

Électronique de commande

Notes de cours avec exercices corrigés ^a

Abdelbacet Mhamdi abdelbacet.mhamdi@bizerte.r-iset.tn

Dr.-Ing. en génie électrique Maître-technologue - ISET Bizerte

VERSION DU 15 JUILLET 2023

Plan

- 1. Introduction
- 2. Encodage des signaux
- 3. Communication série
- 4. MLI
- 5. Moteur pas-à-pas
- 6. ROS2





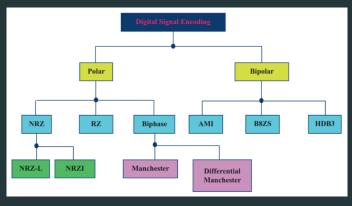


Fig. 1. Types d'encodage des signaux [SA22].



RS232 (1/10)

Exo #1

La liaison RS-232 est un bus de communication de type :

- √ série asynchrone
- × série synchrone
- × parallèle

RS232 (2/10)

Exo #2

En se référant aux brochages de Fig. 2, complétez le câblage du microcontrôleur avec le connecteur DB9 et le CI MAX232 (Utilisez le 2^e module uniquement, i.e, T2 & R2) sur Fig. 3.

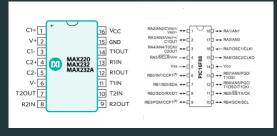


FIG. 2. Pin-out des circuits intégrés.

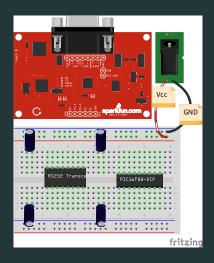


Fig. 3. Câblage possible de la liaison série RS232.

Exo #3

On rappelle le code ASCII des caractères suivants ('0'=0x30, 'A'=0x41 et 'a'=0x61). On considère une transmission série RS232.

La configuration de la liaison série est :

Donnée sur 8 bits;

Parité impaire;

Stop deux bits de stop.

- 1 Donnez le message représenté par le chronogramme de Fig. 4.
- 2 Identifiez où s'est produite l'erreur de transmission.

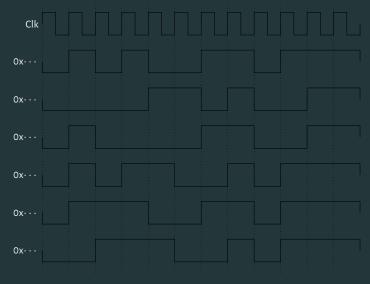


FIG. 4. Oscillogramme d'une communication série RS232.

8/24 A. MHAMDI Électronique de commande

RS232 (7/10)

Éléments de correction

- Le message transmis est eXaMgN.
- Il s'agit de vérifier les bits de parité. L'erreur s'est produite au niveau de la transmission du caractère 'g'. En effet, le code ASCII correspondant est 0x67. Le bit de parité se positionne normalement à 0. Par contre, comme indiqué par l'oscillogramme, il est mis à 1.

10/24

RS232 (8/10)

Exo #4

Le schéma électrique équivalent d'une portion de ligne de longueur dx est :



- R est la résistance linéique (Ω/m)
- L est l'inductance série linéique (H/m)
- C est la capacité parallèle linéique (F/m)
- G est la conductance parallèle linéique (S/m)

Dans une ligne supposée sans pertes :

$$\times$$
 R = 0 et G = 0

$$\times$$
 $R = \infty$ et $G = 0$

$$\checkmark$$
 R = 0 et G = ∞

RS232 (9/10)

Exo #5

Indiquer le rôle du bit de parité dans une trame asynchrone

- × Synchronisation
- ✓ Contrôle d'erreur
- × Délimitation de fin

RS232 (10/10)

Exo#

Quelle est l'efficacité de cette transmission numérique?

√ 8/11

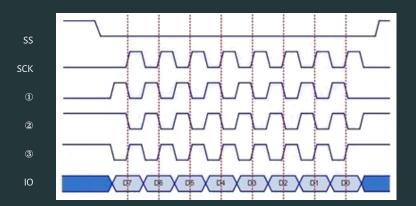
× 11/8



13/24 A. MHAMDI Électronique de commande

Exo #7

Pour chaque chronogramme, indiquez les deux attributs d'horloge : polarité d'horloge (CPOL) et phase d'horloge (CPHA).



14/24 A. MHAMDI Électronique de commande

SPI (2/2)

Éléments de correction

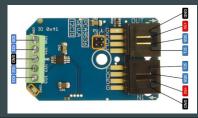
- CPOL=0; CPHA=1
- CPOL=1; CPHA=0
- 8 CPOL=1; CPHA=1

Dans le domaine de la transmission numérique, que signifie l'acronyme I2C?

- × International Interface Circuit
- Injecter 2 Cachets
- Inter Integrated Circuit
- × Interface Internet Communication

Si le port I/O0 à I/O3 de l'expander 4 bits PCA9536 est configuré en entrée et en logique négative, une tension de OV sur le port sera interprétée comme :

- un 0 logique
- un 1 logique



Exo #10

Lorsqu'un octet de donnée est transmis par une liaison série I2C, quel bit est envoyé en premier dans l'ordre chronologique?

- × ça dépend du protocole
- × le bit de poids faible
- ✓ le bit de poids fort

Exo #11

Combien de signaux sont utilisés sur un BUS I2C? Donnez leur nom et leur rôle.

Éléments de correction

- SDA Signal de données, contenant les octets transmis en série
- SCL Signal d'horloge, permettant la synchronisation Maître-Esclave
- GND Masse logique, permettant de fixer au même potentiel de référence les circuits.

USB (1/1)



On considère le montage de Fig. 2.

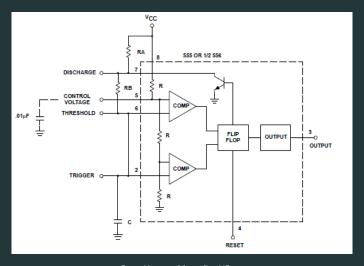


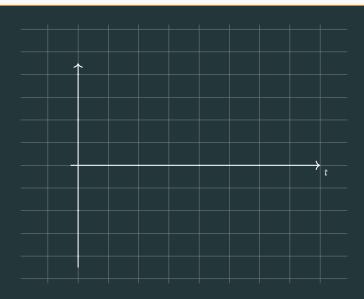
Fig. 5. Montage à base d'un NE555.

20/24

NE555 (2/4)

Exo #12

- Identifiez son mode de fonctionnement.
- 2 Décrivez la forme du signal de sortie.
- Donnez les allures de la tension aux bornes de C et de la tension de sortie.
- **9** Déterminez l'expression de la période *T* du signal de sortie.
- **5** Déterminez l'expression du rapport cyclique δ .
- 6 Modifiez le montage précédent afin d'avoir un rapport $\delta = 50\%$.



Moteur pas-à-pas

ROS2

Table des codes ASCII et leur correspondance (0ightarrow127) (1/2)

| Dec | Hex | Char |
|-----|-----|------|-----|-----|------|-----|-----|------|-----|-----|------|
| 0 | 00 | NUL | 16 | 10 | DLE | 32 | 20 | | 48 | 30 | 0 |
| 1 | 01 | SOH | 17 | 11 | DC1 | 33 | 21 | | 49 | 31 | 1 |
| 2 | 02 | STX | 18 | 12 | DC2 | 34 | 22 | | 50 | 32 | 2 |
| 3 | 03 | ETX | 19 | 13 | DC3 | 35 | 23 | # | 51 | 33 | 3 |
| 4 | 04 | EOT | 20 | 14 | DC4 | 36 | 24 | \$ | 52 | 34 | 4 |
| 5 | 05 | ENQ | 21 | 15 | NAK | 37 | 25 | % | 53 | 35 | 5 |
| 6 | 06 | ACK | 22 | 16 | SYN | 38 | 26 | & | 54 | 36 | 6 |
| 7 | 07 | BEL | 23 | 17 | ETB | 39 | 27 | | 55 | 37 | 7 |
| 8 | 08 | BS | 24 | 18 | CAN | 40 | 28 | (| 56 | 38 | 8 |
| 9 | 09 | HT | 25 | 19 | EM | 41 | 29 |) | 57 | 39 | 9 |
| 10 | OΑ | LF | 26 | 1A | SUB | 42 | 2A | | 58 | 3A | : |
| 11 | ов | VT | 27 | 1B | ESC | 43 | 2B | | 59 | 3B | ; |
| 12 | ОC | FF | 28 | 1C | FS | 44 | 2C | | 60 | 3C | < |
| 13 | 0D | CR | 29 | 1D | GS | 45 | 2D | | 61 | 3D | = |
| 14 | 0E | SO | 30 | 1E | RS | 46 | 2E | | 62 | 3E | > |
| 15 | 0F | SI | 31 | 1F | US | 47 | 2F | 1 | 63 | 3F | ? |

Table des codes ASCII et leur correspondance (0ightarrow127) (2/2)

| Dec | Hex | Char |
|-----|-----|------|-----|-----|------|-----|-----|------|-----|-----|------|
| 64 | 40 | @ | 80 | 50 | P | 96 | 60 | ١. | 112 | 70 | р |
| 65 | 41 | Α | 81 | 51 | Q | 97 | 61 | a | 113 | 71 | q |
| 66 | 42 | В | 82 | 52 | R | 98 | 62 | b | 114 | 72 | r |
| 67 | 43 | С | 83 | 53 | S | 99 | 63 | С | 115 | 73 | s |
| 68 | 44 | D | 84 | 54 | T | 100 | 64 | d | 116 | 74 | t |
| 69 | 45 | Ε | 85 | 55 | U | 101 | 65 | е | 117 | 75 | u |
| 70 | 46 | F | 86 | 56 | V | 102 | 66 | f | 118 | 76 | v |
| 71 | 47 | G | 87 | 57 | W | 103 | 67 | g | 119 | 77 | w |
| 72 | 48 | Н | 88 | 58 | Χ | 104 | 68 | h | 120 | 78 | х |
| 73 | 49 | | 89 | 59 | Υ | 105 | 69 | | 121 | 79 | у |
| 74 | 4A | J | 90 | 5A | Z | 106 | 6A | j | 122 | 7A | Z |
| 75 | 4B | K | 91 | 5B | [| 107 | 6B | k | 123 | 7B | { |
| 76 | 4C | L | 92 | 5C | | 108 | 6C | | 124 | 7C | |
| 77 | 4D | М | 93 | 5D |] | 109 | 6D | m | 125 | 7D | } |
| 78 | 4E | Ν | 94 | 5E | | 110 | 6E | n | 126 | 7E | ~ |
| 79 | 4F | 0 | 95 | 5F | | 111 | 6F | 0 | 127 | 7F | DEL |

Lectures complémentaires (1/1)

Références

- [SA22] M. SADIKU et C. AKUJUOBI. Fundamentals of Computer Networks. Springer International Publishing, 2022 (cf. p. 6).
- [Whi15] C. WHITE. Data Communications and Computer Networks: A Business User's Approach. Cengage Learning, 2015.