

- Le projet ERL 2019 -

C. JEGAT • A. SAAD • A. KLIPFEL • O. AL SHUAIBI

ENSTA Bretagne

Le 27/05/2019 à 21:44:47

Plan de présentation

- ① Contextualisation
- ② Ingénierie Système
- ③ Réalisations et tests des fonctions
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- ④ Démonstration
- ⑤ Analyse des résultats

Contextualisation

- 1 Contextualisation
- 2 Ingénierie Système
- 3 Réalisations et tests des fonctions
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- 4 Démonstration
- 5 Analyse des résultats

L'essentiel du concours *ERL*

- Scénario d'exploration et de sauvetage.
- Robots terrestres et aériens.
- Tâches.
 - ▶ Autonomie.
 - ▶ Sauvetage : Dépôt d'une trousse de soin.
 - ▶ Cartographie *2D et 3D*.
 - ▶ Détection des OPI.



Figure - Robots aériens et terrestres utilisés pendant la compétition.

Analyse du besoin

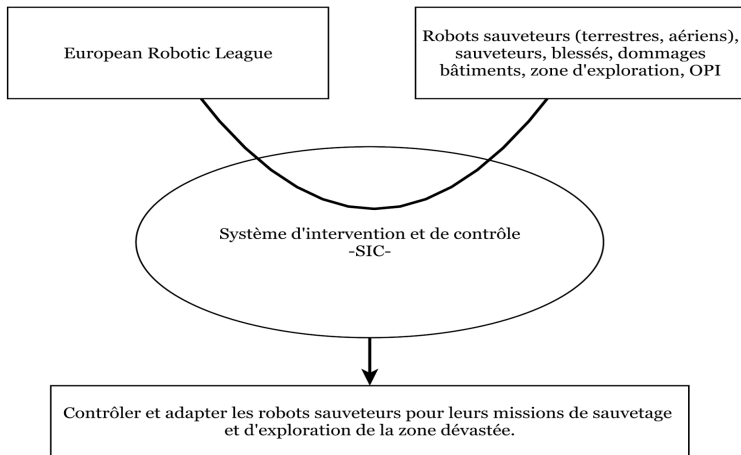


Figure - Diagramme bête à cornes : la raison d'être du projet.

Environnement d'évolution

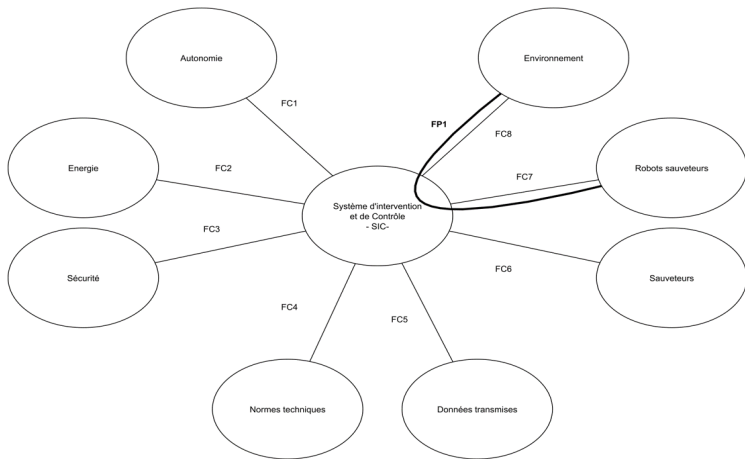


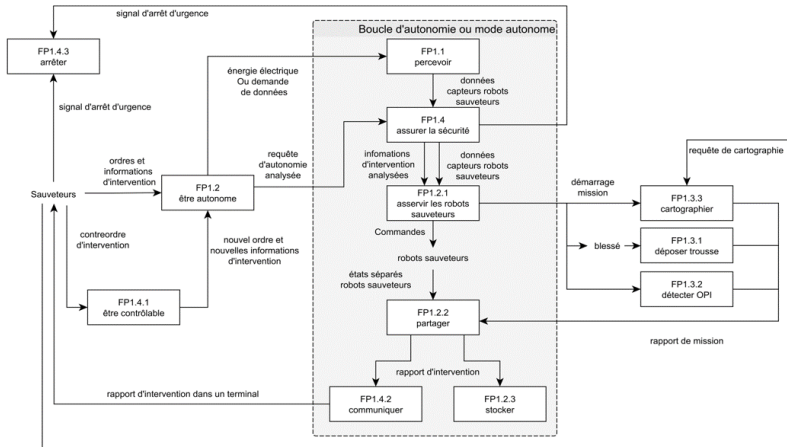
Figure – Diagramme pieuvre : les acteurs extérieurs.

- 1 Contextualisation
- 2 Ingénierie Système**
- 3 Réalisations et tests des fonctions
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- 4 Démonstration
- 5 Analyse des résultats

Exigences et fonctions

- Démarche : cahier des charges du concours.
- Groupements logiques d'exigences :
 - ▶ Analyse de l'environnement, autonomie, missions, sécurité.
- Fonctions réalisées :
 - ▶ contrôle et asservissement du robot terrestre : suivi de waypoints. (FP1.2.1)
 - ▶ Perception du milieu : lidar, caméra. (FP1.1)
 - ▶ Partage des informations avec les sauveteurs.
 - ▶ déposer une trousse de soin. (FP1.3.1)
 - ▶ détection d'OPI. (FP1.3.2)
 - ▶ Cartographie intérieure et extérieure. (FP1.3.3)
 - ▶ sécurité. (FP1.4)

Architecture fonctionnelle



Réalisations et tests des fonctions

- 1 Contextualisation
- 2 Ingénierie Système
- 3 Réalisations et tests des fonctions**
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- 4 Démonstration
- 5 Analyse des résultats

Suivi d'itinéraire, évitement d'obstacles

- Objectif : Joindre des coordonnées GPS.
- Eviter des obstacles.
- Problèmes des objets bas.
- Recherche du plus court chemin : *A-STAR*.

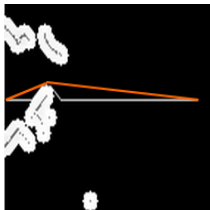


Figure - Géodésique.

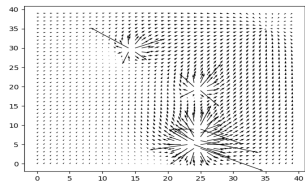


Figure - Itinéraire,
Potentiels artificiels.

Points d'intérêts

- Objectif : identifier des points d'intérêts.
- Trois couleurs : rouge, vert, et bleu.
- Julien Damers.
- Entrée, sortie du bâtiment.
- Mannequin.

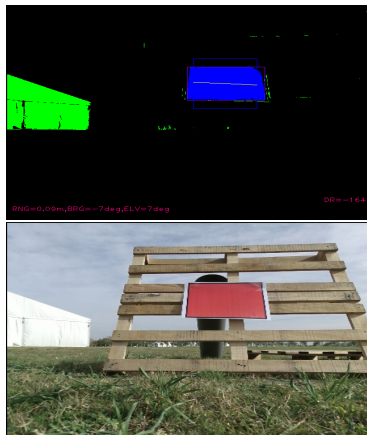


Figure - Traitement par
OpenCV.

Dépôt de la trousse de soin

- Problème posé.
- Idée de la benne.
- Solutions adverses.
- Tests d'intégration, unitaire.
 - ▶ résistance des servomoteurs.
 - ▶ Angles de bascule.
 - ▶ Châssis en deux parties.

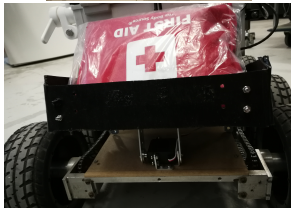


Figure - Sauvetage.

Architecture Logicielle

- Problème posé : cartographie 3D.
- Solution : ROS. (Robotic Operating System)
- Architecture logicielle.

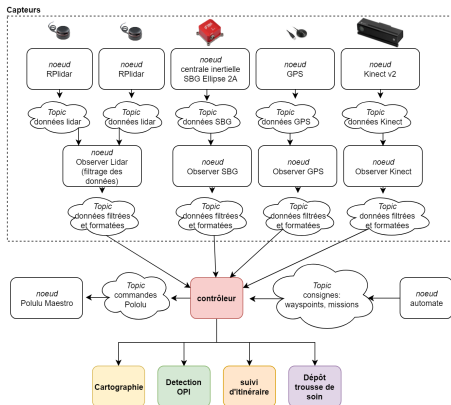


Figure - Architecture ROS : robot six-roues.

Cartographie

Cartographie 3D.

- caméra *RGB-D*.
- *SLAM*.
- *ROS*.
- nuage de points.
- Vitesse du robot.

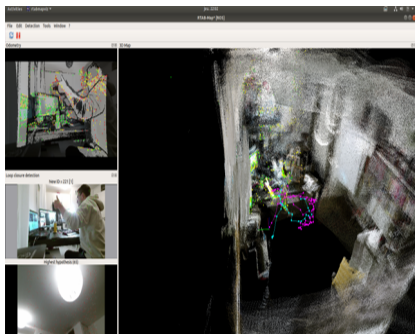


Figure - Résultat d'une cartographie.

Réalisations et tests des fonctions

- 1 Contextualisation
- 2 Ingénierie Système
- 3 Réalisations et tests des fonctions**
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne**
- 4 Démonstration
- 5 Analyse des résultats

Le quadrirotor

- Objectif : autonomie du quadrirotor.
- Théorie : Le modèle du quadrirotor.
- Simulation : asservissement du quadrirotor en position.

$$\begin{cases}
 \dot{\mathbf{p}} &= \mathbf{R}(\varphi, \theta, \psi) \cdot \mathbf{v}_r \\
 \begin{pmatrix} \dot{\varphi} \\ \dot{\theta} \\ \dot{\psi} \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 1 & \tan \theta \sin \varphi & \tan \theta \cos \varphi \\ 0 & \cos \varphi & -\sin \varphi \\ 0 & \frac{\sin \varphi}{\cos \theta} & \frac{\cos \varphi}{\cos \theta} \end{pmatrix} \cdot \boldsymbol{\omega}_r \\
 \dot{\mathbf{v}}_r &= \mathbf{R}^T(\varphi, \theta, \psi) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ g \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -\frac{\mathbf{z}_0}{m} \end{pmatrix} - \boldsymbol{\omega}_r \wedge \mathbf{v}_r \\
 \dot{\boldsymbol{\omega}}_r &= \mathbf{I}^{-1} \cdot \left(\begin{pmatrix} \tau_1 \\ \tau_2 \\ \tau_3 \end{pmatrix} - \boldsymbol{\omega}_r \wedge (\mathbf{I} \cdot \boldsymbol{\omega}_r) \right)
 \end{cases}$$

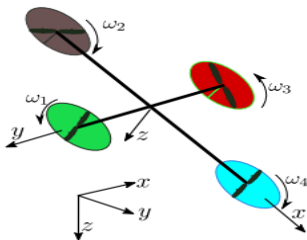


Figure – Quadrirotor.

L'Autopilotage

- Objectif : stabiliser et réguler le quadrirotor en pratique.
- Autopilote.
- Mission Planner.
- MAVProxy.
- Simulation avec SITL.



Figure – Autopilote.

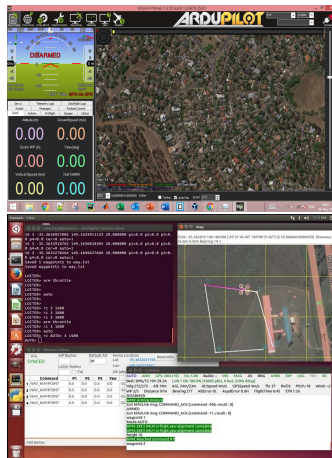


Figure – Mission Planner et MAVProxy.

Démonstration

- 1 Contextualisation
- 2 Ingénierie Système
- 3 Réalisations et tests des fonctions
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- 4 Démonstration**
- 5 Analyse des résultats

Scénario de la démonstration

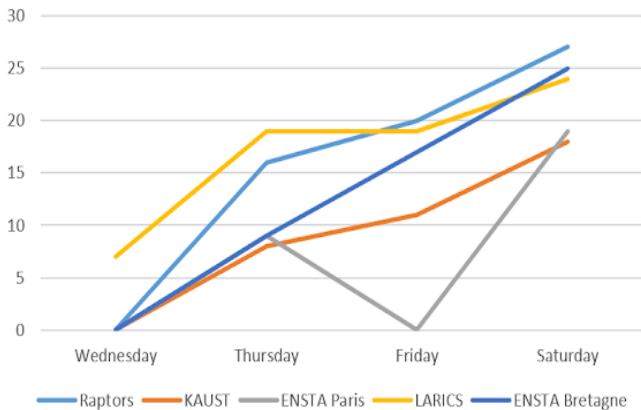
- Lors du concours ERL. (18-23 février 2019)
- Robot six roues.
- Evolution autonome : suivie de waypoints. (FP1.2.1)
- Dépôt de la trousse de soin. (FP1.3.1)
- Cartographie *3D*. (FP1.3.3)

Analyse des résultats

- 1 Contextualisation
- 2 Ingénierie Système
- 3 Réalisations et tests des fonctions
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- 4 Démonstration
- 5 Analyse des résultats**

Le Verdict : la compétition 2019

TBM-2



Conclusion

- Le système *SIC* n'est pas achevé.
- Une base terrestre fiable et robuste a été réalisée.
- Résultats concluants de la compétition 2019.

Merci de votre attention.

- ① Contextualisation
- ② Ingénierie Système
- ③ Réalisations et tests des fonctions
 - Partie terrestre
 - Partie Aérienne
- ④ Démonstration
- ⑤ Analyse des résultats

Architecture physique

