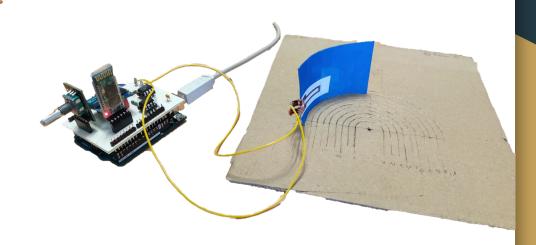
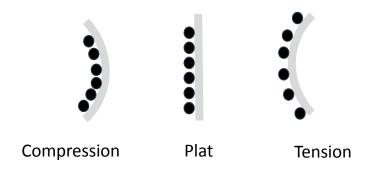
Projet Capteur Low-Tech

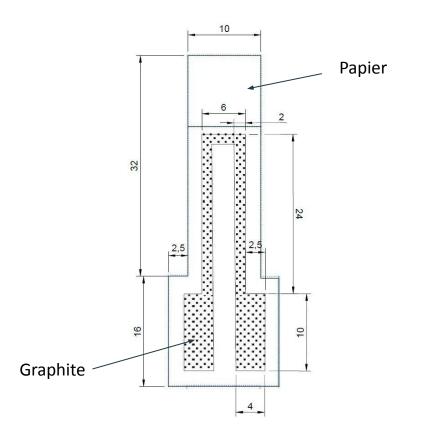
Pereur Luc & Cuculière Rémi



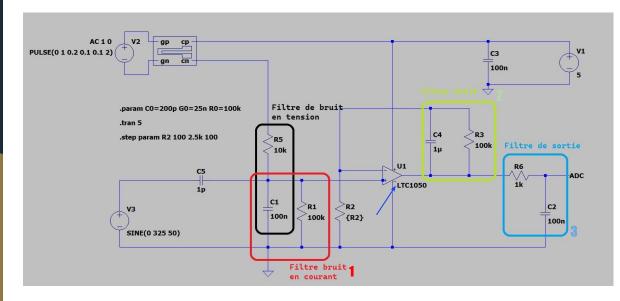
Principe du capteur



Evolution de la résistance en fonction de la distance entre les particules



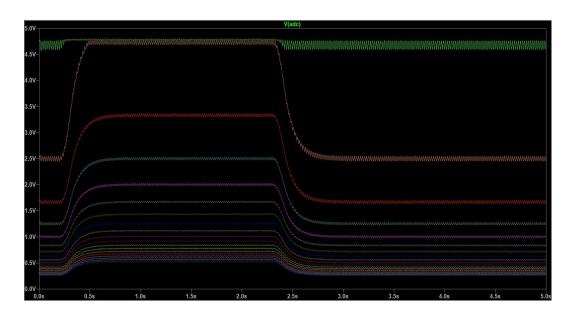
Circuit & Simulations



Filtre	Fréquence de coupure
1	16 Hz
2	2,1 Hz
3	1,6 kHz

$$R_{capteur} = \left(1 + \frac{R_3}{R_2} \frac{V_{CC}}{V_{ADC}}\right) - R_1 - R_5$$

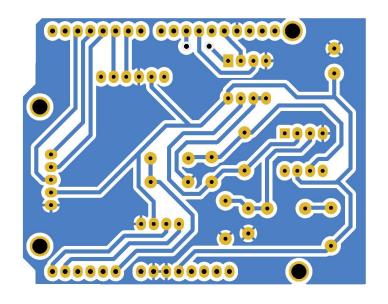
Circuit & Simulations

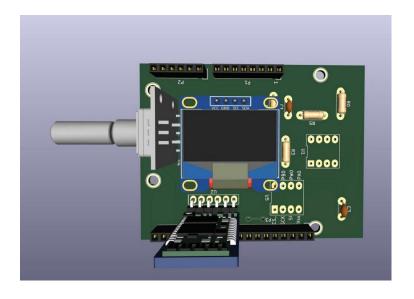


Variation de la réponse du capteur en fonction de R2 (de 100 ohm à 2 kohm)

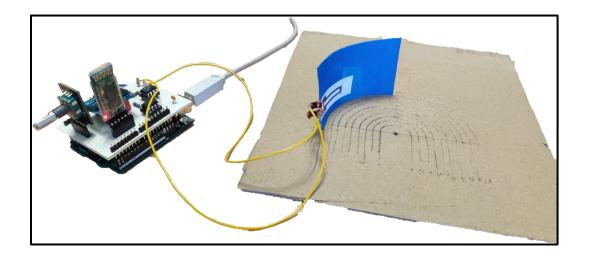
- Variation non linéaire de la réponse
- Gammes d'amplifications réduites

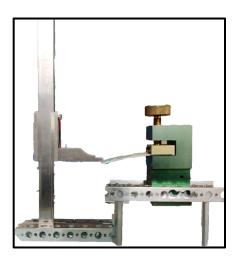
Design du PCB



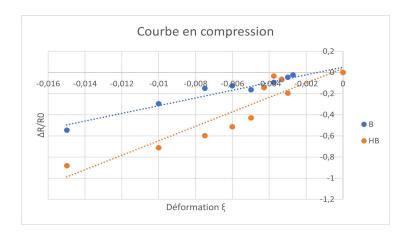


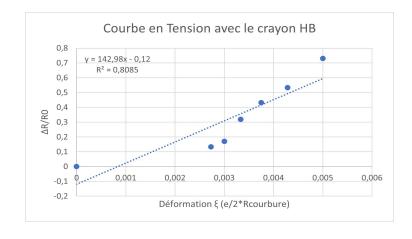
Banc de tests



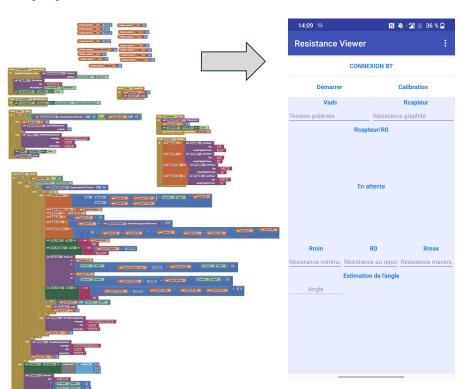


Résultats





Application Android



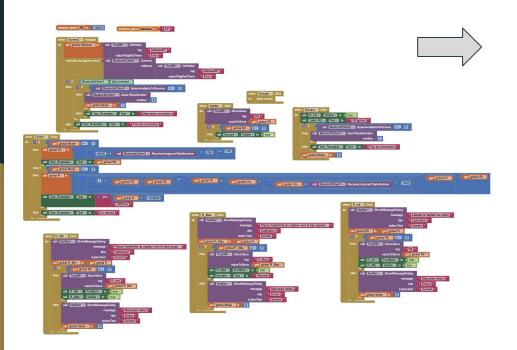


Valeurs de Vadc et de Rcapteur

Évolution de Rcapteur/R0 au cours du temps

Estimation brute de l'angle du capteur

Application Android





Amélioration & Limites

Circuit analogique et utilisation du potentiomètre digital	Redimensionnement du circuit,
Banc de tests	Découpe laser sur bois pour remplacer le carton
Application	Récupération des valeurs exactes, ajouter un protocole de calibration