



Rapport projet intégré

Antoine AUPÉE – Joachim DRAPS – Nathan DWEK

9 mai 2015

Table des matières

1	Introduction	1
1.1	Analyse du cahier des charges	1
2	Communication	2
2.1	Codage de l'ordre	2
2.2	Notre chaîne d'acquisition	2
3	Transmission des ordres entre les deux microcontrôleurs	3
3.1	Première analyse	3
3.2	Configuration des modules UART	4

Chapitre 1

Introduction

Le but de ce projet intégré est de doter un robot d'un système de contrôle à distance. La base mécanique du robot est fournie, et celui-ci est déjà muni première carte à microcontrôleur complète. Cette dernière permet d'une part de s'interfacer avec les moteurs et les encodeurs à partir du premier microcontrôleur, et d'autre part d'accéder à certaines pattes de celui-ci ainsi que des alimentations. Les autres blocs nécessaires doivent être conçus et implémentés par les étudiants et le code des microcontrôleurs doit être produit.

Ce rapport décrit la démarche adoptée, ainsi que les solutions techniques adoptées pour mener à bien ce projet. Dans un premier temps le cahier des charges doit être analysé pour diviser l'objectif final en différent sous-problème bien définis.

1.1 Analyse du cahier des charges

Le robot doit

Chapitre 2

Communication

Pour ce projet, notre robot doit être capable de répondre à trois ordres différents : avance tout droit, tourne à droite, tourne à gauche. Le signal audio que nous lui envoyons doit donc contenir cet ordre ainsi qu'une quantité associée, le nombre de centimètres à parcourir ou le nombre de degré qu'il doit tourner. Dans ce chapitre, nous allons développer le chemin que parcourt l'information entre le moment où elle est envoyée sous forme sonore par l'émetteur qui nous a été fourni et la réception par le microcontrôleur.

2.1 Codage de l'ordre

2.2 Notre chaîne d'acquisition

Chapitre 3

Transmission des ordres entre les deux microcontrôleurs

Ce chapitre couvre la transmission des trames démodulées par le premier microcontrôleur vers le deuxième microcontrôleur. Dans la section suivante, le format des entrées et sorties de ce bloc vont être détaillées.

3.1 Première analyse

Puisqu'on désire limiter le nombre d'opérations effectuées par le microcontrôleur effectuant le traitement du signal audio, les trames de 10 bits renvoyées par la fonction `fskDetector` sont envoyées telles quelles au deuxième microcontrôleur. L'entrée du bloc transmission est donc une trame de 10 bits. L'uart, implémenté en hardware des deux côtés est utilisé pour effectuer la transmission. Celui-ci utilise des trames de 8 ou 9 bits, et il faudra donc 2 trames d'uart pour transmettre une trame de FSK. L'émetteur et le récepteur sera donc logiquement des machines à état séquentielles. Plutôt que de simplement reconstituer la trame de 10 bits originale, on choisit que le récepteur renvoie directement d'une part les 2 bits de commande et d'autre part les 8 bits d'arguments contenus dans une transmission.

Les parties récepteur et émetteur vont être abordées en parallèle dans la suite, puisqu'elles sont fortement liées. Tout d'abord, la configuration des modules UART est examinée¹, ensuite, l'émetteur et le récepteur vont être construits.

1. La plupart des paramètres doivent forcément être les mêmes des deux côtés de la transmission pour que celle-ci soit possible.

3.2 Configuration des modules UART

```
void initUart(void){  
    return 0;  
}
```