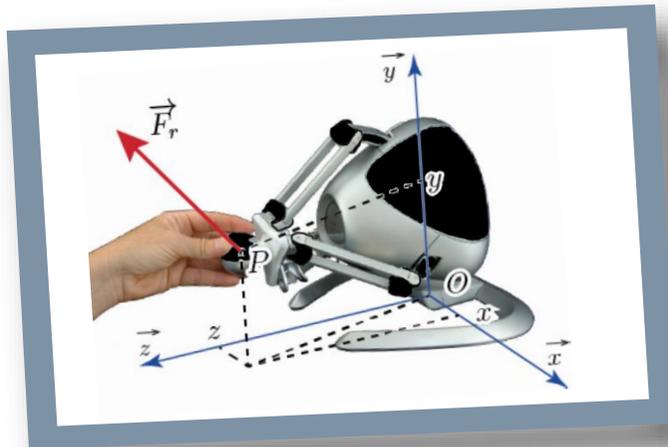
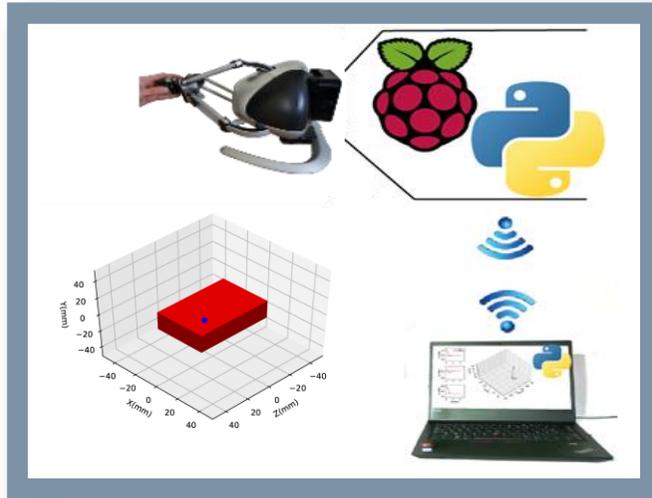


Robot Haptique - IO



Présentation :

Robot Haptique. Réf. SHAPIO

Evoluer dans un environnement virtuel est maintenant à la portée du grand public. La réalité virtuelle, au-delà de son usage de loisir, est aussi porteuse de grands enjeux dans de nombreux secteurs professionnels comme l'industrie ou la santé. En effet, elle permet de reproduire artificiellement des situations réelles et prépare l'utilisateur à affronter ces situations.

Pour réaliser une tâche, un opérateur utilise ses cinq sens, mais aussi des récepteurs propriocepteurs situés au voisinage des os et des muscles. Ces récepteurs génèrent des ressentis dits de forte énergie, sensibles aux mouvements et aux efforts. Une interface homme-réalité virtuelle complète doit inclure ces ressentis et est alors appelée « **haptique** ». L'effort à restituer à l'utilisateur est calculé par un système numérique, en complément de la simulation de l'environnement virtuel.

L'interface homme-machine haptique est ici autonome et ouverte : pilotée par un micro-ordinateur (Raspberry Pi), elle est programmable à distance en langage **Python** selon l'architecture typique de **l'intelligence embarquée**.

Sur le plan de la didactique, son pilotage impose l'usage des algorithmes fondamentaux en Méthodes Numériques, et son interfaçage par des protocoles réseaux.

Robot Haptique - IO



Mise en œuvre :

Le support didactique **Robot Haptique IO** permet la mise en œuvre d'une interface de réalité virtuelle. L'élève est à la fois utilisateur et programmeur.

La programmation est réalisée en langage python, à distance, via l'IDE Spyder. Dans son rôle de programmeur, l'élève doit utiliser les bibliothèques de fonctions Python (fournies) pour imposer le comportement de l'interface. Il doit acquérir les mesures (angles des codeurs ou position de la poignée) et définir l'effort à restituer (ou les couples des moteurs). Une fois le programme implémenté, l'interface est opérationnelle et peut être utilisée de manière autonome.

Cette autonomie prend toute sa richesse dans un environnement plus complet, en l'interfaçant avec d'autres éléments, comme un casque de vision tridimensionnelle. Cette connexion peut être mise en place en Python, selon différents protocoles comme le Protocole Internet ou le protocole Bluetooth. L'interface haptique devient un **objet intelligent connecté**.

En tant qu'utilisateur, l'élève peut valider le comportement et les performances de l'interface, et ressentir physiquement le comportement virtuel qu'il a mis en place.



Robot Haptique - IO



Système Etude Technique



Pédagogie :

L'informatique au service des Sciences de l'Ingénieur

Algorithmie

- Instructions conditionnelles : expressions booléennes et opérateurs logiques simples, instruction **if**. Variantes avec alternative (**else**).
- Instructions itératives : boucles **for**, boucles conditionnelles **while**.
- Fonctions : notion de **fonction** (au sens informatique), définition dans le langage utilisé, paramètres (ou arguments) et résultats, portée des variables.

Codage et communication de l'information

- **Codage des informations** binaires et numériques (entiers).
- **Transmission** des informations : protocole **TCP-IP** et **Bluetooth**, **sniffer** de trames.

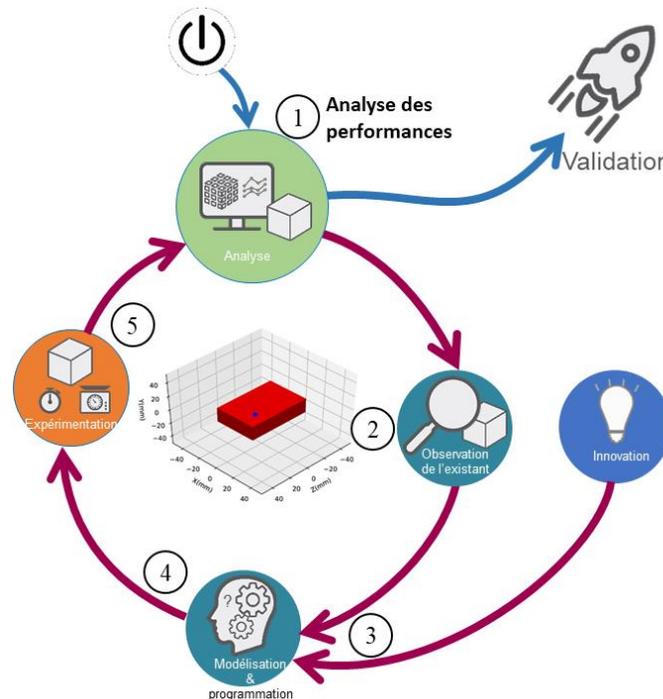
0000	7C	A1	77	28	F2	62	B8	27	EB	F0	3C	9C	08	00	45	00	.w(.b.'...E.
0010	00	36	C4	A5	40	00	40	06	FB	3A	AC	11	11	07	AC	11	.6..@.θ...:
0020	11	B8	32	00	A4	F8	5D	01	9A	DD	E3	DE	05	CE	80	18	..2...].
0030	01	FE	C5	03	00	00	01	01	08	0A	FB	63	78	EE	00	DACX...
0040	D5	EC	31	32													..12



Pédagogie :

Prototypage et implémentation d'une commande numérique

- **Bibliothèques logicielles** : utilisation de quelques fonctions d'une bibliothèque et de leur documentation en ligne.
- **Analyse des performances** du rendu haptique
- **Modification du programme** de pilotage
- Analyse du **gain de performance**
- Initiation aux **asservissements**



Robot Haptique - IO



Matériel fourni :

Interface Haptique Intelligente Connectée :

- Interface homme-machine à trois degrés de liberté, équipée de trois codeurs incrémentaux et de trois moteur ;
- Carte de pilotage (Raspberry Pi) configurée pour être programmée à distance en Python, et incluant toutes les bibliothèques nécessaires ;
- Adaptateur USB-RJ45 pour une connexion du PC élève au robot ;
- Serveur wifi pour la connexion de tablettes ou de téléphone.

Un support numérique comprenant :

- Les propositions d'activités pédagogiques au format Word ;
- L'environnement de programmation Spyder ;
- Le dossier de mise en service et d'utilisation ;
- La documentation de la bibliothèque de programmation de l'interface ;
- Des exemples d'environnements virtuels utilisant la bibliothèque de programmation.

