



Design III

Remise 4

présenté à

Philippe Giguère, Dominique Grenier, Denis Laurendeau

par

Équipe 7 — Zière

<i>matricule</i>	<i>nom</i>	<i>signature</i>
111 114 478	Garvin, Sébastien	
111 040 128	Kedzierski, Xavier	
111 066 466	Magnan, Charles-Olivier	
111 071 384	Provencher, Jean-Michel	
111 073 630	Bourque, Emile	
111 075 478	Sylvain, Matthieu	
111 074 361	Brown, Jérémy	
907 196 009	Garneau, Laurent	

Université Laval

17 avril 2016

Historique des versions		
<i>version</i>	<i>date</i>	<i>description</i>
1.0	24 janvier 2016	Création du document
2.0	31 janvier 2016	Remise 1
3.0	28 février 2016	Remise 2
4.0	3 avril 2016	Remise 3
5.0	17 avril 2016	Remise 4

Table des matières

1	Vision	1
1.1	Localisation des îles et des trésors	1
1.2	Localisation du robot	1
1.3	Phases d'alignement du robot	2
1.3.1	Capture du trésor	3
1.3.2	Dépôt du trésor	3
1.3.3	Recharge du condensateur	3
2	Schémas Électroniques	5
2.1	Station de recharge	5
2.2	Circuit de charge et de décharge du condensateur	6
2.3	Circuit de connexions pour les moteurs	7
2.3.1	Connexions moteurs et pont en H	7
2.3.2	Connexions sur l'Arduino	8
2.4	Circuit d'alimentation	9
3	Post-mortem	10
	Bibliographie	11

Chapitre 1

Vision

Les sections 1.1 et 1.2 se déroulent évidemment sur la station de base. Il est à noter que lors de la réception d'une nouvelle image, celle-ci commence par la redimensionner de sorte à ne contenir que la table. Par la suite, un Gaussian blur est effectué. C'est à ce stade que les détections sont effectuées.

1.1 Localisation des îles et des trésors

Le processus de localisation des îles est effectué, au tout début de la routine. Pour localiser les îles, chacune des quatre couleurs est filtrée et placée dans un masque afin d'effectuer un traitement individuel. Ensuite, les formes ayant une aire trop grande ou trop petite sont éliminées. Par la suite, les formes possédant un trou (contour enfant) avec une aire considérable sont éliminées (voir 1.2). Le système compare ensuite les contours restant des formes filtrées avec les formes géométriques en mémoire. De ce fait, celui-ci est en mesure d'identifier la forme qui possède le plus haut taux de compatibilité avec celles en mémoire. Si l'indice de précision est trop faible pour les quatre formes en mémoire, la forme est ignorée. Bien que ce processus soit déjà robuste, ceci est effectuée à dix reprises dans le but de conserver la liste d'île ayant la longueur la plus constante.

Pour ce qui est de la localisation des trésors, un processus similaire est utilisé. L'image est filtrée (à dix reprises) avec la couleur des trésors, puis les formes détectées sont retenues ou non dépendamment de l'aire de celles-ci. Les formes des trésors ne sont donc pas comparées, mais les trésors ne se retrouvant pas sur le long des murs sont négligés. Cette dernière opération s'effectue facilement puisque l'image est redimensionnée de sorte à ne contenir que la table avant la détection.

1.2 Localisation du robot

Puisque la détection des îles se déroule avec succès, la même base est appliquée au robot. En effet, sur le dessus de celui-ci se retrouvent deux formes (carré et cercle) de la même

couleur située sur le même axe. Par contre, afin de les différencier des îles, elles possèdent un trou blanc à l'intérieur (voir figure 1.1). L'image redimensionnée de la table est donc filtrée avec la couleur du robot et placée dans un masque. Ensuite (comme pour les îles), les formes ayant une aire trop grande ou trop petite sont éliminées. Par la suite, les formes ne possédant pas un trou (contour enfant) avec une aire considérable sont éliminées. Le système compare ensuite les contours restant avec les formes géométriques en mémoire. De ce fait, celui-ci est en mesure d'identifier la forme qui possède le plus haut taux de compatibilité avec celles en mémoire. Si l'indice de précision est trop faible pour les deux formes en mémoire, le robot ne sera pas détecté à cette itération.



FIGURE 1.1 – Image de la forme sur le robot

Une fois les contours détectés, un peu de géométrie permet d'obtenir les données voulues. Les formes sont positionnées de sorte que le centre des deux formes est situé au centre du robot. L'orientation du robot est simplement l'orientation du vecteur reliant le centre des deux formes (sachant que le cercle est l'avant du robot).

Afin d'ajouter un peu de robustesse à ce procédé, les détections subséquentes considèrent l'ancienne position du robot et une analyse de faisabilité du déplacement est effectuée. Si le déplacement est trop élevé, le robot n'est pas détecté. Dans l'éventualité où le robot n'est pas détecté lors de dix itérations consécutives, le robot est déclaré comme perdu et l'analyse de faisabilité de déplacement est ignorée jusqu'à ce qu'il soit retrouvé.

1.3 Phases d'alignement du robot

Tout d'abord, il est important de spécifier que la station de base gère les déplacements principaux du robot alors que le robot gère lui-même les phases d'alignements. Ceci dit, lorsque le robot est dirigé vers une position cible, la station de base lui indiquera quelle type d'alignement il doit effectuer. Il y a une phase d'alignement unique pour la capture d'un trésor, le dépôt de celui-ci sur l'île cible ainsi que pour l'amarrage du robot avec la station de recharge.

Les phases d'alignement regroupent plusieurs petites étapes. Tout commence avec le changement de l'orientation de la caméra embarquée. Celle-ci possède plusieurs positions prédéfinies, ce qui facilite grandement le déroulement du processus d'alignement.

1.3.1 Capture du trésor

Pour la capture du trésor, la caméra est placée en "position trésor" afin d'identifier le trésor et évaluer la distance le séparant du robot. La distance est obtenue en comparant la dimension du trésor avec une dimension de référence établie lors de la phase de test.

Ensuite, puisque la position du préhenseur sur le robot est connue, le robot calcule les ajustements nécessaires et les commandes appropriées sont calculées. Une fois la commande de déplacement latéral effectuée, l'électroaimant est activé et le préhenseur est abaissé. Le robot effectue par la suite un déplacement frontal, capture le trésor, remonte le préhenseur et recule afin de valider que le trésor a bel et bien été capturé en effectuant une autre analyse d'image. La phase de préhension de trésor se termine donc et la station de base reprendra le contrôle du robot.

1.3.2 Dépôt du trésor

Pour le dépôt du trésor, la caméra se positionne face à la surface de jeu et analyse la position de l'île cible pour calculer le déplacement vertical et horizontal à effectuer. Une fois ces ajustements calculés, des commandes de déplacements sont envoyés. Finalement, une fois l'alignement terminé, le système valide la position de l'île cible par rapport à la zone de dépôt sécuritaire déterminée par des tests. Le trésor est soit déposé ou un autre alignement est effectué. Pour déposer le trésor, l'électroaimant est activé, puis le préhenseur est abaissé en douceur. Une fois le préhenseur abaissé, l'électroaimant est désactivé et quelques secondes plus tard, le préhenseur remonte.

Un exemple de l'analyse effectuée par le système lors de la phase d'alignement avec l'île cible peut être observé à la figure 1.2. Le système calcule les ajustements nécessaires afin que le centre de l'île se trouve dans la zone de dépôt sécuritaire une fois ces ajustements effectués par le robot.

1.3.3 Recharge du condensateur

La phase d'alignement avec la station de recharge est une étape cruciale dans le déroulement de la routine. En effet, un mauvais alignement aura comme conséquence un plus long temps de recharge ou aucune recharge dans le pire des cas. Il est donc indispensable que le robot soit parfaitement aligné avec la station de recharge afin que la recharge à induction soit optimale.

Lorsque le robot est mené à la station de recharge à l'aide de la station de base, celle-ci enverra une commande d'alignement au robot. La caméra se positionne face à la station de recharge et analyse la position d'une forme cible, qui se trouve au dessus de la bobine

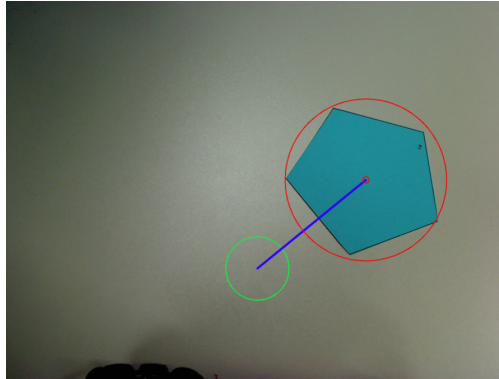


FIGURE 1.2 – Traitement fait lors de l'alignement avec l'île

d'induction. Suite à l'analyse de l'image, l'aire de cette forme est comparée à une aire de référence établie à une distance connue, la distance entre le robot et la station de base est calculée. Un ajustement latéral est aussi calculé selon la position du centre de la forme cible.

Précédant l'exécution des ajustements, la charge du condensateur est activée. La tension du condensateur est monitorée tout au long de la recharge, car dès que celle-ci dépasse 4.7V, on désactive la charge du condensateur et le robot se sépare par la suite de la station de recharge.

Suite à une modification de la station de recharge, l'implémentation du traitement visuel n'est que partiellement codé. Toutefois, les méthodes expliquées seront celles utilisées dans l'implémentation.

Chapitre 2

Schémas Électroniques

2.1 Station de recharge

La figure 2.1 présente le circuit installé sur la station de recharge. le PIC est utilisé pour générer une horloge nécessaire au Manchester et une autre pour le hachage du signal de charge. Les signaux d'horloge ainsi que le code Manchester sont transmis au module Xbee pour ensuite être transmis au robot.

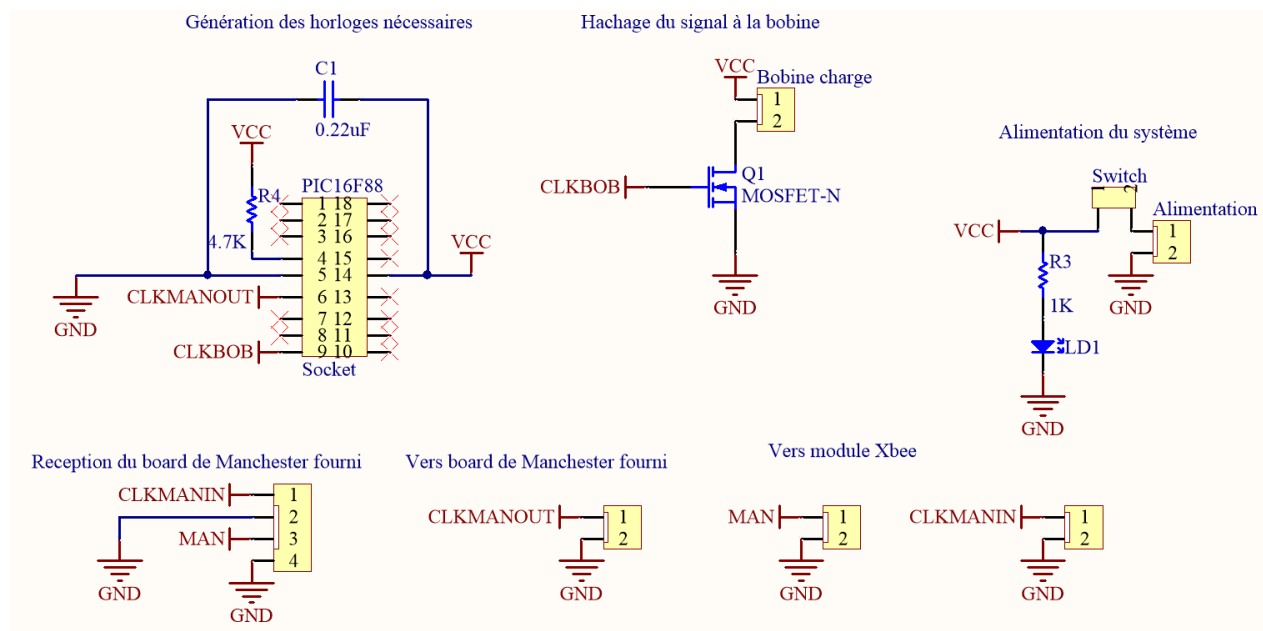


FIGURE 2.1 – Schéma électrique de la station de recharge

2.2 Circuit de charge et de décharge du condensateur

La figure 2.2 présente le circuit de charge et de décharge du condensateur. Le MOSFET est utilisé en envoyant un PWM à sa base afin de réduire l'effet de l'induction rémanente à l'électroaimant. Un interrupteur permet aussi de connecter une résistance permettant de décharger les condensateurs.

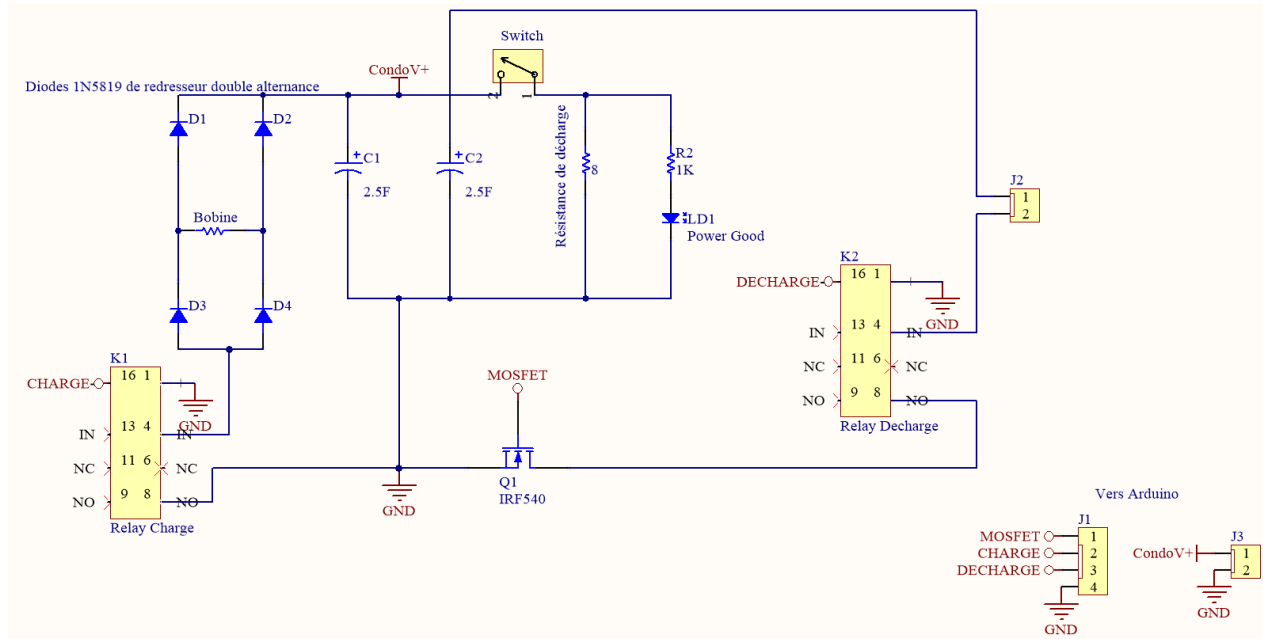


FIGURE 2.2 – Schéma électrique de la charge et la décharge du condensateur

2.3 Circuit de connexions pour les moteurs

2.3.1 Connexions moteurs et pont en H

La figure 2.3 présente le circuit de connexion utilisé pour les connexions des encodeurs des moteurs et du pont en H. On utilise ce circuit situé sous le robot afin d'éviter de rallonger les fils des moteurs et de mieux organiser les fils.

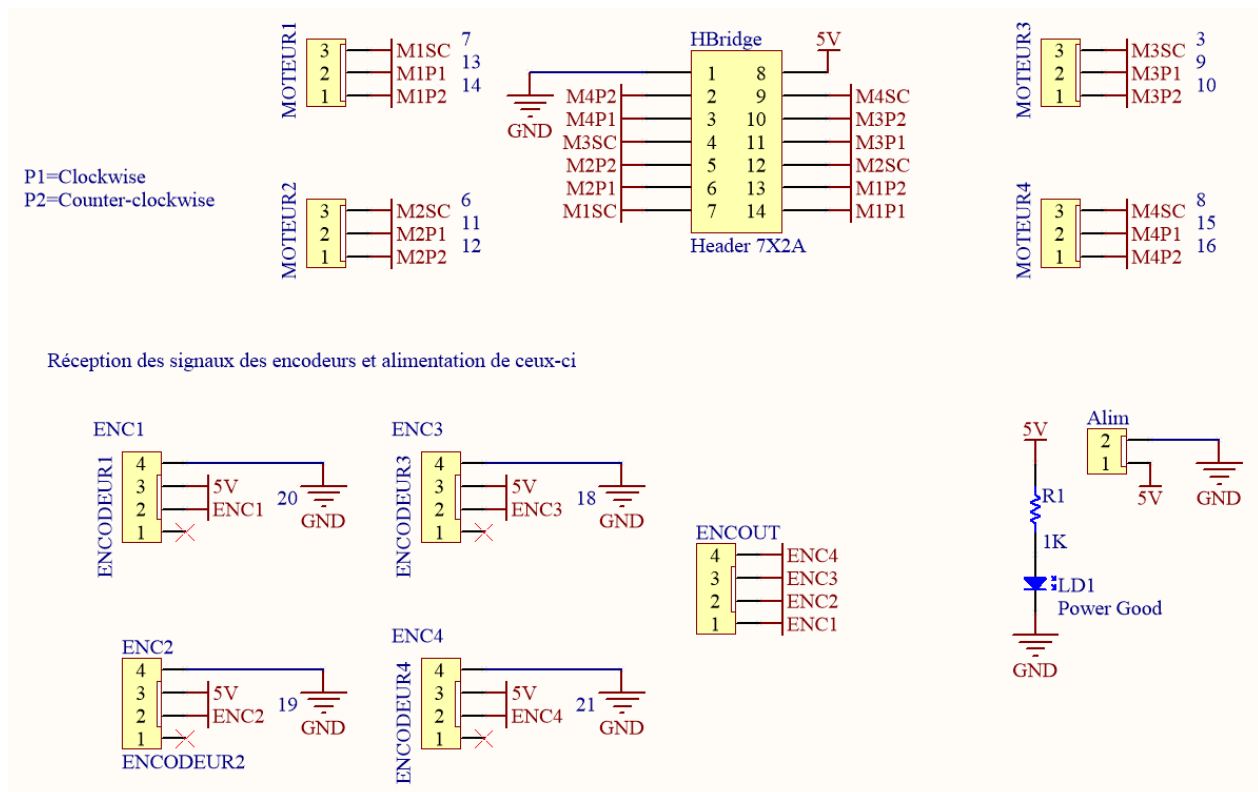


FIGURE 2.3 – Schéma électrique du circuit de connexions des moteurs

2.3.2 Connexions sur l'Arduino

La figure 2.4 présente les connexions de tout les systèmes sur l'Arduino.

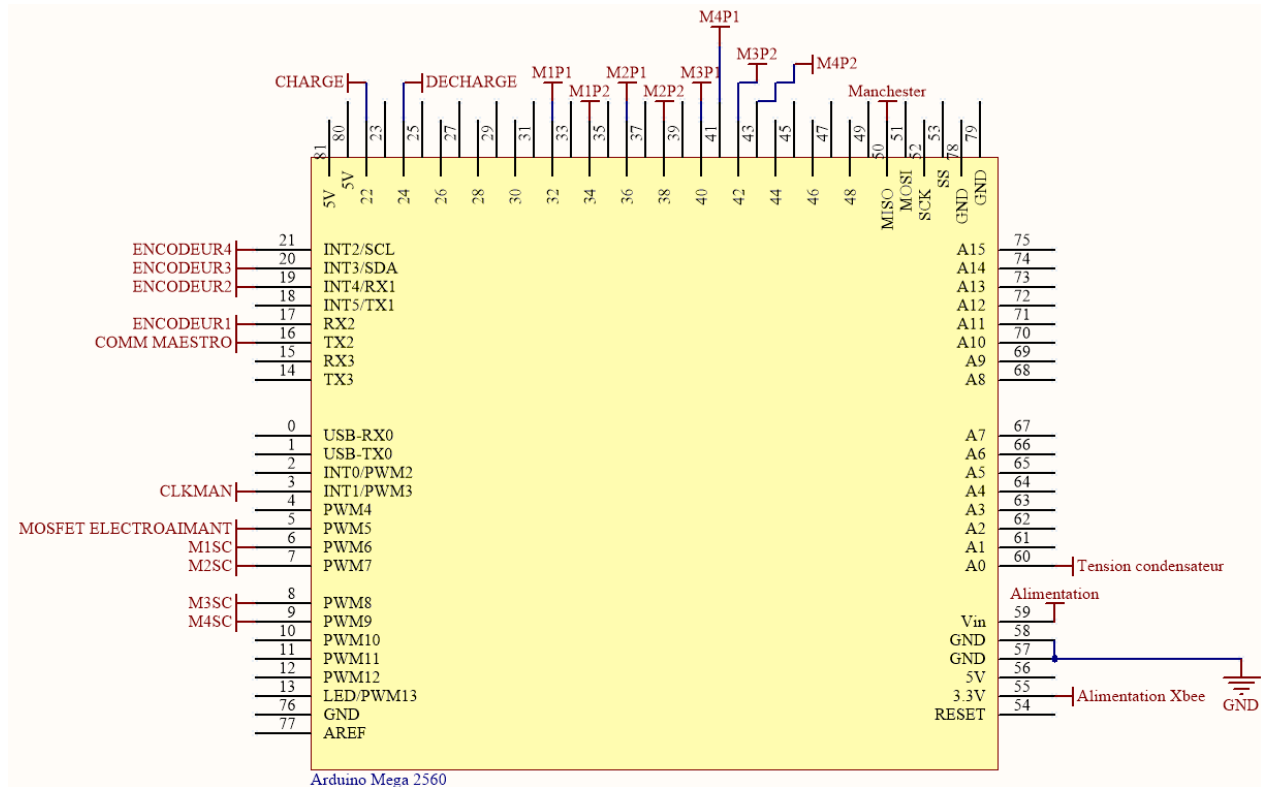


FIGURE 2.4 – Schéma des connexions sur l'Arduino Mega

2.4 Circuit d'alimentation

La figure 2.5 présente le circuit d'alimentation utilisé sur le robot.

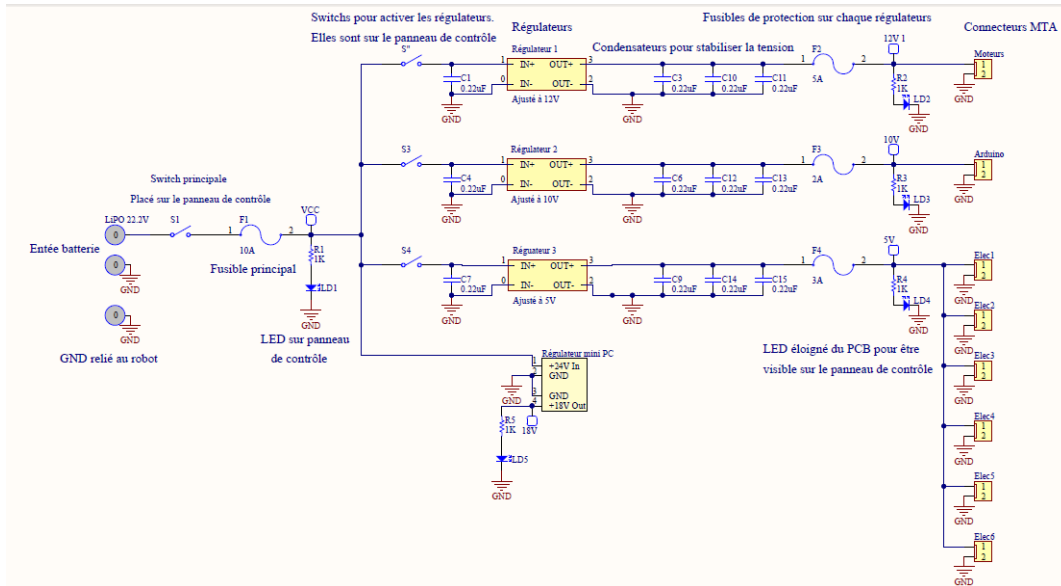


FIGURE 2.5 – Circuit d'alimentation du robot

Chapitre 3

Post-mortem

Bibliographie

- [1] ETH Zurich, *An LED-to-LED Visible Light Communication System with Software-Based Synchronization*, [En ligne], <http://people.inf.ethz.ch/schmist/papers/OWC12Slides.pdf>, Page consultée le 27 janvier 2016
- [2] Robotshop, *Arduino Mega 2560 Microcontroller*, [En ligne], <http://www.robotshop.com/ca/en/arduino-mega-2560-microcontroller-rev3.html>, Page consultée le 30 janvier 2016
- [3] HobbyKing.com, *Turnigy 4500mAh 6S 30C Lipo Pack*, [En ligne], http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/__10284__Turnigy_4500mAh_6S_30C_Lipo_Pack.html, Page consultée le 30 janvier 2016
- [4] ebay.ca, *DC-DC Step-down Buck Converter Adjustable Power 4V-38V to 1.25V-36V 5A Voltmeter*, [En ligne], http://www.ebay.ca/itm/171445007919?_trksid=p2057872.m2749.12649&ssPageName=STRK%3AMEBIDX%3AIT, Page consulté le 30 janvier 2016
- [5] Robotshop.com, *Grove Electromagnet*, [En ligne], <http://www.robotshop.com/ca/en/grove-electromagnet.html>, Page consultée le 30 janvier 2016