



Design III

Remise 2

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
28 février 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

Table des matières

1 Diagrammes	1
1.1 Diagramme des fonctionnalités	1
1.2 Diagramme physique	2
1.3 Diagramme de classes	2
1.4 Diagramme de séquences	2
2 Plan d'intégration	3
3 Avancement de la construction du système	4
3.1 Structure mécanique	4
3.2 Communications sans fil	4
3.3 Alimentation	5
3.4 Contrôle et asservissement des moteurs	7
3.5 Préhenseur et électroaimant	8
3.6 Code Manchester	8
3.7 Induction pour recharge	10
3.8 Interface de la station de base	12
3.9 Planification de la trajectoire	13
3.10 Contrôle de la caméra	14
3.11 Système de vision	15
3.12 Localisation des îles, des trésors et du robot	15
Bibliographie	18

Chapitre 1

Diagrammes

1.1 Diagramme des fonctionnalités

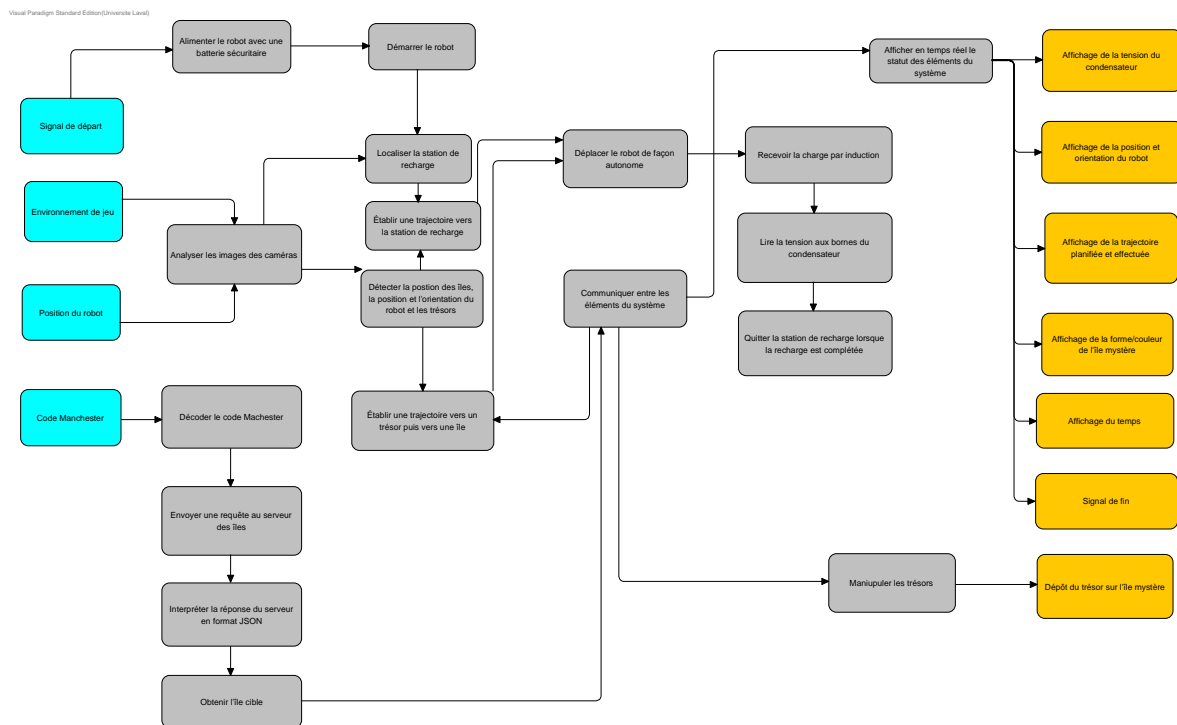


FIGURE 1.1 – Diagramme des fonctionnalités

1.2 Diagramme physique

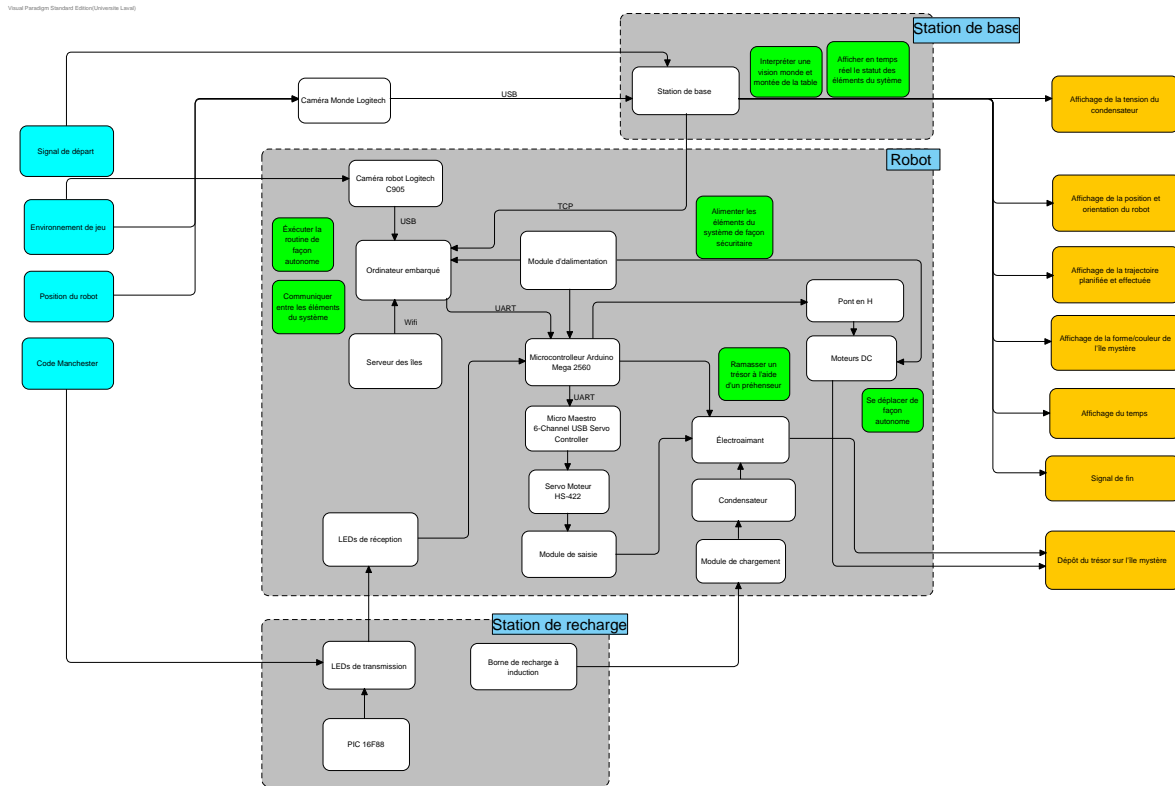


FIGURE 1.2 – Diagramme physique

1.3 Diagramme de classes

1.4 Diagramme de séquences

Chapitre 2

Plan d'intégration

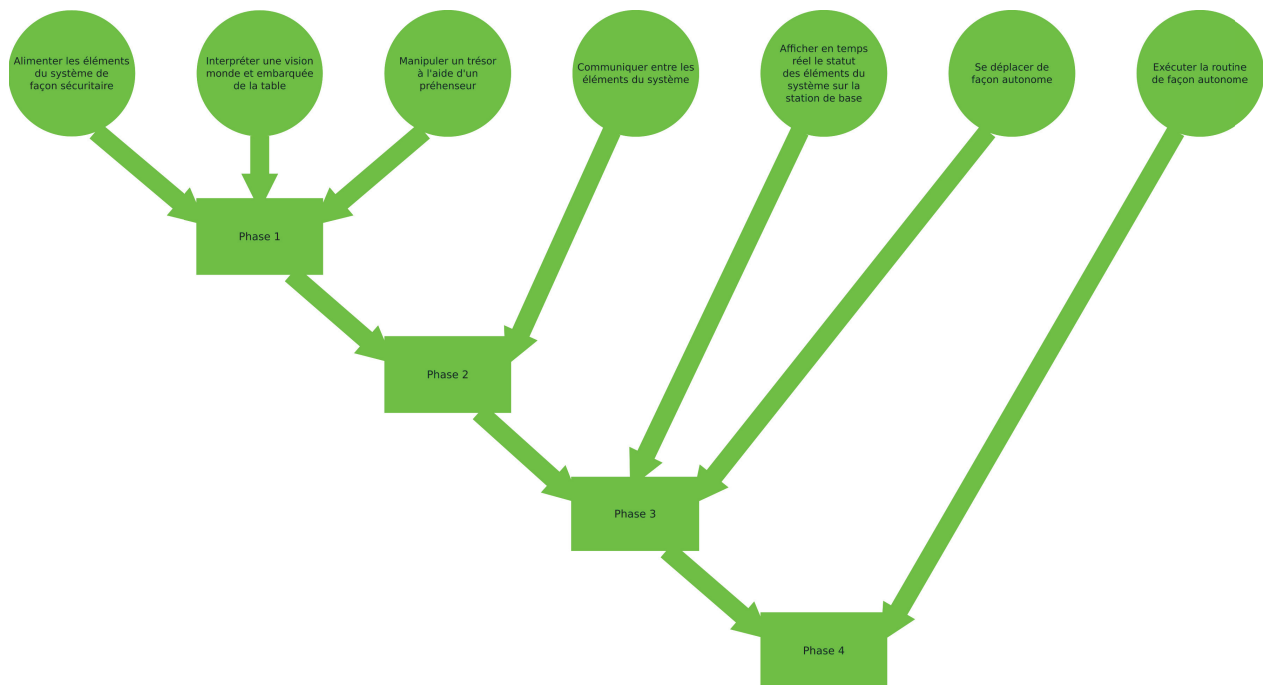


FIGURE 2.1 – Plan d'intégration

Chapitre 3

Avancement de la construction du système

3.1 Structure mécanique

L'un des points importants de l'aspect physique du robot est d'avoir un centre de gravité assez bas pour éviter à celui-ci de basculer en cas de départ brusque. Un poids assez important pour coller le robot au sol est aussi important pour ce point. Pour atteindre cet objectif il serait idéal de placer l'ordinateur embarqué sur l'étage inférieur puisqu'il est le système le plus lourd. Il fut cependant décidé de la placer sur l'étage au-dessus de l'ordinateur afin de libérer cet étage pour placer l'électronique et la batterie, réduisant ainsi la longueur des fils nécessaires pour se rendre aux moteurs par exemple.

Un autre point important est d'assurer un support solide aux circuits électroniques ainsi qu'à la batterie. À cet effet une feuille de contreplaqué est installée sur l'étage inférieur afin de visser les circuits sur celle-ci. Bien évidemment des trous pour des vis sont intégrés aux circuits et la feuille elle-même est fixée à la base du robot. L'interrupteur principal de l'alimentation est monté sur le côté du robot de façon à être accessible facilement. Les fusibles sont disposés pour pouvoir être changés facilement en cas de besoin. On minimise ainsi l'espace perdu sur le robot.

3.2 Communications sans fil

Afin de pouvoir communiquer entre le robot et la station de base, une communication sans-fil est nécessaire. Comme il est important d'établir une connexion avec détection de perte de paquet, le protocole TCP a été choisi. Grâce à ce protocole, on s'assure que les paquets perdus seront retransmis afin de ne perdre aucune information dans la communication sans-fil entre le robot et la station de base. L'interface client-serveur est programmée en Python à l'aide de la librairie socket. Ainsi, en agissant comme serveur, la station de base attendra une connexion client de la part du robot. Une fois cette connexion établie, un échange de fichier JSON contenant des commandes et des paramètres pour le robot s'effectuera. Les

principaux avantages d'utiliser un format de fichier JSON pour l'échange de commande est qu'il est simple à implémenter dans plusieurs langages et qu'il est plus facile à parser que le XML. Le fichier JSON contient par exemple une clé-valeur "commande" : "avancer" ainsi que "parametre" : 15. Une telle commande permet donc au robot de faire un déplacement avant de 15 centimètres. Une fois cette tâche complétée, le robot envoie un signal de complétion à la station de base et signale du même coup qu'il est disponible pour la réception d'une nouvelle commande.

Afin de pouvoir recueillir la forme ou la couleur de l'île visée, une requête de type GET est effectuée au serveur des îles. Une fois cette information recueillie de la part du serveur, la forme ou la couleur est envoyé vers l'interface graphique et vers la section de "pathfinding" de la partie logicielle.

3.3 Alimentation

Un circuit imprimé a été conçu pour assurer un accès facile aux différents niveaux de tensions requis par le robot. Ce circuit comprend donc les deux régulateurs nécessaires pour le 12V, le régulateur pour les circuits fonctionnant à 5V ainsi que le régulateur 19V pour le mini PC. Les deux régulateurs utilisés pour le 12V sont le même modèle que celui utilisé pour le 5V. Le régulateur en question est un hacheur série dévolteur DC-DC avec un voltmètre intégré qui a une précision de $\pm 0.05V$ [4]. Il prend 4V à 38V en entrée et donne 1.35V à 36V en sortie avec un courant maximum de 5A et son efficacité peut atteindre 96%. De plus, il a une protection intégrée contre la surchauffe et les courts-circuits. Les autres régulateurs considérés pour le robot ne pouvaient fournir que 3A et ils coûtaient environ le même prix, c'est entre autres ce qui nous a fait pencher vers ce régulateur. Le voltmètre intégré qui affiche la tension d'entrée ou de sortie n'était pas un critère, mais puisque ce n'est pas encombrant, c'est seulement un avantage.

La batterie choisie est une LiPO 6S à 4.5Ah de Turnigy [3]. On a choisi de prendre une 6S pour avoir 22.2V en moyenne, car on a besoin d'au moins 21V pour alimenter le régulateur du mini PC. De plus, nous avons précédemment calculé que notre robot avait besoin d'environ 110W pendant le 10 minutes imposé pour la compétition, mais nous voulions au moins 30 minutes d'autonomie pour faciliter les tests. On a donc choisi une batterie de 4.5Ah, ce qui donne 600W, pour environ 50 minutes d'autonomie, tel que calculé dans le rapport précédent. Plusieurs batteries correspondaient à nos critères, on a simplement choisi la moins chère.

La figure 3.1 présente le schéma électrique du circuit imprimé.

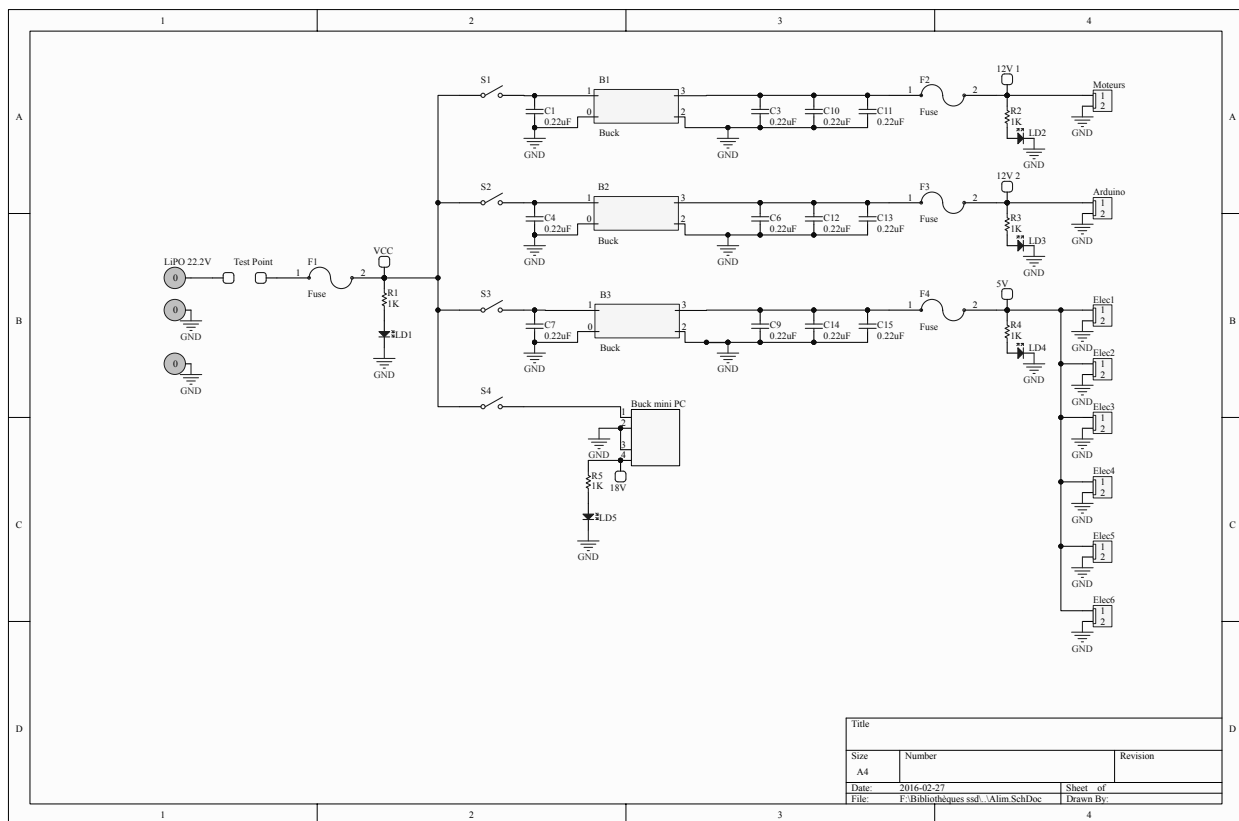


FIGURE 3.1 – Schéma électrique du circuit imprimé

3.4 Contrôle et asservissement des moteurs

Afin de contrôler les roues, la première étape était d'alimenter correctement chacun des moteurs des roues. Le pont en H connecté aux moteurs nécessite trois entrées par roue : Deux entrées servant à sélectionner la direction des roues, et une troisième étant un PWM déterminant la vitesse de rotation de la roue.

Le pont en H doit être alimenté avec 12V, ce qui pour les fins de la démonstration est fait avec une source murale. Les roues en tant que telles sont par contre alimentées à une tension de 5V. Selon les spécifications du pont en H, la pin 1 doit recevoir une tension faible et la pin 2 une tension élevée pour tourner dans le sens des aiguilles d'une montre, le sens inverse étant obtenu avec une tension élevée sur 1 et faible sur 2. Un des premiers tests est alors effectué, avec le pont en H alimenté et les quatre roues à pleine vitesse. À l'aide de ce test, il fut facile de voir que le branchement des roues de même sens devrait être inversé, car le sens des aiguilles signifie une rotation différente d'un côté à l'autre du robot.

Par la suite, en utilisant des sorties PWM de l'Arduino Mega, des ondes carrées à rapport cyclique de 50% sont envoyées en sortie. Celles-ci, lorsque connectées aux entrées de vitesse correspondant aux quatre moteurs dans le pont en H, permettent de comparer la vitesse des moteurs et de vérifier si celle-ci est consistante. Résultat de ce test : en activant deux roues à la fois, le robot ne va pas en ligne droite. Le moteur 1 fait tourner la roue significativement plus rapidement que le moteur 3 avec la même commande. Un asservissement avec intégrateur est donc absolument nécessaire afin que la vitesse de chaque roue rejoigne la consigne, permettant au robot de rouler en ligne droite.

La librairie PID disponible sur le Playground Arduino permet de rapidement implémenter un asservissement avec une durée d'échantillonnage, une commande à rejoindre et des paramètres k_p , k_i et k_d étant défini par l'utilisateur. Pour implémenter la commande à rejoindre, les encodeurs des moteurs sont branché directement au microcontrôleur Arduino. En effet, ceux-ci génèrent une onde carrée à largeur variable, la longueur de celle-ci pouvant être lue en utilisant la fonction `pulseIn()`. La durée de lecture maximale (timeout) de la largeur d'impulsion est à la base très lente, environ une seconde par lecture, ce qui rend l'asservissement lent si le robot tourne lentement. Pour remédier à cette situation, un timeout de 3 ms a été choisi.

Avec `pulseIn`, lorsqu'aucune onde n'est détectée avant la fin du temps maximal, une valeur de 0 est retournée. Hors, l'asservissement fonctionne avec un principe que lorsque la durée retournée par `pulseIn` est supérieure à la commande, il faut augmenter la sortie vers les moteurs. Afin d'assurer qu'une roue à l'arrêt ne soit pas considérée comme impossiblement rapide, une valeur de 0 est remplacée par la durée maximale de lecture, soit 3 ms.

Les tests initiaux de l'asservissement étaient peu fructueux. En effet, la sortie du PID variait beaucoup trop rapidement entre minimum et maximum, ne permettant que très peu de précision. Ceci était dû à un k_p trop élevé, ce qui multipliait l'erreur bien au delà de la valeur maximale du paramètre du PWM, soit 255. En diminuant l'élément proportionnel k_p à 0.0005 au lieu de 1, la variation cyclique due à un trop large dépassement est évitée. Le k_i est présentement à 0.25 car il permet de rejoindre la consigne suffisamment rapidement sans créer de trop larges dépassements.

Dans l'état actuel de ce sous-système, il y a dépassement en vitesse de plus de 10% pendant environ une seconde. Afin de permettre des déplacements plus précis, du travail sera fait pour diminuer ce dépassement. Pour communiquer à l'Arduino Mega la commande à rejoindre, une interruption sur le port série est implémentée en utilisant `serialEvent`. Lorsque le port série détecte qu'il y a quelque chose à lire sur le port série, le code de lecture de la commande prend alors priorité sur l'exécution du PID.

3.5 Préhenseur et électroaimant

Le préhenseur est constitué d'un électroaimant situé sur un bras mécanique. Cette électroaimant est alimenté par le condensateur de 5F. Lorsqu'un courant circule dans l'électroaimant, il produit une force d'attraction des trésors. Afin de conserver l'énergie dans le condensateur le plus longtemps possible, le courant de décharge dans l'électroaimant doit être limité. En effet, sans cela, le condensateur se déchargera extrêmement rapidement dans l'aimant, car sa résistance interne est de 12 ohms. L'électroaimant est acheté afin de s'assurer d'avoir une bonne efficacité de ce système et d'éviter la tâche d'en concevoir un [5].

Afin de limiter ce courant, nous utilisons un MOSFET dans lequel nous envoyons une onde carré de largeur d'impulsion variable dans sa base et permet de contrôler ce courant. Un fort courant doit d'abord être envoyé dans l'aimant afin d'attirer le trésor. Ensuite, le circuit magnétique est fermé et un courant plus faible peut donc être envoyé. Cette façon de procéder est donc utilisée afin de conserver l'énergie du condensateur plus longtemps.

Également, le système comprend un interrupteur électronique afin de permettre de couper la décharge de courant dans l'électroaimant lorsque le déplacement vers l'île cible est terminé. En ouvrant l'interrupteur, il n'y a plus de courant dans l'électroaimant et la force qui permet de tenir le trésor est éliminée. Le trésor tombe ainsi sur l'île voulue.

3.6 Code Manchester

Le système de transmission retenu par l'équipe pour communiquer le signal Manchester est un système utilisant une LED comme émetteur et une autre LED comme récepteur. Ce système LED à LED est une solution simple et peu coûteuse qui ne présente donc pas un coût monétaire important pour le projet ni beaucoup de temps de travail. Pour décoder le code il est nécessaire de transmettre l'horloge ainsi que le code, le système est donc installé en double à cet effet. Chacun des signaux est transmis par un banque de quatre LED qui seront situées sur la station de recharge. L'utilisation de plusieurs diodes est justifiée pour rendre le système plus efficace en cas de défaillance d'une de celle-ci et donc d'ajouter de la redondance. Les LED en réception sont situées de chaque côté de la face avant du robot de manière à éviter les interférences. Encore une fois, la redondance est utilisée pour la réception et deux LED sont donc placées à cet effet.

L'horloge fournit avec le dispositif du Manchester n'est pas utilisée car elle est jugée trop rapide, une horloge d'environ 1 à 2Hz est générée par un microcontrôleur PIC. Une fréquence

plus élevée n'est pas requise dû au temps passé à recharger le condensateur, de plus avec une basse fréquence le risque d'erreur est jugé moins élevé. Des LED rouges sont utilisées pour la transmission des signaux, après des expériences avec d'autres couleurs il fut remarqué que celles-ci offraient les meilleures performances.

Un circuit d'amplification des signaux situé sur le robot permet d'amplifier ceux-ci après réception et donc de produire des signaux 0 à 5V. Le schéma de ce circuit est présenté à la figure 3.2 et réalisé sur PCB conformément aux exigences. Les signaux amplifiés sont ensuite lus par des entrées numériques de l'Arduino Mega. La signal d'horloge est lu par une entrée permettant d'utiliser les interruptions tandis que le code Manchester est lu par une entrée ordinaire. Une interruption est lancée sur chaque front montant d'horloge, les deux données sont alors lues et on effectue une opération XOR sur les signaux afin d'obtenir le signal décodé. Ce résultat est ensuite stocké dans un buffer circulaire de 32 éléments, ce qui assure d'avoir au moins une itération de la séquence de 16 bits dans son ensemble. Un algorithme parcourt ensuite ce tableau de données pour recherché la séquence de 8 bits à 1 suivit d'un bit à 0 pour finalement prendre les 7 bits d'intérêt composant la lettre ASCII voulue. Cette lettre est finalement transmise à l'ordinateur embarquée pour utilisation future.

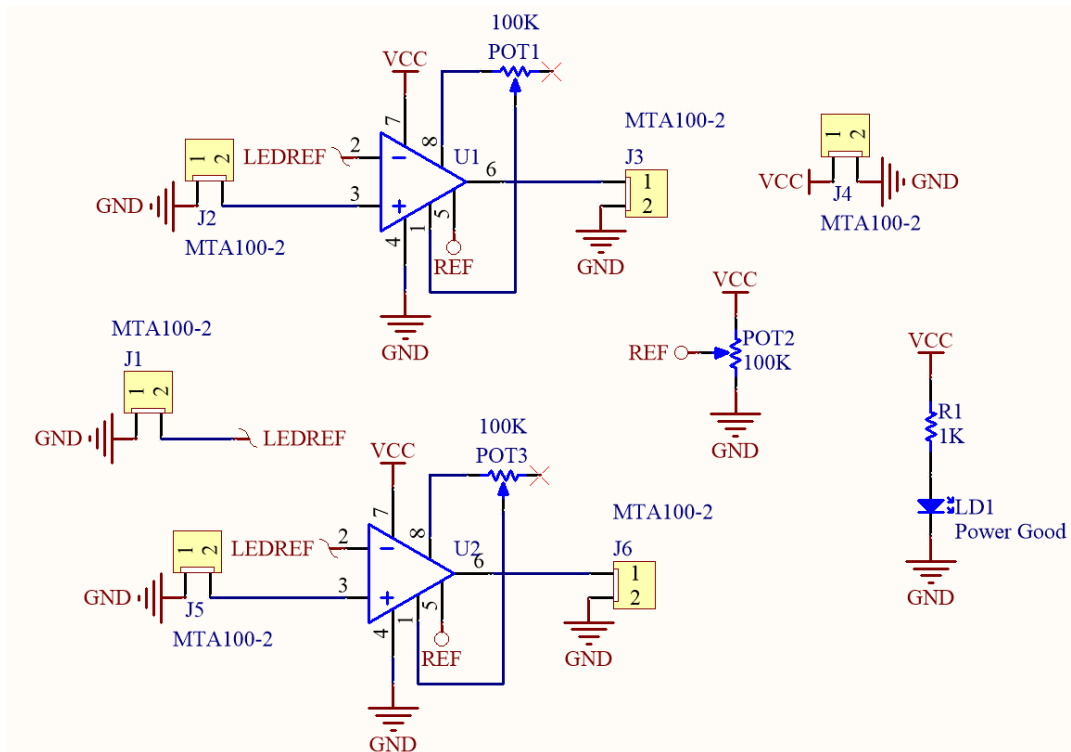


FIGURE 3.2 – Circuit d'amplification des signaux du code Manchester

3.7 Induction pour recharge

L'électroaimant est alimenté par un condensateur. Ce dernier est rechargé par un transformateur. Le primaire du transformateur est situé sur la station de recharge sur le bord de la table. Il est alimenté par la tension DC de 5V/3A qui provient de la carte Manchester. Le transformateur ne fonctionnant qu'en AC, il est nécessaire de hacher cette tension DC.

Plusieurs méthodes existent pour hacher une tension DC. Nous avons choisi d'utiliser un simple MOSFET de puissance dans lequel nous commandons la base avec un horloge. Ce choix a été fait pour sa simplicité. Il est en effet beaucoup plus simple à implémenter qu'un pont en H. Également, avec un seul MOSFET, nous limitons les pertes par dissipation dans les MOSFETs. L'horloge provient d'un microprocesseur situé également sur la station de recharge. Différentes fréquences ont été testées pour ce hacheur. Les fréquences inaudibles (plus de 20kHz) sont plus intéressantes, car notre oreille ne peut pas entendre ces fréquences et le transformateur n'est donc pas bruyant. Toutefois, à ces fréquences, l'effet inductif des bobines du transformateur devient très grand et réduit le courant qui traverse le transformateur.

Comme un plus grand courant dans le transformateur équivaut à une recharge plus rapide du condensateur, une fréquence de 4kHz a été choisie. C'est à cette fréquence que l'effet inductif des bobines du transformateur devient assez faible pour laisser passer un courant dans le transformateur assez grand pour avoir une recharge rapide du condensateur. De plus, si on descend à une fréquence plus basse que 4kHz, l'effet inductif du transformateur devient très faible ; un courant trop élevée y circule et les deux bobines s'attirent fortement par aimantation. C'est pourquoi la fréquence de 4kHz est choisie.

Toutefois, un condensateur ne peut être rechargé par une tension alternative. C'est pourquoi au secondaire se trouve un redresseur. Des tests ont été faits afin de choisir entre un redresseur simple alternance ou double alternance. Le redresseur double alternance a été choisi, parce qu'il est plus efficace.

Le condensateur choisi est un condensateur de 5F. Avec notre système d'induction, il est possible de charger ce condensateur jusqu'à 5V. Des tests ont été faits avec ce condensateur et ont permis de déterminer qu'à partir de sa pleine charge, il est capable d'alimenter notre électroaimant avec le courant nécessaire pour tenir un trésor pendant 3 minutes 30 secondes, ce qui est amplement suffisant pour le projet.

Finalement, nous avons un interrupteur électronique pour ouvrir le circuit de recharge lorsque la recharge est complétée ; sans cela, un faible courant de fuite circule dans le pont redresseur et décharge lentement le condensateur. La figure 3.3 présente le schéma électrique du système implanté sur le robot.

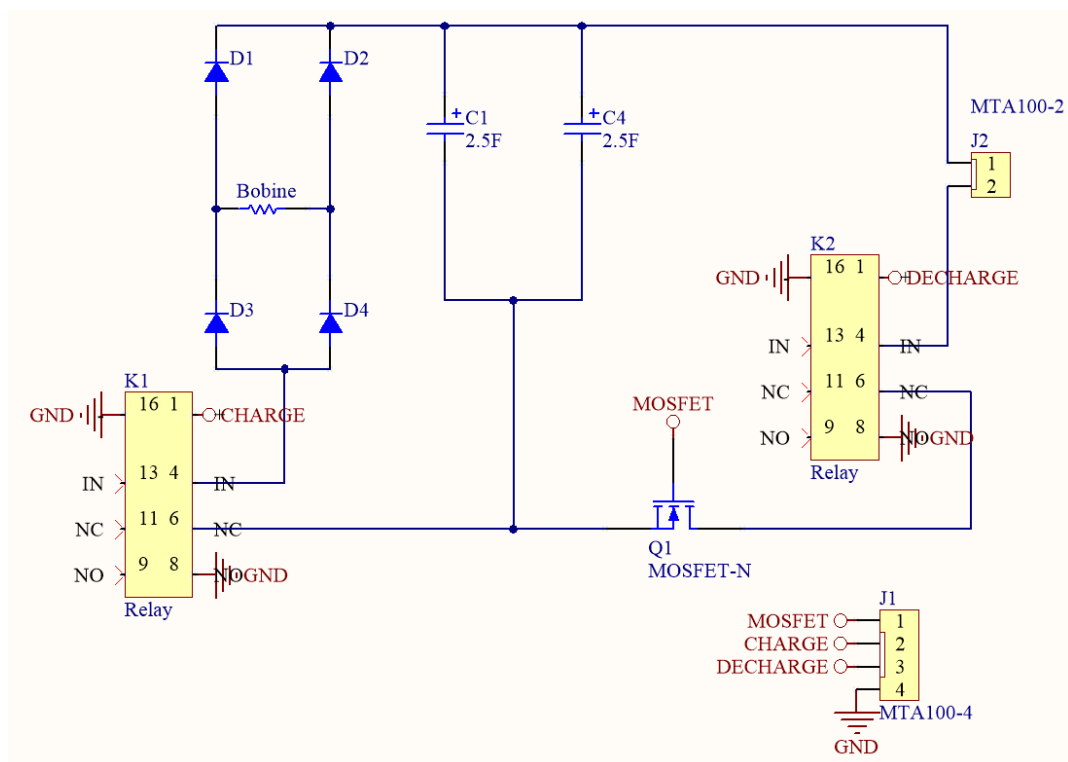


FIGURE 3.3 – Circuit de chargement et décharge du condensateur

3.8 Interface de la station de base

L'interface de la station de base est plutôt simple comme le démontre la figure suivante 3.4. Elle a comme particularité d'afficher une image virtuelle la plus semblable possible à l'image perçue par la CameraMonde.

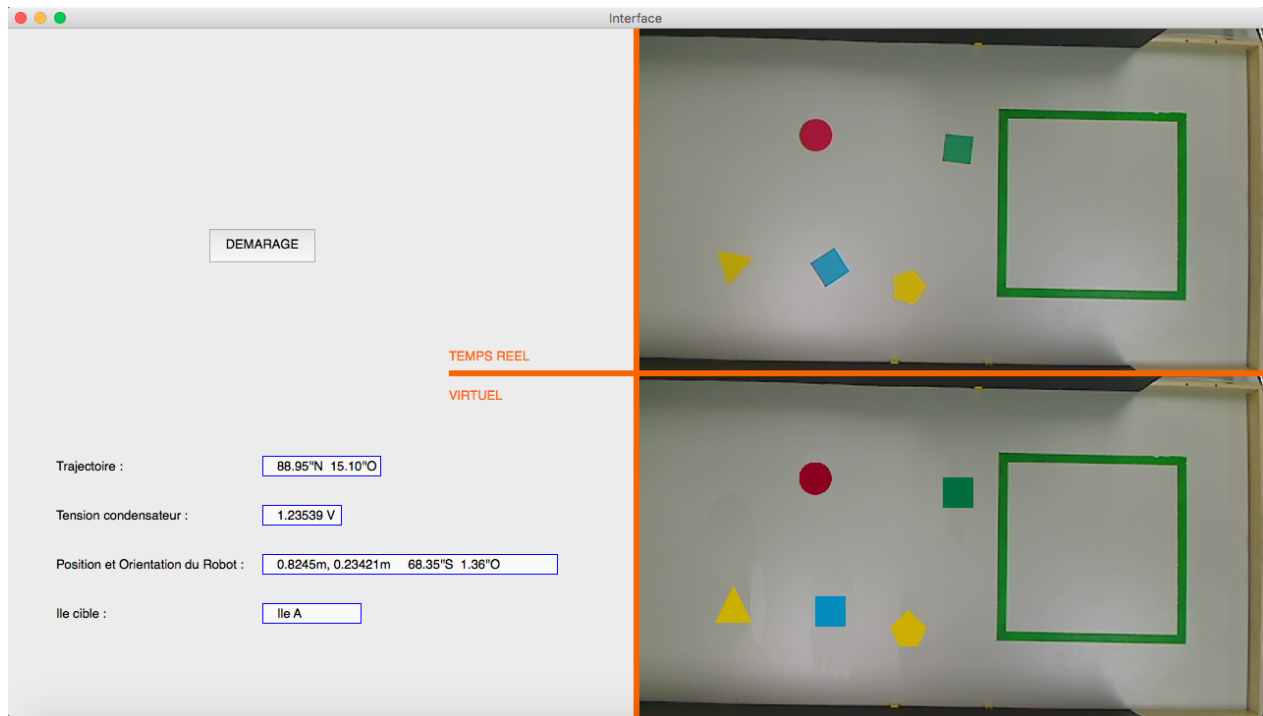


FIGURE 3.4 – Interface de la Station

La section gauche de l'interface nous donne des informations plutôt simples sur le démarrage de la chasse au trésor en général. Elle affiche également des informations pertinentes sur le robot comme l'île cible, l'orientation, la position et la direction du robot ainsi que la tension dans le condensateur.

Pour l'instant, l'interface n'est pas connectée au système, mais elle est plutôt prêt à recevoir des commandes tel que la position, la forme et la couleur d'un objet pour la reproduire de façon plutôt similaire dans notre image virtuelle comme le démontre la partie inférieure droite de l'interface.

Le point fort de l'interface est l'idée d'utiliser une photo de la CaméraMonde avant que les objets soient insérés ou que le robot soit inséré pour ensuite ajouter des objets virtuellement. Cela nous aidera beaucoup plus à savoir si notre système saisi bien les formes, les emplacements et les couleurs de toutes sortes à l'oeil nu. On devrait obtenir une image semblable la figure 3.4 précédente dans la section virtuelle en bas à droite. On constate sur la figure que l'image en temps réel est très semblable à sa reproduction.

La forme et la couleur sur le dessus du robot pour pouvoir bien déterminer l'orientation et la position du robot n'ont toujours pas été déterminées. Par contre, lorsqu'elle sera déterminée. Il sera nécessaire de l'afficher avec une bonne orientation (contrairement aux objets sur la map, bien qu'il serait intéressant également de reproduire des objets dans leurs bons angles.)

Il sera intéressant aussi potentiellement d'afficher la trajectoire du robot sur la map virtuelle. Pour voir s'il suit bien sa trajectoire pour des tests. Et également un bouton stop pour arrêter les opérations du robot. Ceci nous permettrait de perdre moins de temps lorsqu'on voit qu'il y a quelque chose qui ne marche pas dans les commandes du robot et de la station de base.

3.9 Planification de la trajectoire

La planification de la trajectoire est effectuée avec les positions obtenues de la localisation (voir 3.12). Pour l'instant, elle se déroule comme suit. Premièrement, une grille de cellules est initialisée avec les coordonnées pixels de l'image ou chaque cellule représente une coordonnée (x,y) . Lors de cette création, les pixels qui sont situés à un intervalle près des centres des îles (en x et en y) sont déclarées comme étant innaccessibles. Il y a donc une zone tampon en forme de carré autour de chacune des îles. De plus, la création de la grille est créée avec une incrémentation en x et en y de sorte à conserver seulement les coordonnées pixels situées à plus ou moins un centimètre de distance (sur la table).

La raison d'avoir une zone tampon en forme de carré au lieu de cercle est simplement puisque l'implémentation est grandement simplifiée. Bien que ceci ne soit pas optimal, une trajectoire pourra tout de même être trouvée dû au nombre réduit d'îles sur la table.

Une fois cette grille initialisée, il suffit de fournir une coordonnée de départ et d'arriver à l'algorithme de planification de trajectoire. Celui-ci est une implémentation de l'algorithme A^* (figure 3.5). La raison pour laquelle cet algorithme fut retenue est principalement pour sa rapidité d'exécution. En effet, bien qu'il ne choisisse pas le trajet le plus court, il le trouve très rapidement. Cela est primordial puisque le trajet sera recalculé de façon fréquente afin de compenser pour les incertitudes et les erreurs d'approximation. L'autre candidat qui pourrait remplacer l'algorithme A^* est l'algorithme de Dijkstra. Cela permettrait d'obtenir le trajet le plus court. Par contre, cela dépendra de sa performance. Cette solution sera explorée prochainement.

En ce qui concerne la distance physique de plus ou moins un centimètre des pixels dans la grille de cellules, il est sujet à changement. Présentement, avec environ 3000 cellules dans la grille, l'algorithme A^* s'exécute presque instantanément. Des tests seront effectués plus en profondeur selon l'algorithme choisi afin d'avoir une distance physique optimale entre les cellules.



Le contrôle de la caméra embarquée s'effectue par des servomoteurs contrôlés par le Micro Maestro 6-Channel USB Servo Controller. Afin de simplifier les commandes nécessaires au contrôle de la position de la caméra, quatre positions prédéterminées ont été programmées : gauche, droite, avant, trésor. Comme ces quatre positions permettent de couvrir entièrement le champ de vision intéressant, il n'est pas nécessaire d'ajouter davantage de possibilités de contrôle de caméra. La position trésor correspond à la position avant dans laquelle la caméra regarde complètement vers le bas. Afin de déterminer ces positions, le logiciel Maestro Control Center a été utilisé pour noter les valeurs nominales de ces positions. Une fois les valeurs de position en main, une librairie Arduino a été développée afin de déplacer la position de la caméra dans ces différentes valeurs.

Pour communiquer entre le Arduino Mega 2560 et le contrôleur de servomoteur, une communication UART est établie afin de pouvoir envoyé les commandes de positions au contrôleur de servomoteur. Comme il n'est pas nécessaire de recevoir de l'information de la part du contrôleur de servomoteur, uniquement la branche TX du Arduino Mega est utilisée. Le contrôleur de servomoteur est également relié au module d'alimentation afin de fournir le courant nécessaire aux servomoteurs.

3.11 Système de vision

Les responsabilités du système de vision sont partagées entre la station de base et le robot. Le système de vision sert à faire une analyse en profondeur de la table de jeu et à prendre des décisions grâce aux informations venant du robot. Le système doit donc être performant et stable afin de ne pas induire le robot en erreur.

La station de base, par l'entremise de la caméra monde, gère la phase de déplacement tandis que le robot gère la phase d'alignement à l'aide de sa caméra embarquée. La phase de déplacement comporte la détection des éléments cartographiques ainsi que la planification de la trajectoire alors que la phase d'alignement permet au robot de se positionner de manière optimale afin de faciliter l'exécution de la tâche demandée.

La caméra monde est utilisée pour la détection des éléments cartographiques ainsi que pour suivre le déplacement du trésor. Grâce à ces informations, la station de base peut générer une trajectoire et transmettre des commandes au robot.

La caméra embarquée ne sera utilisée que dans deux situations. Tout d'abord, elle servira lorsqu'aucun trésor n'est détecté par la caméra world, le robot tentera alors d'identifier la position des trésors grâce à son point de vue plus rapproché. Ensuite, elle sera utilisée lors de la phase d'alignement, afin que le robot puisse se rapprocher sécuritairement d'une cible comme une île, un trésor ou la station de recharge. Donc, une fois la phase de déplacement terminée et le robot rendu devant la cible, le système de vision du robot prendra le contrôle afin d'amorcer la phase d'alignement.

3.12 Localisation des îles, des trésors et du robot

La détection d'éléments est une partie cruciale du système de vision. Le système doit être en mesure de détecter tous les éléments présents sur la table pour que le robot puisse effectuer sa tâche avec succès.

Au début de la routine, des photos sont prises par la caméra monde et sont analysées pour identifier la position, la forme ainsi que la couleur de toutes les îles présentes sur la table de jeu. La caméra monde nous offre une résolution intéressante de 1600x1200 pixels, ce qui permet de faire une analyse de qualité. Grâce à cette résolution, le système détecte facilement les trésors placés contre les parois de la table. Toutefois, si aucun trésor n'est détecté, le robot utilisera sa caméra embarquée pour effectuer un balayage des parois afin de les identifier.

Suite à plusieurs tests, il fut conclu que la précision de notre système de détection était plus précis en appliquant un léger estompement à l'image avant de faire tout traitement. Ceci a pour but d'uniformiser les différentes variations de contraste et de couleurs qui pourraient biaiser nos résultats.

Pour la localisation des îles, chacune des quatre couleurs est filtrée et placée dans un masque afin d'avoir un traitement individuel. Pour la localisation des îles, nous utilisons une méthode de recherche par formes prédéfinies. Le système possède donc en mémoire les

contours des formes qui pourraient représenter les îles. Le système est donc en mesure d'identifier la forme qui possède le plus haut taux de compatibilité avec les formes en mémoire. Le résultat du traitement peut être observé dans la figure 3.6.

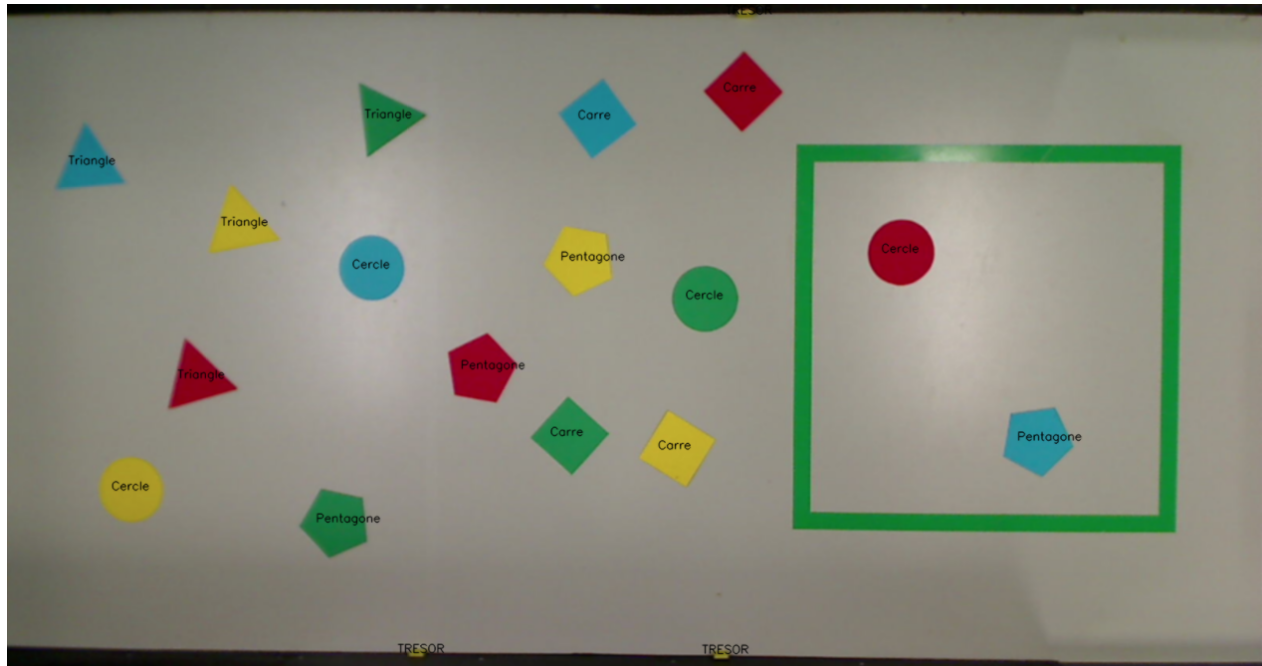


FIGURE 3.6 – Résultat de la détection des formes

Cette méthode est beaucoup plus fiable que celle utilisée au départ. La méthode initiale était de détecter le nombre de sommets des formes détectées pour ensuite déduire quelle forme il s'agissait. Cette méthode avait une faiblesse particulièrement pour les formes qui se ressemblent, comme le cercle et le pentagone. Cependant, avec notre nouvelle méthode, les taux de compatibilités sont très précis. En observant la figure 3.7, une île ronde possède un taux de compatibilité d'environ 100 fois plus élevé à un cercle qu'à un pentagone.

Pour ce qui est du suivi de la position et de l'orientation du robot, un patron unique sera placé au dessus de celui-ci afin d'avoir une référence facilement détectable. Le robot est le seul élément que le système de vision continue de détecter tout au long de la routine puisqu'il est le seul élément mobile sur la carte de jeu.

```
Forme identifiée : Triangle , Precision : 0.005304  
2e forme identifiée : Carre , Precision : 0.109654  
=====
```

Forme identifiée : Pentagone , Precision : 0.000540
2e forme identifiée : Cercle , Precision : 0.010933

```
=====
```

Forme identifiée : Cercle , Precision : 0.000278
2e forme identifiée : Pentagone , Precision : 0.011194

```
=====
```

Forme identifiée : Carre , Precision : 0.000855
2e forme identifiée : Pentagone , Precision : 0.019851

```
=====
```

Forme identifiée : Pentagone , Precision : 0.000281
2e forme identifiée : Cercle , Precision : 0.011191

FIGURE 3.7 – Précision de la détection des formes

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