

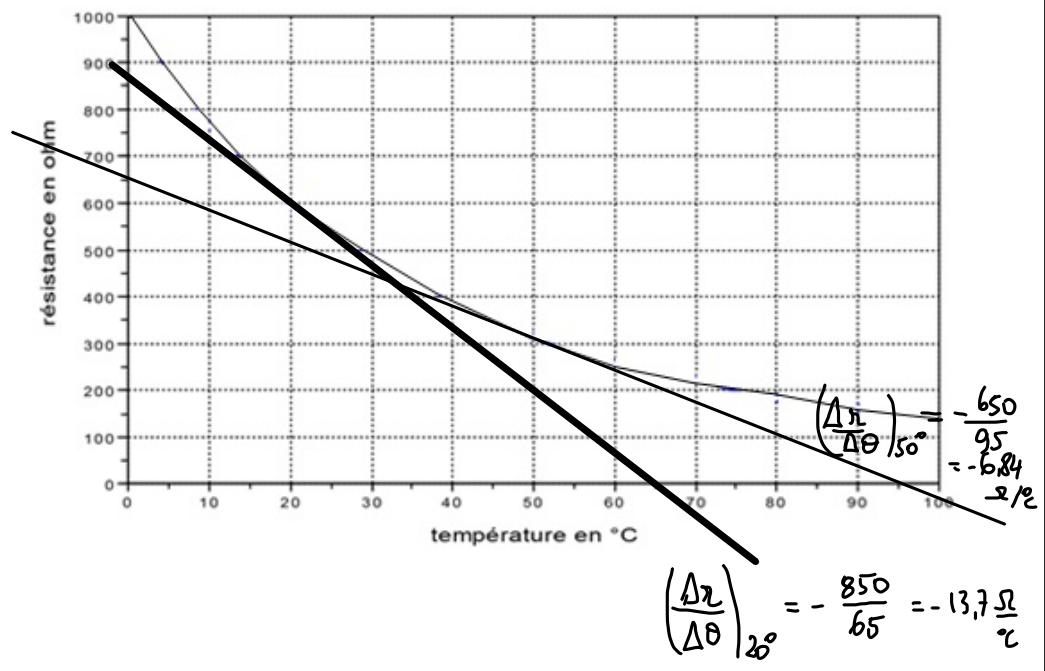
td ACQ1.0

12h36

① Sensibilité $S(p) = \left(\frac{\Delta U_s}{\Delta m} \right)_p$ avec les notations $S(\theta) = \left(\frac{\Delta V_R}{\Delta \theta} \right)_\theta$ dérivé en θ

or $V_R = r I_0 \Rightarrow \Delta V_R = \Delta r \cdot I_0$

Finalement $S(\theta) = I_0 \left(\frac{\Delta r}{\Delta \theta} \right)_\theta$
 dérivée de r par rapport à θ en θ .

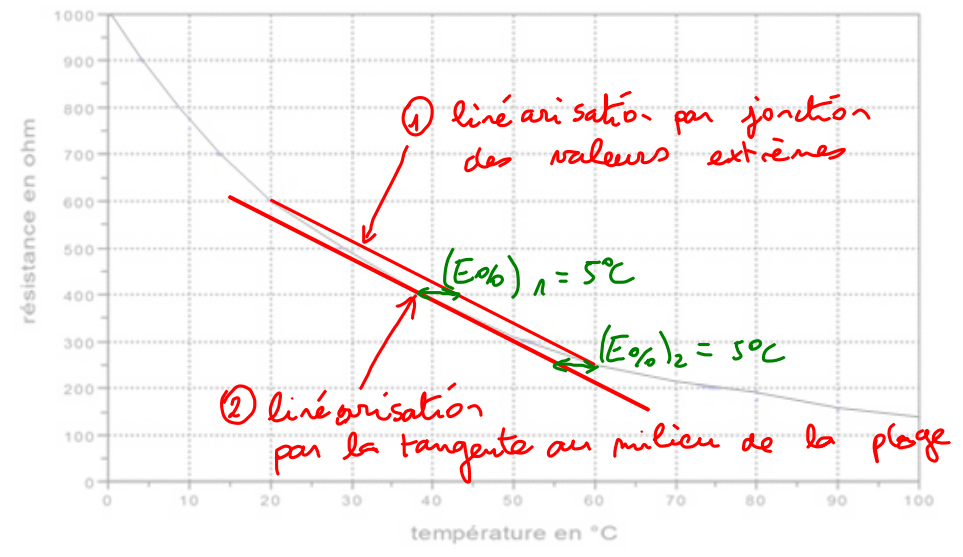


Finalement $S(20^\circ) = 10^{-2} \cdot (-13.7) = -0,134 \text{ V} \cdot ^\circ\text{C}^{-1}$

$S(50^\circ) = 10^{-2} (-6.84) = -0,0684 \text{ V} \cdot ^\circ\text{C}^{-1}$

Le capteur n'est pas linéaire puisque sa sensibilité dépend de θ (ici du simple au double)

②



③ L'erreur maximale faite par la linéarisation est l'écart maximal entre la droite de linéarisation et la courbe réelle mesurée en $\theta^\circ\text{C}$.

Pour l'une ou l'autre des linéarisations, on obtient

$$E\% = \frac{\delta \theta}{\theta_{\max} - \theta_{\min}} \quad E\% = \frac{5}{60 - 20} = 0,125 \quad (12,5\%)$$

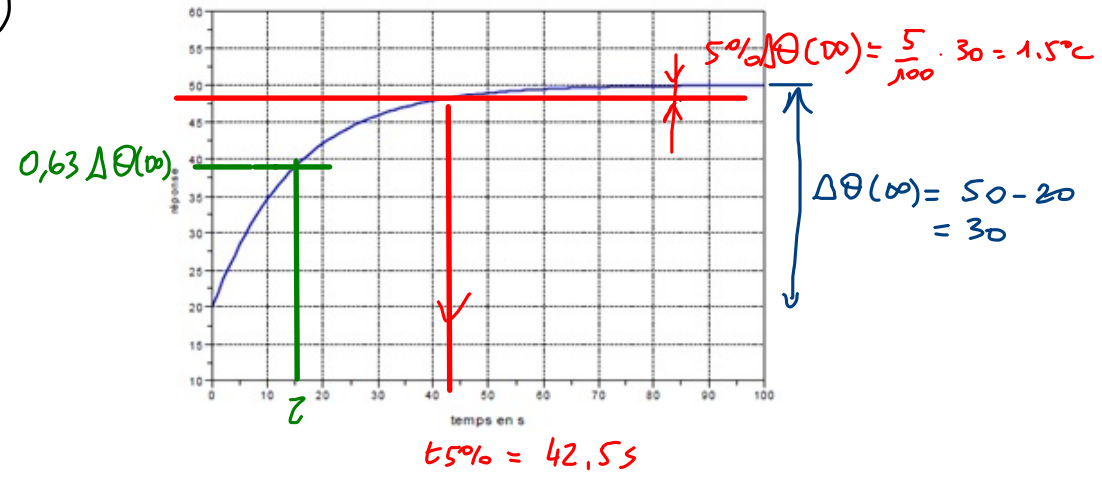
$E\% = 12,5\% > E\% = 10\%$ donc le cahier des charges n'est pas vérifié.

Pour améliorer la linéarisation on peut la décaler au milieu des 2 linéarisations. Cela réduira

l'erreur par 2, ce qui permettra d'entrer dans le cahier des charges (cette linéarisation optimisée à moindre carré)

12h53

4



$$z = \frac{t_{5\%}}{3}$$

$$z = \frac{42,5}{3} \quad z = 14,2 \text{ s}$$

(on retrouve z par l'instant où $\theta(z) = 0,63 \Delta\theta$)

5

$$\theta_0 = \theta(\infty) = 50^\circ\text{C}$$

6

mesuré		calibré des charges
$t_{5\%} = 42,5 \text{ s}$	<	$t_{5\%} = 50 \text{ s}$

donc le capteur respecte le cahier des charges.