CRT

MORLAIX

Mesures tomographiques et tridimensionnelles

Sommaire

1. Principes de fonctionnement de la tomographie
2. Paramètres d'incertitudes
3. Nécessité de suivi et d'étalonnage
4. Exemples de mesures tomographies et tridimensionnelles

Numérisation volumique
Tomographie Rayons X

Définitions

TOMOGRAPHIE

Coupe /
Tranche

Représentation

1. Principe de fonctionnement

Tomographie axiale calculée aux rayons X (CT : Computer Tomography)

Industrie

Médical

1. Principe de fonctionnement

1. Principe de fonctionnement

Tube Rx

Un faisceau d'électron parcourt un tube sous vide et est focalisé par des lentilles magnétiques vers une cible.

Le « freinage » des électrons génère des photons X

1. Principe de fonctionnement

Résolution = Taille du Voxel (abus de langage)

Taille du Voxel $V =$ Taille Pixel P divisé par l'agrandissement M : $V = P / M$;
 ($M =$ Distance Foyer détecteur/Distance Foyer Objet)

1. Principe de fonctionnement

Reconstruction

(modèle simplifié de 4 x 4 pixels)

Les projections contiennent des Informations sur la position et la densité de l'objet

1. Principe de fonctionnement

Algorithme de reconstruction

Modèle simplifié de
4 x 4 x 4 voxels:
Rétro projection
de la tranche N°2
d'un cube à partir
de 4 projections

Projection

1

reconstruction
de la tranche
N°2

1. Principe de fonctionnement

Algorithme de reconstruction

Modèle simplifié de
4 x 4 x 4 voxels:
Rétro projection
de la tranche N°2
d'un cube à partir
de 4 projections

Projection

2

reconstruction
de la tranche
N°2

1. Principe de fonctionnement

Algorithme de reconstruction

Modèle simplifié de
4 x 4 x 4 voxels:
Rétro projection
de la tranche N°2
d'un cube à partir
de 4 projections

Projection

3

reconstruction
de la tranche
N°2

1. Principe de fonctionnement

Algorithme de reconstruction

Modèle simplifié de 4 x 4 x 4 voxels:
Rétro projection de la tranche N°2 d'un cube à partir de 4 projections

Projection

4

reconstruction de la tranche N°2

1. Principe de fonctionnement

2. Paramètres d'incertitude

a. Taille du foyer

2. Paramètres d'incertitude

Mesure de la taille du foyer (*NF EN 12543-5*)

2. Paramètres d'incertitude

Mesure de la taille du foyer

2. Paramètres d'incertitude

Mesure de la taille du foyer

NF EN 12543-5

$$M_{l,w} = D_{l,w} / D_{\text{réel}}$$

$$I = (\overline{EF} + \overline{GH}) / M_l$$

$$w = (\overline{EF} + \overline{GH}) / M_w$$

2. Paramètres d'incertitude

b. Géométrie du système (étalonnage CN)

c. Composition de la pièce mesurée :

- Réglages du tube/détecteur adaptés
- Filtres physiques en sortie de tube

d. Dimensions et géométrie de la pièce

- Importance de l'orientation lors de l'acquisition
- Nombre d'images moyennées
- Nombre de projections

...

Artéfacts possibles
(Flou géométrique et de mouvement, Feldkamp, ring, beam hardening, scatter, streak...)

Nécessité de suivi, d'étalonnage et de mesures croisées (sur MMT)

+ importance de l'interprétation/expertise

3. Nécessité de suivi et d'étalonnage

Tomographie d'un étalon dans les mêmes conditions que la pièce à analyser

3. Nécessité de suivi et d'étalonnage

Attention

Une distance
entre sphère ne
prend pas en
compte le flou dû
à la tâche focale

4. Exemples de mesures tomographies

Rétroconception de formes complexes

4. Exemples de mesures tomographies

Contrôle non destructif

4. Exemples de mesures tomographies

Analyse santé matière

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel automatisé

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel de zones inaccessibles

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel de zones inaccessibles

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel de zones inaccessibles + simulation de rendement (RMS des écarts)

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle dimensionnel (comparaison avant/après)

4. Exemples de mesures 3D

Contrôle qualité / analyse concurrentielle

Merci de votre attention