

STRUCTURE D'UN AUTOMATE INDUSTRIEL

1 Introduction

Les automates industriels programmables sont au cœur des systèmes automatisés de production ou de gestion technique du bâtiment. A partir **d'informations** en provenance des **capteurs**, ils agissent sur un **produit** à l'aide d'**actionneurs**.

Les automates présentent les avantages et inconvénients suivants

- | | |
|---|----------------------|
| ✓ Faible coût de développement | ✗ Équipement coûteux |
| ✓ Déploiement et modifications rapides | ✗ Encombrant |
| ✓ Mécaniquement et électriquement robuste | |

La facilité et la rapidité de développement ainsi que sa robustesse et l'électronique optimisée par le fabricant rendent l'automate plus utilisé que le micro-contrôleur dans l'industrie de production et de gestion technique du bâtiment.

Les acteurs les plus importants du domaine sont :

- | | |
|-----------------------------------|------------------------------|
| • Siemens (n°1, allemand) | • Panasonic (japonais) |
| • Schneider Electric (français) | • Wago (allemand) |
| • Rockwell Automation (américain) | • Phoenix Contact (allemand) |
| • ABB (suédois) | • Bekhoff (allemand) |
| • Omron (japonais) | • BnR (suisse) |
| • Mitsubishi (japonais) | • Unitronics (israélien) |

2 Structures des systèmes automatisés



À retenir

L'automate industriel constitue la **partie commande** d'un système industriel. Elle communique avec la *partie opérative* en envoyant des *commandes* aux **pré-actionneurs** et reçoit des **informations** de la part des capteurs.

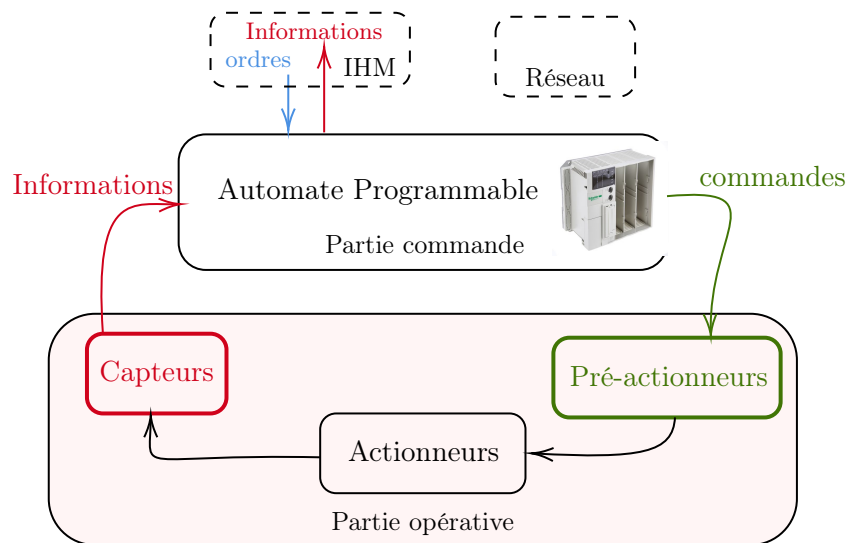


FIGURE 1: Structure d'un système industriel

**À retenir**

Les **entrées** de l'automate sont reliées aux **capteurs** du système.
 Les **sorties** de l'automate sont reliées aux **pré-actionneurs** du système.

La Figure 1 illustre la communication entre l'automate et la partie opérative d'un système. Il apparaît également l'Interface **H**omme **M**achine (**IHM**) permettant de communiquer avec les utilisateurs ainsi qu'un réseau informatique pour communiquer avec des ordinateurs, d'autres automates ou même tout appareil sur internet.

2.1 Les capteurs

Pour exploiter correctement un système automatisé, il est essentiel de **contrôler les variations de certaines grandeurs physiques** et de **contrôler l'état physique de certains de ses constituants**.

Les capteurs sont des composants permettant d'acquérir une information en provenance du monde extérieur. Dans le cas d'un automate industriel, ils permettent de connaître l'état du système et de mesurer les variations des grandeurs physiques qui lui sont associées.

**Définition**

Un capteur transforme une grandeur physique en une grandeur normée, généralement électrique, qui peut être interprétée par un dispositif de contrôle commande comme l'API.

**À retenir**

Un automate industriel acquiert des informations sur l'état d'un système à l'aide de **capteurs**

Il existe trois familles de capteurs se différenciant par la nature du signal qu'ils mesurent :

Capteurs Analogiques : Le signal délivré est la traduction exacte de la grandeur physique mesurée. Le signal en sortie est généralement sous la forme d'un courant ou d'une tension variable.

- Sonde de température
- Capteur de luminosité
- ...

Capteurs logiques (Tout Ou Rien - TOR) : Le signal ne peut prendre que deux valeurs (généralement deux niveaux de tension) représentant les états 0 et 1. Ces capteurs sont aussi appelés des *détecteurs*.

- Détecteur de proximité
- Capteur fin de course de vérin

Capteurs numériques : Le signal est codé au sein du capteur. Il est ensuite envoyé sous la forme d'un signal variant de façon discrète dans le temps.

Activité 1

Question 1 De quel type (analogique, numérique ou logique) sont les capteurs inductif et optique ci-dessous ?

logiques (TOR) car ils ne peuvent prendre que deux valeurs : 1 ou 0.



Un **capteur inductif** détecte la présence d'objets métalliques.



Un **capteur optique** détecte la présence d'un objet à l'aide d'un faisceau optique.

Ces deux capteurs renvoient un signal 0 ou 1 selon si un objet est présent à proximité ou non.

Question 2 De quel type (analogique, numérique ou logique) est le codeur optique ci-dessous ?

Numérique car il donne un signal temporel discret (succession de 0 et de 1).



Un **codeur optique** renvoie un signal carré dont les caractéristiques permettent de connaître la position et/ou la vitesse d'un moteur.

Question 3 De quel type (analogique, numérique ou logique) est la sonde de température ci-dessous ?

Analogique car tension continue image d'une température.



Une **sonde de température** renvoie *un courant ou une tension* variant de V_{\min} à V_{\max} en fonction de la température.

2.2 Les actionneurs

Un actionneur est un composant réalisant une conversion d'énergie afin d'agir sur le système. C'est lui qui réalise l'**action** du système, d'où son nom **actionneur**.

Exemple:



Le moteur à courant continu converti l'énergie électrique en énergie mécanique.



Un vérin pneumatique converti une énergie pneumatique en énergie mécanique.



Remarque

Les actionneurs ne sont généralement pas reliés directement à l'automate. Un pré-actionneur fait le lien et adapte l'énergie pour l'actionneur.

2.3 Les pré-actionneurs

Les **pré-actionneurs** remplissent la fonction *distribuer* de la chaîne d'énergie. Ce sont eux qui adaptent l'énergie puis la distribuent aux différents actionneurs. Ce sont eux qui **sont commandés par l'automate en vue de faire fonctionner les actionneurs**.



À retenir

Un automate programmable **commande les pré-actionneurs** en vue de faire fonctionner les *actionneurs*.

Exemple:



Un variateur de vitesse pour moteur électrique adapte la tension d'alimentation du moteur pour en régler la vitesse.



Un distributeur électro-pneumatique contrôle l'arrivée d'air comprimé dans les organes pneumatique (vérin par exemple).

2.4 Interfaces Homme/Machine (IHM)

L'interface Homme/Machine regroupe les équipements permettant la communication entre l'automate et l'opérateur.

Elle permet à l'opérateur de communiquer avec le système :

Envoi de consignes (marche, vitesse de consigne, arrêt, température de consigne, ...)

Retour d'informations sur l'état de la machine (température actuelle, vitesses). L'état actuel du processus (démarrage, remplissage, ...).

Une IHM est généralement composée de **voyants**, **boutons poussoirs**, **écrans**.

2.5 Structure locale et distribuée

Comme nous l'avons vu dans la section précédente, les automates industriels sont reliés aux capteurs et pré-actionneurs du système.

Sur les systèmes de petite taille et si l'installation le permet, les entrées et sorties de l'automate sont reliées directement à l'automate, on parle de **structure locale**. Pour des installations plus grande ou lorsque la configuration l'impose, les entrées et sorties sont reliées à des modules déportés (éloignés de l'automate), on parle de **structure déportée**. Ces deux configurations sont illustrée sur la Figure 2

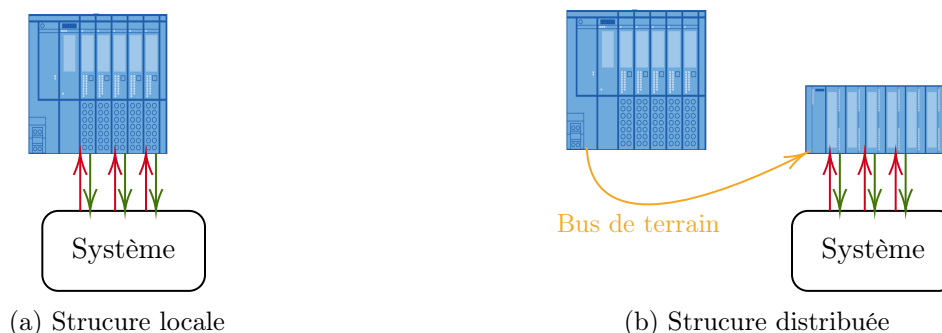


FIGURE 2: Schéma de structure locale et déportée

Les bus de terrain reliant les modules peuvent être de différentes natures selon la configuration (CAN, Profibus, LON, BACNET, Ethernet, ...).

**À retenir**

Structure locale : Les modules d'entrées et de sorties sont reliés directement à l'automate.

Structure déportée : Les modules d'entrées et de sorties sont déportés proches des capteurs et actionneurs et communiquent avec l'automate à l'aide d'un BUS de terrain.

3 Ai-je bien compris ?

Activité 2

Question 4 Sous chaque dispositif, indiquer s'il s'agit d'un actionneur, pré-actionneur ou un capteur. Pour les capteurs, précisez le type (analogique, numérique ou logique) :

Ventilateur industriel



Actionneur

Sonde de pression



Capteur analogique

Electrovanne



Actionneur

Distributeur pneumatique



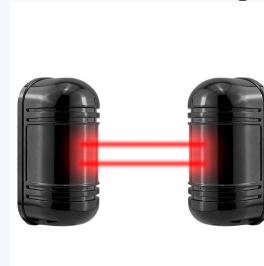
Pré-actionneur

Détecteur de présence



Capteur logique

Barrière infrarouge



Capteur logique

Haut parleur



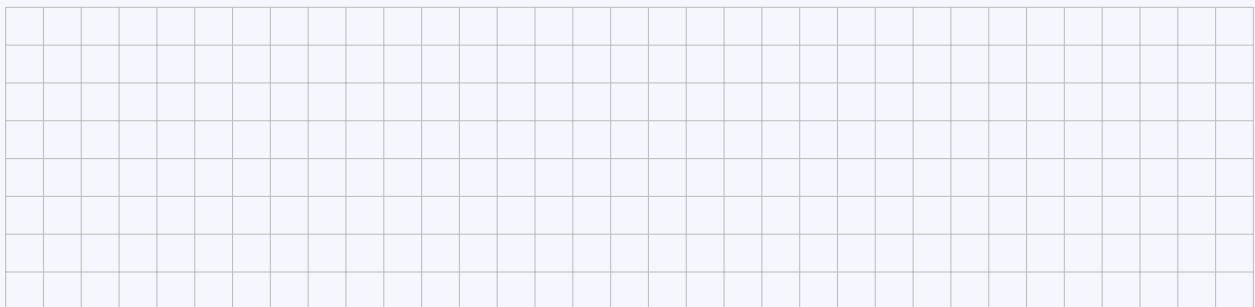
Actionneur

Résistance chauffante



Actionneur

Question 5 Dessiner un signal en sortie d'un capteur analogique.



Question 6 Dessiner un signal en sortie d'un capteur numérique.

