

Université Paul Sabatier - Toulouse III
Laboratoire IRIT
118 route de Narbonne
31062 Toulouse cedex 9

OFFRE DE PROJET M1/M2

[neOCampus] Yocto@Jetson Nano for ROS2 (docker) and CANopen
+ CANopen@embedded system

Contexte

Ce projet se déroulera dans le contexte des systèmes ambiants appliqués à l'opération neOCampus (<http://neocampus.univ-tlse3.fr/wiki>). Cette opération vise à doter le campus de l'Université Paul Sabatier d'une intelligence pervasive au service des utilisateurs. Pour cela, elle s'appuie sur un grand nombre de capteurs sans fil disséminés dans les bâtiments et sur des effecteurs pour piloter des équipements tels que volets roulants, ventouses magnétiques, luminaires etc.

Description

Lancée en 2013, l'opération neOCampus collecte de la donnée issue de capteurs disséminés sur le campus. Les points de collectes se présentent soit sous la forme d'un automate programmable¹ ou bien d'un *end-device* (e.g neOSensor²): dans les deux cas, les capteurs et/ou effecteurs y sont directement attachés. Cependant, lorsque ces capteurs / effecteurs se retrouvent disséminés à l'échelle d'un immeuble, la solution passe alors par la mise en œuvre d'un bus de terrain.

Nous vous proposons ici la mise en œuvre du **protocole CANopen** pour des communications entre un master (Jetson Nano) et des systèmes embarqués (stm32) sur **bus CAN**. Ce type de bus est également présent dans le milieu des **Véhicules Autonomes Connectés** (VACOP ---projet autOCampus) et de **trains** (Nexeya).

Pour aller un cran plus loin dans l'innovation, ce projet ambitionne de fusionner alimentation DC et transfert de données: ainsi, le câble DC (e.g 24v) va également servir au transport du protocole CAN via une modulation à définir.

Mise en oeuvre

Le bus CAN utilise une paire torsadée comme médium de communication sur lequel transite des signaux différentiels. Sa vitesse de transmission va de 1Mbits/s sur qq dizaines de mètres à plusieurs kilomètres pour un débit de 10kbits/s.

[1] hardware

La première étape sera la mise en œuvre d'un banc de test. Ce dernier sera composé d'un

¹ Programmable Logic Controller (PLC); e.g <https://neocampus.univ-tlse3.fr/projects/concentrator>

² neOSensor <https://neocampus.univ-tlse3.fr/projects/neosensor>

module maître et d'un ou plusieurs module(s) esclave(s):

- [master] Jetson Nano couplée à un contrôleur CAN MCP2515 via le bus SPI,
- [slaves] stm32f103c8t6 + CAN transceiver.

Note: MCP2515 needs HW mods due to the SBC's GPIO not being 5v tolerant !



[2] system

Une initiative est en cours pour rendre disponible ROS2 sur Jetson Nano via un conteneur docker. En parallèle, il existe une solution qui vise à construire un système complet via l'approche Yocto Linux (image sato). Vous explorerez ces deux options pour lesquelles ROS2 et CANOpen seront disponibles.

A noter que le noyau Linux dispose nativement du support pour les contrôleurs CAN MCP2515.

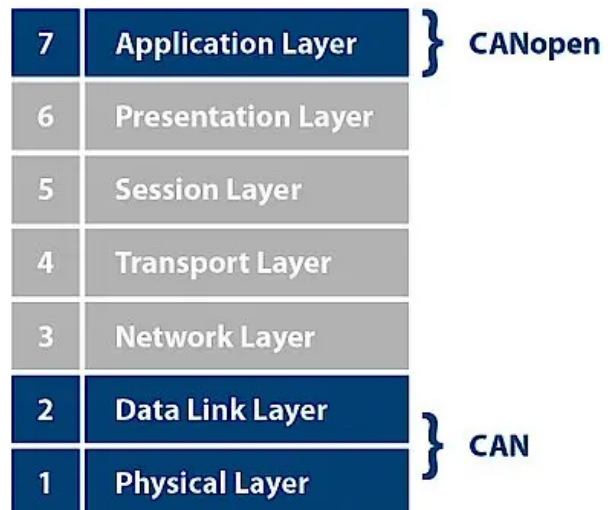
[3] stm32 embedded system + CAN transceiver

Les stm32f103c8t6 disposent nativement d'un contrôleur CAN; vous ajouterez alors un CAN transceiver.

Vous développerez une application via l'IDE Arduino + stm32duino qui satisfasse aux exigences CANOpen.

[4] intégration

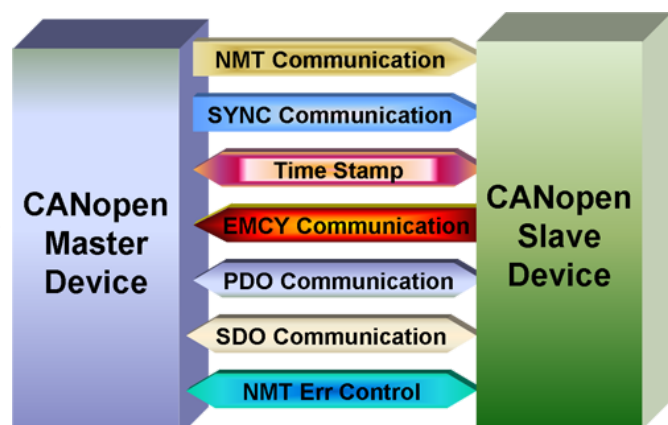
Vous écrirez ensuite une application python qui fera montre d'interactions entre le master du bus CAN et les esclaves.



[5][advanced] SWcan modulation over DC network

Le standard SWcan permet de connecter jusqu'à 32 end-devices à une vitesse entre 33 et 83kbits/s ... amplement suffisant pour des objets connectés.

Dans un premier temps vous monterez un POC sur rail DIN avec un Jetson Nano un esclave stm32. Vous concevrez ensuite une modulation apte à transporter les signaux CAN sur une ligne DC d'un bâtiment

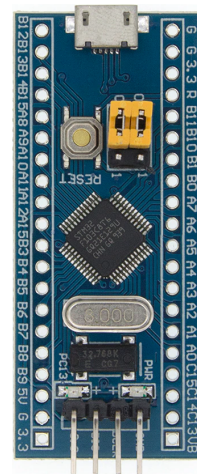


Contact

Dr. François Thiebolt thiebolt@irit.fr

Pr. Hugues Cassé casse@irit.fr

[Nexeya / Hensoldt] M. Anthony Leib anthony.leib@hensoldt.fr



Références

ROS2 @ Nvidia (look at the 'container' item)

https://nvidia-ai-iot.github.io/ros2_jetson/

Yocto Linux SATO image

<https://docs.yoctoproject.org/ref-manual/images.html>

Raspberry Pi CAN bus testbed

<https://www.beyondlogic.org/adding-can-controller-area-network-to-the-raspberry-pi/>

MCP2515 CANbus module

<https://www.electronicshub.org/arduino-mcp2515-can-bus-tutorial/>

The [neOCampus] canOCampus project <https://neocampus.univ-tlse3.fr/projects/canocampus>

Single Wire CAN bus

<https://www.can-cia.org/can-knowledge/can/sae-j2411-single-wire/>

<https://www.beyondlogic.org/swcan-single-wire-can-transceiver-breakout-board/>

Summary

Responsible : Dr Thiebolt François thiebolt@irit.fr

Contexte : Campus Ambient

Niveau : Master SECIL / Master SME

Dates : 2022-2023

Rémunération : *non applicable*

Keywords : ROS2, CANopen, Yocto Linux, Nvidia Jetson Nano, Python, docker, Arduino IDE, stm32, CAN bus, SPI bus, remote I/Os, Data over DC networks, KiCad PCB.

