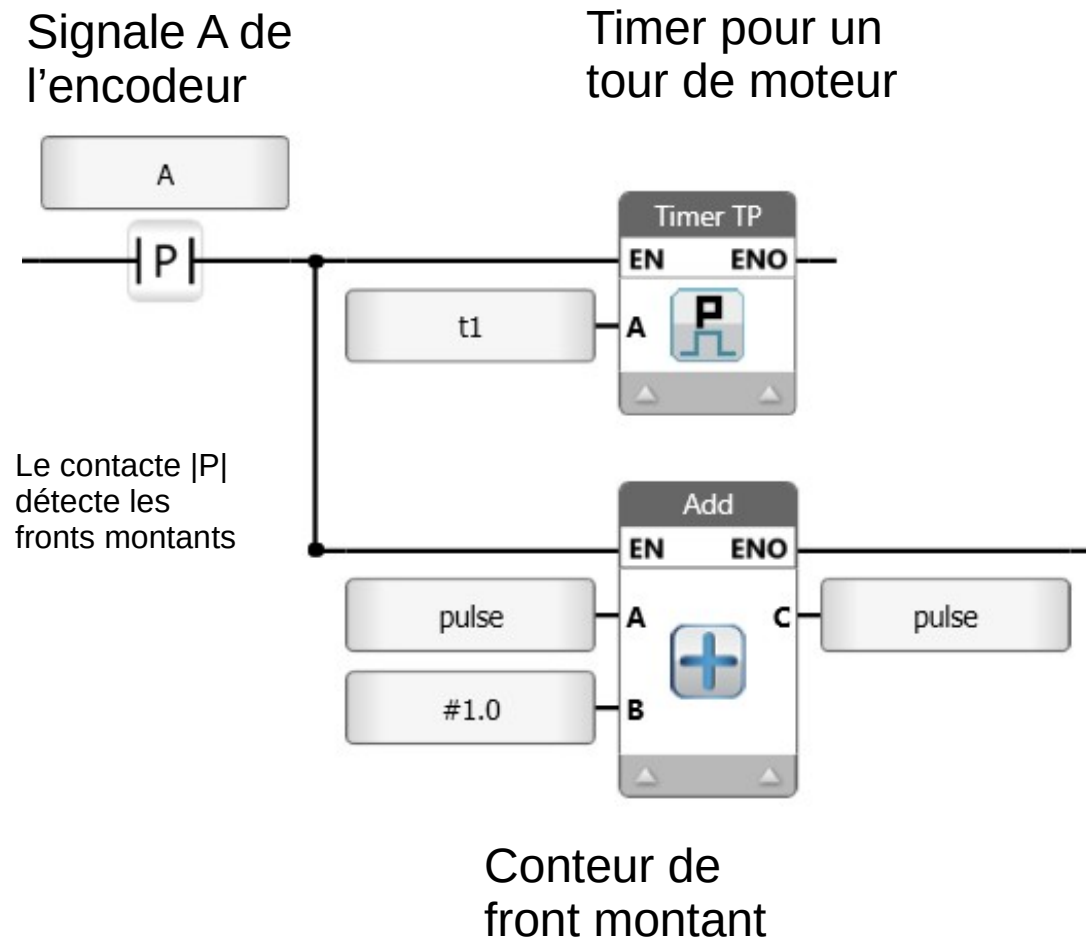
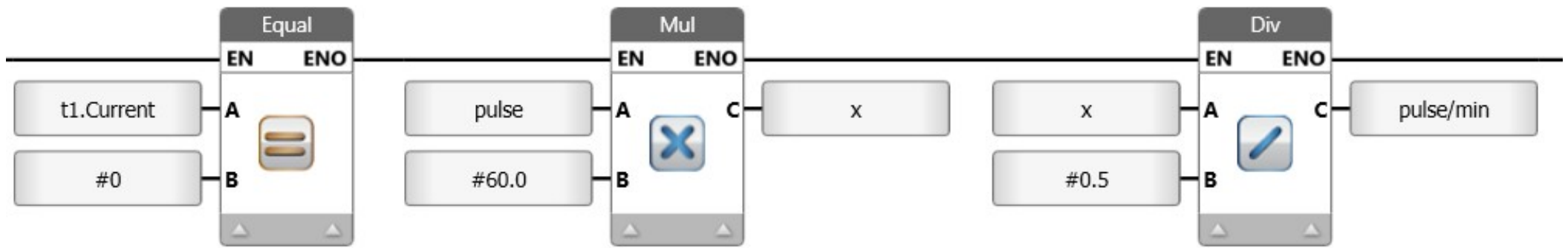


Pour un tour de moteur l'encodeur envoie 980 impulsions, on va utiliser cette info pour calculer la vitesse du moteur. On commence par définir un timer, le TP permet de ne pas stopper le décompte même si l'entrée est active. On fixe ici le timer à 50ms

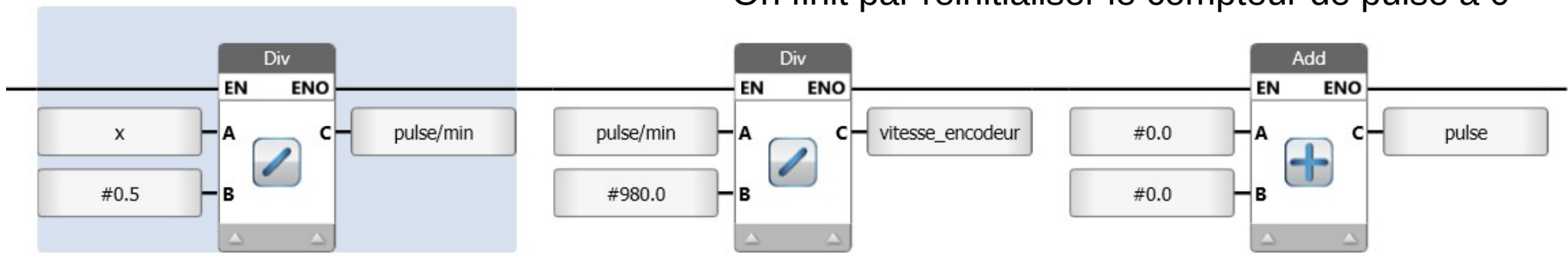


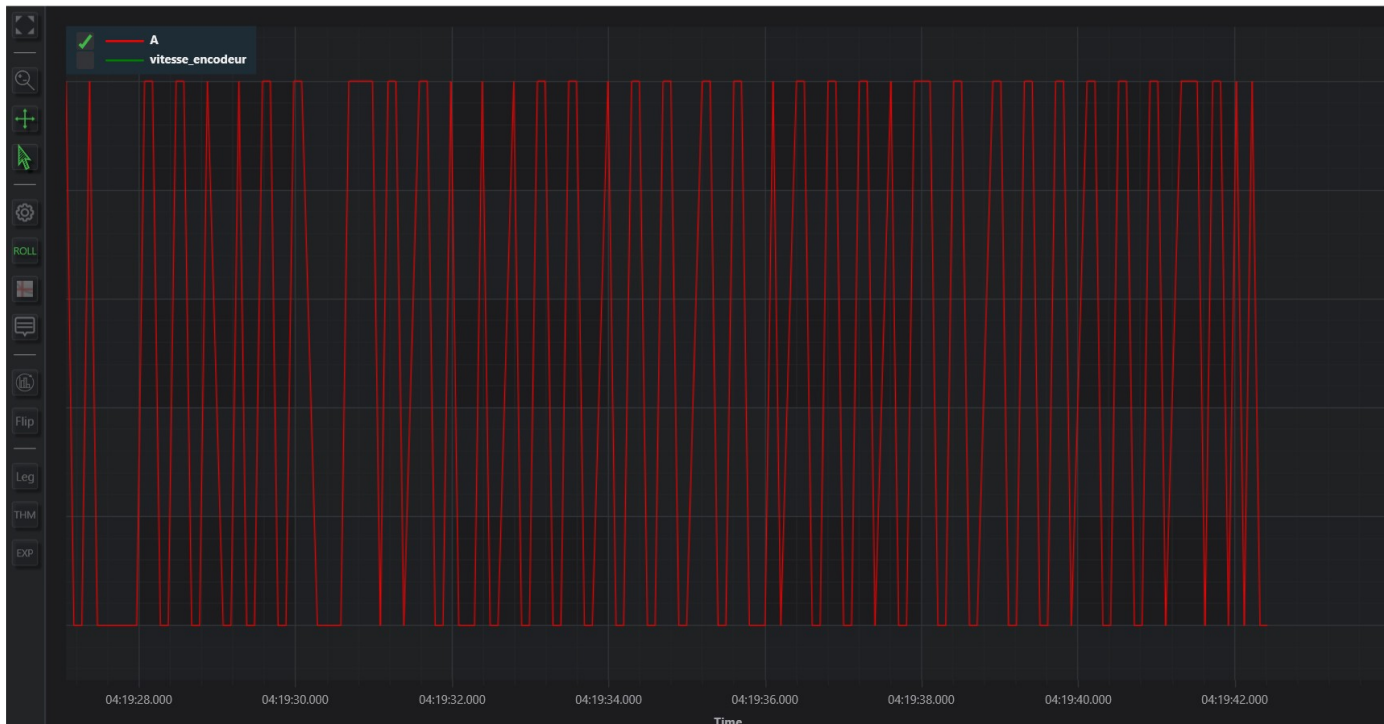
Lorsque le timer est terminé on relève le nombre d'impulsions

Comme on connaît le nombre d'impulsion pour un tour d'encodeur on peut en déterminer la vitesse de l'encodeur

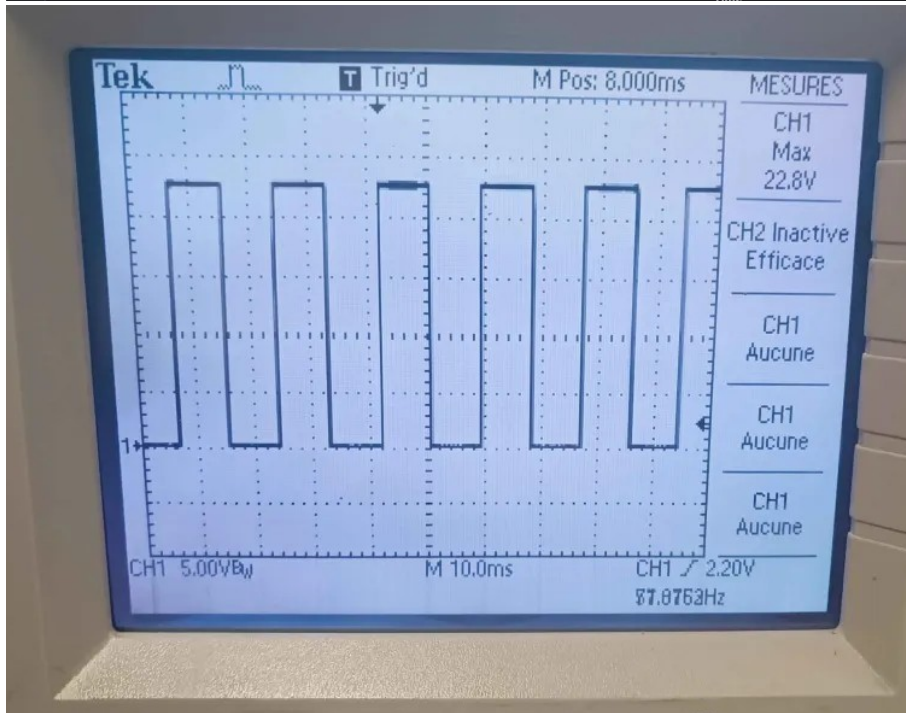


On finit par réinitialiser le compteur de pulse à 0





Le signal de l'encodeur sur unilogic



Le signal de l'encodeur sur oscilloscope

Le signal sur Unilogic n'est pas très propre. Cela vient peut-être de la fonction scope qui n'a pas de qualité, mais cela peut être une source d'erreur pour la lecture de vitesse.