



DÉPARTEMENT TIN - FILIÈRE **MICROTECHNIQUES** OPTION ROBOTIQUE ET CONCEPTION MICROTECHNIQUE

Conception d'un système automatisé permettant le cassage de microcapsules en verre et la libération contrôlée de réactifs chimiques

Travail de bachelor



Réalisé par : Arnaud Arpino Proposé par :
EPFL - Swiss Cat +
Keyan VILLAT
Henryk ZOLNOWSKI

Supervisé par : Giuseppe Costanzo





Préambule

Ce travail de Bachelor (ci-après TB) est réalisé en fin de cursus d'études, en vue de l'obtention du titre de Bachelor of Science HES-SO en Ingénierie. En tant que travail académique, son contenu, sans préjuger de sa valeur, n'engage ni la responsabilité de l'auteur, ni celles du jury du travail de Bachelor et de l'École. Toute utilisation, même partielle, de ce TB doit être faite dans le respect du droit d'auteur.

HEIG-VD Le Chef du Département

Yverdon-les-bains, le 27 février 2025





Authentification

Je soussigné, Arnaud Arpino, atteste par la présente avoir réalisé seul ce travail et n'avoir utilisé aucune autre source que celles expressément mentionnées.

Arnaud ARPINO

Yverdon-les-bains, le 27 février 2025





Complémentaire concernant l'utilisation d'outils d'intelligence artificielle

L'utilisation limitée d'outils dits d'intelligence artificielle ou plus particulièrement de LLM (Large Language Models) a été validée avant le début de ce travail de bachelor pour les utilisations spécifiques suivantes :

Utilisation de ChatGPT de l'entreprise OpenAI versions GPT-3, GPT-4 et ChatGPT-4-turbo pour obtenir rapidement des informations servant de double vérifications, de correction orthographique, de reformulation lors de la rédaction, d'aide pour le language LATEX, d'aide pour les languages de programmation python et autres languages utiles à la programmation du bras robotisé robot.

Je soussigné, M. Arnaud Arpino, atteste par la présente avoir nullement utilisé de logiciels de génération de texte automatique pour la rédaction de ce document sans réflexion personnel au préalable et que toutes les resources spécifiques utilisées se trouvent dans la bibliographie ou en annexe de ce rapport.

Arnaud ARPINO

Yverdon-les-bains, le 27 février 2025





Résumé

Travail de bachelor viii





Table des matières

Pı	réaml	oule		ii
\mathbf{A} 1	uther	ntificat	ion	iv
Co	omple	émenta	aire concernant l'utilisation d'outils d'intelligence artificielle	vi
Re	ésum	é		viii
1	Intr	oducti	on	1
	1.1	Contex	kte	1
	1.2	Descri	ption du projet	1
	1.3		isation	
2	Cah	ier des	s charges	3
	2.1	Définit	tions	3
	2.2		se du besoin	
	2.3		ons et exigences du système	
		2.3.1	Fonctions de services	
		2.3.2	Fonctions techniques	
		2.3.3	Fonctions de contraintes	
3	Cata	alogue	des solutions	5
	3.1	_	les solutions envisagées	5
		3.1.1	Canon à azote	
		3.1.2	Implosion de la capsule	
		3.1.3	Actionneur mécanique	





Liste des tableaux

1	Liste des besoins du système	ુ
2	Fonctions de service	4
3	Fonctions techniques	4
	Fonctions de contrainte	





Table des figures

1	Vue d'ensemble du laboratoire Swiss Cat + sur le campus EPFL	1
2	Diagramme bête à corne	3



1 INTRODUCTION



1 Introduction

1.1 Contexte

Dans le cadre de la formation de microtechnicien, l'étudiant doit réaliser un Travail de Bachelor pour valider ses compétences. Ainsi, ce travail se déroule en collaboration avec le laboratoire Swiss Cat + de l'EPFL. Le projet doit être réalisé sur une durée de 420 heures, réparties entre mi février et la fin du mois de juillet.

Le laboratoire Swiss Cat + est "une infrastructure axée sur les données pour la découverte et l'optimisation des catalyseurs" d'après le site internet [2].

L'objectif principal du laboratoire est l'automatisation robotique à haut débit d'expérimentation dans le domaine de la chimie, combinée à une analyse avancée soutenue par l'intelligence artificielle.

Le projet est subdivisé en deux hubs l'un se concentre sur la catalyse homogène à EPFL et l'autre sur la catalyse hétérogène à l'ETHZ.



FIGURE 1 – Vue d'ensemble du laboratoire Swiss Cat + sur le campus EPFL

1.2 Description du projet

Le projet du TB, intervient au sein du projet StoRMS, une solution innovant visant à préparer des solutions chimiques de manière automatisé, par la manipulation de microcapsules de réactifs chimiques solides.

Les micro-capsules permettent de stocker les différentes quantités de réactif de manière imprécise. Dans un second temps, on mesure leurs masses, puis on combine plusieurs micro-capsules pour obtenir la quantité exacte de réactif nécessaire pour la réaction chimique.

Cependant, ces micro-capsules sont celées lors de leur remplissage, il est donc nécessaire de les ouvrir pour libérer le réactif. C'est à ce moment que le système de destruction de micro-capsules entre en jeu.

1.3 Organisation

Le document est divisé comme suit :



1 INTRODUCTION



- Introduction : Présentation du projet et de son contexte.
- Analyse du besoin : Identification des besoins du système.
- Fonctions et exigences du système : Définition des fonctions de services et techniques du système.
- Catalogue des solutions : Présentation des solutions techniques envisagées.
- Modélisation 3D et réalisation : Description de la réalisation du système.
- Tests et validation : Présentation des tests effectués et des résultats obtenus.
- Conclusion : Bilan du projet et perspectives d'amélioration.





2 Cahier des charges

2.1 Définitions

• Micro-capsules : petit cylindres en verre fermés des deux côtés (borosilicate).

Diamètre extérieur = 2,8 \pm 0,05 mm; Diamètre intérieur = 2,5 \pm 0,05 mm; Longueur = 10 mm

2.2 Analyse du besoin

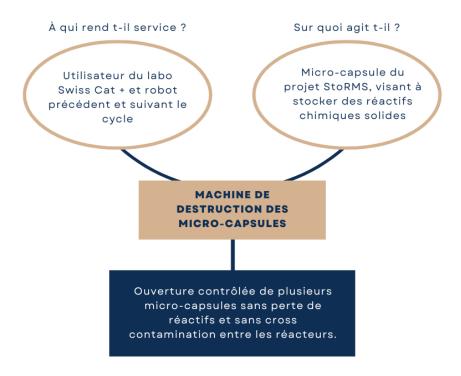


FIGURE 2 – Diagramme bête à corne

#	Besoin
1	Ouvrir des micro-capsules
2	

Table 1 – Liste des besoins du système





2.3 Fonctions et exigences du système

2.3.1 Fonctions de services

Les fonctions de services correspondes aux exigences principales du produits (réflexions basé sur cahier des charges du projet multi 2024 [1]).

Fonctions de service		Exigences	
FS 1	Doit être en mesure de détruire plusieurs micro-capsules dans un réacteur.	E 1	Libération totale du réactif
	micro-capsules dans un réacteur.	19 1	(débris de verres inclus)
FS 2	Doit effectuer la fonction sur tout les réacteurs de la plaque para-dox.	E 2	Répétabilité de la tâche
	les réacteurs de la plaque para-dox.	10 2	48 fois par plaque
FS 3		E 3	

Table 2 – Fonctions de service

2.3.2 Fonctions techniques

Fonctions techniques		Exigences		
FT 1	Doit fonctionner dans un environnement contrôlé.		Glove box rempli uniquement d'azote à température ambiante et en surpression.	
FT 2	Doit être dépannable facilement.	E 6	Accessibilité simple et adapté à un laborantin de chimie.	
FT 3	Doit alerter l'utilisateur en cas de défaillance et éviter l'endommagement des appareils.	E 7	Capteurs ou système de sécurité en cas de défaillance ou conditions anormale	
FT 4	Doit assurer la sécurité de l'utilisateur en cas de défaillance.	E 8	Protection contre les débris de verre.	

Table 3 – Fonctions techniques

2.3.3 Fonctions de contraintes

Fonctions de contrainte		Exigences	
FC 1	Doit éviter la cross contamination entre les réacteurs	E 9	Système anti-projection
FC 2	Doit s'assurer de la libération du réatif	E 10	Vérification du cassage

Table 4 – Fonctions de contrainte





3 Catalogue des solutions

- 3.1 Liste des solutions envisagées
- 3.1.1 Canon à azote
- 3.1.2 Implosion de la capsule
- 3.1.3 Actionneur mécanique

Signature

Yverdon, 27 février 2025

Arnaud Arpino



RÉFÉRENCES



Références

- [1] Arnaud Arpino et al. Cahier des charges. Rapp. tech. HEIG-VD, 2024.
- [2] Prof. Dr. Christophe Copéret & Prof. Dr. Nicolai Cramer (EPFL). « SwissCAT+ ». In : (2022).