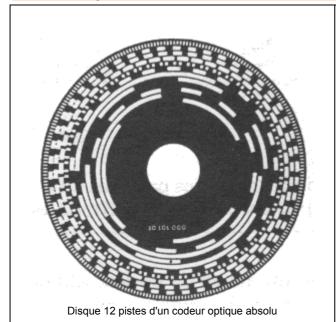
# Le CODEUR OPTIQUE ABSOLU

## 1 Principe



Le disque des codeurs absolus comportent un nombre n de pistes concentriques divisées en segments égaux alternativement opaques et transparents.

A chaque piste est associé un couple émetteur / récepteur optique.

La résolution d'un tel codeur est de 2 à la puissance n (1024 pour 10 pistes, 131 072 pour 17 pistes).

Un codeur Absolu délivre en permanence un code qui est l'image de la position réelle du mobile à contrôler. Il présente de ce fait deux avantages importants par rapport à un codeur <u>incrémental</u>:

### insensibilité aux coupures du réseau

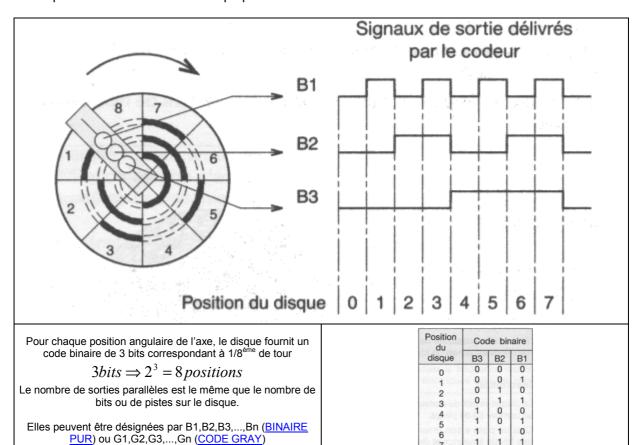
Dès la première mise sous tension, ou dès le retour de la tension après coupure, le codeur délivre une information correspondant à la position réelle du mobile et donc immédiatement exploitable par le système de traitement.

### Insensibilité aux parasites de ligne

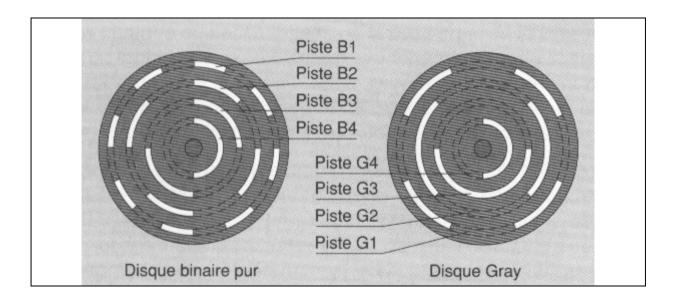
Un parasite peut modifier temporairement le code délivré par un codeur absolu mais ce code redevient automatiquement correct dès la disparition du parasite.

## 2 Exemple d'un codeur absolu 3 bits

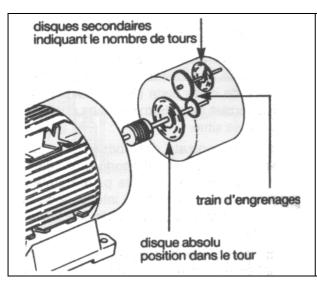
Exemple d'utilisation d'un codeur optique incrémental



Philippe HOARAU 1/5



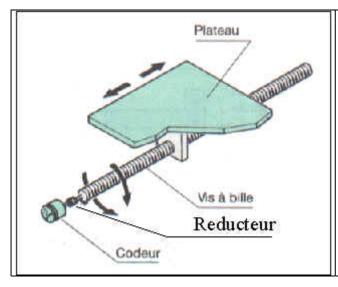
## 3 Codeur absolu multi-tours



Si toutes les pistes sont concentriques, plus le nombre de piste est important, plus le diamètre du disque augmente. Le codeur multi-tours permet, grâce à un système d'axes secondaires, d'indiquer le nombre de combinaisons sur plusieurs tours.

Philippe HOARAU 2/5

# 4 Exemple de calcul d'un codeur absolu



Contrôle du positionnement d'un plateau dont le déplacement linéaire est obtenu par une chaîne cinématique avec vis à billes entraînée par un moteur asynchrone.

### Vis à bille:

Pas = 4 mm

Longueur = 1000 mm

### Réducteur:

K = 5 (1 tr du codeur pour 5 tr de vis)

### Précision attendue:

0.01mm

Calcul du nombre de points par tour du codeur (n)

$$n = \frac{1}{pr\acute{e}cision(mm)}KP$$

K: rapport de réduction entre l'engrenage du mouvement entraînant le codeur et le dernier engrenage entraînant le mobile P: rapport de conversion du mouvement de rotation en mouvement de translation

$$n = \frac{1}{0.05} \cdot 5 \cdot 4$$

n=2000 pts/tr (résolution du codeur)

Il faut choisir un codeur dont la résolution est une puissance de 2 supérieure à 2000. Soit :

$$2^{11} = 2048$$

Il faut également que le codeur délivre des codes différents sur N tours correspondant à la totalité du déplacement soit:

$$N = \frac{L}{KP} = \frac{1000}{4.5} = 50$$

Il faut choisir un codeur dont le nombre de tours soit une puissance de 2 supérieure à 50, soit :

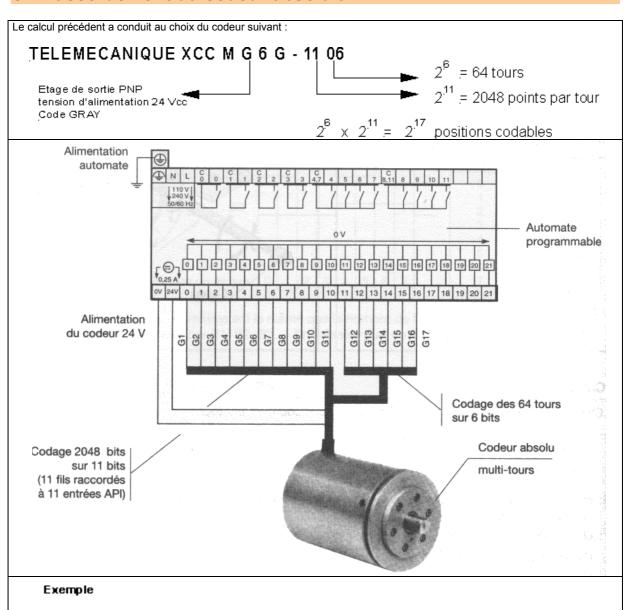
$$2^6 = 64$$

Codeur choisi:

Résolution = 2048 points par tour Nb de tours = 64

Philippe HOARAU 3/5

### 5 Raccordement du codeur absolu à l'API



### - Calcul du déplacement du plateau

- Position initiale: Etat des sorties G1 à G17 du codeur

Code GRAY. G16 G15 G14 G13 G12 G11 G10 G9 G8 G7 G6 G5 G4 G3 G2 G1

- Soit l'état suivant des sorties du codeur après un déplacement

G15 G14 G13 G12 G11 G10 G9 G8 G7 G6 G5 G3 G4 G2 G1 Code GRAY Ō Ō Ō Q Ō Ō Q Q 1 1

Code DECIMAL (61174)

- Nombre de points pour un déplacement de 1 mètre:

 $50 \text{ tr} \times 2048 \text{ points} = 102400 \text{ pts}$ 

- Déplacement du plateau pour le code GRAY ci-dessus:

$$\frac{\text{longueur vis(mm)}}{\text{nb de pts pour 1 m}} \times \text{code sortie codeur} = \frac{1000}{102400} \times 61174 = 597.4 \text{ mm}$$

Philippe HOARAU 4/5

1	Principe	. 1
	Exemple d'un codeur absolu 3 bits	
	Codeur absolu multi-tours	
	Exemple de calcul d'un codeur absolu	
	Raccordement du codeur absolu à l'API	4

Philippe HOARAU 5/5