Diagrammes

Cahier des charges

Avancement

Futur

Bilan de projet

Robot détecteur de fumée

Hugo Rodrigues et Anthony Neyret

Nous avons défini le cahier des charges selon différents critères :

Nous voulions un robot autonome capable de se déplacer dans un environnement connu et de détecter les départs d’incendie afin d’avertir du danger. Grâce à une transmission d’informations en temps réel et notamment l’utilisation de la caméra, on pourra avoir une vision directe sur le sinistre.

Pour cela, nous avons choisi une caméra OpenMV H7, une carte Arduino Uno avec 2 shields moteurs, 3 moteurs 24V, un module Wi-Fi, des capteurs d’obstacles infrarouge et un détecteur de fumée.

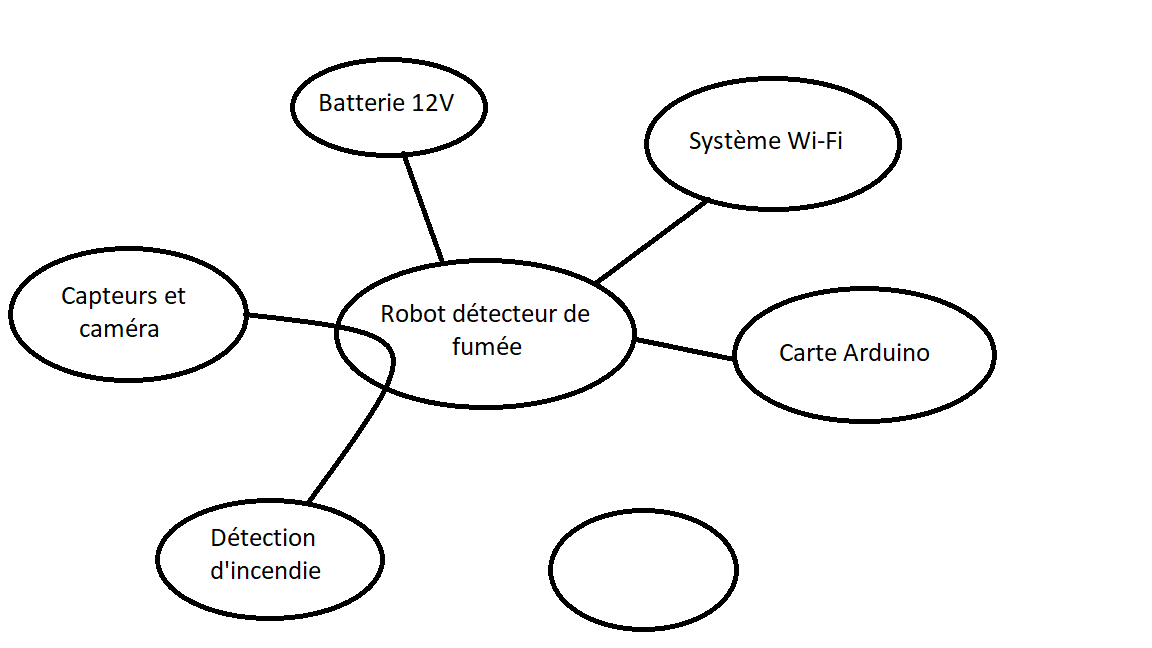
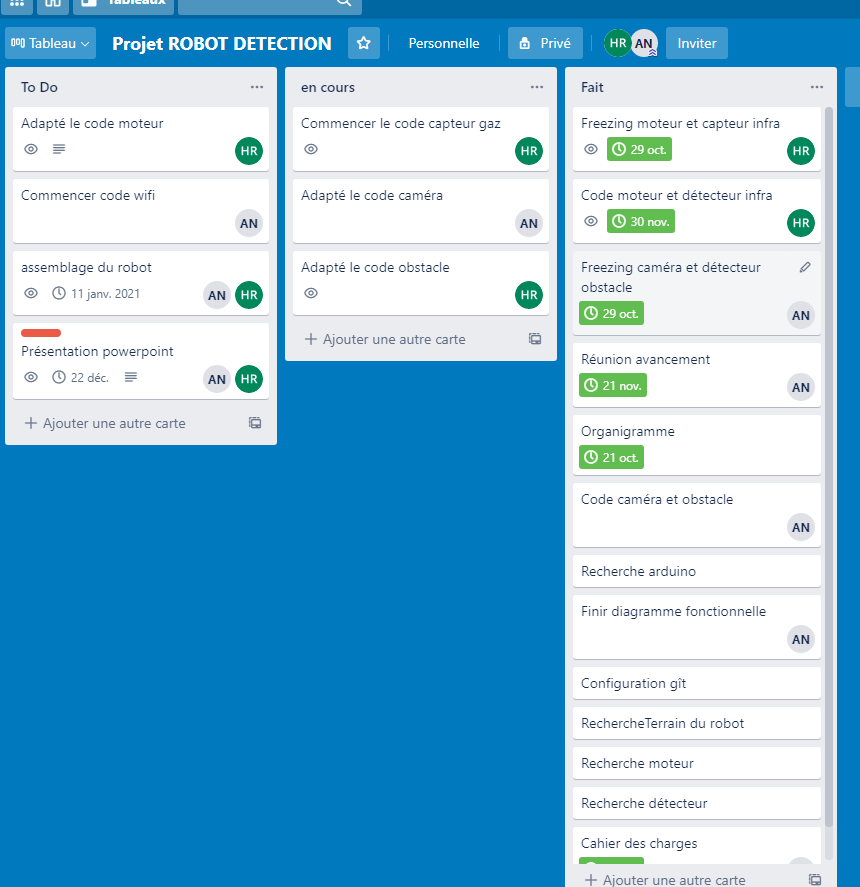


Diagramme fonctionnel du robot

La fonction principale est l'utilisation des capteurs infrarouges, de fumée et de la caméra par le robot afin de détecter les incendies.

La carte Arduino Permet l'automatisation du système, la carte Wi-Fi permet la transmission d'informations, et la batterie 12V est la source d'énergie du système.

Le robot se repère en suivant une ligne noire continue, qui est détectée par un capteur infrarouge.

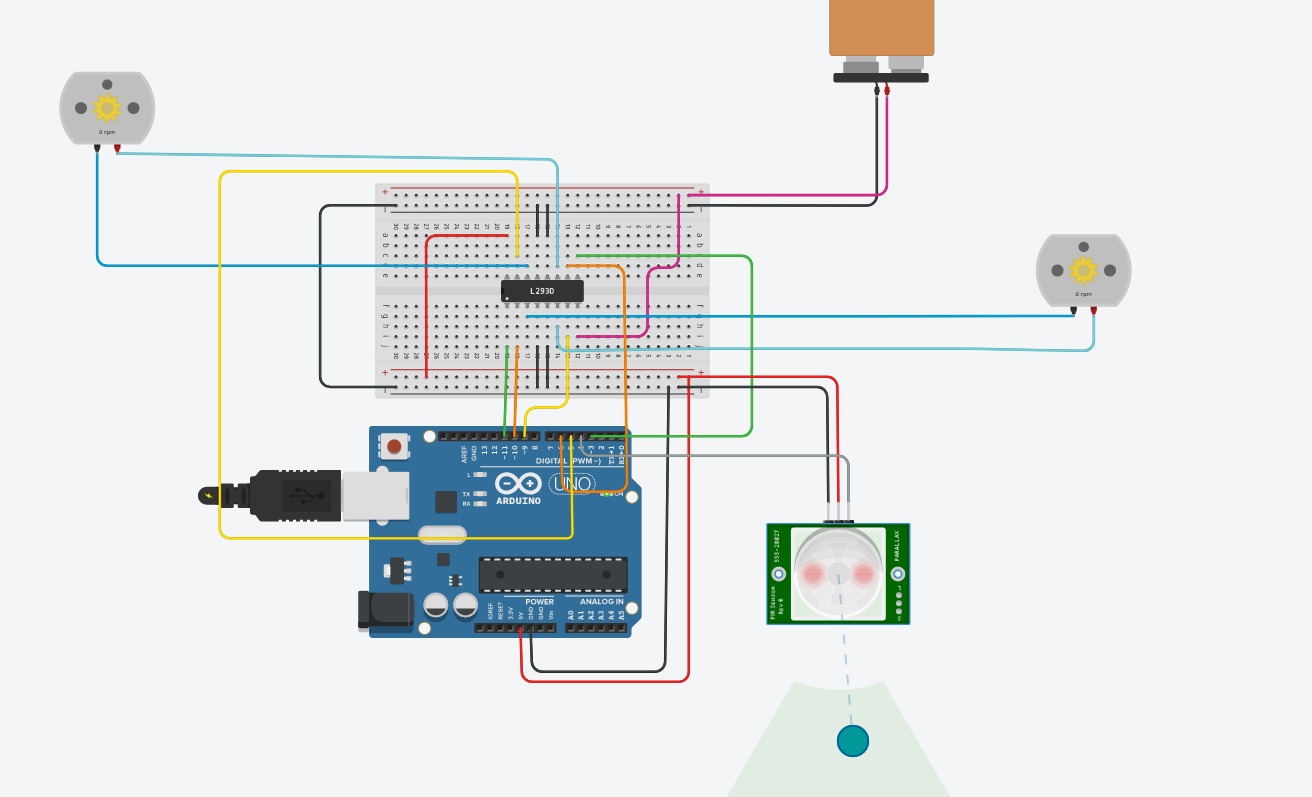
Planning d’avancement : 

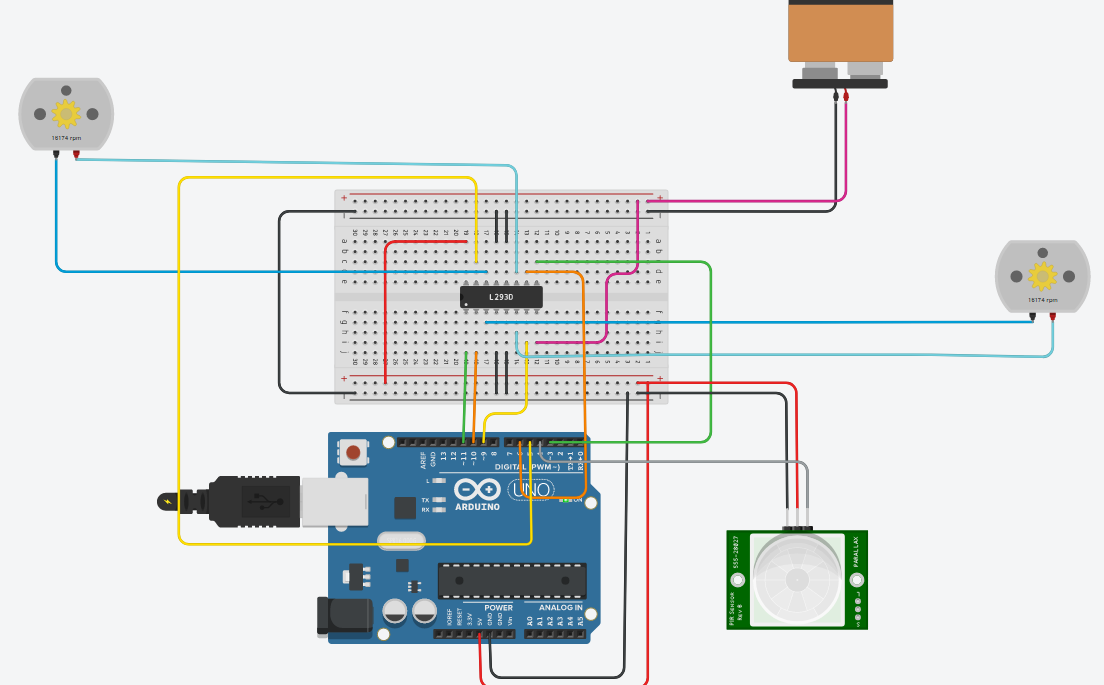
Avancement du projet :

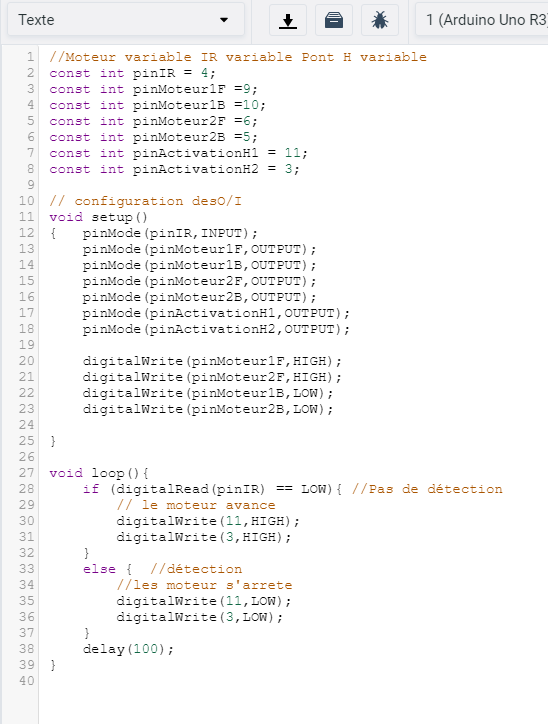
1. Câblage du système de déplacement du robot.

On à réaliser le câblage des moteurs qui se mettront à tourner en entrainant les roues grâce à un détecteur infrarouge qui ne captera pas son signal du fait de la bande noir placer au sol, pour réaliser ce montage on a utilisé le logiciel Tinkercad, qui permet de visualiser les potentiels erreurs et de test le montage. On peut y ajouter le code fonctionnel pour faire marche le montage. Le logicielle a quand même des limites on à par exemple pas accès au Shield qu’on va utiliser dans la version finale, on ne peut du coup pas placer les 3 moteurs sur le logicielles.

Moteur à l’arrêt :



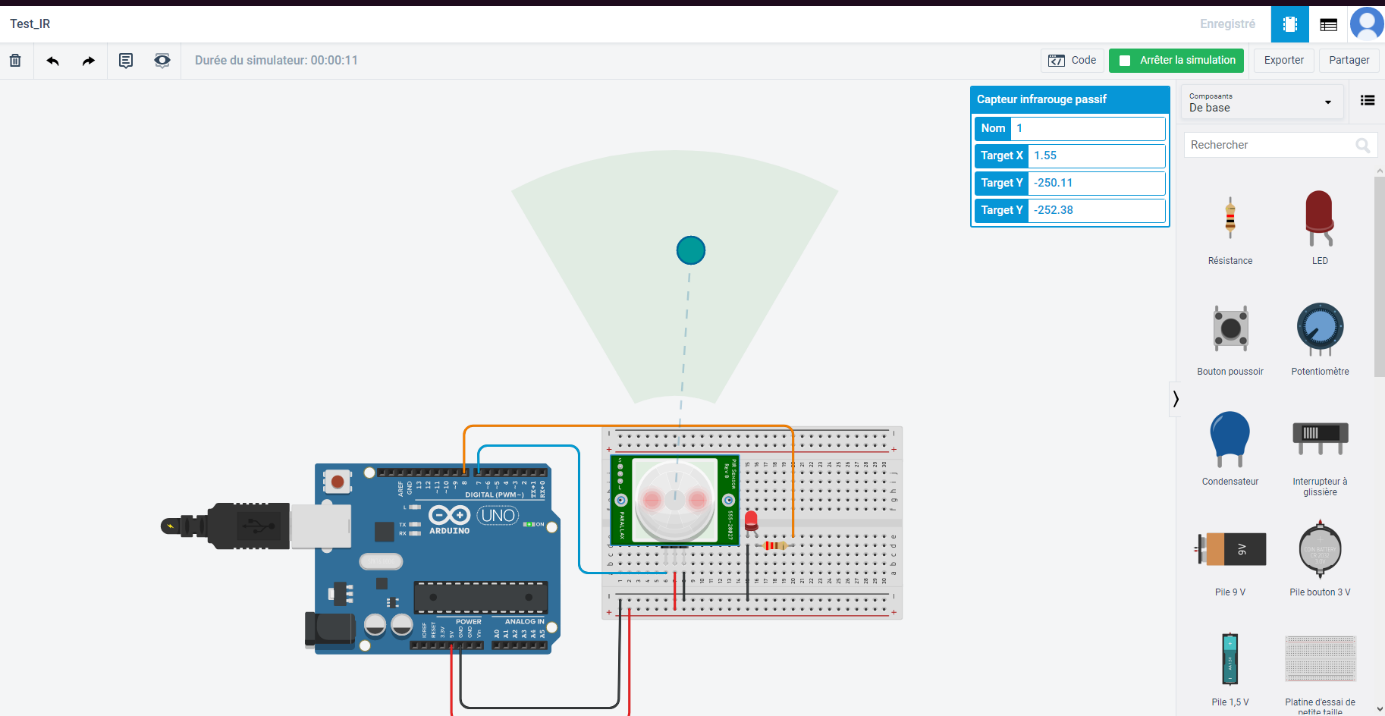
Moteur en marche : 

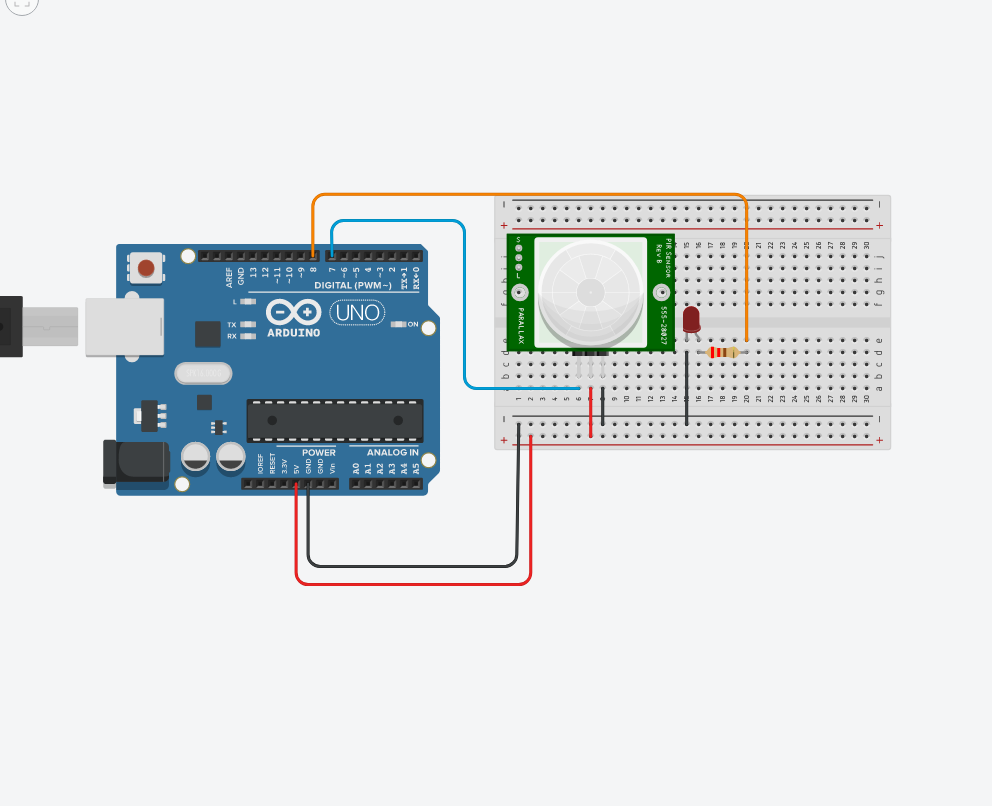
Code du système de déplacement du robot :

1. Câblage du capteur infrarouge :

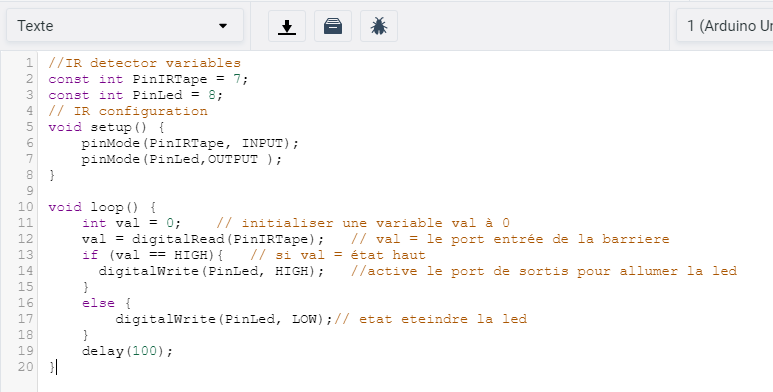
Toujours sur Tinkercad on a opté pour ce qui se rapprocher le plus du capteur a notre disposition, on a donc câblé et code de sorte a ce que quand le capteur détecte sont signalé de retour il allume la Led qui remplace les moteurs et inversement s’il ne détecte pas le signal de retour il éteint la Led.

Capteur en état haut :



Capteur en état bas 

Code du capteur infrarouge :



3)Code obstacle :

Pour finir nos avancements, on a commencé à coder les capteurs obstacles qui est en cours de finition il va falloir écrire notre variable durée pour faire fonctionner le code.



Ce qui nous reste à faire :

Comme vu sur notre planning ci-dessus il nous reste donc a faire les codes pour le capteur de fumée, à adapter la caméra qui doit être piloté par l’Arduino, ajouter le 3ieme moteur qui dirigera le robot lors de ses rotations ; Commencer à se pencher sur le module wifi qui permettra d’envoyer les images photographier par la caméra et pour finir assembler le robot au mois de janvier avec les composant reçus (capteur fumée et module wifi) et bien sur tester le tout avec les corrections requise.