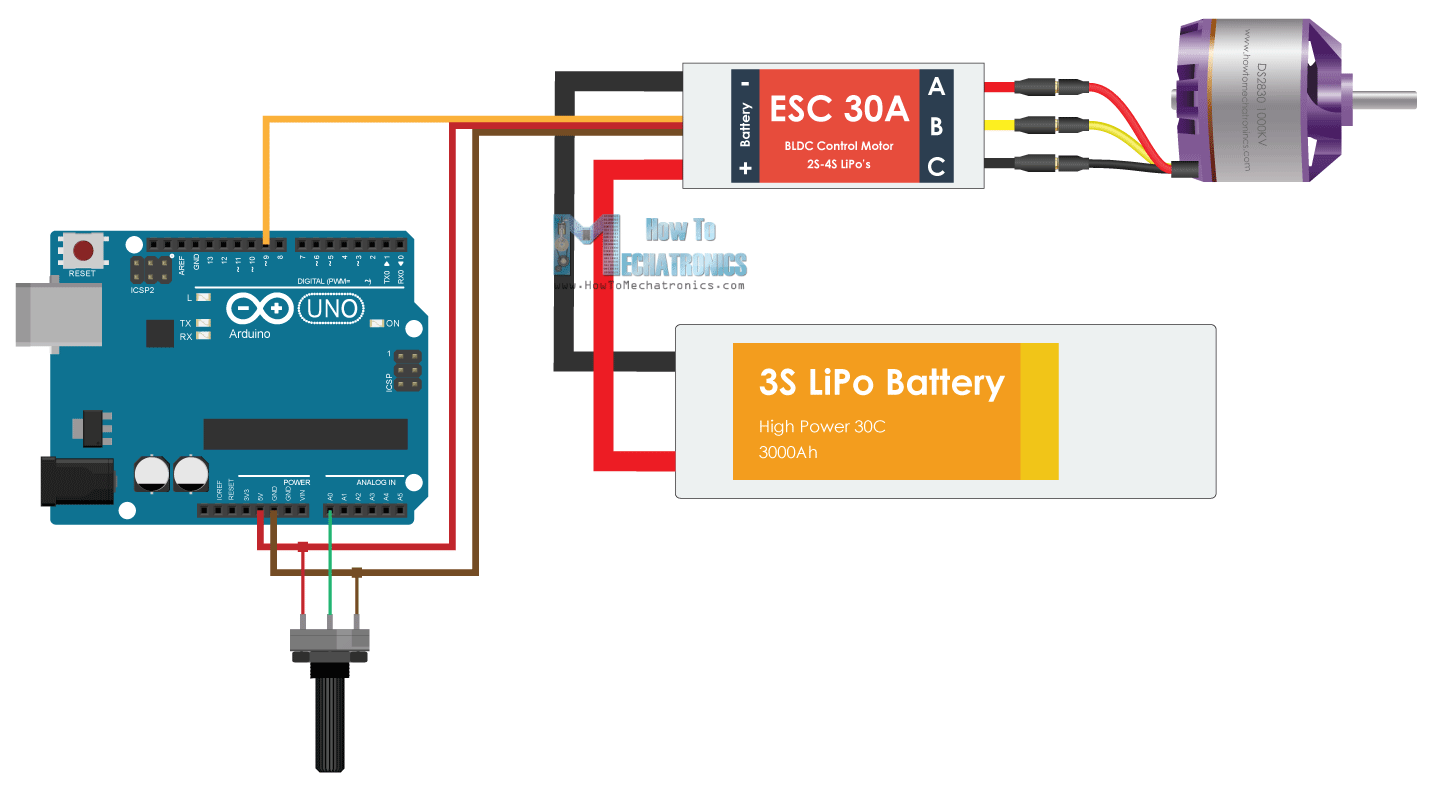


Figure 1.3 Schéma d’un branchement d’un moteur brushless

La qualité dirait plutôt brushless que brushed car il est beaucoup plus léger à puissance égale mais la puissance du moteur brushless étant nettement supérieure à celle de son concurrent entrainerait des problèmes de communication au niveau entre la télécommande et le moteur. Nous choisissons donc un moteur brushed.

2 modèles possibles : le moteur rc Mabuchi 540 et le moteur tt à double axe.

Pour le moteur tt :

Il fonctionne entre 3 et 6 Volts et a besoin d’un courant compris entre 180 et 250 mA environ. Il a une vitesse de rotation entre 90 et 200 rpm, avec un rapport de réduction de 1 :48. Dimensions 70x22mm et couple max de 0.8kg.cm Coûte environ 2€ avec la livraison comprise. Mais comme nous le voyons, la puissance de ce moteur n’est pas suffisante. La voiture avancera très lentement, et cela réduit nos options. Le lien est ci-dessous.

<https://fr.aliexpress.com/item/32947078243.html?src=google&albch=shopping&acnt=248-630-5778&isdl=y&slnk=&plac=&mtctp=&albbt=Gploogle_7_shopping&aff_atform=google&aff_short_key=UneMJZVf&gclsrc=aw.ds&&albagn=888888&&ds_e_adid=468914814372&ds_e_matchtype=&ds_e_device=c&ds_e_network=u&ds_e_product_group_id=800756789666&ds_e_product_id=fr32947078243&ds_e_product_merchant_id=108902209&ds_e_product_country=FR&ds_e_product_language=fr&ds_e_product_channel=online&ds_e_product_store_id=&ds_url_v=2&ds_dest_url=https://fr.aliexpress.com/item/32947078243.html?&albcp=11233051345&albag=112624178760&gclid=Cj0KCQiA-rj9BRCAARIsANB_4ADmaJ3goGtTI2wdgycV7e3jsSfAgk_nBaHv7Jkau5nZXJIewdJpaL4aAkgZEALw_wcB>

Nous avons donc besoin d’un moteur plus puissant, avec une gamme de voltage plus élargie.

Pour le moteur rc Mabuchi 540 :

Sa gamme de fonctionnement est plus élargie car il fonctionne de 3 à 7.2V. Tourne beaucoup plus vite (peut atteindre 19000 tr/min) mais consomme beaucoup plus (4,4A en moyenne) et a moins de couple qu’un moteur TT (0.375kg.cm). Dimensions 27.7x38mm. Le moteur Mabuchi 540 peut contrôler deux roues à lui seul. Cela allègera la masse de la voiture.

-Réducteurs : à définir en apprenant mieux ce qu’apporte réellement le composant

Le fait d’avoir une force motrice n’est pas suffisant. En effet, nous avons besoin de pouvoir communiquer des instructions aux moteur. Il faut pouvoir contrôler ce moteur en le reliant à la carte arduino, et ceci se fait avec un module contrôleur aussi appelé driver. Un driver est une carte Le driver Le plus utilisé pour les voitures rc arduino est le L298N contenu dans la carte de développement SBC-MotoDriver2. Nous allons le comparer avec le contrôleur Cytron.

Pour le L298 : Le module contient un quadruple demi-pont en H (deux ponts en H en fait) permettant de faire tourner les moteurs dans les 2 sens (marche avant et marche arrière pour la voiture). Il contient 4 transistors (2 transistors NPN commandés par courant positif et 2 transistors PNP commandés par courant négatif). Le module MotoDriver2 permet de contrôler 2 moteurs simultanément à l’aide du driver L298N. Il fournit une tension pouvant aller de 5V à 35V et un courant de 2A.

<https://fr.aliexpress.com/item/1877687415.html?spm=a2g0o.productlist.0.0.1c194e85ZkhwK7&algo_pvid=ec8f17ec-066e-4572-8d78-82228e0571dd&algo_expid=ec8f17ec-066e-4572-8d78-82228e0571dd-2&btsid=2100bb5116051957614991021e23c6&ws_ab_test=searchweb0_0,searchweb201602_,searchweb201603_>

Pour le Cytron : Il existe deux versions : une qui entraine deux moteurs que nous allons utiliser et une qui tracte un seul moteur. Il n’a besoin que d’une seule entrée pour diriger le moteur dans les 2 sens. Il permet de délivrer un courant très élevé aux moteurs (10A maximum) et sa plage de tension est de 5 à 30V ce qui est très adapté pour les moteurs mabuchi 540 (consommant un courant de 4.4A) Le pont en H de ce contrôleur contient des transistors MOSFET qui consomment beaucoup moins que les contrôleurs bipolaires (contenant des transistors PNP et NPN) et donc chauffent beaucoup moins, ce qui lui permet de ne pas avoir de radiateur. Nous utiliserons donc ce module de contrôle.

<https://www.robotshop.com/eu/fr/controleur-deux-moteurs-dc-10a-5-30v-cytron.html?gclid=Cj0KCQiA-rj9BRCAARIsANB_4ABB2Grl3uxd0fjtxODW0Wv20R3ASVbsUhBODCNAk3EAnkCLBARULlcaAjOlEALw_wcB>

-Servomoteur :

Le servomoteur est une pièce essentielle de la voiture RC, permettant d’orienter l’axe des roues avant.

Il est aussi appelé servo. C’est un moteur mélangeant de la mécanique et de l’électronique. En effet, il permet de traiter de l’information en entrée, un signal électronique, et renvoie une rotation d’angle comprise entre 0 et 180°. Il est généralement composé d’engrenages, d’un moteur à courant continu, d’un potentiomètre, de trois fils, d’un axe de rotation, d’un plateau de rotation et d’un circuit électronique intégré (voir la figure 2.1).

Le servomoteur est attaché à un axe appelé le bras, qui lui-même sera relié aux deux roues avant. L’angle renvoyé par le servomoteur oriente les roues en décalant le bras comme nous le voyons sur la figure 2.2.

Son principe de fonctionnement repose sur l’asservissement. Le système électronique réalise une comparaison entre l’angle demandé, et l’angle renvoyé par le bras à l’aide de la résistance du potentiomètre. En effet l’orientation des roues passée en entrée va être associée à une valeur de résistance du potentiomètre en Ohm. Pour tourner les roues et maintenir une position vers un angle α, le circuit électronique va prendre l’angle demandé en entrée, et bouger les engrenages qui sont reliés d’un côté au potentiomètre, et de l’autre au plateau de rotation, afin de corriger la direction de l’angle si une force susceptible de modifier cette orientation est exercée sur les roues. Nous pouvons donc associer le potentiomètre du servomoteur à un capteur de direction.

Lorsque la valeur α est atteinte, le moteur à courant continu du servo va s’arrêter pour bloquer cette position. Sinon, il se sert du système décrit précédemment pour maintenir l’angle α fixe. Pour ce faire, le circuit intégré reçoit un signal PWM correspondant à l’angle demandé par l’utilisateur. A chaque valeur PWM est associée une valeur de résistance du potentiomètre.

L’assemblement des engrenages constitue un composant qui se nomme réducteur. Le réducteur réduit la vitesse de rotation du moteur à courant continu en sortie pour augmenter la force de rotation, le couple moteur. Un couple moteur suffisant est nécessaire pour maintenir les directions souhaitées face à des obstacles résistants.

Un des trois fils sera relié au 5V ou à une alimentation différente de celle de l’arduino, un autre à la masse de la carte arduino, et le dernier sera lui relié à une entrée/sortie logique PWM.

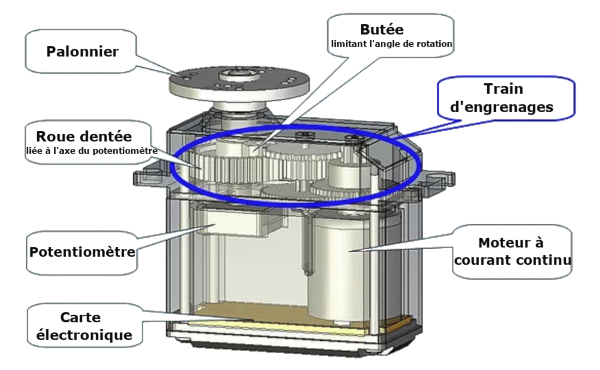
Pour contrôler le servo avec la carte arduino, il est indispensable d’utiliser une bibliothèque pouvant le contrôler. Malheureusement, la librairie « VirtualWire » (cf partie RF) utilise le même Timer 2 que la librairie « Servo.h », librairie la plus utilisée pour commander un servo. Cela engendre des parasites de communication entre les deux librairies vu que le servo sera aussi commandé par RF. Il est donc nécessaire d’utiliser une autre librairie, qui sera la librairie « Servo Timer 2 », qui utilise le Timer 2.

Figure 2.1 Schéma d'un servomoteur

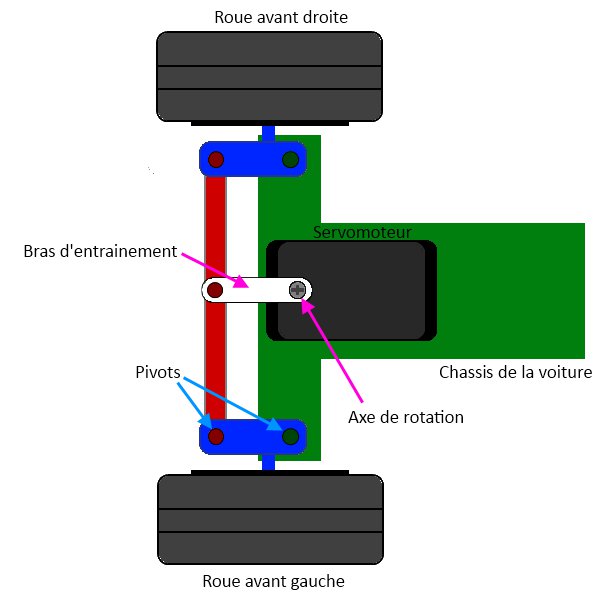


Figure 2.2 Servo relié aux roues

-Batterie de propulsion

-Variateur

2) Partie RF

Plusieurs types de communications RF existent et elles sont caractérisées par le type de modulation et par leur fréquence.

Premièrement, il existe la communication bluetooth avec une fréquence qui va de 2.402 à 2.48 GHz, et fonctionne en contrôlant jusqu’à 7 ‘esclaves’. Les points forts de la communication bluetooth sont premièrement qu’un maître peut passer très rapidement d’un esclave à un autre. Deuxièmement la communication est assez sécurisée puisque le pairage se fait à l’aide d’un code pin, donc cela restreint la communication avec le composant connecté aux seuls utilisateurs ayant la clé, empêchant ainsi quelques parasites de contrôler la voiture. Enfin, grâce à la modernité de cette communication, les smartphones peuvent communiquer facilement avec et donc les modules bluetooth peuvent être contrôlés à l’aide d’applications comme « Bluetooth Electronics ». Le module HC-05, coûte environ 2€ sur le site <https://fr.aliexpress.com/> et consomme très peu, environ 8mA après appairage.

En revanche, les principaux points faibles du bluetooth sont d’abord la portée qui est très petite (10 mètres maximum), puis le nombre d’utilisateurs qui seront très nombreux à utiliser le bluetooth de leur smartphones, ce qui empêchera d’avoir un contrôle optimal sur la voiture (temps de latence assez élevé).

Deuxièmement, il existe les communications grâce aux module LoRa. Sa fréquence est de 865 MHz, ce qui est beaucoup plus petit que la fréquence du module bluetooth. C’est un module qui nécessite deux cartes Arduino car la communication se fait avec un émetteur et un récepteur. Selon le site <https://letmeknow.fr/> nous pouvons obtenir une distance maximale de communication de 270 mètres entre l’émetteur et le récepteur. En effet, selon <https://www.elektormagazine.fr/> sa bande passante est très étroite, ce qui permet cette portée aussi grande. De plus, si l’on prend le module iM880B, on a une très faible consommation d’électricité qui est de 0.1A pour une utilisation optimale (branché sur 3V, rapport de puissance de 19dBm). Son prix néanmoins est de 48€.

3) Carrosserie et partie extérieure

-Impression 3D en PVC ou autre matière

-Roues avec diamètre à définir en fonction des moteurs 6cm

Options :

-Piston soulevant la voiture pour la retourner car c’est pas très pratique de devoir récupérer la voiture à la main à chaque impasse

ETAT DE L’ART

La voiture RC est une voiture miniature contrôlée à distance. La voiture fonctionne à l’aide d’un moteur électrique et d’un système radio. La télécommande qui permet d’utiliser la voiture envoie des infos (comment tourner les roues, combien accélérer) par onde radio et la voiture reçoit ces informations pour les appliquer.

Actuellement les voitures RC n’ont pas énormément changé en termes de fonctionnement mais les performances s’améliorent.

Aujourd’hui, le record de vitesse de pointe est attribué à la R/C Bullet qui a atteint les 325km/h (2014 - <https://youtu.be/96OBzDI1ZIM>).

Le record de distance est détenu par la RC Duracell qui, en 2016, a pu rouler 106km (la voiture était remplie de piles Duracell - <https://aero-modelisme.com/record-voiture-telecommandee-duracell-bertha-benz-film-mercedes/> ; <https://www.guinnessworldrecords.com/world-records/greatest-distance-by-a-radio-controlled-model-car-on-one-set-of-batteries-(rc)> ).

Hc12