



CONCOURS ARTS ET MÉTIERS ParisTech - ESTP - ARCHIMEDE

Épreuve de Physique PSI

Durée 3 h

Si, au cours de l'épreuve, un candidat repère ce qui lui semble être une erreur d'énoncé, d'une part il le signale au chef de salle, d'autre part il le signale sur sa copie et poursuit sa composition en indiquant les raisons des initiatives qu'il est amené à prendre.

L'usage de calculatrices est interdit.

AVERTISSEMENT

Remarques préliminaires importantes : il est rappelé aux candidat(e)s que

- les explications des phénomènes étudiés interviennent dans la notation au même titre que les développements analytiques et les applications numériques ; les résultats exprimés sans unité ne seront pas comptabilisés ;
- tout au long de l'énoncé, les paragraphes en italique ont pour objet d'aider à la compréhension du problème ;
- tout résultat fourni dans l'énoncé peut être admis et utilisé par la suite, même s'il n'a pas été démontré par le(la) candidat(e) ;
- les applications numériques, effectuées sans calculatrice, pourront supporter des arrondis ou simplifications judicieux.

Tournez la page S.V.P

Ce problème est consacré aux **capteurs de proximité** ; il comporte deux parties totalement indépendantes, orientées respectivement sur les capteurs capacitifs et les capteurs inductifs.

Les capteurs de proximité sont caractérisés par l'absence de liaison mécanique entre le dispositif de mesure et l'objet constituant la cible. L'interaction entre eux est réalisée par l'intermédiaire d'un champ électrique, d'un champ magnétique ou d'un champ électromagnétique.

Ces capteurs sont utilisés :

- soit en mode analogique : l'amplitude du signal détecté est fonction de la distance relative entre capteur et cible (et surtout de ses variations) ;
- soit en mode binaire : le signal ne peut avoir que deux niveaux (haut ou bas) selon l'absence ou la présence de l'objet à une distance fixée ou non du capteur.

PREMIERE PARTIE
CAPTEUR DE PROXIMITE CAPACITIF

A / ETUDE DU CONDENSATEUR DE MESURE

Comme le montre la figure 1a ci-dessous, la tête de mesure de ce capteur est formée d'un conducteur cylindrique (A) et d'une enveloppe métallique coaxiale (B) réalisant un condensateur de capacité fixe C_e :

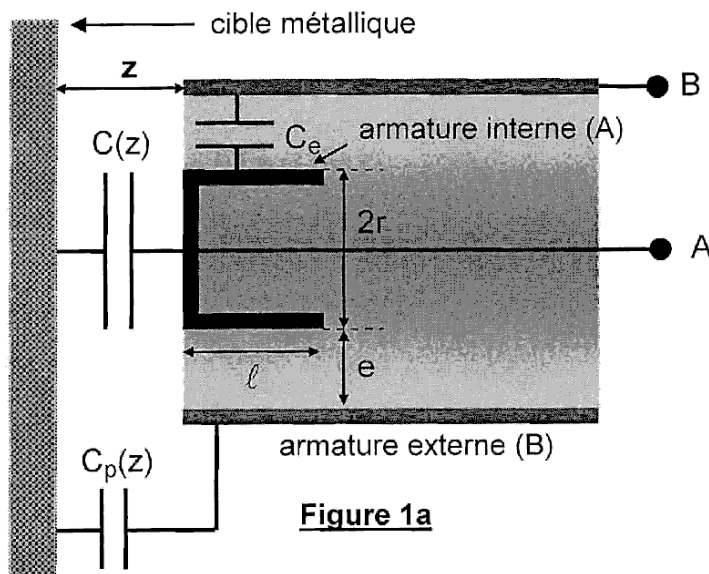


Figure 1a

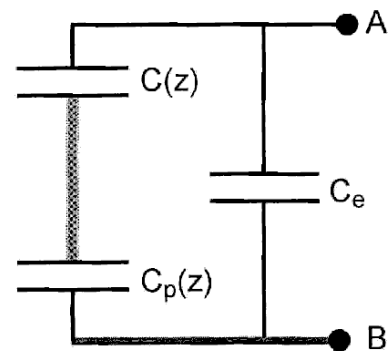


Figure 1b

Le but de la mesure est de détecter la distance z entre la tête de mesure et la cible.

Lorsque la cible métallique s'approche de l'extrémité des conducteurs (A) et (B), ceux-ci constituent avec elle deux autres condensateurs :

- l'un, de capacité $C(z)$, a pour armatures le disque externe du conducteur central cylindrique (A) de diamètre $2r$ et z est la distance qui le sépare de la cible ;
- l'autre est un condensateur parasite, de capacité $C_p(z)$, formé par l'enveloppe extérieure (B) du capteur et la cible.

Le schéma électrique équivalent du capteur est représenté sur la figure 1b.

A1. Énoncer le théorème de GAUSS en électrostatique dans le vide de permittivité ϵ_0 .

Considérons un condensateur plan dont les faces en regard sont distantes de d et de surfaces S ; le vide règne entre ces deux électrodes. La distance d est suffisamment faible pour supposer les surfaces infinies.

A2. Exprimer, en le justifiant, le champ électrique \vec{E} dans le condensateur en fonction de la charge Q qu'il emmagasine, de S et de ϵ_0 ; en déduire sa capacité C .

Etudions maintenant un condensateur cylindrique de longueur infinie. Le rayon de son armature interne est r_1 et le rayon de son armature externe est r_2 ; ϵ_0 est la permittivité du vide entre ces deux électrodes et Q la charge d'une armature de longueur ℓ .

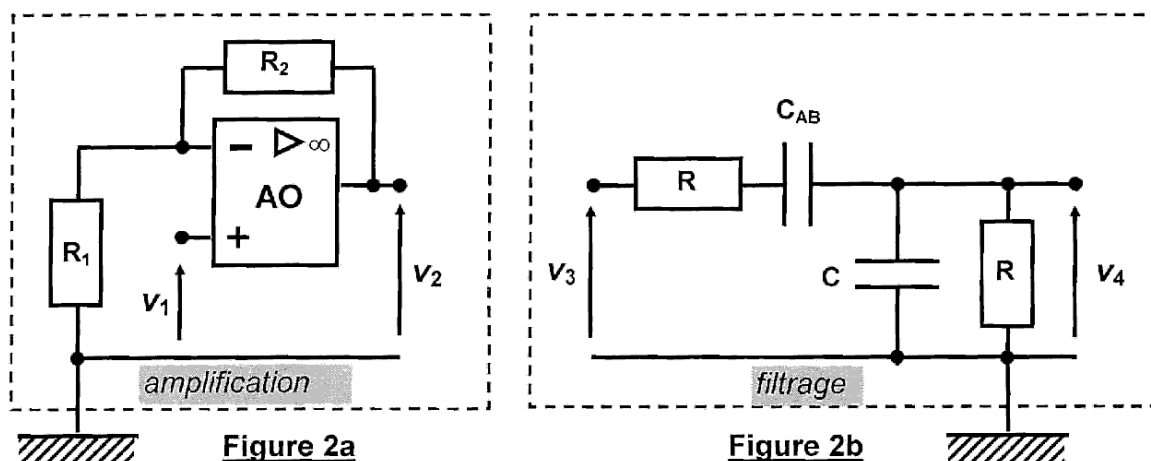
- A3.** Exprimer, en le justifiant, le champ électrique \vec{E} dans le condensateur. En déduire la capacité C de ce condensateur pour une longueur commune ℓ des électrodes. Ecrire le résultat sous la forme : $C = \frac{\alpha}{\ln(r_2/r_1)}$ et identifier α .
- A4.** Ecrire l'expression de la capacité $C(z)$ en fonction de ϵ_0 , r et z , puis celle de la capacité C_e en fonction de ϵ_0 , ℓ , r et e .
- A5.** Déterminer la capacité C_{AB} de la tête de mesure en fonction de C_e , $C(z)$ et $C_p(z)$.
- A6.** Proposer une opération technique simple permettant de s'affranchir de la capacité parasite $C_p(z)$ (ce qui sera le cas dans la suite du problème : $C_p \rightarrow +\infty$).
- A7.** Ecrire l'expression finale de la capacité C_{AB} en fonction de ϵ_0 , ℓ , r , e et z , sachant que la distance e entre les armatures en regard est faible devant leurs rayons respectifs. (effectuer pour cela un développement limité au 1^{er} ordre en e/r)

Le capteur fonctionne pour une distance cible-tête de mesure z variant d'une faible quantité Δz à partir d'une valeur de référence z_0 : $z = z_0 + \Delta z$ (avec l'approximation $\Delta z/z_0 \ll 1$).

- A8.** Montrer que la capacité C_{AB} peut s'écrire sous la forme : $C_{AB} = C_0 \left(1 + k \frac{\Delta z}{z_0} \right)$; identifier C_0 et k , puis calculer de façon approchée leurs valeurs numériques à l'aide des données suivantes : $r = 10$ mm, $\ell = 10$ mm, $e = 1$ mm, $z_0 = 2$ mm et $\epsilon_0 \cong 9 \cdot 10^{-12}$ F.m⁻¹.

B / CONDITIONNEMENT DU CAPTEUR

A la tension électrique $v(t) = V_0 \cos(\omega t + \phi)$ peut être associée, en notation complexe, le signal analytique $\underline{v}(t) = \underline{V}_0 \exp(j\omega t)$ où $\underline{V}_0 = V_0 \exp(j\phi)$ désigne l'amplitude complexe du signal et j le complexe tel que $j^2 = -1$. Les amplificateurs opérationnels (AO) sont supposés idéaux et en fonctionnement linéaire. Le capteur de capacité C_{AB} est inséré dans un circuit de mesure comportant deux blocs : un bloc amplificateur (Figure 2a) et un bloc de filtrage (Figure 2b).



- B1.** Exprimer les fonctions de transfert (ou transmittances) en boucle ouverte $\underline{H}_1(j\omega) = \underline{V}_2(j\omega)/\underline{V}_1(j\omega)$ et $\underline{H}_2(j\omega) = \underline{V}_4(j\omega)/\underline{V}_3(j\omega)$ en supposant chacun des blocs alimenté par une tension sinusoïdale. Préciser la nature du filtre de fonction de transfert $\underline{H}_2(j\omega)$.

La borne de sortie de l'amplificateur est reliée à l'entrée du filtre et la borne de sortie du filtre est reliée à la borne non inverseuse de l'AO, de sorte que : $v_1 = v_4$ et $v_2 = v_3 = v_5$.

B2. Quelle est l'expression de la fonction de transfert $H(j\omega) = H_1(j\omega) \times H_2(j\omega)$ en régime sinusoïdal ? En déduire l'équation différentielle à laquelle obéit la tension $v_s(t)$ pour un régime quelconque. Pour quelle valeur de R_2 , fonction de R_1 , C et C_{AB} , des oscillations sinusoïdales stables peuvent-elles s'établir ? Quelle est alors la pulsation ω_0 de ces oscillations ?

Fixons $C = C_0$ et $R = R_1 = 100 \text{ k}\Omega$ et supposons que $\Delta z = 0$.

B3. Déterminer les valeurs de la résistance R_2 et de la pulsation ω_0 de l'oscillateur.

Dès que la tête du capteur se déplace par rapport à la cible, la capacité C_{AB} varie. La résistance R_2 garde la valeur obtenue dans la question précédente et C est fixée à C_0 .

B4. Réécrire, pour un faible déplacement de la cible ($\Delta z/z_0 \ll 1$), l'équation différentielle vérifiée par $v_s(t)$ en faisant apparaître les paramètres k , C_0 , R et $\Delta z/z_0$.

Comment évolue alors $v_s(t)$ pour un faible déplacement Δz positif ou négatif de la cible ?

La condition d'oscillation n'est plus vérifiée à chaque instant par une résistance R_2 fixe car cette condition s'écrit en fonction de la capacité C_{AB} variable ; la résistance R_2 est remplacée par un montage approprié assurant les oscillations. Ce montage ne sera pas étudié ici.

B5. Pour une valeur adaptée de R_2 , quelle est l'expression de la pulsation ω_{OSC} des oscillations obtenues en fonction de ω_0 , k et $\frac{\Delta z}{z_0}$?

C / CONDITIONNEMENT DU SIGNAL

La tension $v_2(t) = V_0 \sin(\omega t)$ est injectée dans une série de trois montages élémentaires A, B et C ne comportant que des composants idéaux (Figure 3).

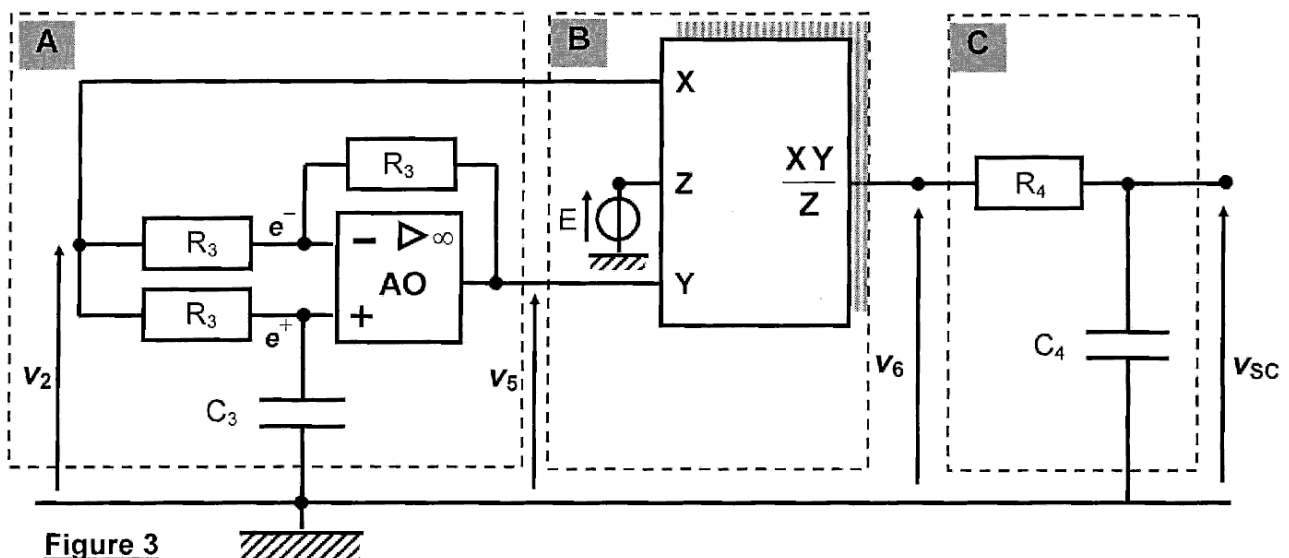


Figure 3

- C1.** Ecrire les tensions e^+ et e^- mesurées par rapport à la masse de potentiel nul, respectivement aux entrées non inverseuse et inverseuse de l'AO en fonction des composants de l'étage A et des tensions v_2 et v_5 ; en déduire la transmittance $\underline{T}_A(j\omega) = \frac{\underline{V}_5(j\omega)}{\underline{V}_2(j\omega)}$. Comparer les amplitudes V_5 et V_2 puis exprimer le déphasage φ de v_5 par rapport à v_2 . Préciser la fonction de cet étage.

E représente une tension continue délivrée par un générateur.

- C2.** Préciser le rôle joué par le bloc B. Exprimer la tension instantanée $v_6(t)$ en sortie de ce bloc, en fonction de l'amplitude V_0 , du déphasage φ , de la tension E , de la pulsation ω et de t .

$$\text{Relation utilisable : } 2 \sin(a) \sin(b) = \cos(a - b) - \cos(a + b)$$

- C3.** Déterminer la fonction de transfert $\underline{T}_C(j\omega) = \frac{\underline{V}_{sc}(j\omega)}{\underline{V}_6(j\omega)}$. En déduire le rôle de l'étage C ainsi que sa pulsation caractéristique ω_C . Montrer que, par un choix judicieux de ω_C , la tension de sortie v_{sc} est continue et « image » de $\cos(\varphi)$.

- C4.** Choisir la valeur particulière du produit R_3C_3 pour que la tension de sortie v_{sc} du montage soit continue et proportionnelle à la variation Δz de la distance entre la tête de mesure et la cible (au premier ordre non nul en $\Delta z/z_0$). Donner son expression, notée V_{sc} (car indépendante du temps), en fonction de E , k , V_0 et du rapport $\Delta z/z_0$.

$$\text{Relation utilisable : } \cos(a) = \frac{1 - \tan^2(a/2)}{1 + \tan^2(a/2)}$$

- C5.** Proposer une définition de la sensibilité S de ce capteur ; l'exprimer en fonction de k , V_0 , E et z_0 , puis la calculer sachant que $V_0 = 5,0 \text{ V}$ et $E = 0,50 \text{ V}$.

- C6.** Citer les avantages et les inconvénients inhérents à l'utilisation de ce capteur capacitif.

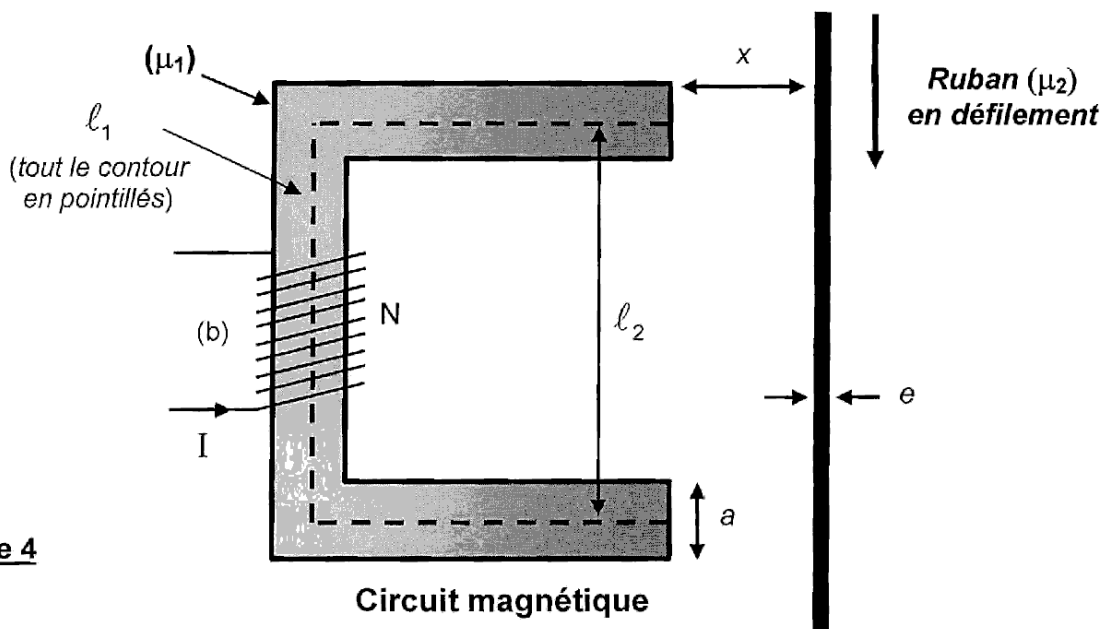
DEUXIEME PARTIE

CAPTEUR DE PROXIMITE A RELUCTANCE VARIABLE

D / ETUDE DU CAPTEUR INDUCTIF

Un capteur inductif permet de mesurer la distance qui le sépare d'un ruban magnétique défilant. Il est assimilable à un circuit magnétique (Figure 4) constitué d'un matériau doux feuilleté en forme de U dont la section est un carré d'aire $S_1 = a^2$. Autour du circuit sont bobinés N enroulements (b) d'un conducteur parcouru par un courant d'intensité I .

La ligne moyenne du circuit magnétique est représentée en pointillés sur le schéma, elle est de longueur ℓ_1 , dans le feuilletage ; la perméabilité magnétique du matériau doux vaut $\mu_1 = 500\mu_0$, μ_0 étant la perméabilité magnétique du vide.



Ce capteur est placé en regard d'un ruban métallique ferromagnétique de largeur supérieure à a . Il est en défilement continu à une distance x devant le capteur ; son épaisseur est notée e et la perméabilité magnétique du matériau constitutif vaut $\mu_2 = 700\mu_0$.

Les lignes de champ sont parfaitement guidées par le circuit magnétique. L'entrefer entre le circuit magnétique et le ruban est suffisamment petit pour pouvoir négliger les fuites de flux magnétique. Les courants induits qui peuvent circuler dans le ruban sont négligés.

La longueur du contour d'Ampère moyen Γ adopté se décompose ainsi : ℓ_1 , dans le capteur, $2x$ dans l'air et ℓ_2 dans le ruban. Les valeurs de l'excitation magnétique (respectivement du champ magnétique) seront notées H_1 (respectivement B_1) dans le capteur, H_0 (respectivement B_0) dans l'air et H_2 (respectivement B_2) dans le ruban.

- D1.** Énoncer le théorème d'AMPERE relatif au vecteur excitation magnétique \vec{H} .
- D2.** Appliquer ce théorème le long du contour moyen Γ orienté.
- D3.** Écrire, en justifiant votre raisonnement, le flux Φ du champ magnétique successivement à travers les sections du capteur, du ruban et de l'air. Le champ magnétique est noté respectivement \vec{B}_1 , \vec{B}_2 et \vec{B}_0 pour chacune de ces régions ; a et e sont les longueurs permettant de préciser les surfaces des sections qu'ils traversent.
- D4.** Exprimer les relations liant les excitations magnétiques aux champs magnétiques dans les trois parties du dispositif. Dédire du théorème d'AMPERE l'expression de l'intensité I en fonction du seul champ B_1 , de N , ℓ_1 , ℓ_2 , a , e , x , μ_0 , μ_1 et μ_2 .
- D5.** Définir un matériau ferromagnétique ; préciser le phénomène qui le caractérise et citer des exemples.
Quelles sont les spécificités d'un matériau ferromagnétique doux feuilleté ?
- D6.** Déterminer le flux magnétique Φ_b dans la bobine (b). En déduire l'expression de l'inductance L de cette bobine en fonction du champ magnétique B_1 , de N , a et I .
Exprimer l'inductance $L(x)$ de la bobine pour une distance x entre le capteur et le ruban, en fonction de N , ℓ_1 , ℓ_2 , a , e , x , μ_0 , μ_1 et μ_2 .

La valeur de consigne pour la distance capteur-ruban est fixée égale à x_0 ; toute distance quelconque pourra s'écrire $x = x_0 + \Delta x$.

- D7.** Montrer que l'inductance $L(x)$ de la bobine peut s'écrire, en fonction de l'inductance associée à la distance de consigne $L(x_0) = L_0$ et de l'écart Δx , sous la forme :

$$L(x) = L_0 \left(\frac{1}{1 + A \Delta x} \right).$$

Identifier L_0 , puis écrire A sous la forme : $A = \Psi \left(\frac{\ell_1}{\mu_1} + \frac{2x_0}{\mu_0} + \frac{a\ell_2}{e\mu_2} \right)^{-1}$. Déterminer Ψ .

Les données relatives au capteur : $N = 100$, $\ell_1 = 12 \text{ cm}$, $\ell_2 = 5 \text{ cm}$, $a = 3 \text{ cm}$, $x_0 = 10 \text{ mm}$, $e = 0,1 \text{ mm}$ et $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ H.m}^{-1}$, permettent de calculer les grandeurs $L_0 = 0,3 \text{ mH}$ et $A = 50 \text{ m}^{-1}$.

La grandeur définie comme le rapport \mathcal{R} de la somme des courants enlacés NI sur le flux du champ magnétique au travers de la section S d'un tube de champ, porte le nom de réluctance :

$$\mathcal{R} = \frac{NI}{\Phi}.$$

- D8.** Exprimer cette grandeur \mathcal{R} en fonction de ℓ_1 , ℓ_2 , a , e , x , μ_0 , μ_1 et μ_2 , puis en fonction de N et de $L(x)$. Analyser son sens physique par analogie électrique.
Justifier le titre de cette deuxième partie : capteur de proximité à réluctance variable.

E / CONDITIONNEMENT DU CAPTEUR

Le circuit de conditionnement du capteur (représenté sur la figure 5) comporte l'inductance variable $L(x)$, un condensateur à capacité variable C et deux résistances fixes $R = 1\text{ k}\Omega$. Il est alimenté par un générateur de tension d'impédance interne négligeable, délivrant un signal sinusoïdal : $v_G(t) = V_G \cos(\omega_G t)$, de fréquence 1 kHz et d'amplitude $V_G = 5\text{ V}$.

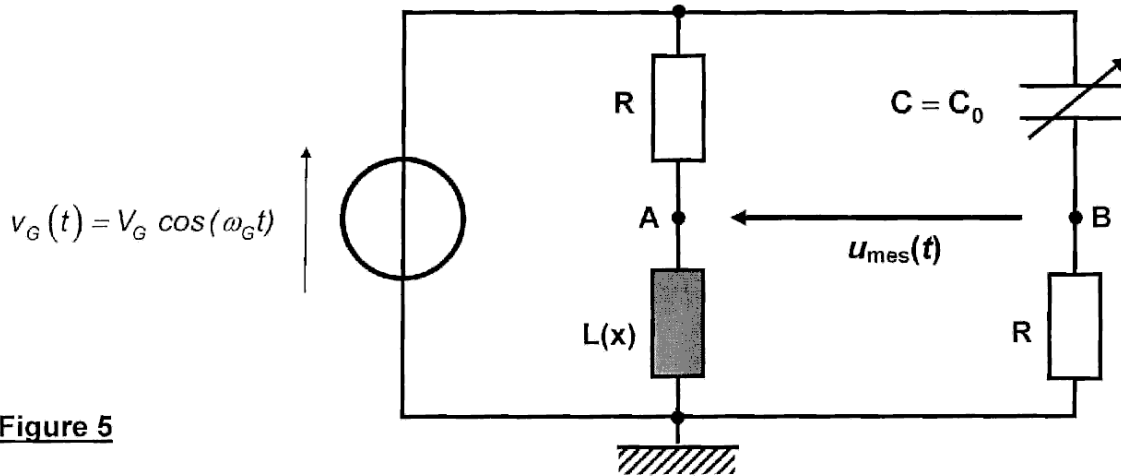


Figure 5

- E1.** Ecrire les impédances complexes \underline{Z}_C du condensateur de capacité C , l'impédance complexe \underline{Z}_{L_0} de la bobine pour une inductance L_0 et $\underline{Z}_{L(x)}$ pour une inductance $L(x)$.
A partir de la relation donnée en D7, exprimer l'écart des impédances $\Delta \underline{Z} = \underline{Z}_{L(x)} - \underline{Z}_{L_0}$ en fonction de A , Δx , L_0 et ω_G .

Considérons dans un premier temps que l'inductance est celle associée à la distance de consigne x_0 : $L_0 = L(x_0)$; il convient alors de régler la valeur de la capacité du condensateur à C_0 afin que la différence de potentiel entre les points A et B du circuit soit nulle.

- E2.** Etablir une relation entre \underline{Z}_{C_0} , \underline{Z}_{L_0} et R pour que la différence de potentiel entre A et B soit nulle ; en déduire l'expression C_0 de la capacité C associée à la distance de consigne x_0 en fonction de L_0 et R . Effectuer l'application numérique.

Pour une distance capteur-ruban x quelconque, l'inductance du circuit vaut $L(x)$. La capacité du condensateur reste fixée à C_0 .

- E3.** Exprimer, en notation complexe, la différence de potentiel de mesure $\underline{u}_{mes} = \underline{v}_A - \underline{v}_B$ en fonction de \underline{Z}_{L_0} , $\underline{Z}_{L(x)}$, R et \underline{v}_G . En déduire \underline{u}_{mes} en fonction de R , L_0 , ω_G , A , Δx et \underline{v}_G .

Dans toute la suite du problème, adoptons l'approximation : $L_0 \omega_G \ll R$, et pour les valeurs numériques : $L_0 \omega_G = 1,7\ \Omega$ et $R = 1\text{ k}\Omega$.

La différence de potentiel de mesure s'écrit : $u_{mes}(t) = U_{mes} \cos\left(\omega_G t - \frac{\pi}{2}\right) = U_{mes} \sin(\omega_G t)$.

- E4.** Pour toute valeur du produit $A \Delta x$, exprimer l'amplitude U_{mes} de $u_{mes}(t)$ en fonction de L_0 , ω_G , R , A , Δx et V_G . Justifier le retard de phase de $u_{mes}(t)$ par rapport à la tension d'alimentation $v_G(t)$.

- E5.** Montrer que, dans le cas particulier où $A \Delta x \ll 1$, l'expression approximée $u_{mes,lin}(t)$ de $u_{mes}(t)$ est linéaire par rapport à Δx (il s'agit d'une limitation au 1^{er} ordre).
En déduire l'erreur relative ε engendrée par l'utilisation de $u_{mes,lin}(t)$ au lieu de $u_{mes}(t)$:

$$\varepsilon = \frac{u_{mes,lin}(t) - u_{mes}(t)}{u_{mes}(t)}$$

Commenter l'application numérique effectuée pour $\Delta x = 1,0 \text{ mm}$.

F / CONDITIONNEMENT DU SIGNAL

La partie précédente a montré que la tension de mesure ne pouvait donner de réponse linéaire par rapport à Δx que si $A \Delta x \ll 1$. Pour que le dispositif puisse être utilisé avec des valeurs de Δx plus élevées, il est nécessaire de conditionner le signal à l'aide du montage représenté sur la figure 6. R et C_0 sont les mêmes que pour la figure 5 avec $L_0 \omega_G \ll R$, l'AO est supposé idéal. Les tensions qui entrent dans ce dispositif sont : $u_{mes}(t) = U_{mes} \sin(\omega_G t)$ et $v_G(t) = V_G \cos(\omega_G t)$.

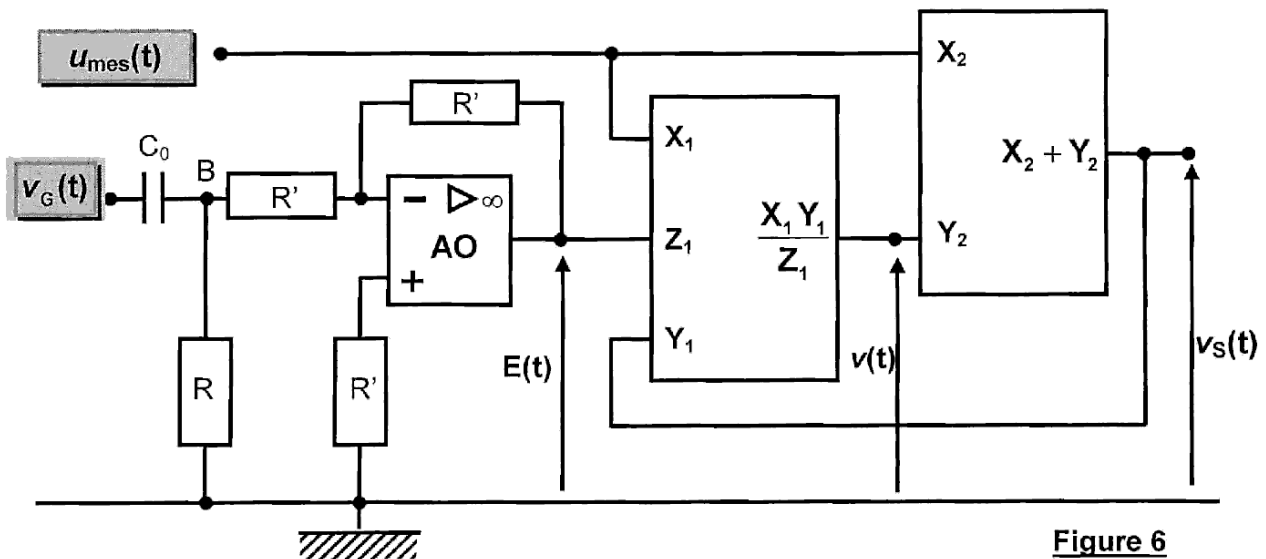


Figure 6

Le circuit de traitement du signal ne devant pas perturber la mesure, les résistances adoptées sont telles que $R' \gg R$.

- F1.** Relier $E(t)$ à $v_B(t)$. Quelle est la fonction réalisée par l'AO ? Déterminer, en la justifiant, la tension sinusoïdale $E(t)$ en fonction de R , L_0 , V_G , ω_G et du temps t .
- F2.** Exprimer la tension de sortie $v_s(t)$ en fonction de $E(t)$ et $u_{mes}(t)$; développer son expression en fonction de L_0 , ω_G , R , A , Δx , V_G et du temps t .
Cette tension a-t-elle un comportement linéaire par rapport à Δx ?
Comparer l'expression de $v_s(t)$ à la tension linéarisée $u_{mes,lin}(t)$ obtenue en E5.
- F3.** Proposer une définition de la sensibilité S de ce capteur ; l'exprimer en fonction de A , L_0 , V_G , R et ω_G . En donner l'ordre de grandeur.
- F4.** Citer les avantages et les inconvénients inhérents à l'utilisation de ce capteur inductif.

FIN DE L'ÉPREUVE