

Utilisation du module Motion
de LabVIEW :

Pilotage d'un chariot
instrumental

Canal à houle du LEGI : 36 mètres de long
Vagues fabriquées à l'aide d'un batteur
Zones d'accumulation et d'érosion de sédiments



Chariot portant l'instrumentation
se déplaçant le long du canal



Capteur laser CMOS analogique IL 600

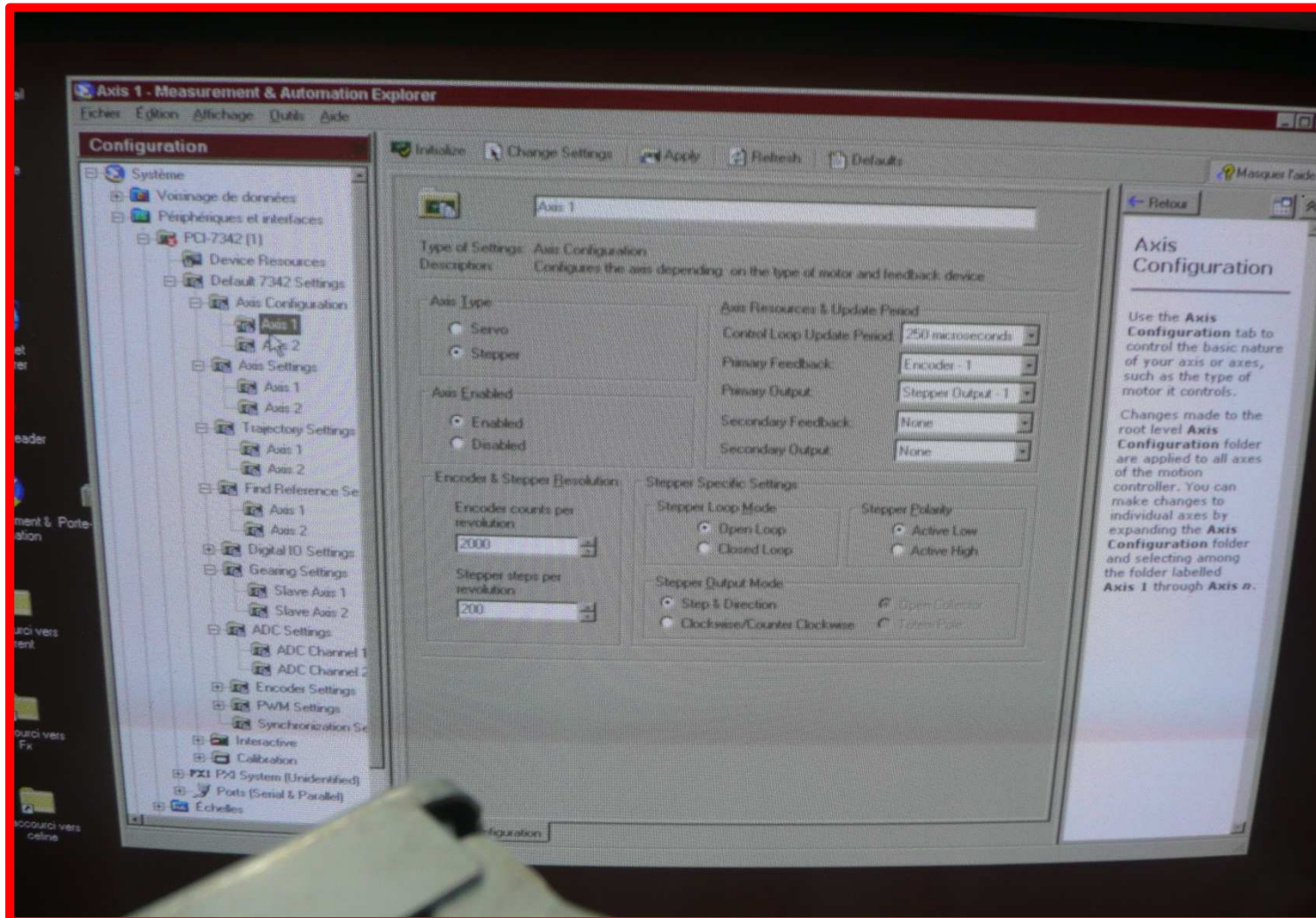
Principe de mesure basé sur la triangulation

Lorsque la position des cibles est modifiée, la position du spot sur le CMOS change.

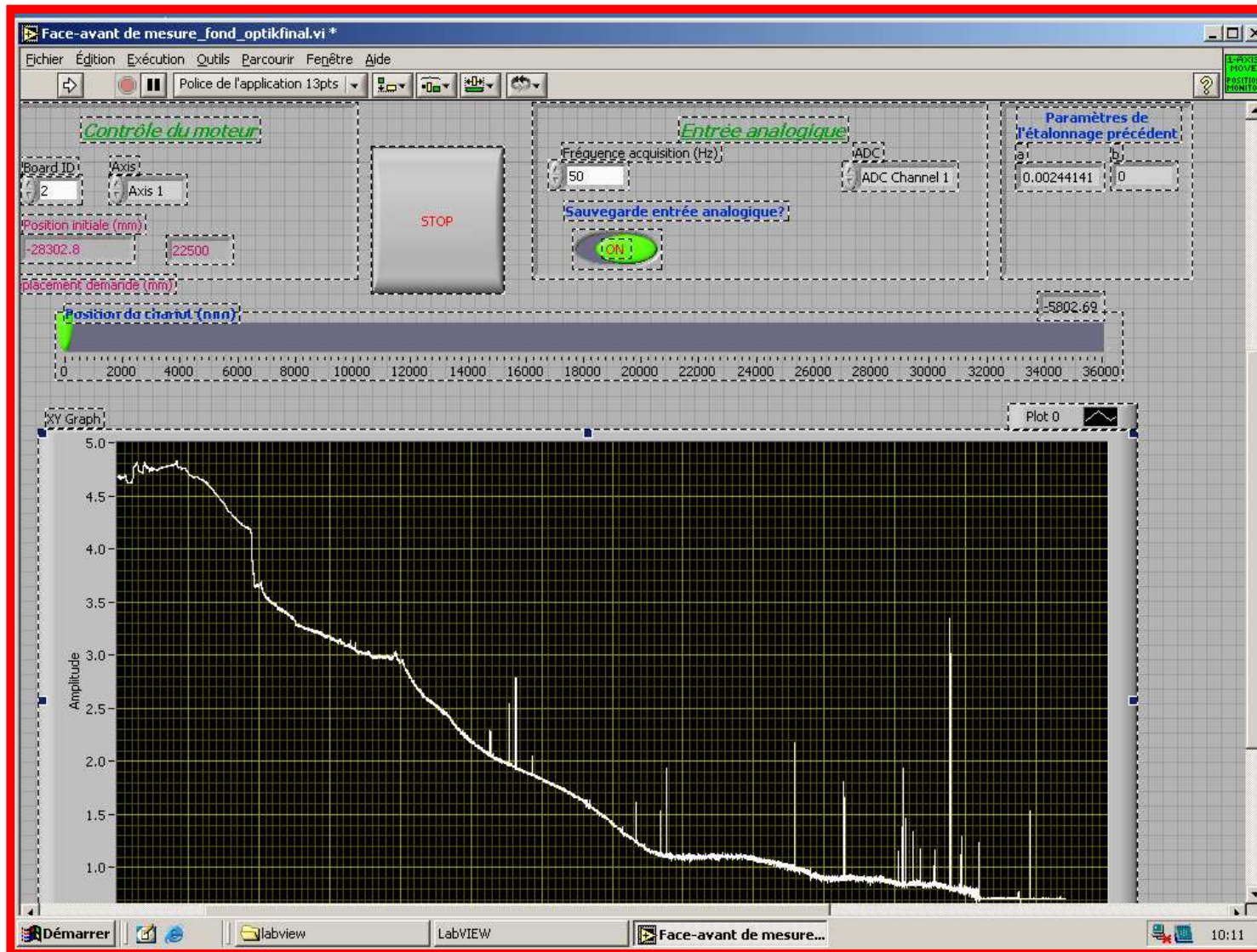
Cet appareil mesure le déplacement des cibles en détectant le déplacement du spot

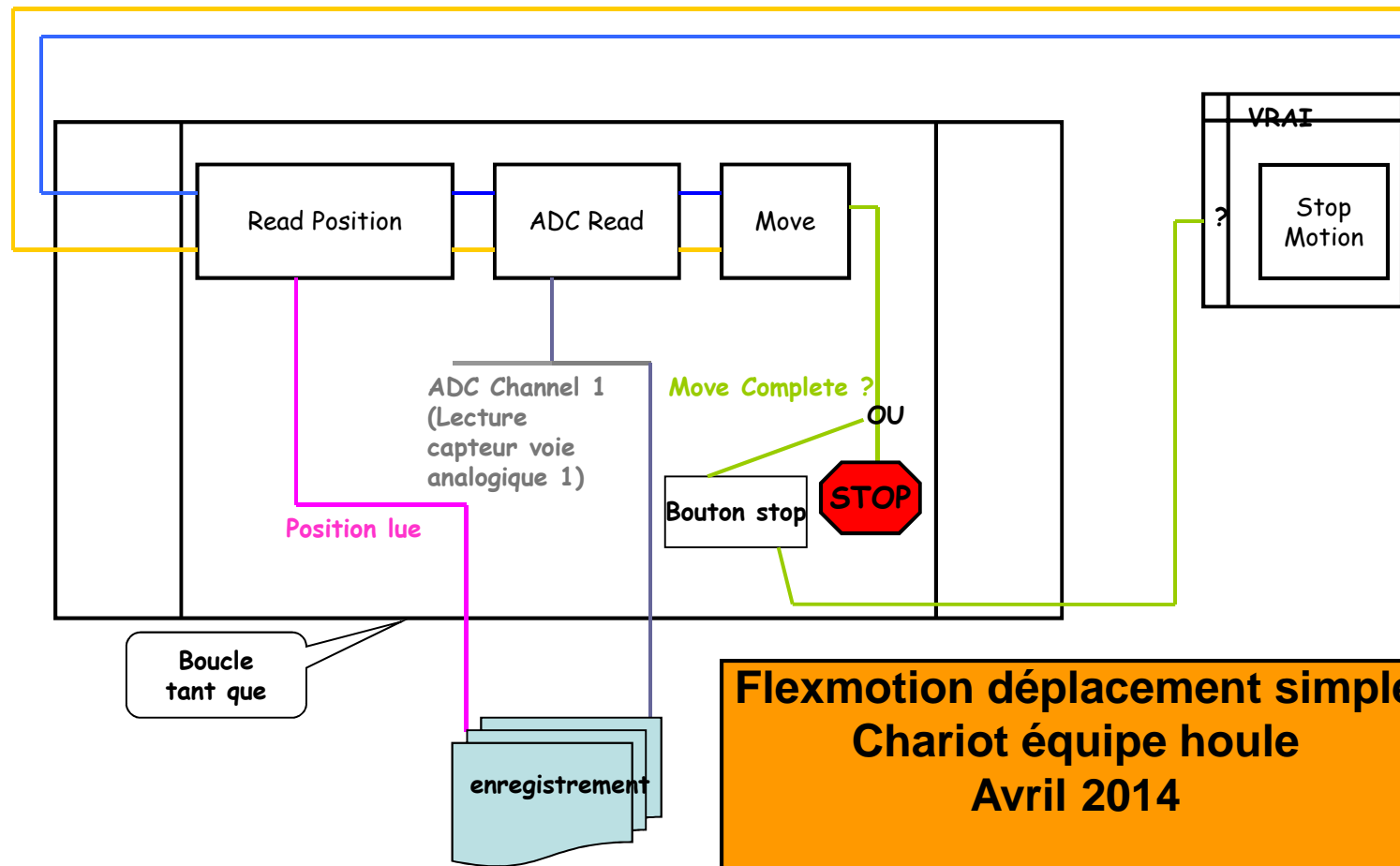
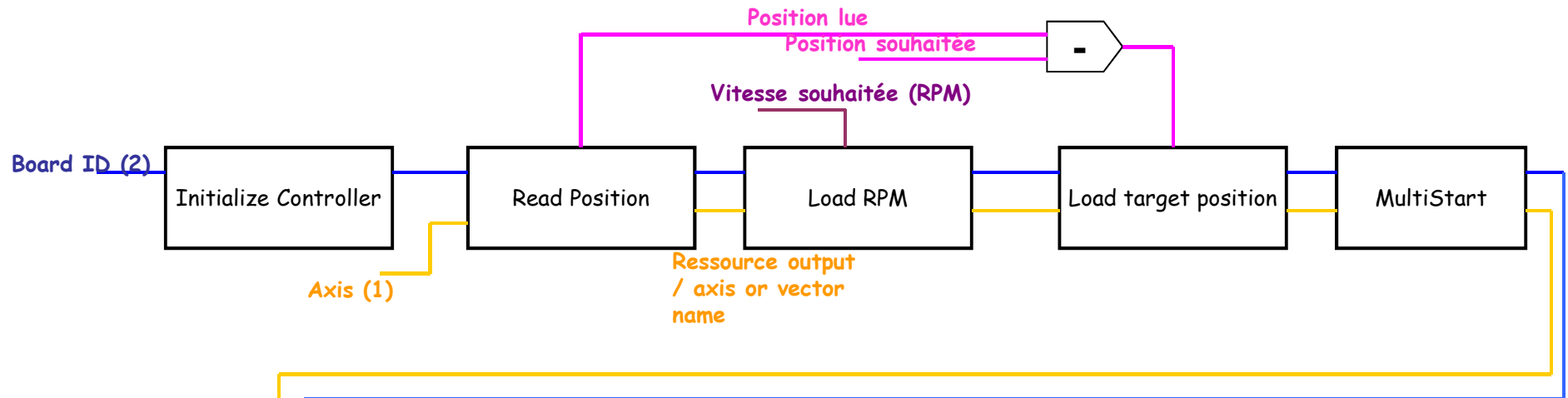
Plage de mesure à partir de la tête : 200 à 1000 mm

Configuration de la carte PCI 7342 sous Measurement and Automation (pilotage d'axes)



Face avant du programme : déplacement et acquisition du signal provenant du capteur laser





Flexmotion déplacement simple
Chariot équipe houle
Avril 2014

Un petit film et des résultats

