

Fonction
TRAITER LES
DONNEES

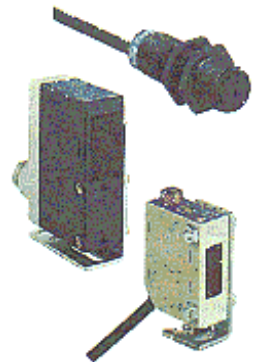
Choix d'un détecteur photo-électrique

Dans les systèmes automatisés, on peut détecter une présence, sans contact avec un objet ou une personne, voir même en être très éloigné. On utilise entre autre des détecteurs de proximité photo électrique : la seule restriction étant que les objets soient opaques.

A) Principe de la détection

Il sont constitués :

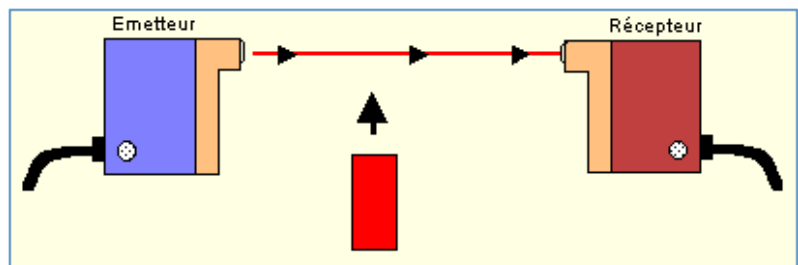
- d'un émetteur qui envoie un faisceau lumineux infrarouge
- d'un récepteur recevant ce faisceau si l'objet est non présent



B) Différents types de systèmes

Emetteur et récepteur sont situés dans 2 boîtiers séparés : cela permet des distances entre les deux importantes (30 m).

Ils sont bien adaptés aux environnements difficiles (fumées, poussières)

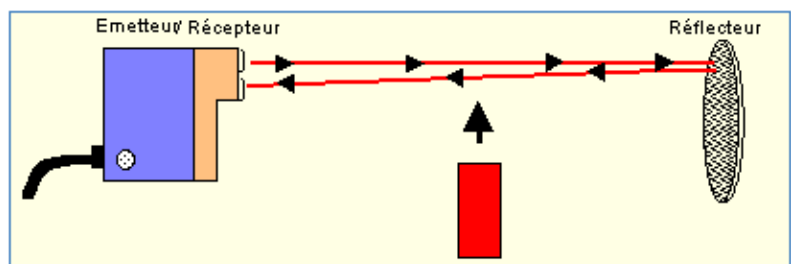


2) Système reflex :

Emetteur et récepteurs sont regroupés dans un même boîtier. La portée est d'environ 10 m.

En l'absence de l'objet, le faisceau est renvoyé par le réflecteur .

En présence de l'objet, le faisceau n'est pas renvoyé : il y a alors détection. Si des objets brillants perturbent la réflexion, il faut alors utiliser un système reflex polarisé.



3) Système proximité :

Emetteur et récepteurs sont regroupés dans un même boîtier. La portée dépend du pouvoir réfléchissant et de la dimension de l'objet.

En l'absence de l'objet, le faisceau n'est pas renvoyé.

En présence de l'objet, le faisceau est renvoyé : il y a alors détection.

Les détecteurs comportent un dispositif de réglage de la sensibilité

