

DREP 07

SEV IV : Chaîne d'information
Tâche 1 : Acquisition de la température

jaafar

1.

Au niveau de ADP3 et par le th. de superposition :

$$v^+ = \frac{R_8 \cdot U_{s1}}{R_7 + R_8} = \frac{U_{s1}}{2} \quad (\text{car } R_7 = R_8 = R_5 = R_6 = R_9 = R_{11} = R)$$

et $v^- = \frac{R_5 \cdot U_{s2} + R_6 \cdot U_s}{R_5 + R_6} = \frac{R \cdot U_{s2} + R \cdot U_s}{2R} = \frac{U_{s2} + U_s}{2}$

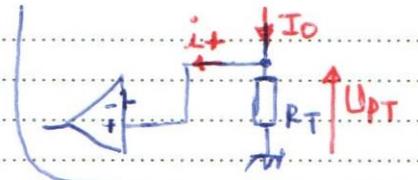
2.

or $v^+ = v^- \Rightarrow \frac{U_{s1}}{2} = \frac{U_{s2} + U_s}{2} \Rightarrow U_s = U_{s1} - U_{s2}$ → (Amplificateur soustracteur)

ona $I = \frac{U_{PT} - U_{REF}}{R_{10}} = \frac{U_{s1} - U_{s2}}{2R + R_{10}} \Rightarrow U_{s1} - U_{s2} = \frac{(U_{PT} - U_{REF})(2R + R_{10})}{R_{10}} = (U_{PT} - U_{REF}) \left(1 + \frac{2R}{R_{10}}\right)$

3. Tension U_{PT} :

Loi d'Ohm : $U_{PT} = R_T \cdot I_o = R_o(1 + \alpha T) \cdot I_o = R_o I_o + \alpha R_o T I_o$



4. Expression de U_s :

ona $U_s = U_{s1} - U_{s2} = (U_{PT} - U_{REF}) \left(1 + \frac{2R}{R_{10}}\right) = (R_o I_o + \alpha R_o T I_o - U_{REF}) \left(1 + \frac{2R}{R_{10}}\right)$

5. Condition :

Pour avoir $U_s = \left(1 + \frac{2R}{R_{10}}\right) \alpha R_o T I_o$, il faut $R_o I_o - U_{REF} = 0$

soit $U_{REF} = R_o I_o$

→ condition de linéarité

6. Expression de K_s :

Sous l'hypothèse $U_{REF} = R_o I_o$, on peut écrire $U_s = K_s \cdot T$

avec $K_s = \left(1 + \frac{2R}{R_{10}}\right) \alpha R_o I_o$

7. Valeur de K_s pour 100°C :

ona désormais $U_s = K_s \cdot T$

Pour obtenir $U_s = 5\text{V}$ à $T = 100^\circ\text{C}$, il faut $K_s = \frac{U_s}{T} = \frac{5}{100}$

$K_s = 0,05 \text{ V}/^\circ\text{C}$

8. Valeur de U_{REF} :

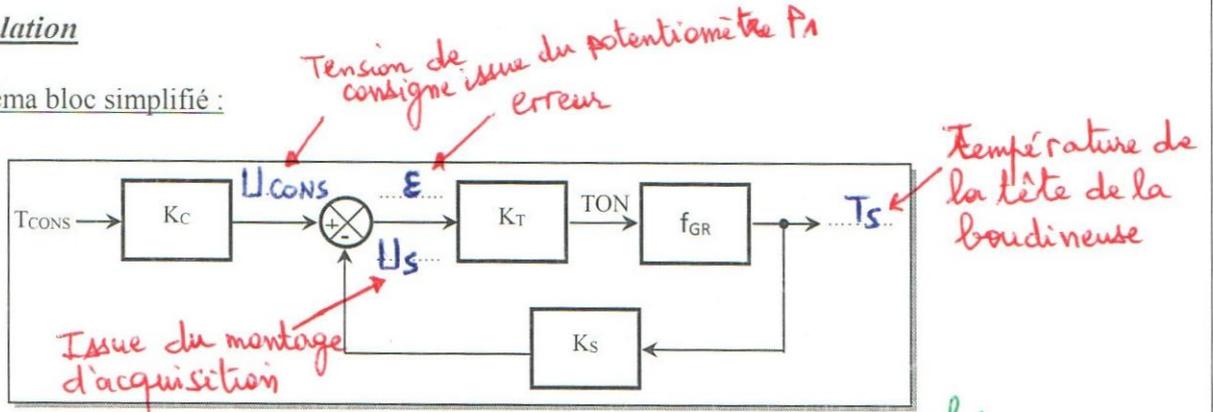
Selon la question 5, U_{REF} doit être ajustée à

$U_{REF} = R_o I_o = 1000 \times 10^3 = 1\text{V}$

DREP 08

Tâche 2 : Régulation

1. Schéma bloc simplifié :



jaafar

2. Programme Assembleur

Ligne	Etiquette	Code opération	Opérande	Commentaire
1		CALL	Initialisation	Initialisations du programme
2	Loop	CALL	Acquisition	Acquisition de U_{CON} et U_S
3		MOVF	Val_Temp, W	
4		SUB.W.F	Val_Cons, W	$W = Val_Cons - Val_Temp$) calcul de l'erreur
5		BTFSS	STATUS, C	Le flag C = 0, si le résultat est négatif
6		GOTO	Error_0	← Cas où l'erreur < 0
7		BTF.S.C	STATUS, Z	← Test si l'erreur ≠ 0
8		GOTO	Error_0	← Cas où l'erreur = 0
9		MOVWF	Err	← Cas où l'erreur > 0
10		MOVLW	D'6!....	
11		MOVWF	Index) Index ← 6
12		BCF	STATUS, C	Préparer la multiplication de Err par 64
13	Mul_64	.RLF....	Err, F	
14		DECF	Index, F	Err = Err x 64
15		BTFSS	STATUS, Z	← Décaler "Err" à gauche 6 fois revient à la multiplier par 2 ⁶ = 64
16		GOTO	Mul_64	
17		BTFSS	STATUS, C	Le flag C = 1 si le résultat est > 255
18		GOTO	Commande	← Cas où le résultat ≤ 255
19		MOVLW	0xFF	
20		MOVWF	..Err....	← Cas où le résultat > 255.
21		GOTO	Commande	
22	Error_0	.CLRF....	Err	Err = 0
23	Commande	CALL	..PWM..	Commande MLI
24		GOTO	loop..	