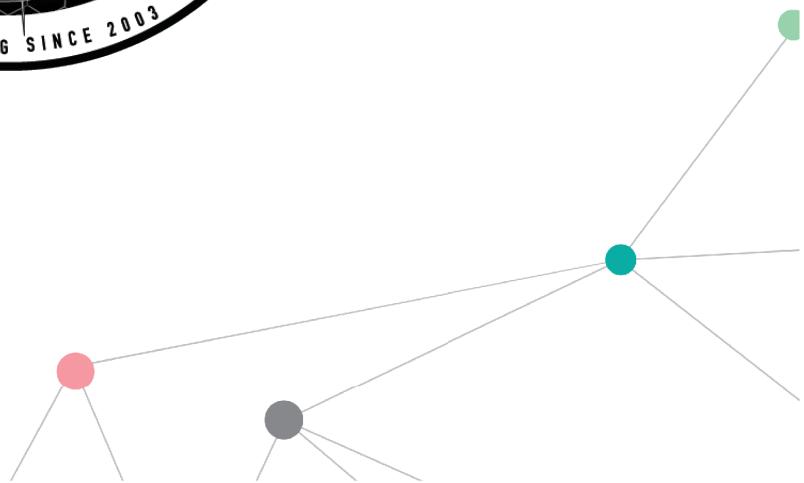


Eirbot
Association de robotique de l'ENSEIRB-MATMECA

Présentation des projets 2020



1 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](#).

1.1 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 quantité 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).

1.2 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 faciles à monter et démonter.



FIGURE 2 – Etat actuel de notre robot

Concernant notre phare, il doit se déployer et réaliser un balayage lumineux (il doit faire moins de 30 cm avant l'activation et plus de 70 cm après). Nous optons pour une impression, grâce à notre imprimante 3D, d'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

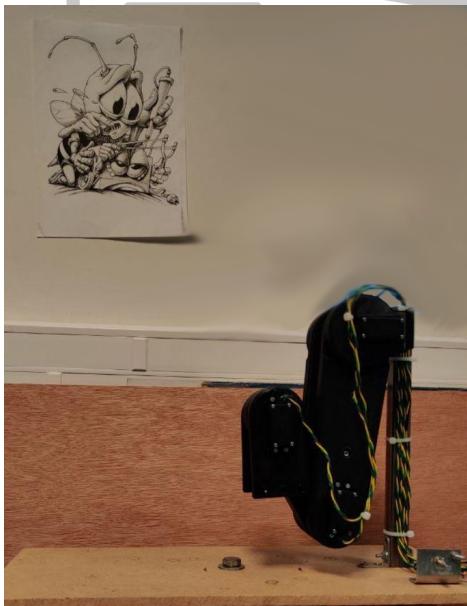


FIGURE 3 – Etat actuel de notre phare replié

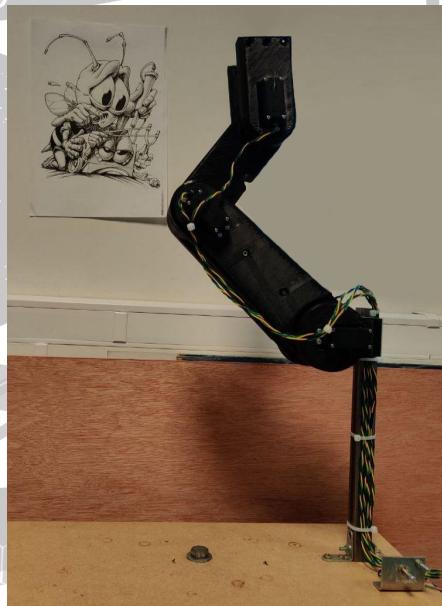


FIGURE 4 – Etat actuel de notre phare déplié

1.3 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 implantée sur une Raspberry pi 3b+. En addition nous avons du créer un protocole de communication entre les deux cartes.

1.3.1 Asservissement

Nous pouvons commencer par décrire succinctement l'asservissement que nous avons élaboré. L'étape d'asservissement est cruciale. En effet elle va nous permettre de déplacer notre robot avec précision, sans cela les stratégies que nous allons mettre en place dans le suite ne pourrons pas aboutir. L'asservissement de ce robot se base sur les encodeurs placés sur les côtes des moteurs, tout le travail de l'asservissement est de calculer la différence entre la consigne donnée et ce qui se passe réellement. Cela passe par la création d'un correcteur PID. La qualité de ce PID détermine la précision de nos déplacements et donc augmente le champ des possibles pour nos stratégies.

1.3.2 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 d'eux.

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 coût 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 techniques de 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 branchemen, 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 branchemen l'obstacle est détruit. A ce stade nous avons un système de détection nous permettant d'éviter les robots adverses en les contournant.

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

1.3.3 Protocole de communication

En choisissant de séparer nos codes sur deux cartes différentes, nous avons une difficulté supplémentaire qui apparaît. Il faut réaliser un protocole de communication permettant d'envoyer des ordres de la carte maître (Raspberry Pi) vers la carte esclave (Nucléo). Cette dernière répond aux commandes par une action (déplacement, activation des actionneurs, ...) ou par des informations sur l'état du robot (position, capteurs de distance, ...). Nous avons choisi d'établir la communication via un port série et nous avons créé un protocole spécifique aux besoins de notre projet. Le protocole implémente un système de confirmation des commandes et supporte des timeout. Prenons un exemple simple, lorsque nous lançons la Navigation sur la Raspberry pi, l'A* va calculer les positions à rejoindre, au fur et à mesure que l'algorithme trouve les positions, il envoie une requête de déplacement via le port série, attend la réponse du protocole et s'il n'y a pas de soucis envoie la prochaine instruction.

1.4 Electronique du robot

1.4.1 Carte d'alimentation

La conception d'une carte d'alimentation est une étape fondamentale lors de la mise en œuvre d'un projet d'électronique. Cette dernière assure l'alimentation du circuit à une tension souhaitée. La stabilité du signal doit être également maintenue malgré les perturbations liées au circuit.

Pour le robot, nous avons opté pour une carte comportant 3 rails d'alimentation.

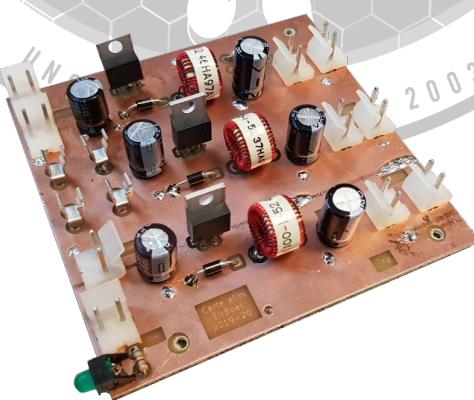


FIGURE 5 – Etat actuel de notre carte d'alimentation

Deux de ces rails fournissent une alimentation de 5V, le premier alimente la logique, le suivant les actionneurs. Le dernier est consacré aux moteurs, alimenté en 12V.

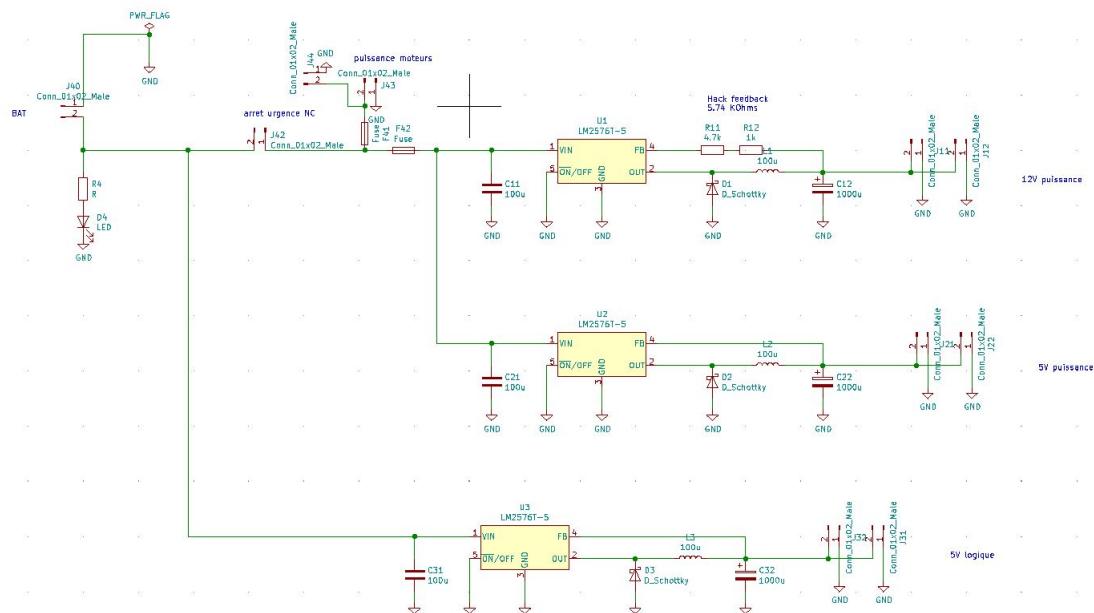


FIGURE 6 – Schéma de conception de la carte

Chaque rail d'alimentation est structuré autour d'un buck. Un buck est un convertisseur de tension continue. Alimentation à découpage de la micro-électronique, il possède un excellent rendement (95 % environ).

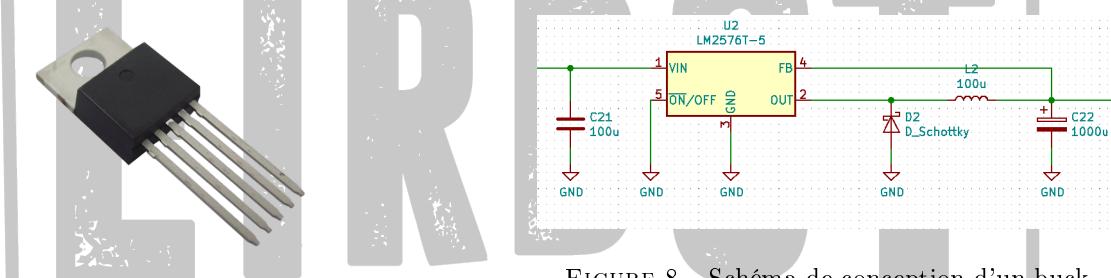


FIGURE 7 – Buck

FIGURE 8 – Schéma de conception d'un buck

Mis à part les composants, l'intégralité de la carte a été conçue par nos soins. Le routage, une étape cruciale consistant à relier les composants en évitant les phénomènes perturbateurs, a été effectué grâce au logiciel kickad. Cela nous permet d'aboutir finalement à un calque du circuit. Une fois que le calque est obtenu la réalisation de cette carte peut être grâce au matériel de l'ENSEIRB-MATMECA. Le perçage des trous et la soudure des éléments se réalise avec le matériel de l'association.

1.4.2 Carte de puissance

En plus de l'alimentation du robot, nous

2 Projets antérieurs

Notre association possède une certaine ancienté et en plus de participer à la coupe de France nous réalisons plusieurs projets voici quelques photos des projets et des robots des années précédentes



