Formulaire TechMes

Généralités

Méthodes de mesure

- Par déviation
- $\bullet\,$ Par comparaison

Unités fondamentales

- 1. Masse en kilogramme [kg]
- 2. Distance en mètre [m]
- 3. Temps en seconde [s]
- 4. Courant en ampère [A]
- 5. Température en kelvin [K]
- 6. Intensité lumineuse en candela [cd]
- 7. Quantité de matière en mole [mol]

Mesure d'une grandeur physique

$$G = g \pm \Delta g U \text{ à } x\% \text{ (ou } n - \sigma)$$

- G: nom de variable (m, I, t)
- $\bullet \ g$: valeur numérique
- Δg : incertitude
- \bullet U: unité
- x%: probabilité que la vraie valeur de G soit comprise dans l'intervalle $[g-\Delta g;g+\Delta g]$
- $n \sigma$: intervalle de confiance

Exemple: $m = 12.3 \cdot 10^{-6} \pm 0.5 \cdot 10^{-6} g$ a 95%

Chaîne de mesure

Généralités

- 1. Mesurande: grandeur non-électrique que l'on souhaite mesurer
- 2. Transducteur (capteur): signaux analogiques
- 3. Conditionneur: signaux continus dans le temps
- 4. Pré-traitement: amplification, filtrage
- 5. Convertisseur A/N: échantillonnage (discrétisation)
 - (a) $x(t) \to \text{Échantillonneur}$
 - (b) $x[n] \to \text{Quantificateur}$
 - (c) Codeur \rightarrow signal numérique
- 6. Post-traitement et stockage des données
- 7. Résultat

Transducteurs: capteurs et actionneurs

Transducteur: conversion d'une grandeur physique en une autre.

Capteur: conversion d'une grandeur physique en un signal électrique.

Actionneur: génère une grandeur physique depuis un signal électrique.

Grandeurs d'influence: grandeurs d'entrée non désirées du système.

Grandeurs d'influence les plus courantes:

- Température
- Tension d'alimentation
- Temps
- Humidité relative

Problème de mesure

$$Y = F(X) \quad X_m = F^{-1}(Y)$$

- \bullet X: vraie valeur du mesurande (que l'on ne connaîtra jamais exactement)
- X_m : valeur mesurée; est une estimation de X
- Validité des mesures: degré de confiance que l'on peut accorder au résultat chiffré de la mesure.

Causes d'erreurs:

- modèle mathématique (non-conformité, non-linéarité)
- effet des grandeurs d'influence (modification du comportement de la chaîne)
- bruit interne (limite de détection)
- perturbations provoquées par l'environnement externe (compatibilité électromagnétique)
- effet de charge (échange d'énergie entre l'objet mesuré et la chaîne de mesure)

Modèle mathématique

Modèle linéaire:

$$Y = G \cdot X + \text{Offset}$$

Modèle polynomial:

$$Y = a_0 + a_1 \cdot X + a_2 \cdot X^2 + \dots + a_n \cdot X^n$$
$$X_m = c_0 + c_1 \cdot Y + c_2 \cdot Y^2 + \dots + c_n \cdot Y^n$$

Etalonnage, ajustage

Incertitudes

Ajustage et étalonnage

Compensation des erreurs systématiques

Mesures répétées

Sensiblité:

$$K(M) = \frac{\partial C(M)}{\partial (M)}$$

Fidélité d'un instrument:

$$F = \sqrt{(valeur_etalon - valeur_mesuree)^2}$$

Justesse d'un instrument:

$$J[\%] = (1 - \frac{valeur_etalon - valeur_mesuree}{valeur_etalon})$$

Théorème de Shanon-Nyquist:

$$f_e \ge 2 \cdot f_{max}$$

Quantum (résolution):

$$q = \frac{X_{PE}}{2^N}$$

$$X_{PE} = X_{max} - X_{min}$$

Erreur de quantification:

$$-q/2 \le e_q < q/2$$

Fréquence de scrutation et de balayage:

$$f_{scan} \le \frac{f_{scrut}}{N_{canaux}}$$

Analyse de mesures

Capteurs

Lexique

Résolution de mesure: plus petite variation du mesurande que l'on peut détecter (1 quantum = 1 digit = 1 LSB)