

# Régulation de température

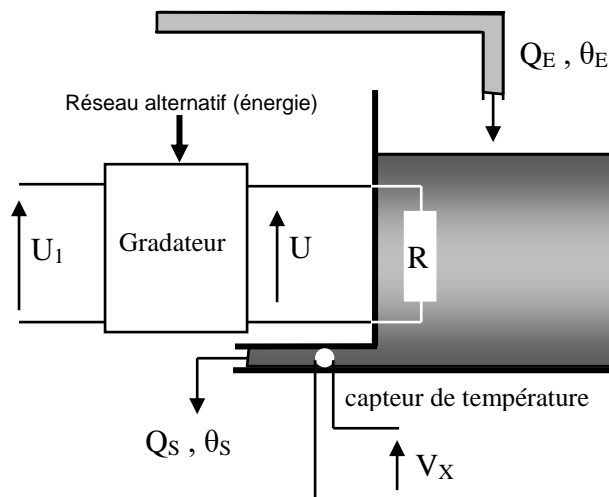
**Objectif :** un liquide circulant dans une canalisation à débit  $Q_S$  constant doit être maintenu à température constante  $\theta_s$

Pour obtenir ce résultat, on dispose (figure donnée ci-dessous) d'un réservoir alimenté par ce même liquide, dont le débit est  $Q_E$  et la température  $\theta_E$ . Le chauffage du liquide est assuré par une résistance de puissance  $R$ .

En régime permanent, les débits d'entrée  $Q_E$  et de sortie  $Q_S$  sont les mêmes, donc le niveau du liquide dans le réservoir reste constant.

Un capteur de température est placé à l'entrée de la canalisation de sortie et fournit une tension  $V_X$  proportionnelle à  $\theta_s$

Un gradateur, de gain en tension  $G$ , permet de fournir la puissance à la résistance  $R$ . On notera  $P_U$  la puissance dissipée par la résistance  $R$  et  $U_1$  sa tension de commande linéarisée.



On travaillera autour du point moyen de fonctionnement suivant :

Débit d'entrée (= débit de sortie)	Température d'entrée	Température de sortie	Volume du réservoir (niveau constant)	Puissance de chauffage
$Q_{E0}$	$\theta_{E0}$	$\theta_{S0}$	$V_0$	$P_{U0}$
5 l/mn	20°C	40°C	100 litres	5 kW

**Remarque :** pour la suite, les valeurs littérales avec indice "0" correspondront au point moyen de fonctionnement, les valeurs littérales sans cet indice correspondront aux variations autour de ce point moyen.

## 1) Identification de chaque élément de la boucle.

### 1.1) Commande de la résistance de chauffage.

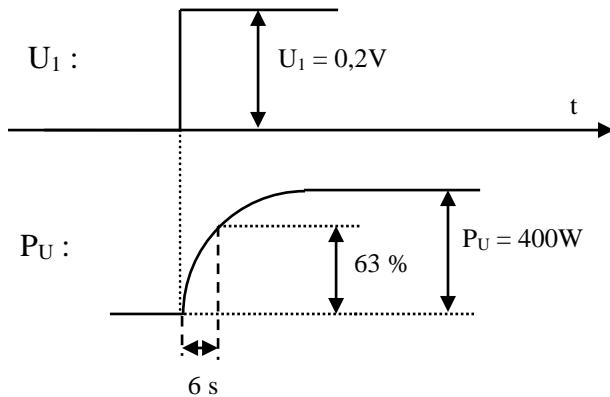
a) La valeur de la résistance :  $R = 0,5\Omega$ . Donner la relation :  $P_U = f(U, R)$ . Calculer la valeur de  $U = U_0$  au point moyen de fonctionnement ( $P_{U0} = 5.10^3$  W)

b) Calculer :  $\frac{dP_U}{dU} = f(U, R)$ . Quelle est sa valeur au point moyen de fonctionnement ?

Ce résultat correspond au gain statique :  $\frac{P_U(W)}{U(V)}$

c) Si le gain en tension du gradateur est égal à 10, en déduire le gain statique  $\frac{P_U (W)}{U_1 (V)}$

d) Une étude indicielle a permis d'estimer la variation de la puissance  $P_U$  en réponse à un échelon sur la tension de commande  $U_1$ . le résultat est le suivant :



On en déduit que la fonction de transfert :  $\frac{P_U (W)}{U_1 (V)}$  est de la forme :  $\frac{K_1}{1 + \tau_1 p} = A_1(p)$

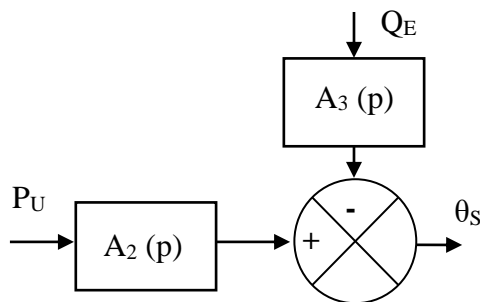
Quelles sont les valeurs de  $K_1$ (watts/Volts) et de  $\tau_1$ (secondes) ?

**ATTENTION :** pour la suite du problème, on exprimera la puissance en **kW** et les constantes de temps en **minutes**. Pour  $A_1$ , on utilisera les valeurs "arrondies" suivantes :

$$\frac{2}{1 + 0,1p} = A_1(p) = \frac{P_U (kW)}{U_1 (V)}$$

### 1.2) Modélisation du réservoir

La variation de température  $\theta$  dépend de la variation de puissance  $P_U$  et de la variation de débit d'entrée  $Q_E$ . Le schéma-bloc de fonctionnement est le suivant :



$$\text{Avec : } A_2(p) = \frac{(\theta_{S0} - \theta_{E0}) / P_{U0}}{1 + \frac{V_0}{Q_{E0}} p} \quad \text{et : } A_3(p) = \frac{(\theta_{S0} - \theta_{E0}) / Q_{E0}}{1 + \frac{V_0}{Q_{E0}} p}$$

Exprimer numériquement  $A_2(p)$  et  $A_3(p)$ .

**REMARQUE :**

Les températures sont exprimées en : **degrés Celsius**

La puissance en : **kW**

Le volume en : **litres**

Le débit en : **litres/minute**

La constante de temps en : **minutes**

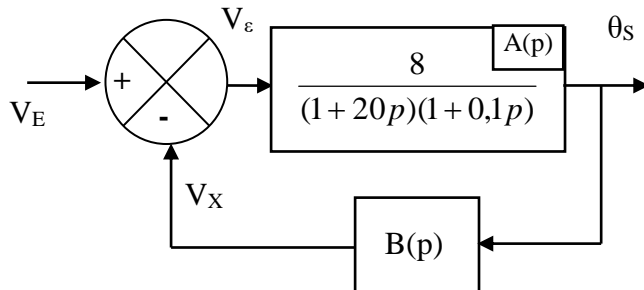
### 1.3) Modélisation du capteur et boucle complète

Autour du point de fonctionnement, le capteur de température a pour fonction de transfert :

$$\frac{V_X(V)}{\theta_s(\text{degrés C})} = \frac{1,25}{1+2p} = B(p)$$

(constante de temps en minutes). La tension de sortie du capteur de température est comparée à une tension de consigne  $V_E$

Le schéma-bloc de la boucle est le suivant (sans régulateur ni perturbation) :



Rappel : les variables de la boucle sont définies en variation autour du point de fonctionnement.

Expliquer comment est obtenue la fonction de transfert  $A(p)$  de la branche directe.

## 2) Etude de la boucle de température non perturbée

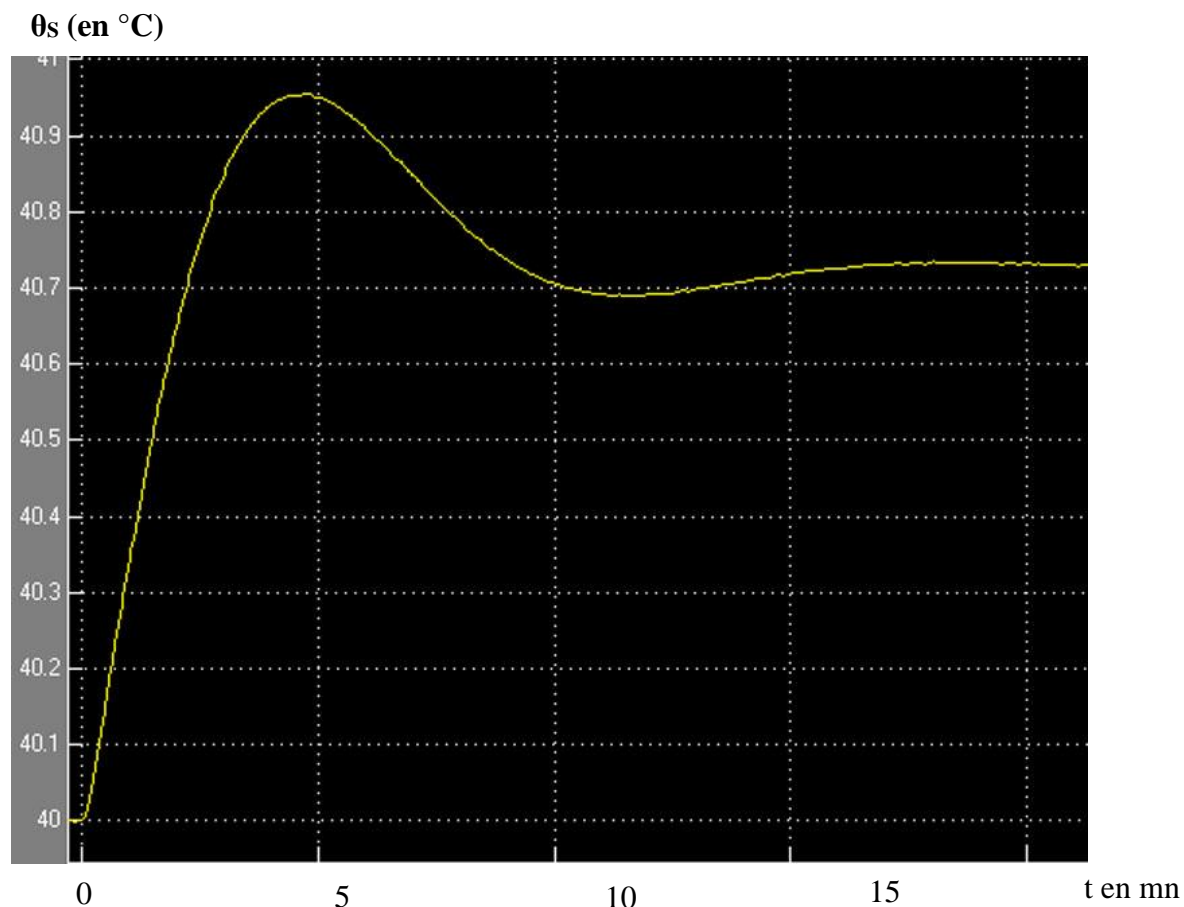
### 2.1) En l'absence régulateur

**Remarque** : tous les lieux de Bode seront tracés avec une pulsation exprimée en **rad/minutes**.

Tracer les lieux de Bode asymptotiques (gain et phase) de la boucle ouverte :  $A(p).B(p)$

Déterminer l'ordre de grandeur de la marge de phase  $M\phi$ . Expliquer cette détermination (on confondra la courbe de gain avec sa représentation asymptotique).

La réponse à un échelon de position unitaire en boucle fermée autour du point de fonctionnement est la suivante :



Expliquer ce résultat à partir de la valeur trouvée de la marge de phase  $M\phi$ .

Pour un échelon unitaire appliqué sur  $V_E$  autour du point de fonctionnement, quelle est la valeur de l'erreur de position  $V_{\epsilon P}$  ? En déduire  $\theta_s$ . Comment vérifier ce résultat sur la courbe ci-dessus ?

## 2.2) Avec régulateur

On place un régulateur à la sortie de l'additionneur-soustracteur. On utilise successivement les deux régulateurs suivants :

$$R_1(p) = \frac{1+20p}{20p} \quad \text{puis : } R_2(p) = \frac{1+20p}{20p} \cdot \frac{1+2p}{1+0,2p}$$

Quel est le type de chacun des deux régulateurs proposés ?

Tracer les lieux de Bode asymptotiques en gain et en phase de la boucle ouverte corrigée pour les deux régulateurs proposés :  $R_1(p) \cdot A(p) \cdot B(p)$  puis  $R_2(p) \cdot A(p) \cdot B(p)$

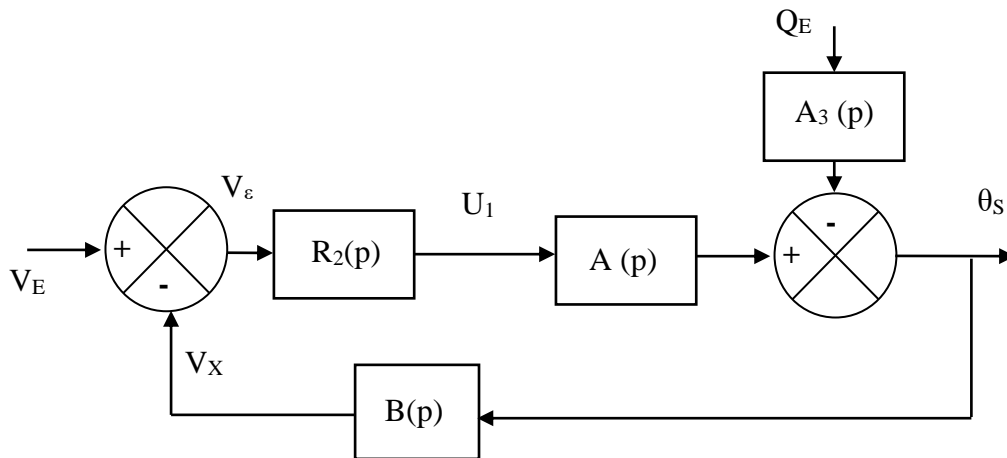
Dans les deux cas

- Déterminer l'ordre de grandeur de la marge de phase  $M\phi$ . Expliquer ces déterminations.
- Déterminer l'erreur de position  $V_{\epsilon P}$  pour une consigne quelconque.

## 3) Effet d'une perturbation

On conserve le régulateur  $R_2(p)$  et on cherche à analyser l'effet d'une petite variation de débit d'entrée  $Q_E$  sur la température  $\theta_s$

La boucle à analyser est la suivante :



Pour  $V_E = 0$ , calculer la fonction de transfert en boucle fermée  $\frac{\theta_s}{Q_E}(p)$ . Quel est son gain

statique ? En déduire l'effet, en régime permanent, d'un échelon de faible amplitude de la perturbation  $Q_E$  sur la température  $\theta_s$ .