

# *Les capteurs*

*I. Lachkar*

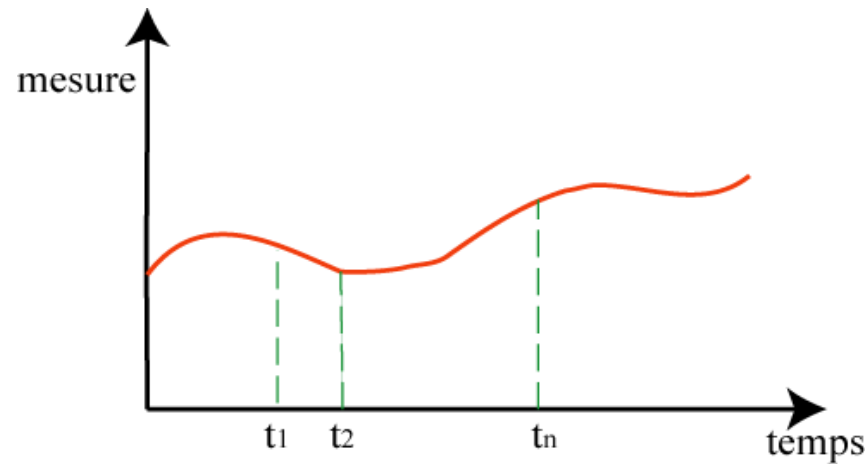
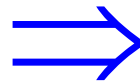
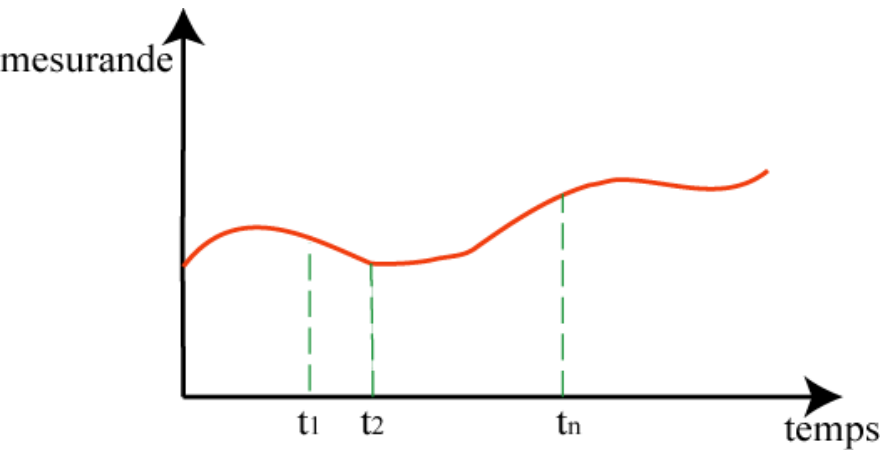


# *Quelques définitions:*

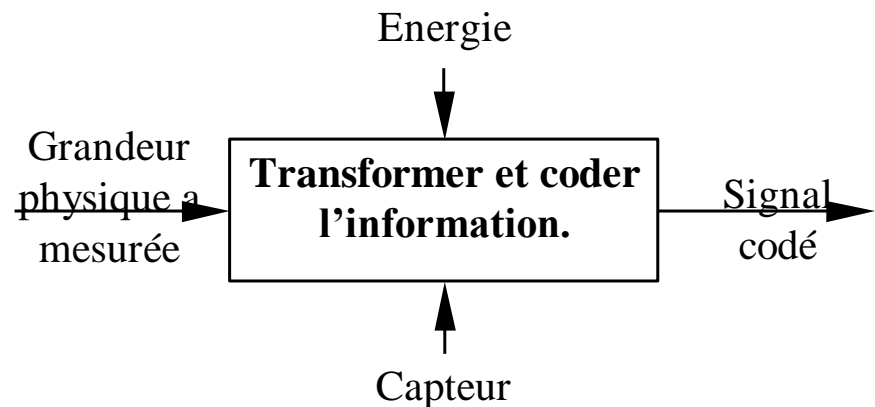
- Les capteurs sont des composants de la chaîne d'acquisition dans une chaîne fonctionnelle.
- Les capteurs prélèvent une information sur le comportement de la partie opérative et la transforment en une information exploitable par la partie commande.
- Une information est une grandeur abstraite qui précise un événement particulier parmi un ensemble d'événements possibles. Pour pouvoir être traitée, cette information sera portée par un support physique (énergie), on parlera alors de signal.
- Les signaux sont généralement de nature électrique ou pneumatique.

# Quelques définitions:

## Capteur:



## Fonction globale



# *Principes physiques mis en oeuvre*

## *Les capteurs passifs:*

Impédances (très souvent des résistances)

## *Les capteurs actifs:*

Dipôle actif (type courant tension ou charge)

- *Effet thermoélectrique*
- *Effet piézo-électrique*
- *Effet Hall*
- *Etc...*

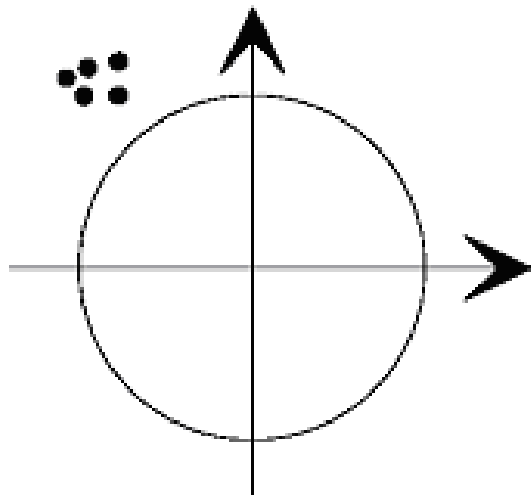


# *Caractéristiques principales d'un capteur*

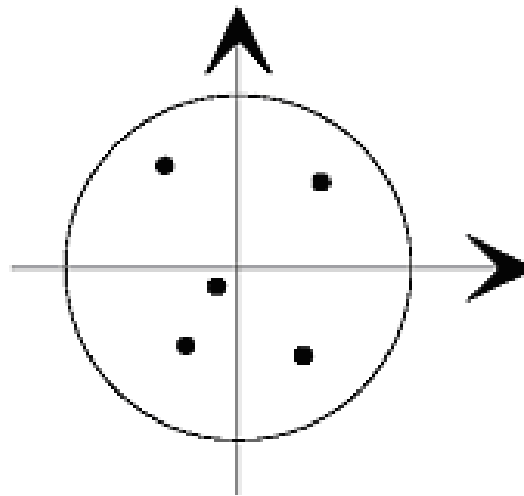
- *La rapidité* : c'est le temps de réaction d'un capteur entre la variation de la grandeur physique qu'il mesure et l'instant où l'information prise en compte par la partie commande.
- *La précision* : c'est la capacité de répétabilité d'une information position, d'une vitesse,...

# *Fidélité, Justesse, Précision*

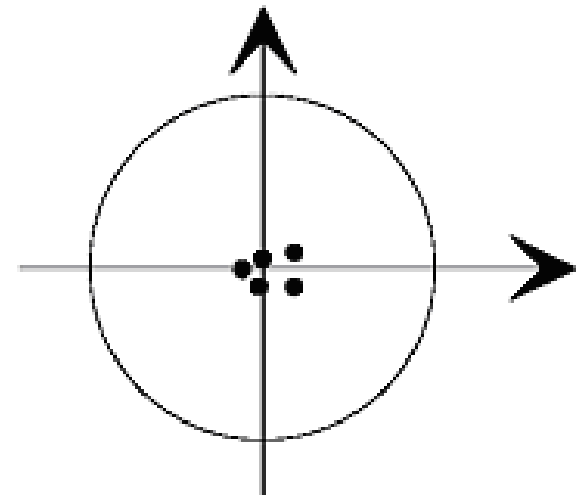
**Fidélité**



**Justesse**



**Précision**



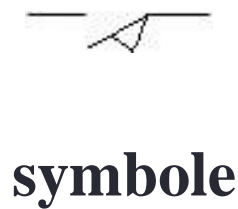
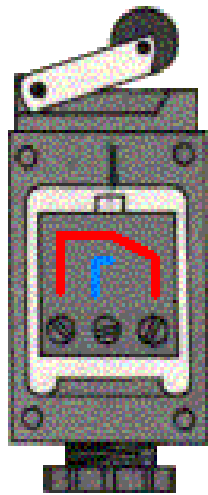




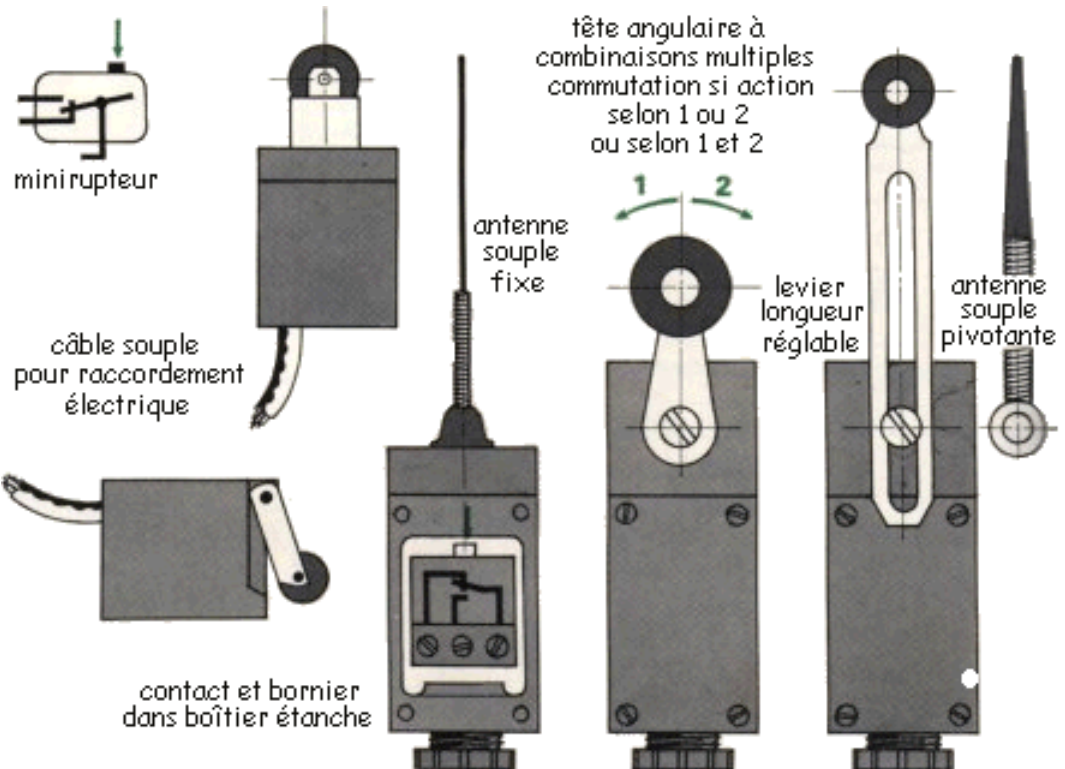
# Capteurs de détection

## Les détecteurs de position:

Les capteurs de position sont des capteurs de contact. Ils peuvent être équipé d'un galet, d'une tige souple, d'une bille. L'information donnée par ce type de capteur est de type tout ou rien et peut être électrique ou pneumatique.



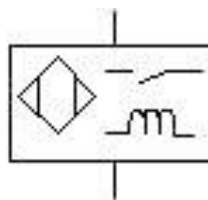
symbole



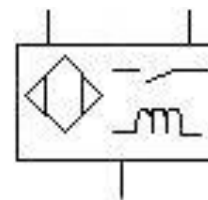
Principe

# *Détecteurs de proximité inductifs*

## *Présentation*



*Symbole à 2 fils*

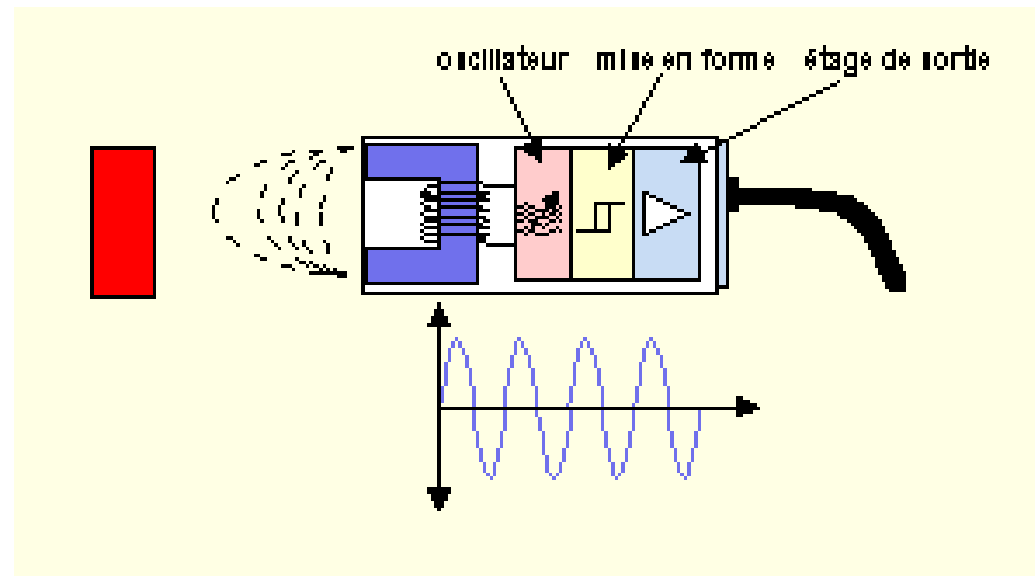


*Symbole à 3 fils*

# Détecteurs de proximité inductifs

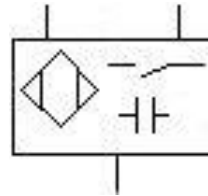
## Principe

Les capteurs inductifs produisent à l'extrémité leur tête de détection un champ magnétique oscillant. Ce champ est généré par une self et une capacité montée en parallèle. Lorsqu'un objet métallique pénètre dans ce champ, il y a perturbation de ce champ puis atténuation du champ oscillant. Cette variation est exploitée par un amplificateur qui délivre un signal de sortie., le capteur commute.



# *Détecteurs de proximité capacitifs*

## *Présentation*

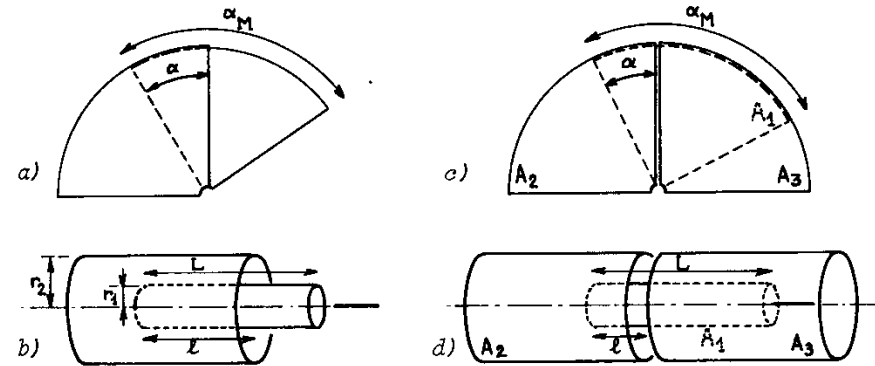


## *Symbole*

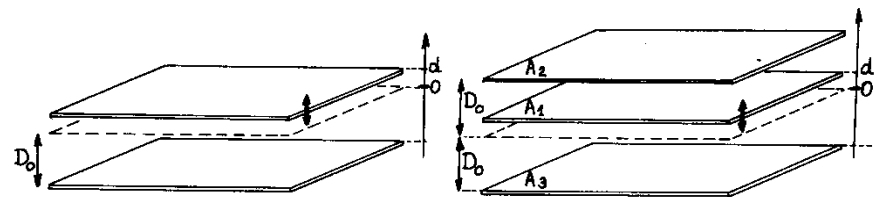
# Détecteurs de proximité capacitifs

## Principe

Les capteurs capacitifs sont des capteurs de proximité qui permettent de détecter des objets métalliques ou isolants. Lorsqu'un objet entre dans le champ de détection des électrodes sensibles du capteur, il provoque des oscillations en modifiant la capacité de couplage du condensateur.



## Condensateur à surface variable



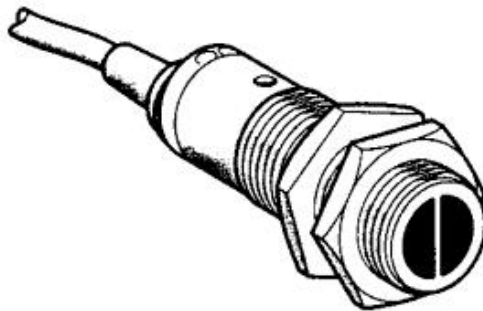
## Condensateur à écartement variable

# *Détecteur de proximité photo électrique*

## *Principe*

Un capteur photoélectrique est un capteur de proximité. Il se compose d'un émetteur de lumière associé à un récepteur. La détection d'un objet se fait par coupure ou variation d'un faisceau lumineux. Le signal est amplifié pour être exploité par la partie commande.

exemples :



Détecteur photoélectrique cylindrique  
(doc Télémécanique)



Détecteur photoélectrique

# *Détecteur de proximité photo électrique*

## *Les différents types de détection :*

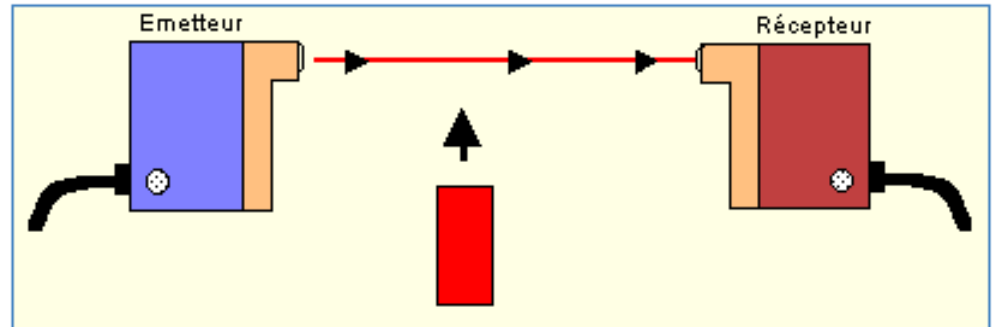
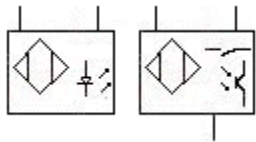
Il existe trois grands types de détection :

- la détection par barrage où l'objet à détecter coupe un faisceau lumineux situé entre l'émetteur et le récepteur,
- la détection par barrage où un faisceau réfléchi est coupé par l'objet à détecter,
- le système réflex où le faisceau émis par le récepteur est renvoyé par la pièce à détecter sur le récepteur situé sur le même capteur.

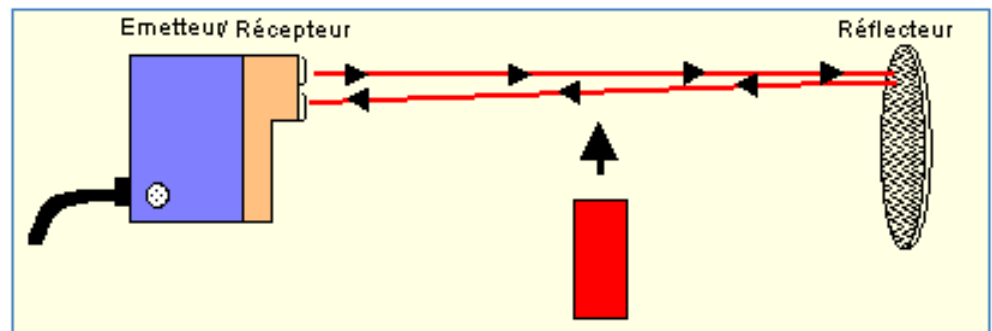
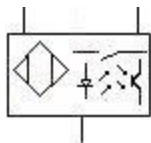


# Détecteur de proximité photo électrique

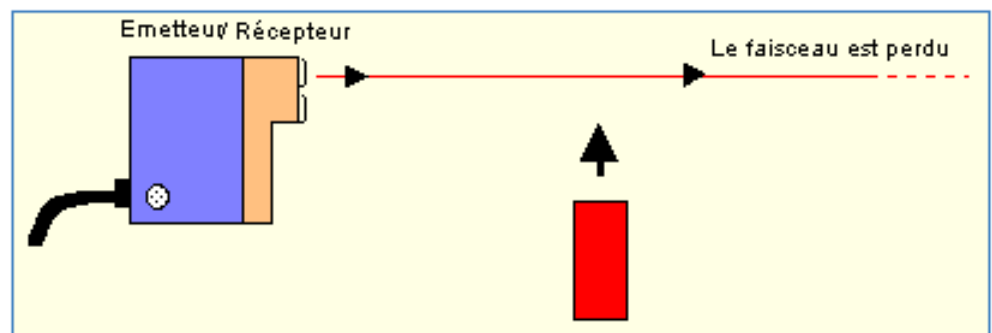
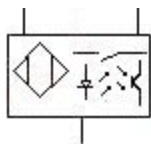
## Systeme barrage



## Systeme reflex



## Systeme proximité



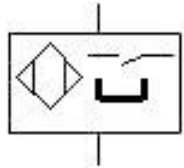


# *Les interrupteurs à lame souple (ILS)*

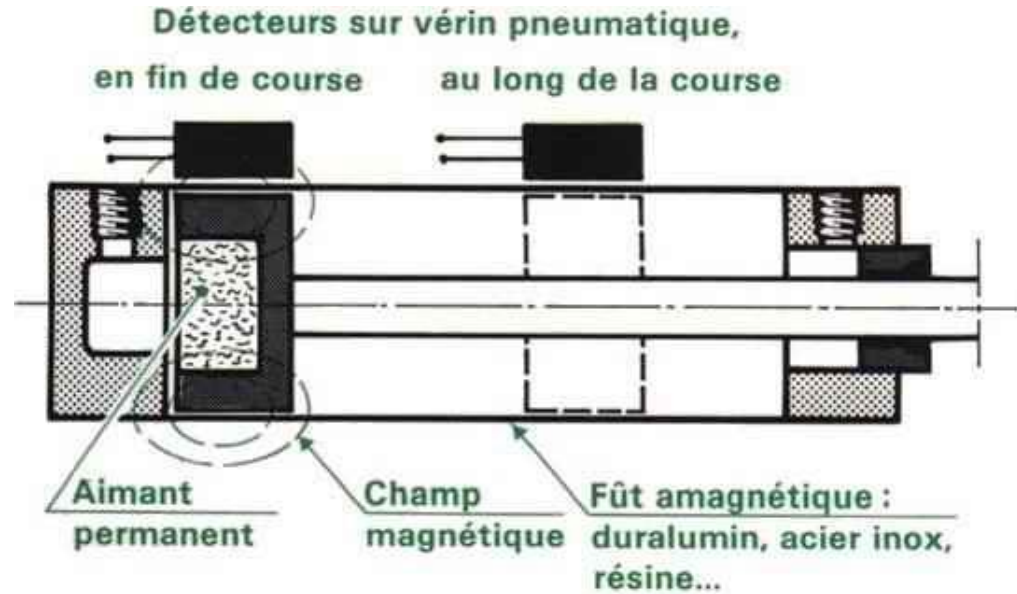
## *Principe*

Un capteur ILS est un capteur de proximité composé d'une lame souple sensible à la présence d'un champ magnétique mobile. Lorsque le champ se trouve sous la lame, il ferme le contact du circuit provoquant la commutation du capteur. Ce capteur se monte directement sur un vérin et permet de détecter des positions autres que les positions extrêmes. Pour utiliser ce type de capteur, il est nécessaire d'utiliser un vérin comportant un aimant monté sur le piston.

# Les interrupteurs à lame souple (ILS)



*Symbole*



**CLICK !**

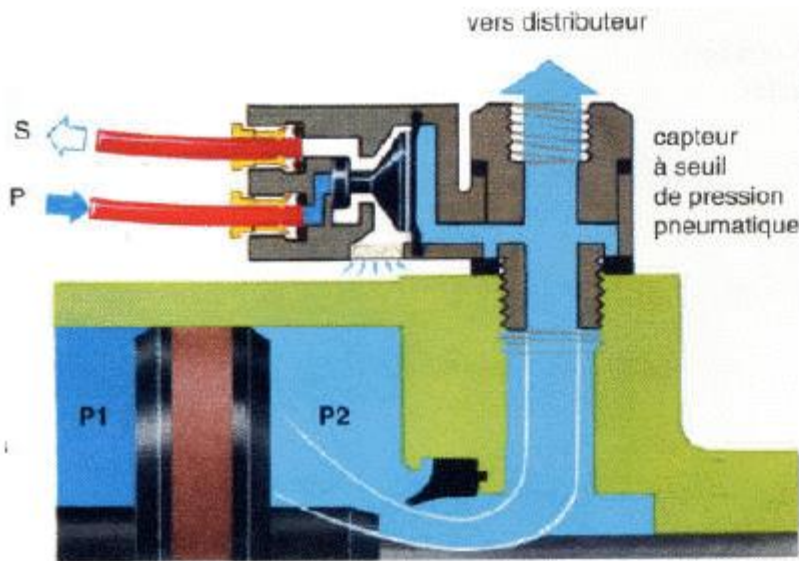
# *Capteurs à seuil de pression pneumatique*

## *Principe*

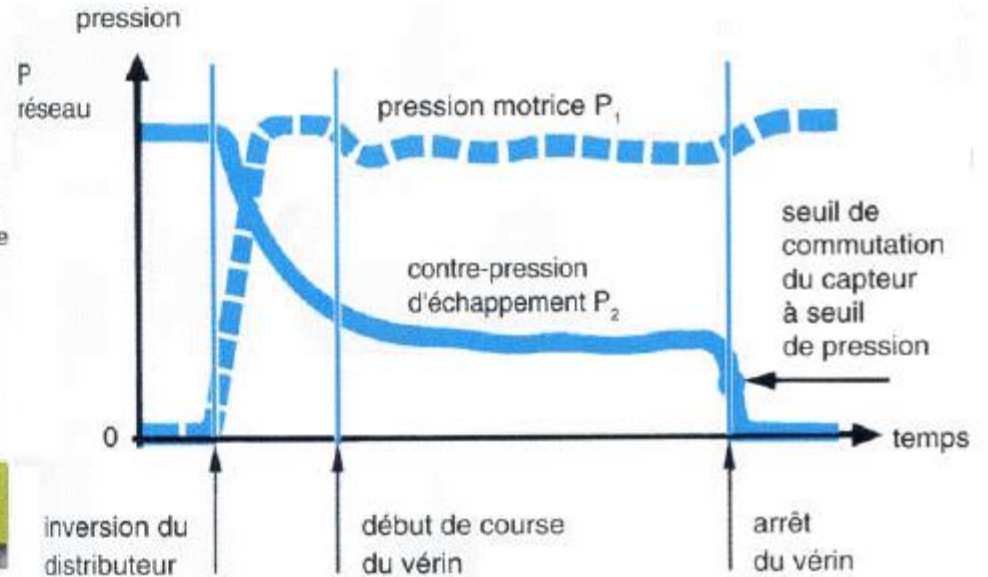
Le principe de fonctionnement de ce capteur est d'utiliser la contre pression (pression résistant au déplacement) qui existe dans la chambre non soumise à la pression du réseau. Lorsque le piston subit une pression il se déplace. Ce déplacement entraîne une réduction du volume de la chambre qui n'est pas soumise à la pression du réseau. Ceci entraîne une augmentation de la contre pression qui est amplifiée par des régulateurs de débit. Lorsque le vérin arrive en fin de course, cette contre pression chute. Lorsqu'elle est inférieure à 1/12<sup>ème</sup> de la pression du réseau le capteur déclenche. On peut traduire cette information, soit par un signal électrique soit par un signal pneumatique.

# Capteurs à seuil de pression pneumatique

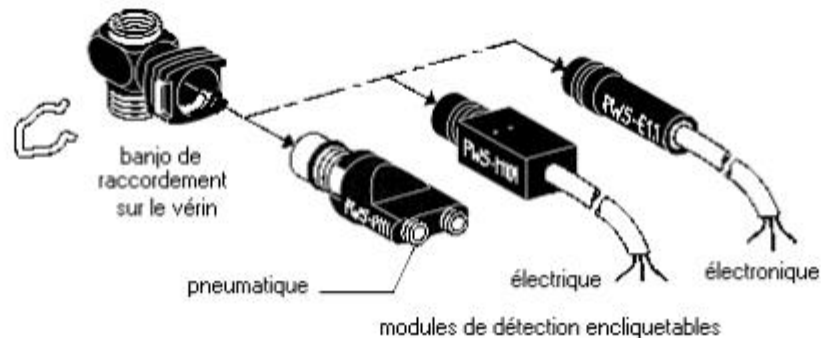
Schéma :



Principe de la contre pression :



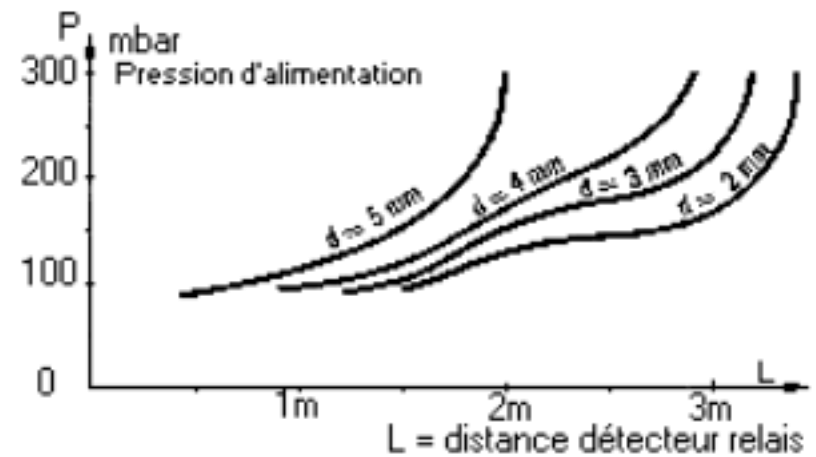
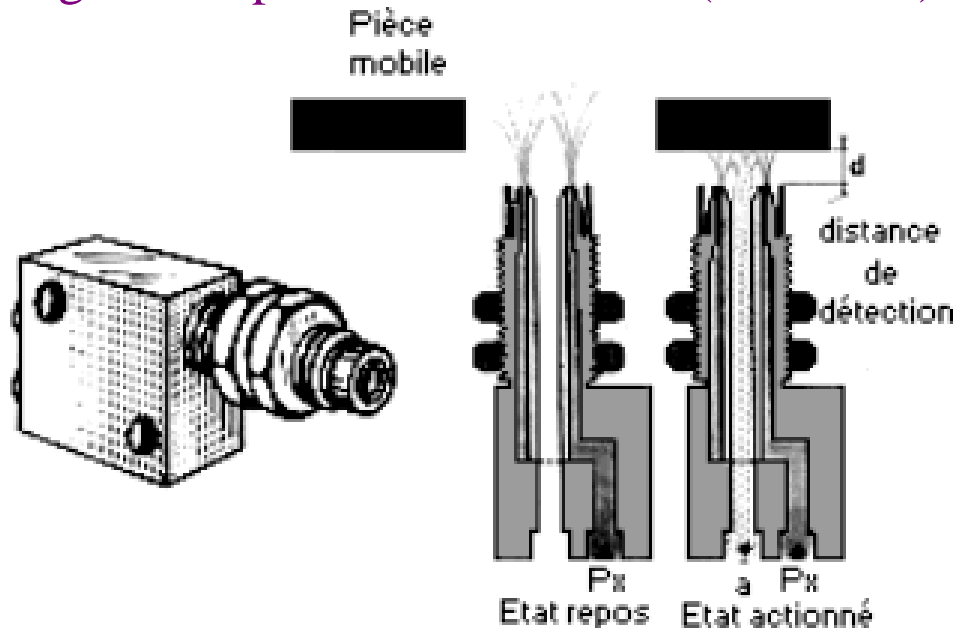
Exemples de montages possibles :



(doc Télémécanique)

# Détecteurs fluidiques de proximité

Ces capteurs sont des capteurs de proximité. Ils n'ont pas de contact direct avec l'objet à détecter. Le détecteur est alimenté avec une pression de 100 à 300 mbar, en fonction de la distance de détection. Lorsqu'il n'y a pas de détection l'air s'échappe par l'orifice du capteur prévu à cet effet. Lorsque l'objet à détecter passe devant le capteur, un signal de faible pression (0.5 à 2 mbar) passe par le conduit central du capteur et va jusqu'au relais amplificateur qui amplifie le signal à la pression industrielle (3 à 8 bars).

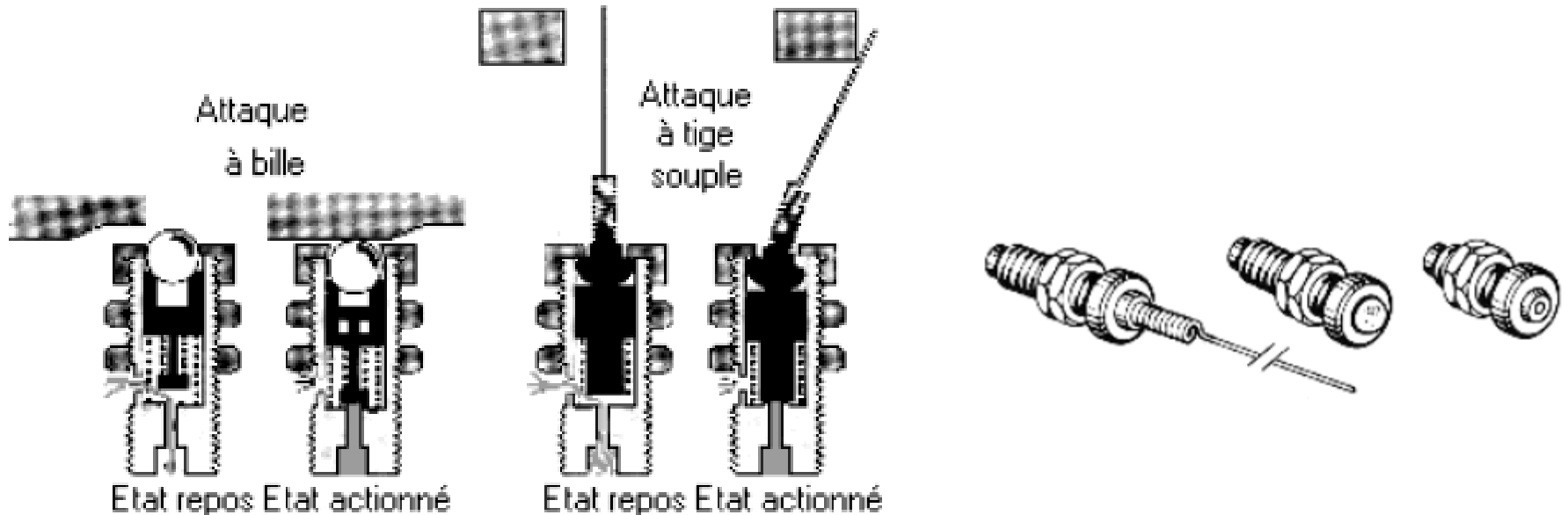


# Capteurs à fuite

## Principe de fonctionnement

Les capteurs à fuite sont des capteurs de contact. Le contact avec l'objet à détecter peut se faire soit par une tige souple soit par une bille.

Le capteur est alimenté en pression par un relais. L'air peut alors s'échapper de ce capteur par un orifice prévu à cet effet. Lorsque la bille ou la lame souple est déplacée dans son logement, elle obture l'orifice d'évacuation d'air et le relais pour capteur à fuite se déclenche et émet un signal à la pression industrielle.



# *Codeurs rotatifs*

Les codeurs rotatifs sont des capteurs de position angulaire. Le disque du codeur est solidaire de l'arbre tournant du système à contrôler.

Il existe deux types de codeurs rotatifs :

- les codeurs incrémentaux
- les codeurs absolus.

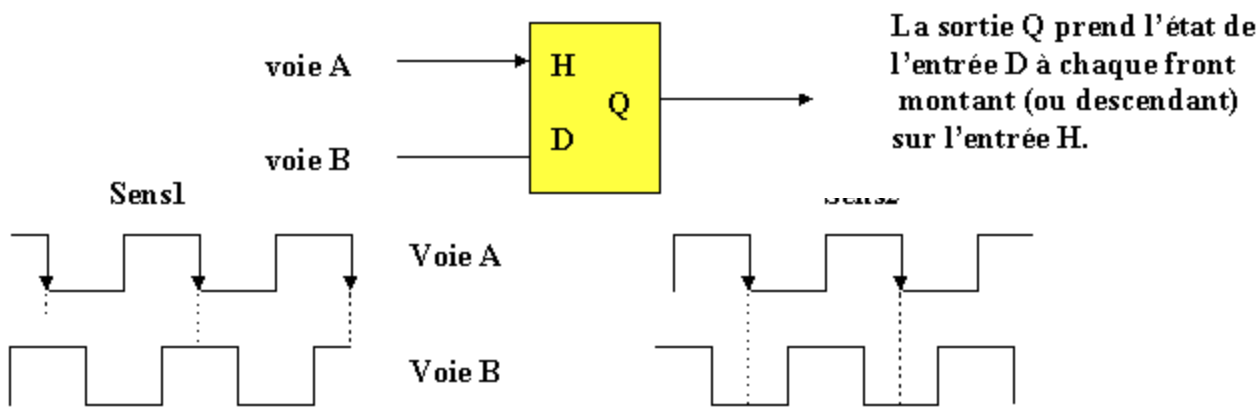
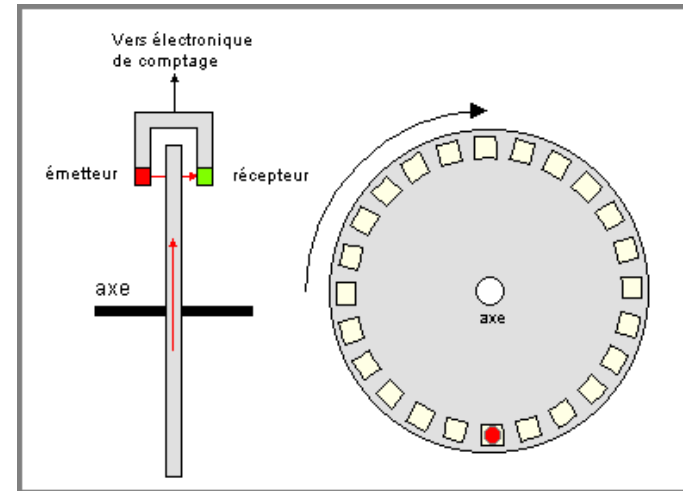
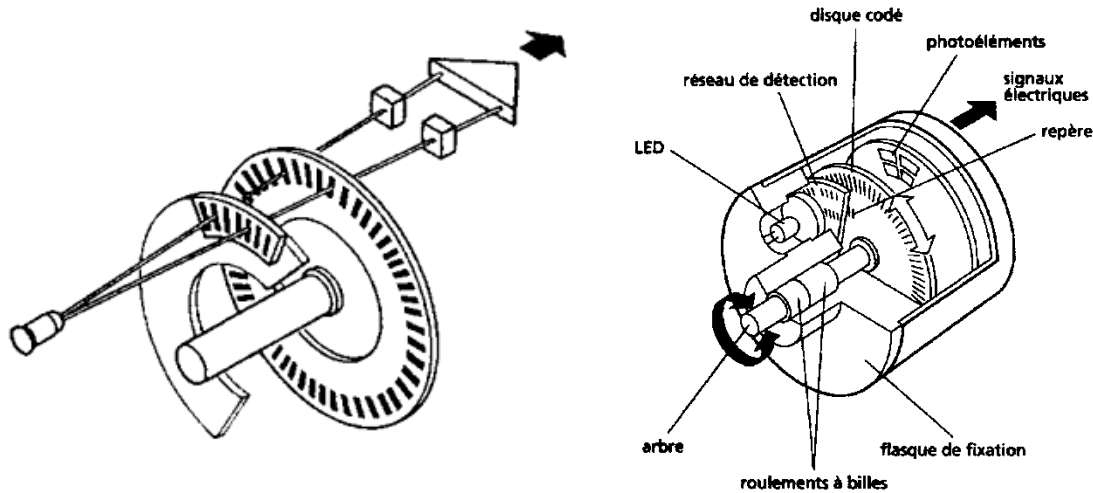
# *Codeurs incrémentaux*

## *Principe de fonctionnement*

La périphérie du disque du codeur est divisée en "x" fentes régulièrement réparties. Un faisceau lumineux se trouve derrière ces fentes dirigé vers une diode photosensible. Chaque fois que le faisceau est coupé, le capteur envoie un signal qui permet de connaître la variation de position de l'arbre. Pour connaître le sens de rotation du codeur, on utilise un deuxième faisceau lumineux qui sera décalé par rapport au premier. Le premier faisceau qui enverra son signal indiquera aussi le sens de rotation du codeur.



# Codeurs incrémentaux



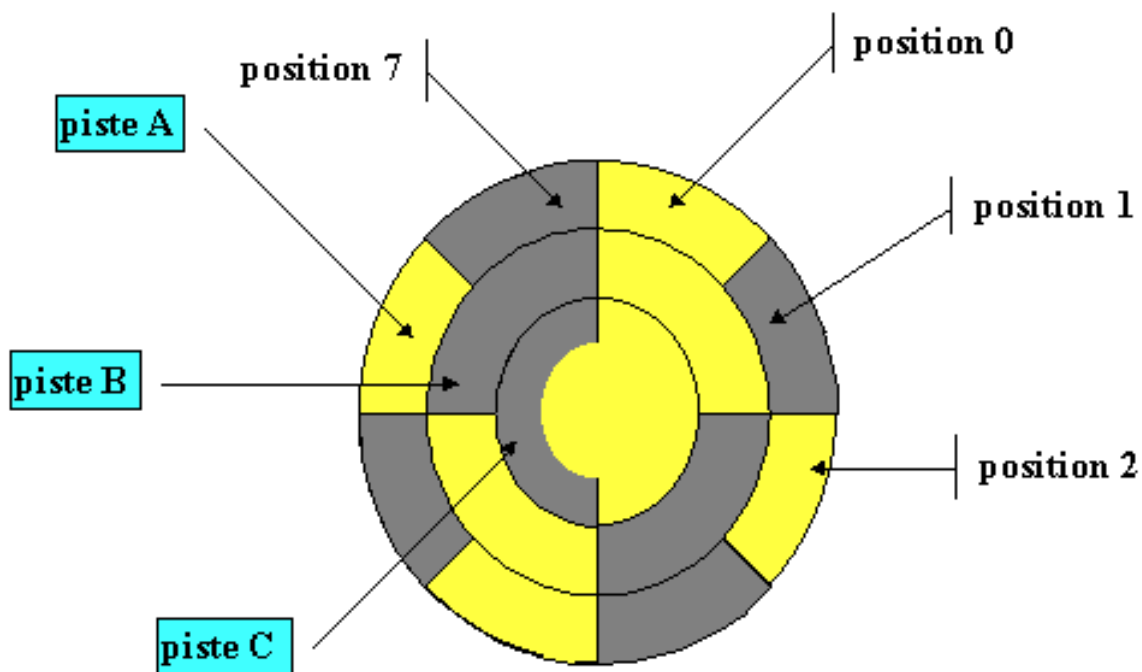
# *Codeurs absolus*

## *Principe de fonctionnement*

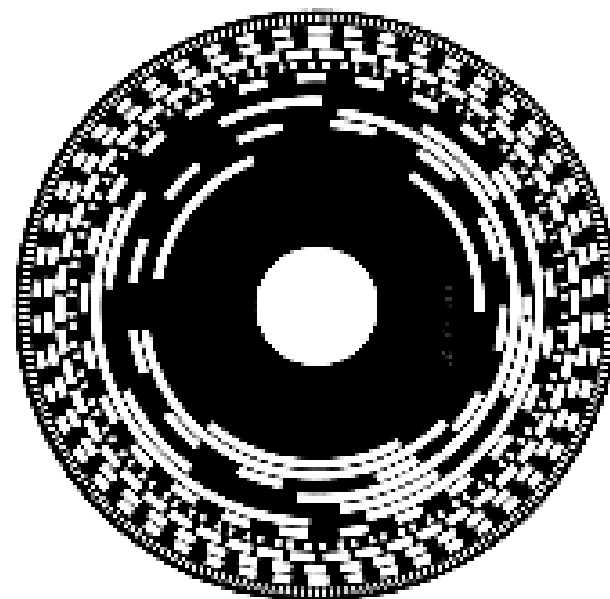
Cette fois ci, le disque possède un grand nombre de pistes et chaque piste est munie d'une diode émettrice d'un faisceau lumineux et d'une diode photosensible. La piste centrale est la piste principale, elle détermine dans quel demi-tour la lecture est effectuée. La piste suivante détermine dans quel quart de tour on se situe, la suivante le huitième de tour etc. Plus il y aura de pistes plus la lecture angulaire sera précise. Il existe des codeurs absolus simple tour qui permettent de connaître une position sur un tour et les codeurs absolus multitours qui permettent de connaître en plus le nombre de tours effectués.

# Codeurs absolus

*Codeur absolu 3 pistes*

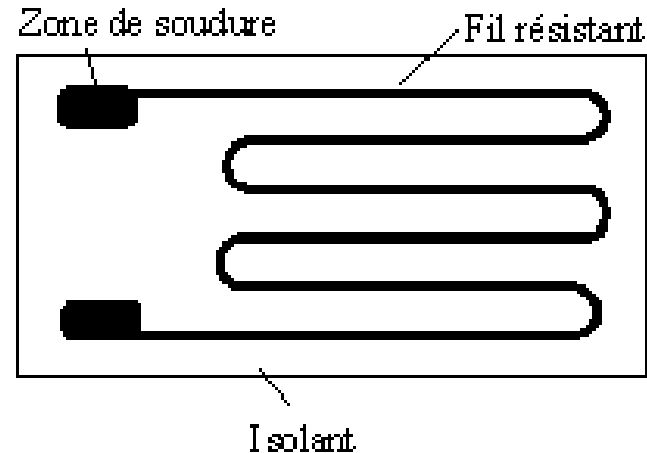


*Codeur absolu 12 pistes*



# *Jauges électriques d'extensométrie*

## *Jauge de déformation*



Si on tire sur ce fil, il va s'allonger ( $l$  augmente) et sa section va se réduire, sa résistance va donc augmenter ( $l/s$  augmente). L'épaisseur du fil est d'environ  $5\mu\text{m}$ , la plaque isolante de l'ordre du double.