

Création et lancement d'une mission simple

Connexion à l'interface web du Sherpa

Connexion Wifi

L'identifiant Wifi des AMR Sherpa est **Sherpa_B020** ou **Sherpa_B148**.

Les mots de passe wifi sont :

- `QmFseW90b3JjYW4=` pour le Sherpa B020 (Convoyeur simple)
- `Ba1yoNorcan` pour le Sherpa B021/B020 (QLIO)
- `QjE00FNoZXJwYU1S` pour le Sherpa B148 (Lève-Bac)

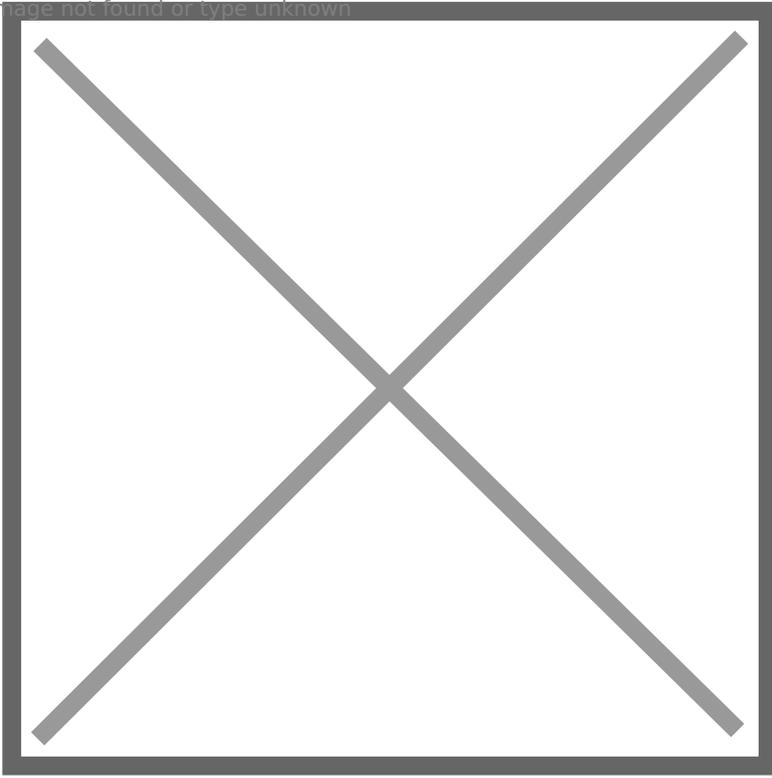
Il faut rester attentif à la connexion réseau du PC, il peut y avoir des bascules entre le wifi de l'AMR et le wifi Eduroam, notamment lors des phases de redémarrage du Sherpa.

Connexion à l'interface

A l'aide d'un navigateur on va se connecter à l'adresse <https://192.168.2.1:8000> qui correspond au serveur web de configuration de l'AMR.

Il est fort probable que votre navigateur indique qu'il y ait un risque probable de sécurité. Pour Firefox, il faudra cliquer sur `Avancé` et `Accepter le risque et poursuivre`.

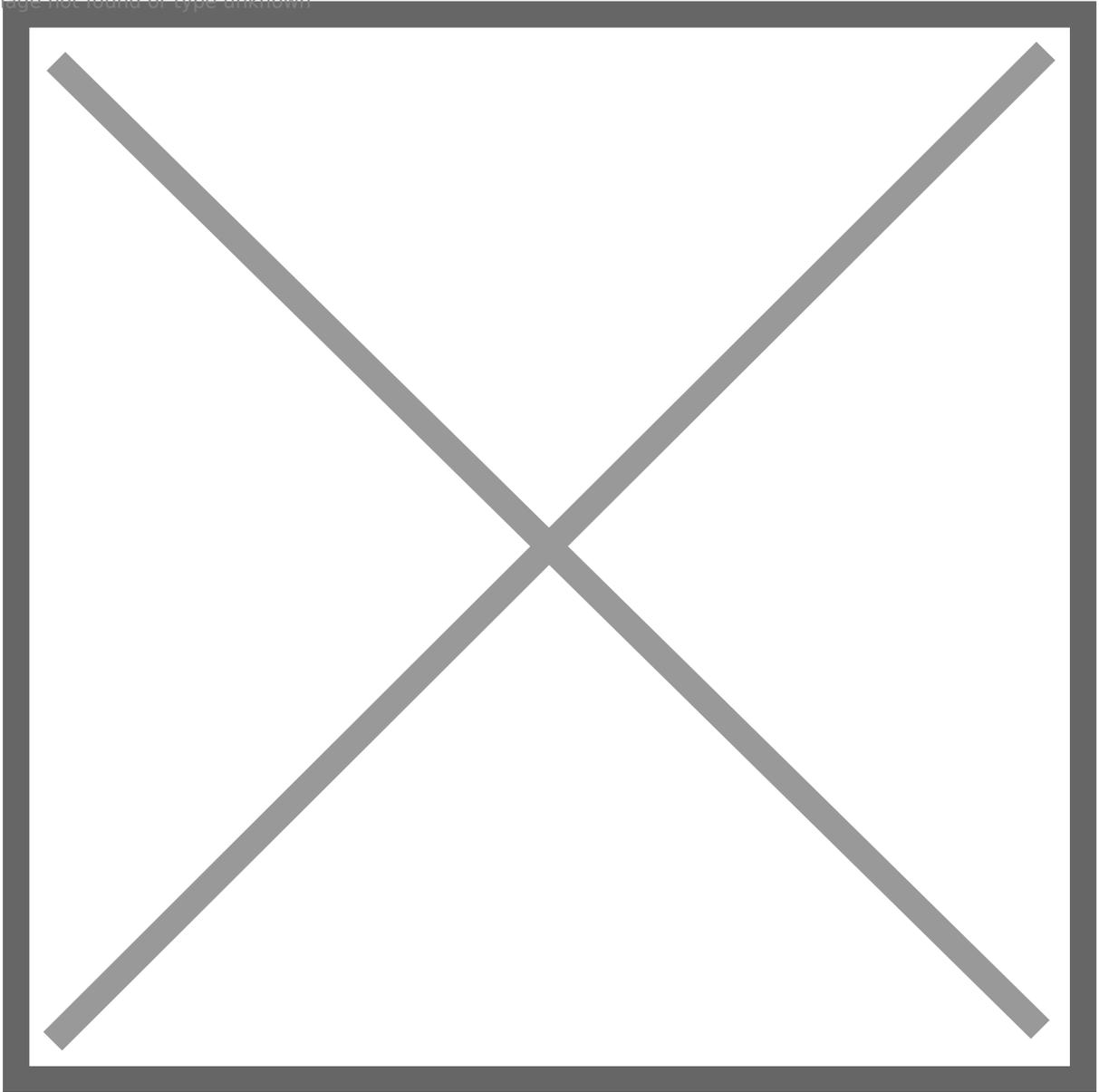
Image not found or type unknown



Login et Tool Suite

On arrive sur l'écran de login :

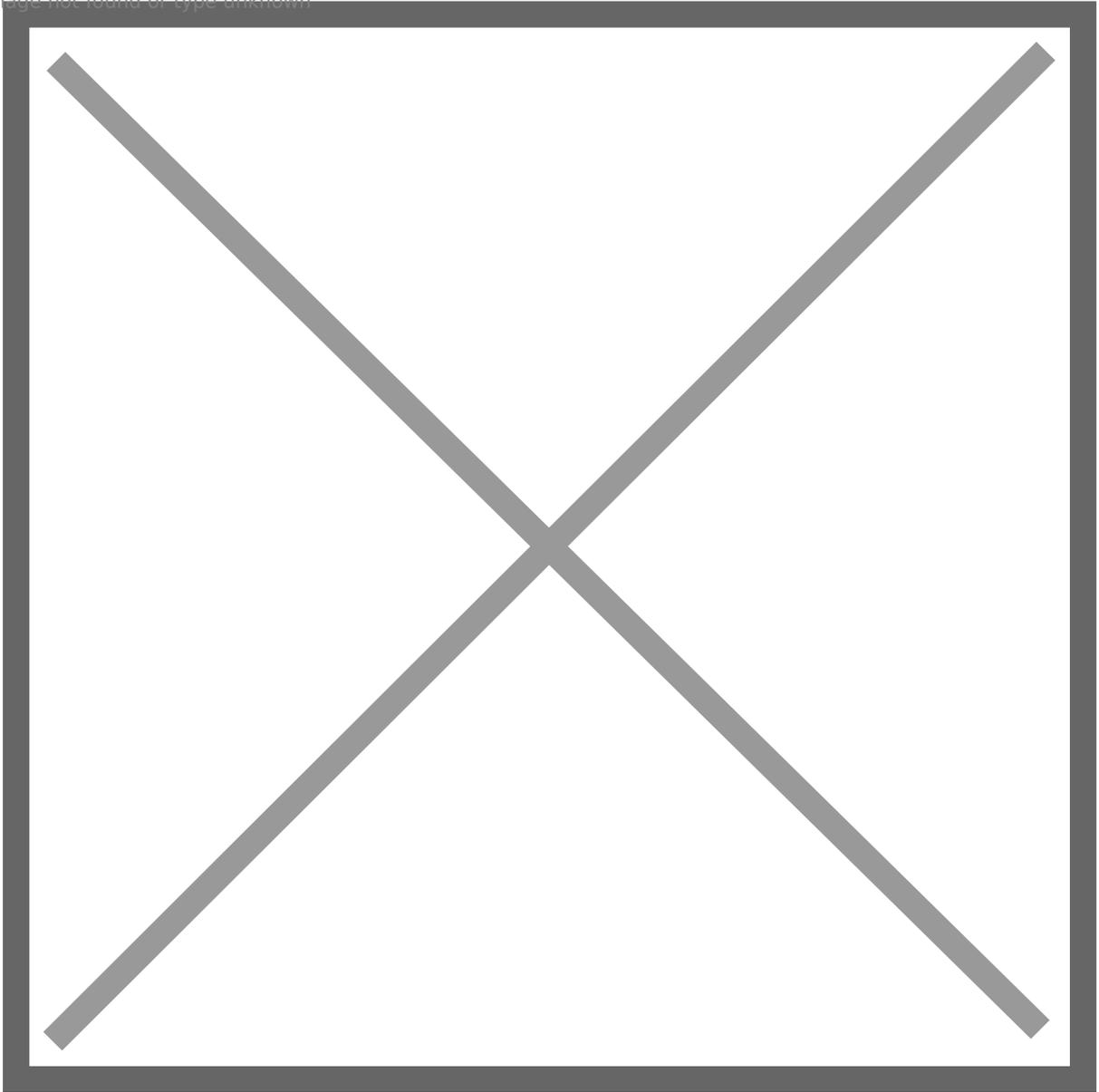
Image not found or type unknown



- Le login est info@sherpa-mr.com
- Le mot de passe est `MTIzNA==` pour le Sherpa B148 et B020 (`Y291ZGVydA==`)
- `coudert` ou `1234` pour le Sherpa B021/B020 (QLIO)

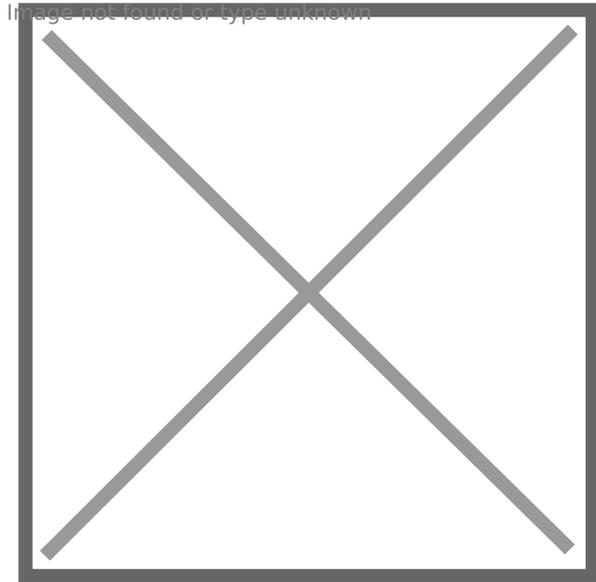
on arrive maintenant sur l'interface d'accueil de la Tool Suite :

Image not found or type unknown

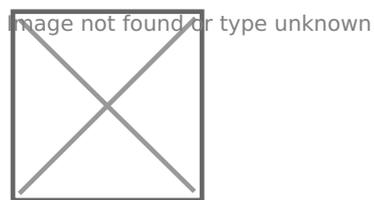


Edition de mission

- Dans le menu "Mission editor", créer une nouvelle mission `from scratch` :

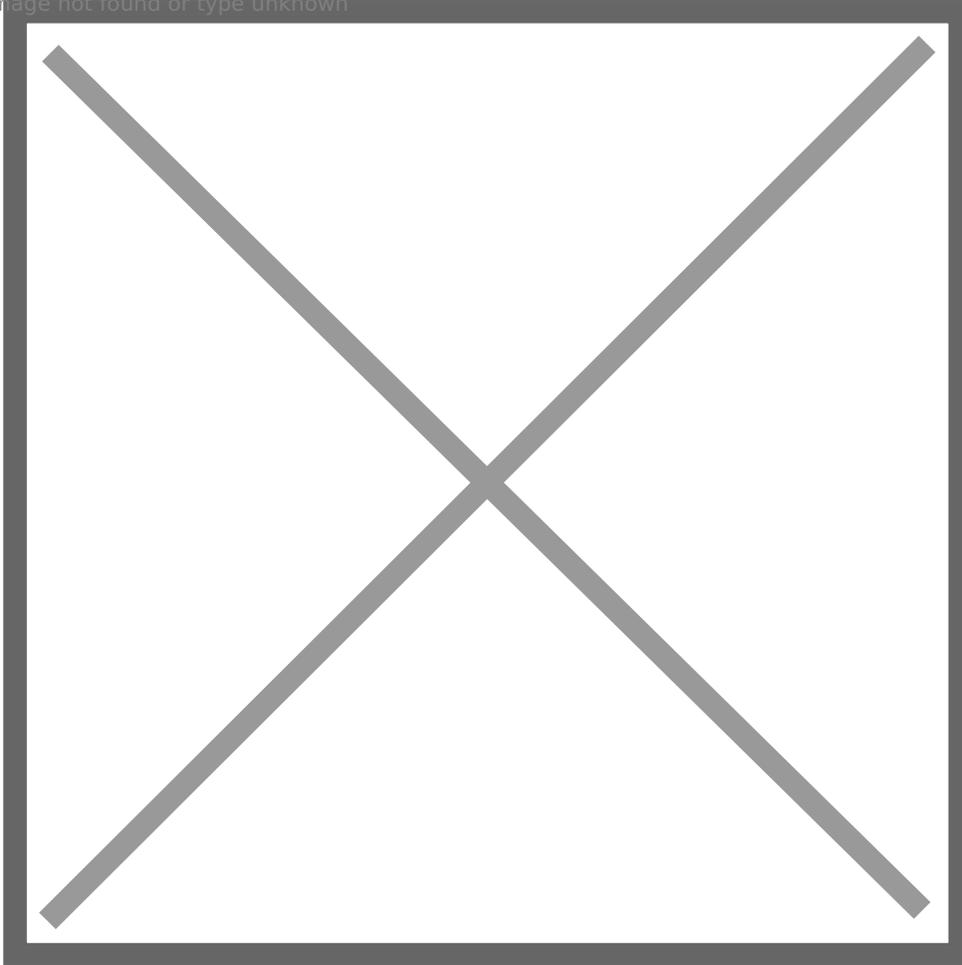


- Donner un nom à cette mission (pas de caractères latin, pas d'espace, ...)



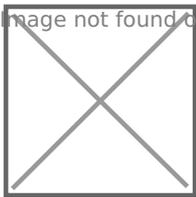
- Dans le menu common, on retrouve les fonctions de base pour les déplacements (go to point number), les temporisations (wait), ...
- Nous allons développer un premier code simple de déplacement entre 3 points créés précédemment (a, b, c)

Image not found or type unknown



- On n'oublie pas de faire Save pour la mission !

Image not found or type unknown



- Pareil, le robot demandera la mise à jour du fleet manager et du robot, il suffira de suivre les cloches.

Image not found or type unknown

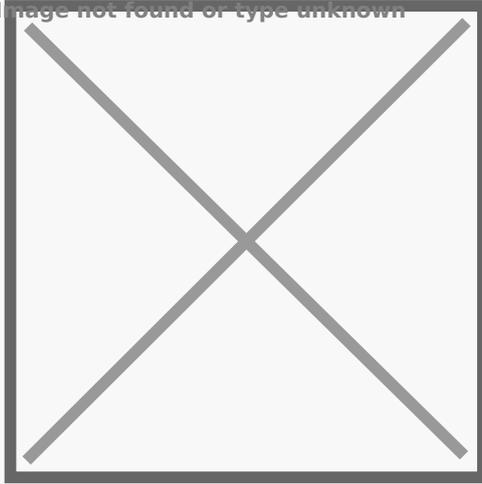


Image not found or type unknown

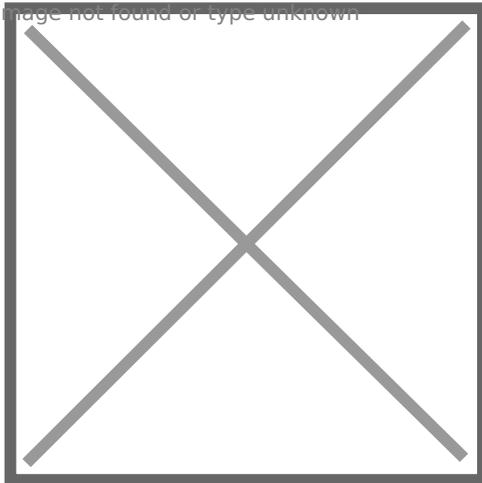
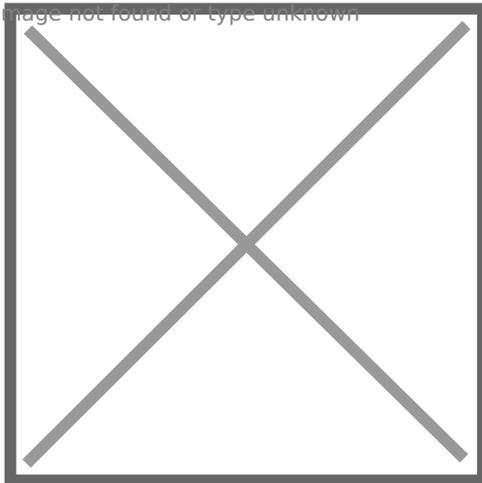
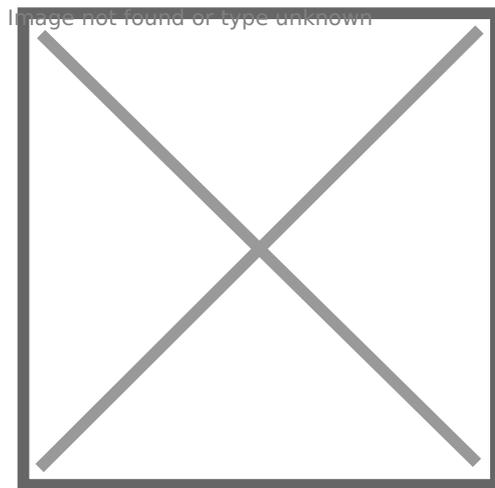
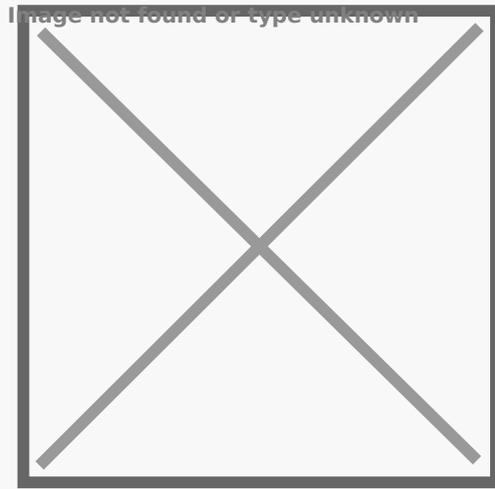


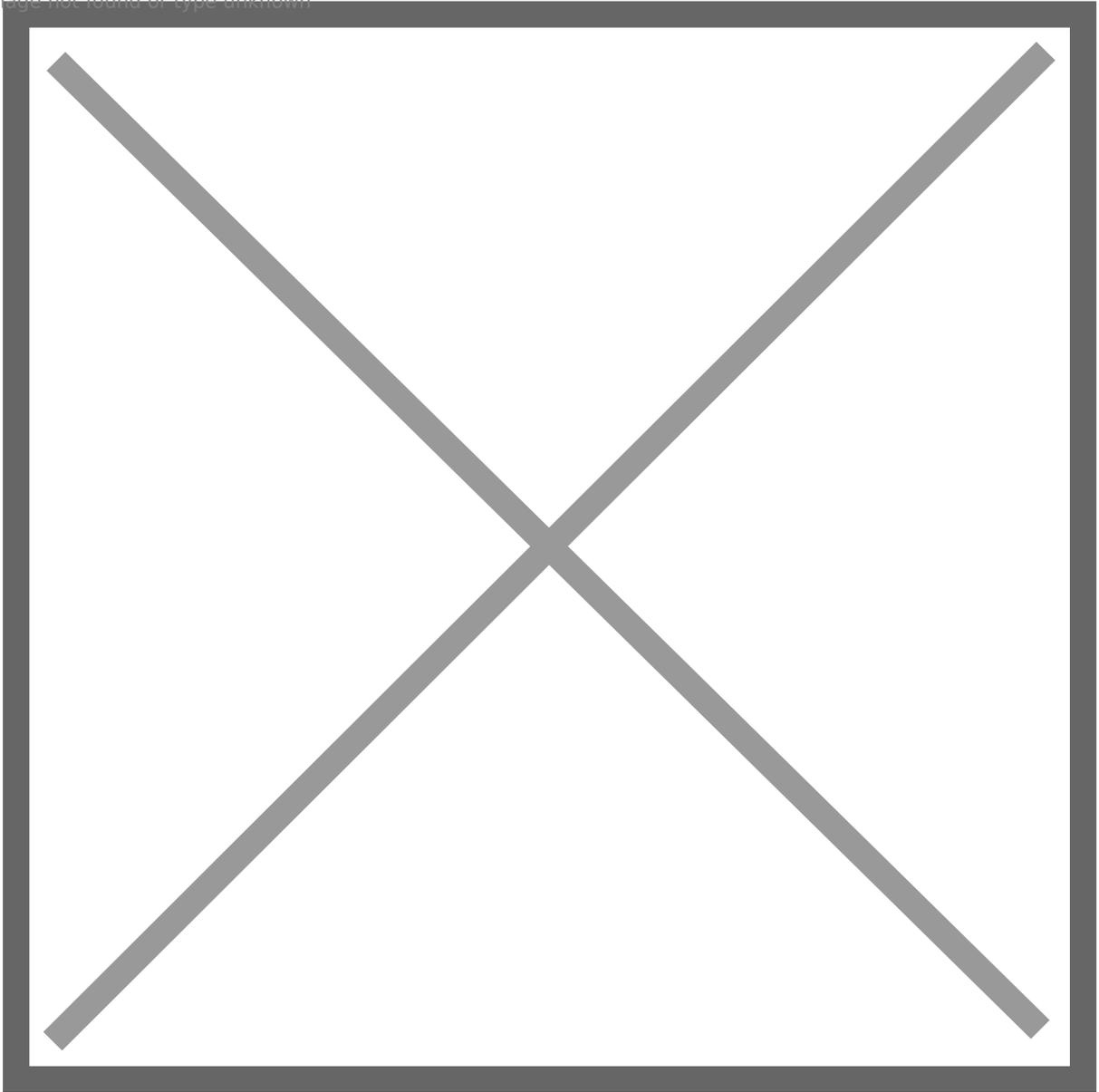
Image not found or type unknown





- Vérifier qu'à la fin de l'update du robot, il y ait un symbole v vert dans 'Robot install config is up to date'

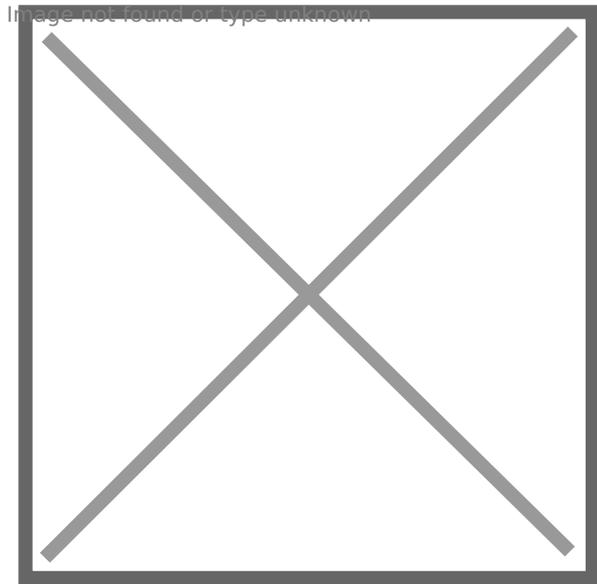
Image not found or type unknown



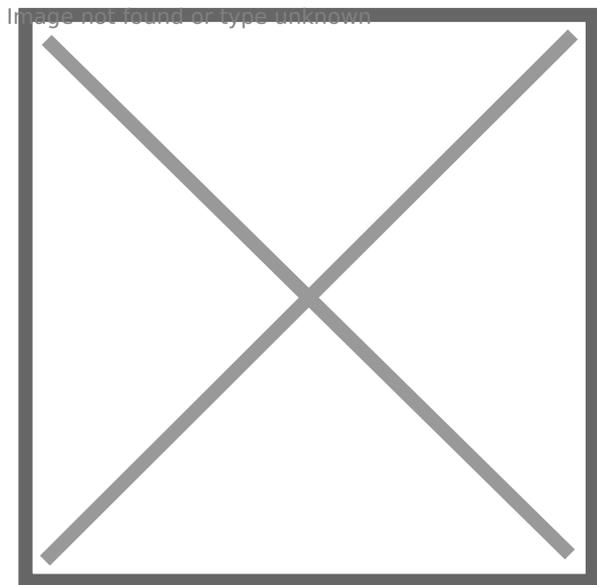
Initialisation du robot

On amène le robot sur le point d'initialisation (follow-me ou unlock wheel). On vérifie que la flèche du robot est orientée de la même manière que sur la route (map) que vous avez configurée.

Comme nous venons de faire une nouvelle configuration du Sherpa, il va être complètement désorienté par rapport à la nouvelle cartographie. Depuis l'écran du Sherpa (clic Maison), vous devriez avoir l'indicateur de position au rouge.

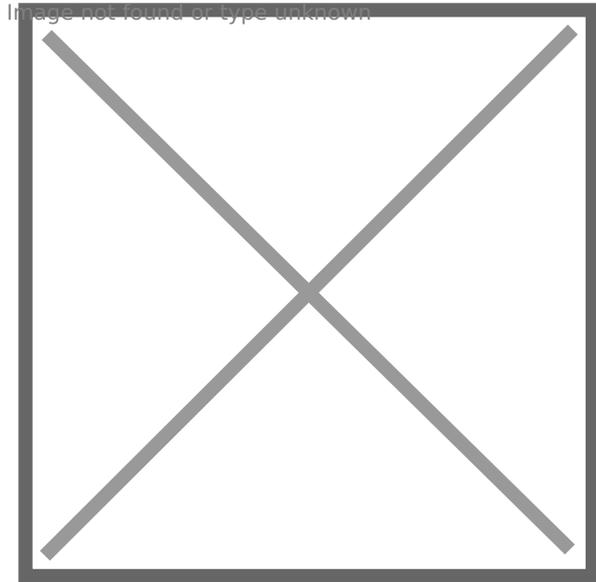


On clique sur les roues crantées :

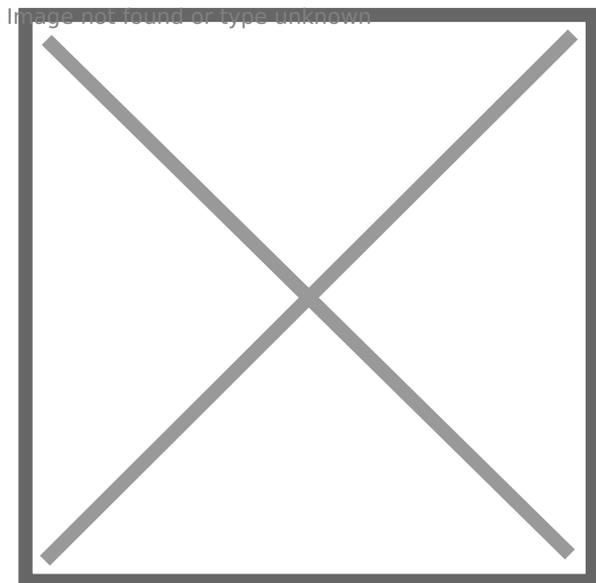


On clique sur `Initialisation` et l'on choisit le point `init1` où vous venez de placer le robot. On fait `launch initialisation`. Si `init1` n'apparaît pas :

- vérifier que l'update du robot n'a pas été oubliée.
- vérifier qu'il y ait le symbole vert dans 'Robot install config is up to date'.
- dernier recours, redémarrer le Sherpa.



et l'indicateur de position doit passer au vert.



Si l'indicateur ne passe pas au vert, vérifier le bon positionnement de votre robot par rapport à la map.

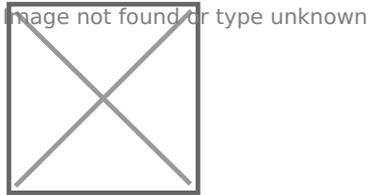
Quand l'indicateur de position est au vert :

Cliquer sur Switch to Autonomous

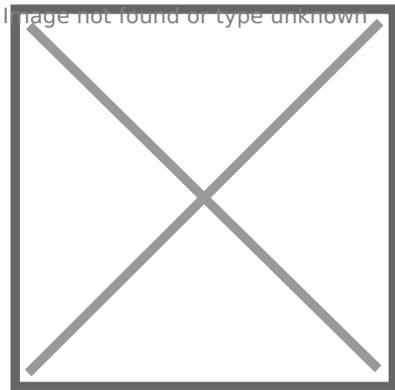
Lancement de la mission depuis le dashboard

Après avoir vérifié que vous avez cliqué sur **switch to Autonomous** sur l'écran du Robot, on peut lancer depuis le PC portable la mission que nous venons de créer.

En cliquant sur la petite maison en-haut à gauche, on revient sur le menu principal, et l'on pourra lancer le dash-board :



On peut alors utiliser le widget, `Mission Lancer`. La mission dans cet exemple s'appelle `celka`.



On fait `Start` et le robot devrait effectuer la mission.

Source <https://celka.fr/ocw/robotics/sherpa/tp1/sherpa/>

Philippe Celka Copyright © 2025 CC Attribution-Non Commercial-Share Alike 4.0 International

Revision #4

Created 26 March 2025 16:39:16 by admin_idf

Updated 27 March 2025 13:21:22 by admin_idf