

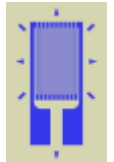


Capteurs - Force - Phidgets

[Mise à jour le 8/2/2020]

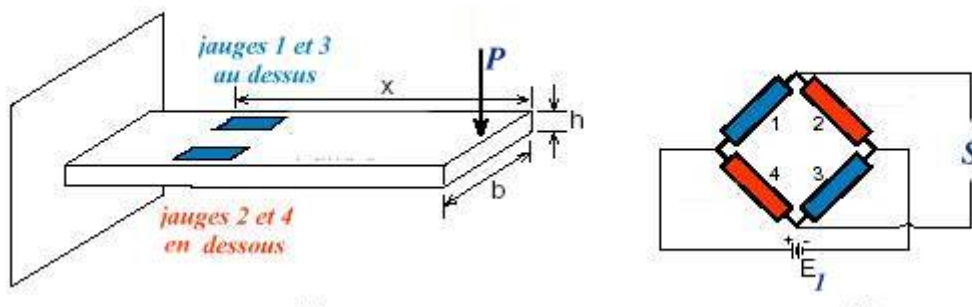
1. Généralités

Le but des extensomètres à fils résistants ou jauges de déformation (ou, abusivement, **jauges de contrainte**) est de traduire la **déformation d'une pièce** en **variation de résistance électrique** (plus les extensomètres s'étirent, plus leurs résistances augmentent). Elles consistent en des spires rapprochées et sont généralement fabriquées à partir d'une mince feuille métallique (quelques μm d'épaisseur) et d'un isolant électrique, que l'on traite comme un circuit imprimé (par lithographie et par attaque à l'acide). [Wikipédia](#)



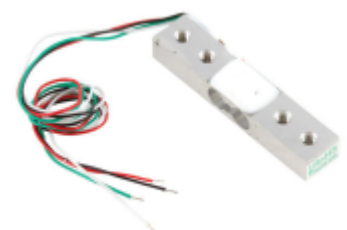
Un **capteur de force** est un transducteur convertissant une force en un signal électrique mesurable. Bien qu'il existe une variété de capteurs, les capteurs de force à **jauges de déformation** sont les plus utilisés et dominent notamment le secteur de pesage. Les cellules de charge à jauge de déformation fournissent des précisions de **0,03% à 0,25%** de pleine échelle et sont adaptées à presque toutes les applications industrielles.

- Principe de la mesure d'une force avec un pont de jauges



2. Capteurs Phidgets

2.1 Capteur d'effort à faisceau de cisaillement 780 g CZL616C



- Source : [wiki](#) Phidgets.

Capteur à jauge de contrainte permettant de mesurer une force jusqu'à 780 g dans une seule direction. Le capteur se raccorde directement sur la carte Phidgets 1046.

- *Distributeur* : [Gotronic](#)
- *Caractéristiques*
 - Alimentation: 5 Vcc (3 à 10 Vcc)
 - Plage de mesure: 0 à 780 g
 - Sortie: 800 $\mu\text{V/V}$
 - Erreur maxi: $\pm 100 \mu\text{V/V}$
 - Brochage:
 - Rouge: + 5Vcc
 - Noir: GND
 - Vert: +
 - Blanc: -
 - Hystérésis: 390 mg maxi
 - Non-linéarité: 390 mg maxi
 - Erreur de répétabilité: $\pm 390 \text{ mg}$ maxi
 - Effet de la température sur le zéro: 39 mg/°C
 - Température de fonctionnement: -10 à +40 °C
 - Dimensions: 45 x 10 x 6 mm



- *Documentation*
 - [Etalonnage des capteurs](#)
 - [Fiche technique à télécharger](#)
 - [Dimensions](#)

2.2 Capteur de force 200 kg CZL204E-200



- *Source* : [wiki](#) Phidgets.

Capteur à jauge de contrainte permettant de mesurer une force jusqu'à 200 kg dans une seule direction. Le capteur se raccorde directement sur la carte Phidgets 1046.

- *Distributeur* : [Gotronic](#)
- *Caractéristiques*
 - Alimentation: 5 Vcc (via la carte 1046)
 - Plage de mesure: 0 à 200 kg
 - Surcharge maxi: 240 kg
 - Brochage:
 - Rouge: + 5Vcc
 - Noir: GND
 - Vert: +
 - Blanc: -
 - Longueur du câble: 3 mètres
 - Fixation: M3
 - Température de fonctionnement: -10 à +40 °C
 - Dimensions: Ø25 x 11 mm



- *Documentation*
 - [Etalonnage des capteurs](#)
 - [Fiche technique à télécharger](#)
 - [Dimensions](#)

3. Autres capteurs

3.1 Capteur de force Grove 101020553



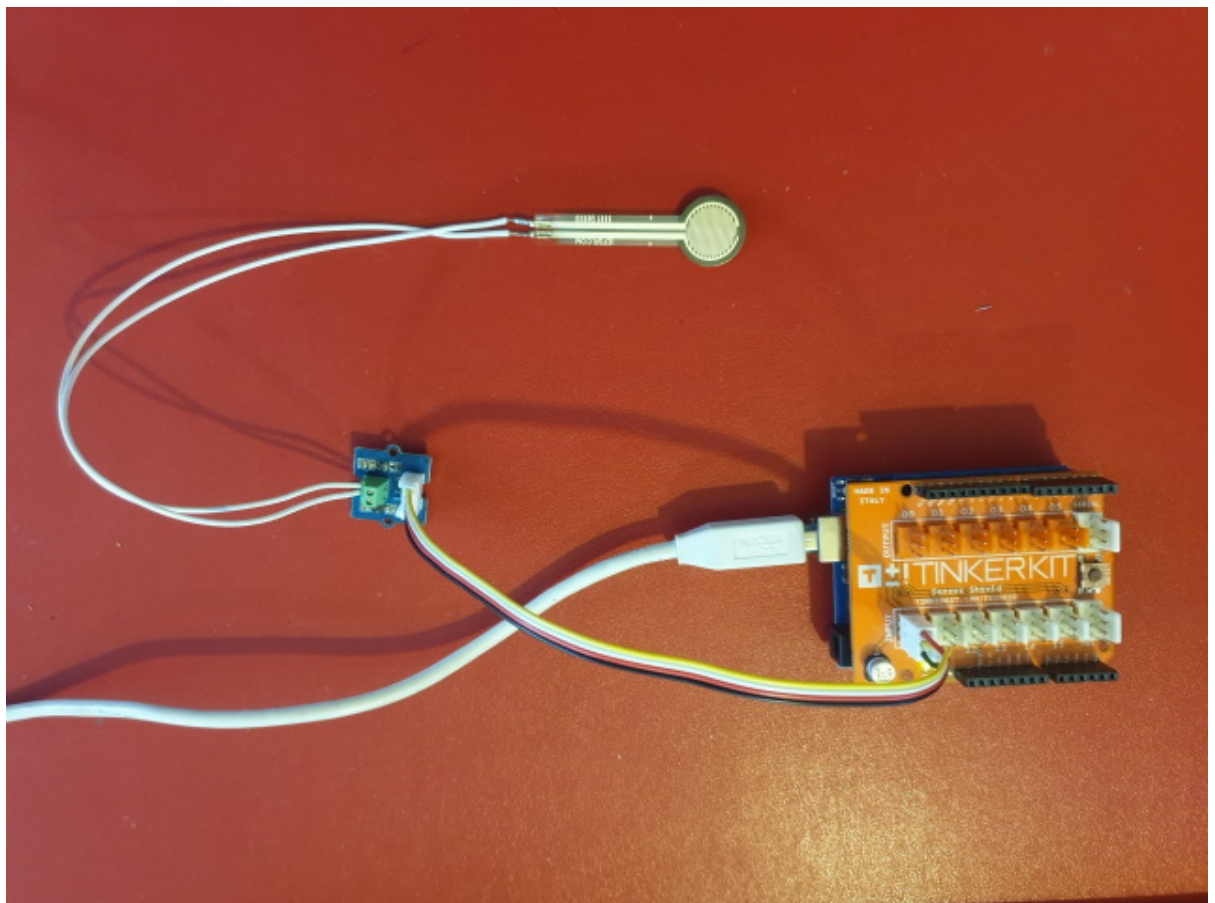
- *Source* : [Wiki](#) seeed studio.

Module capteur de force compatible Grove basé sur un **FSR402** permettant la mesure d'une pression de **0,2 à 20 N**. Ce capteur communique avec un microcontrôleur type Arduino via une liaison analogique.

- Distributeur : [Gotronic](#)
- Caractéristiques
 - Alimentation: 3,3 et 5 Vcc
 - Sortie: analogique (0 à 650)
 - Interface: compatible Grove
 - Dimensions: 20 x 20 x 13 mm



- Documentation
 - Fiche technique [FSR402](#)
- **Programmation d'une carte Arduino Uno R3**
 - Connexion à un shield [Tinkerkit v2](#)



- Un premier exemple pour tester le capteur



*.cpp

```
// Constantes
const int captforce = A0; // Le module est connecté à la broche A0 de
la carte (IO du connecteur Tinkerkit)

// Variables
int Nforce; // Valeur délivrée par le CAN

void setup(){
  Serial.begin(9600);          // Initialisation du moniteur série
}

void loop(){
  Nforce = analogRead(captforce); // Lit la valeur du CAN
  Serial.println(Nforce);         // et l'affiche dans le
moniteur série
  // A compléter pour déterminer la force exercée sur le capteur

  delay(1000);                 // Attente s entre deux valeurs
}
```



Le projet Arduino pour l'IDE **VSCode** de l'exemple ci-dessus est téléchargeable [ici](#)

4. Amplificateurs d'instrumentation

3.1 Amplificateur Phidgets 1046



- Source : [wiki](#)

Interface Phidgets 1046_0B avec pont de Wheatstone permettant de raccorder jusqu'à 4 capteurs de force non amplifiés tels que capteurs à jauge de compression, accéléromètres, baromètres, etc. Livrée avec un boîtier noir et un cordon USB de raccordement. Cette carte est compatible notamment avec les capteurs de force CZL616C, CZL635-5, CZL635-20 et

CZL635-50.

- *Distributeur* : [Gotronic](#)
- *Caractéristiques*
 - Alimentation: 5 Vcc (via le port mini-USB)
 - Consommation: 500 mA
 - Courant disponible pour les capteurs: 465 mA maxi
 - Taux de rafraîchissement: de 8 ms à 1000 ms
 - Réglage du gain: 1, 8, 16, 32, 64, 128
 - Température de service: 0 à 70 °C
 - Dimensions: 53 x 44 x 21 mm.



3.2 Amplificateur pour capteur de force HX711

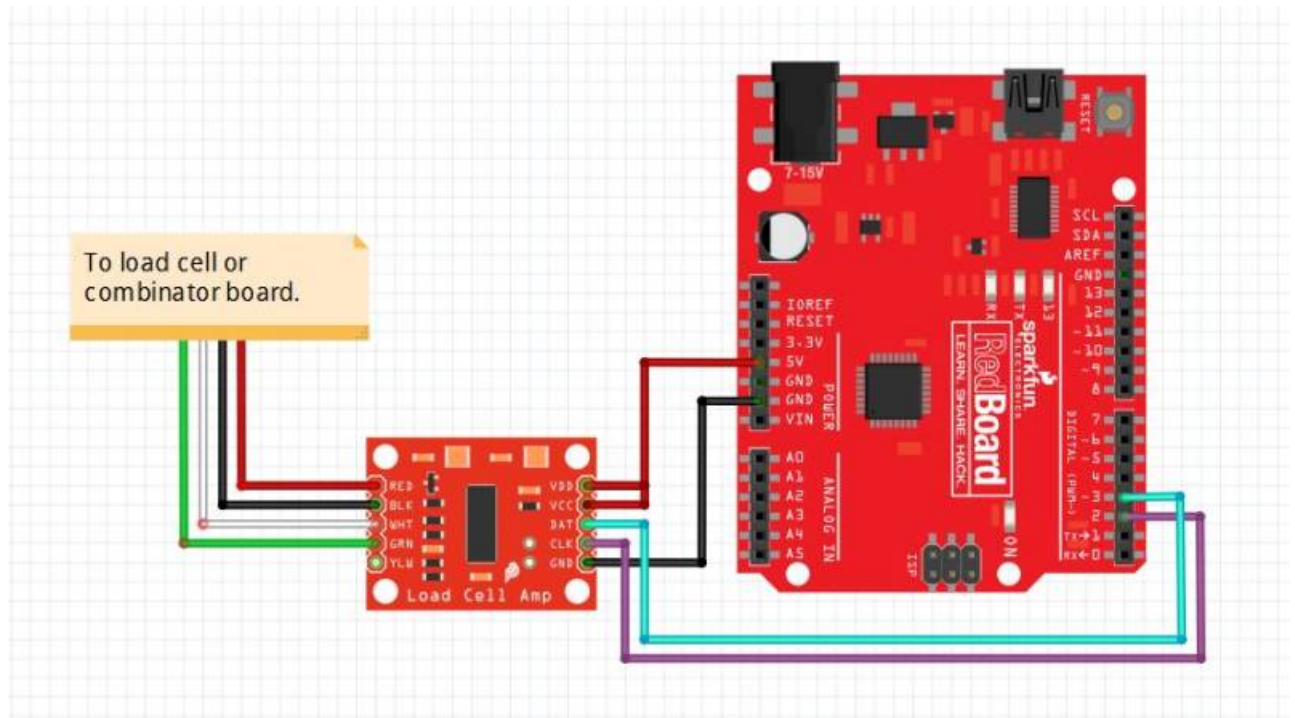
- *Sources*
 - [Sparkfun](#)
 - [Tutoriel](#)

Module amplificateur pour capteurs de force à pont de Wheatstone basé sur un convertisseur analogique-numérique **HX711**. Il permet la lecture des modifications de résistance des capteurs de force, ce qui vous procurera des mesures précises après calibration. Le HX711 utilise une interface 2 fils pour l'utilisation avec tout type de carte à microcontrôleur disposant d'entrées/sorties digitales.

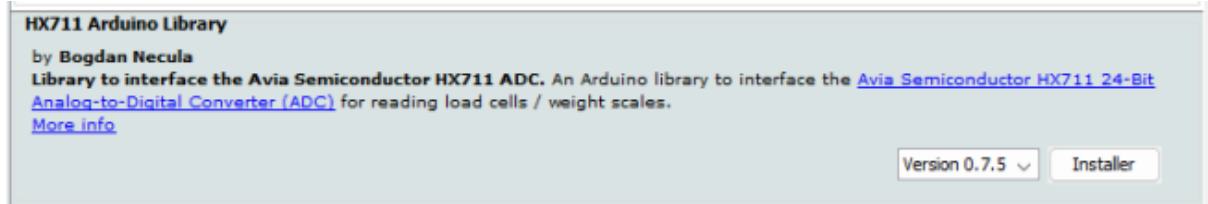
- *Distributeur* : [Gotronic](#)
- *Caractéristiques*
 - Alimentation: 2,7 à 5 Vcc
 - Consommation: < 1,5 mA
 - Fréquence: 10 ou 80 mesures/sec
 - T° de service: -40 à +85 °C
 - Dimensions: 31 x 23 x 15 mm



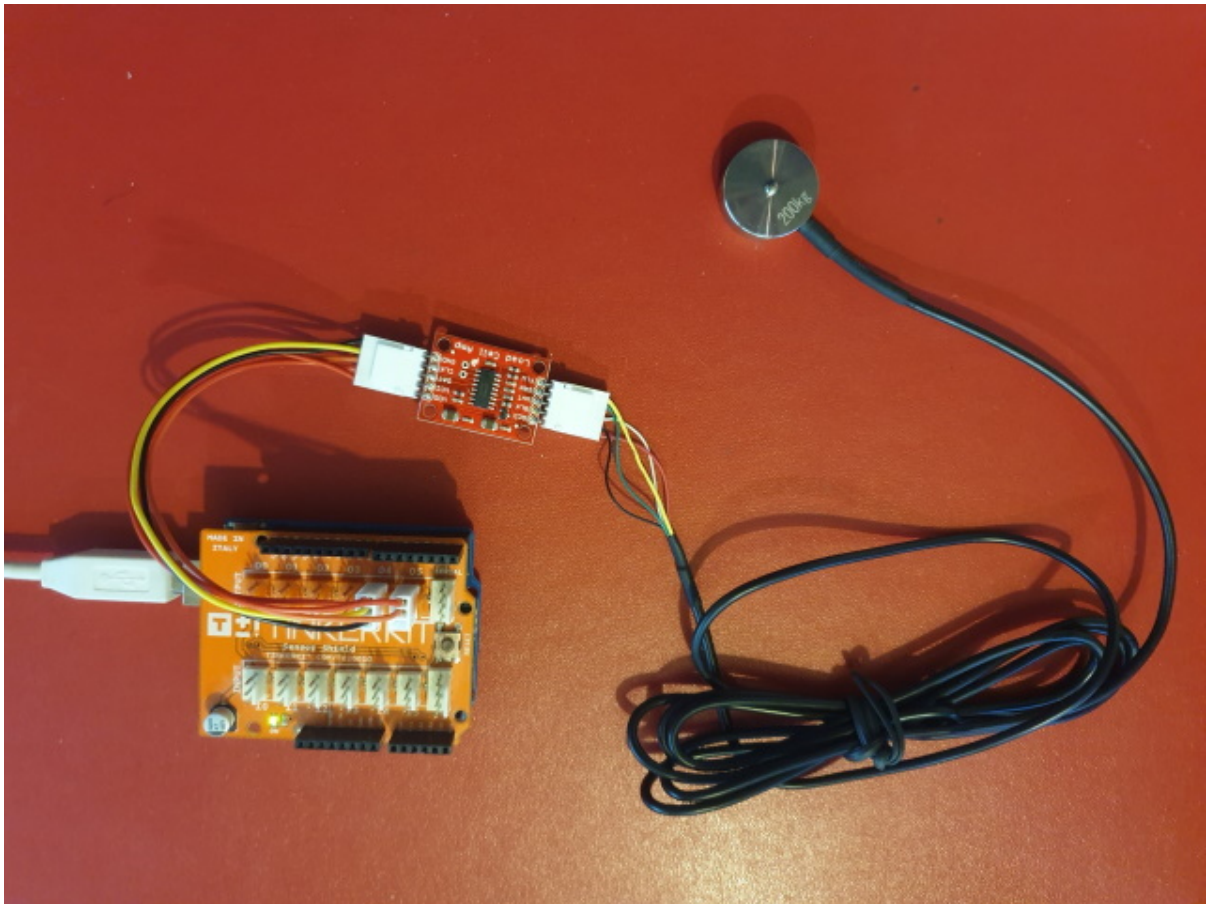
- Schéma : à télécharger [ici](#)
- Connexions



- Documentation 
 - Fiche technique [HX711](#)
- **Programmation d'une carte Arduino Uno R3**
 - Bibliothèques à installer dans l'IDE



- Connexion à un shield [Tinkerkit v2](#)



- Un premier exemple : Etalonnage d'un capteur CZL204E-200



*.cpp

```
/*  
  Arduino pin 5 -> HX711 CLK  
    pin 3 -> HX711 DOUT  
  5V -> VCC  
  GND -> GND  
*/  
#include "HX711.h"  
  
#define LOADCELL_DOUT_PIN 3  
#define LOADCELL_SCK_PIN 5  
  
HX711 scale;  
  
float calibration_factor = -14000; //-7050 worked for my 440lb max  
scale setup  
  
void setup() {  
  Serial.begin(9600);  
  Serial.println("Etalonnage du HX711");  
  Serial.println("Retirer le poids de la balance");  
}
```



```
Serial.println("Au début des lectures, placer un poids connu sur la
balance");
Serial.println("Entrer + ou a dans la console pour augmenter le
facteur d'étalonnage");
Serial.println("Entrer - ou z dans la console pour diminuer le
facteur d'étalonnage");

scale.begin(LOADCELL_DOUT_PIN, LOADCELL_SCK_PIN);
scale.set_scale();
scale.tare(); // Echelle à 0

long zero_factor = scale.read_average(); // Lecture de référence
Serial.print("Zero factor: ");
Serial.println(zero_factor);
}

void loop() {

    scale.set_scale(calibration_factor); // Ajuster à ce facteur
d'étalonnage

    Serial.print("Lecture: ");
    Serial.print(scale.get_units(), 1);
    Serial.print(" kg"); // Unités SI
    Serial.print(" facteur_étalonnage: ");
    Serial.print(calibration_factor);
    Serial.println();

    if(Serial.available())
    {
        char temp = Serial.read();
        if(temp == '+' || temp == 'a')
            calibration_factor += 10;
        else if(temp == '-' || temp == 'z')
            calibration_factor -= 10;
    }
}
```



Le projet Arduino pour l'IDE **VSCode** de l'exemple ci-dessus est téléchargeable [ici](#)

From:
<http://webge.fr/dokuwiki/> - **WEBGE Wikis**

Permanent link:
<http://webge.fr/dokuwiki/doku.php?id=matériels:capteurs:force:force&rev=1657183193>

Last update: **2022/07/07 10:39**

