Les capteurs

Capteur - Chapitre 2

I. Caractéristiques d'un capteur

• Sensibilité : $S(m) = \left(\frac{\Delta s}{\Delta m}\right)_m$

• Précision : erreur relative de précision = $\frac{\Delta M}{M_{max}-M_{min}}$

• Fidélité : écart-type des mesures de la même valeur réelle

Justesse : proximité de la valeur mesurée à la valeur réelle

• Linéarité : erreur relative de linéarité = $\frac{\Delta y_{max}}{y_{max}-y_0}$

II. Chaine d'acquisition

Capteur

Conditionneur

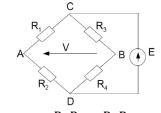
Amplificateur

Flitre

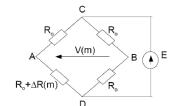
CAN

Traitement

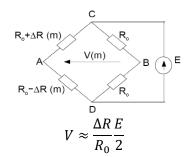
III. Conditionnement : Pont de Wheatstone



$$V = \frac{R_2 R_3 - R_1 R_4}{(R_1 + R_2)(R_3 + R_4)} E$$



$$V = \frac{\Delta R}{R_0} \frac{1}{1 + \frac{\Delta R}{2R_0}} \frac{E}{4} \underset{R_0 \gg \Delta R}{\approx} \frac{\Delta R}{R_0} \frac{E}{4}$$



IV. Capteurs de température

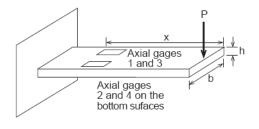
- **Bilame**: grâce à deux lames de métal de coef de dilatation différent, l'ensemble se déforme sur la température.
- Thermorésistante : Résistances dont la valeur varie avec la température
- Thermocouple : La différence de température produit une fem.

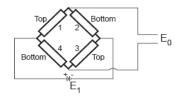
$$\hbox{\circ Compensation de soudure froide}: V_0^{mes} = \underbrace{V_{ref}^{mes}}_{\text{thermocouple}} + \underbrace{V_0^{ref}}_{\text{compensation de soudure froide}} + \underbrace{V_0^{ref}}_{\text{soudure froide}}$$

- Semi-conducteur
- Infrarouge (optique)
- Bolomètre (optique)

V. Capteurs de force

Jauge de contrainte : Résistances dont la valeur varie avec leur déformation.





VI. Capteurs de position

- Potentiomètre résistif :
 Résistance qui varie avec la position
- Inductif: Variation de fem d'une bobine avec la position
- Capacitif
- ..