Présentation Projet 2016

Pilotage automatique d'un voilier via un bus CAN Arduino





Romain Le Forestier M2LSE

Sommaire

- Contexte
- Présentation du protocole SeaTalk
- Présentation des cartes
- Modification d'une librairie Arduino
- Présentation de l'interfaçage avec un ordinateur
- Problème rencontré
- Conclusion

Contexte

- Sujet: Pilotage automatique d'un voilier via un bus CAN Arduino
 - Poursuivre un projet existant
 - Utiliser le matériel existant
 - Mise en oeuvre d'un réseau

Le protocole SeaTalk

Développé par Raymarine

- Raymarine fondé en 1923
- Seatalk développé en 1989

Interface Serial propriétaire

- Connexion à 3 files, dont 1 de données
- Pas de maitre sur le bus
- Protocole à 11bits
- Datagrame comprenant entre 3 et 18 caractères.

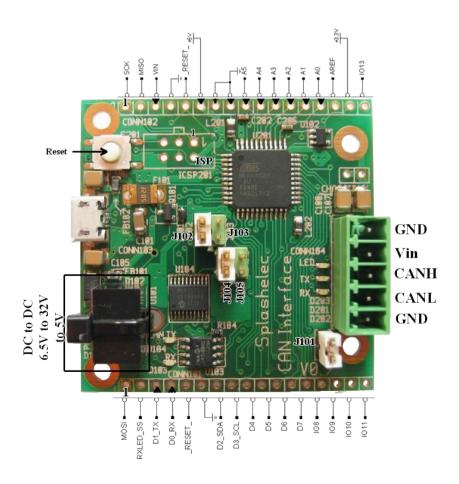
Le protocole SeaTalk

Décodage des trames

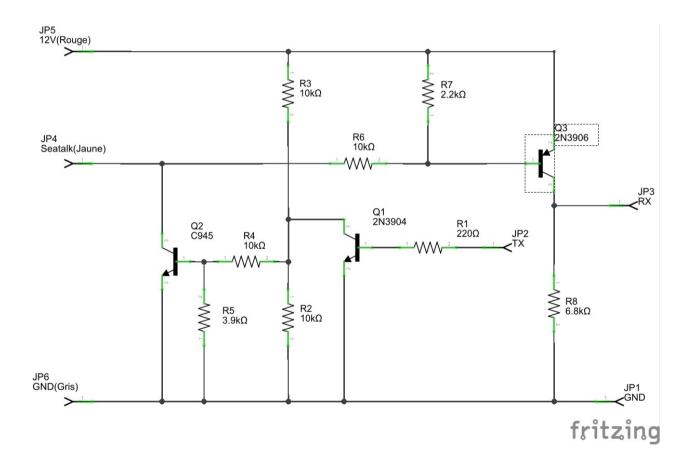
- 186 41 83 7C
- 186 41 84 7B
- 86 octets de commande pour une touche
- 41 le 4 identifie la provenance de la commande
- 83 7C correspond à la touche +10
- 84 7B envoye quand la touche est relâchée

Les cartes utilisées

Carte Arduino



Interface Seatalk – Arduino



Modification d'une librairie Arduino

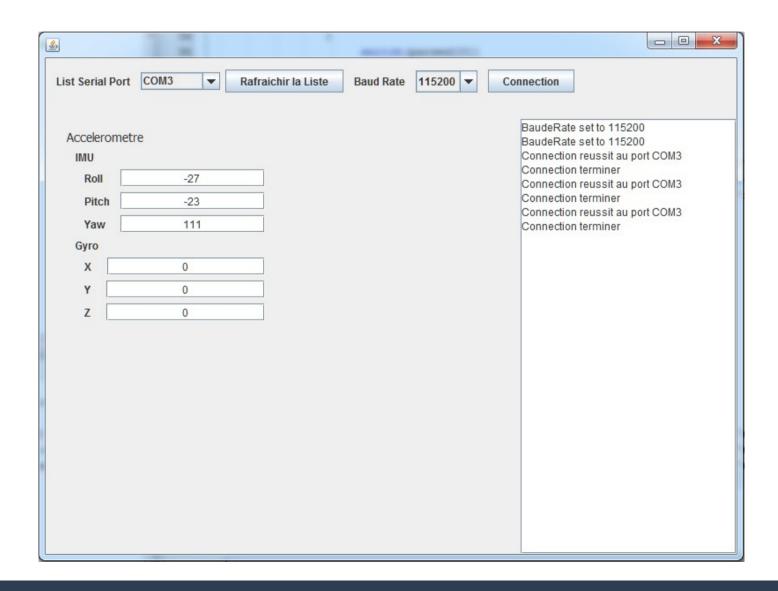
HardwareSerial

- rendre compatible avec les 9bits utiliser pour l'octet de commande
- UART Arduino compatible a 9bits
- le 9ième bit est situé dans le registre de contrôle et de statuts

Interfaçage avec un ordinateur

- Mise en réseaux des cartes via CAN
- Communication entre le bus CAN et l'ordinateur
- Programmation d'une interface java

Interfaçage avec un ordinateur



Problème rencontré

- Problème avec la librairie
- Carte d'interfaçage SeaTalk
- Librairie java pour la communication série

Conclusion

- Projet intéressant
- Poursuite possible du projet

Vous avez des questions?