

TP2 Supervision - Lothmann Feyrit		Pt	A	B	C	D	Note	
I.	Création du process virtuel (1pt)							
1	Ajouter un bloc SIM sur votre programme, il simulera le fonctionnement d'un procédé réel. Donner lui un nom.	0,5	A				0,5	
2	Procéder à son paramétrage en respectant les valeurs suivantes :	0,5	A				0,5	
II.	Réglage de la boucle de régulation (7pts)							
1	Ajouter à votre programme un bloc PID afin de créer une régulation de votre procédé virtuel.	1	A				1	
2	Régler la boucle de régulation utilisant la méthode par approches successives.	2	A				2	
3	Enregistrer la réponse de la mesure X à un échelon de consigne W de 20%.	1	A				1	
4	Mesurer le temps de réponse à $\pm 5\%$, le premier dépassement, ainsi que l'erreur statique.	3	C				1,05	Vous avez confondu la commande et la mesure.
III.	Supervision	5	A				5	
IV.	Alarme	5	C				1,75	Faut expliquer votre programmation.
V.	Boutons	2	C				0,7	
Note : 13,5/20								

TP2 SUPERVISION

1)Création du process virtuel

MAN_STAT

MODE

SIM

SIM2

SIMULATION BLOCK

Simulates plant characteristics for off-line strategy testing. Provides two 1st-order lag functions, pseudo-random noise, & capacity simulation.

Block: SIM2

Comment

Connections

TagName	SIM2		LI Name	SIM2	
Type	SIM		DBase	<local>	
			Rate	0	
Mode	AUTO		Alarms		
Fallback	AUTO		NoiseMax	0.0	Eng2
PV	0.0	%	Lag1	10.00	
			Lag2	12.00	
Bias	0.0	%	TimeBase	Secs	
Track	0.0	%			
HR_PV	100.0	%	Intgr	FALSE	
LR_PV	0.0	%	Invert	FALSE	
			Init	TRUE	
OP	0.0	Eng2	SelfTrack	FALSE	
HR_OP	100.0	Eng2			
LR_OP	0.0	Eng2			
HL_OP	100.0	Eng2			
LL_OP	0.0	Eng2			

For Help, press F1

Tags: None

DB: <super2.DBF>

714, 2

100%

Database Editor

Démarrer

TP2 Supervisi...

Build Window

super2(Active...

Local Instrum...

super2.DBF*...

Sans titre - Paint

Sans nom 1 - ...

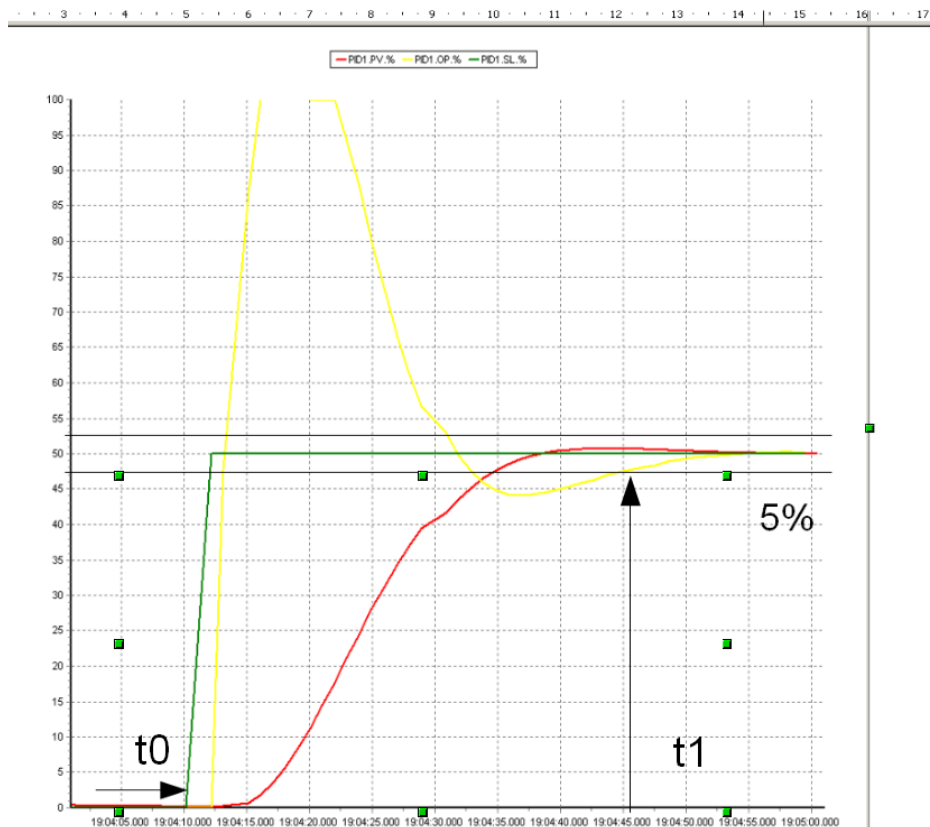
Sans nom 2 - ...

18:08

2)Réglage de la boucle régulation

1-2-

4-



$t_0=4\text{min}10\text{s}$

$\Delta 100\%=50\%$

$95\%=47,5\%$

$105\%=52,5\%$

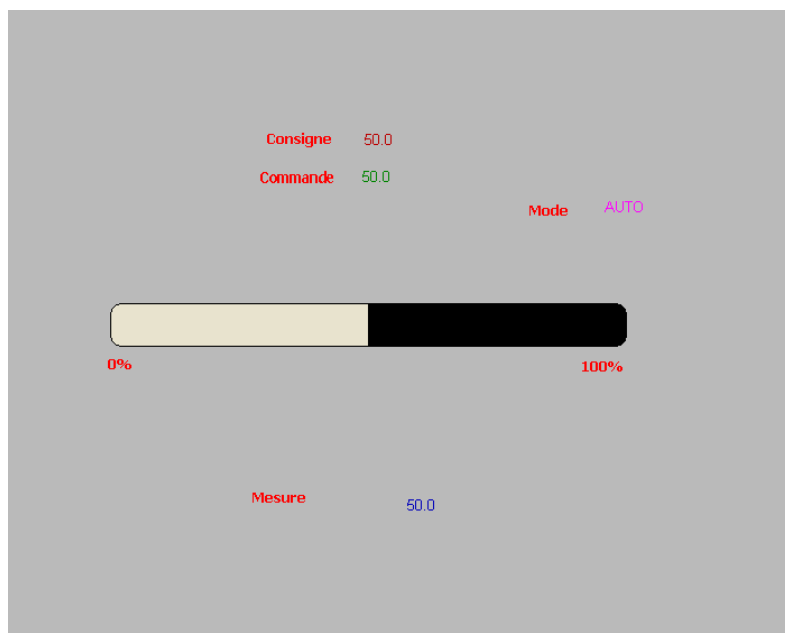
le premier dépassement est à 4min12s

$T = t_1 - t_0 = 46 - 10 = 36\text{s}$

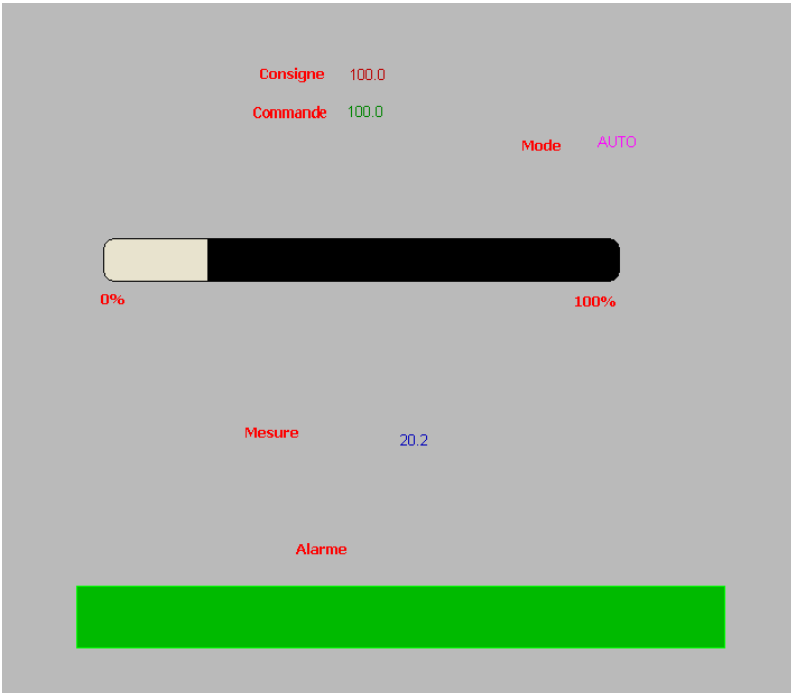
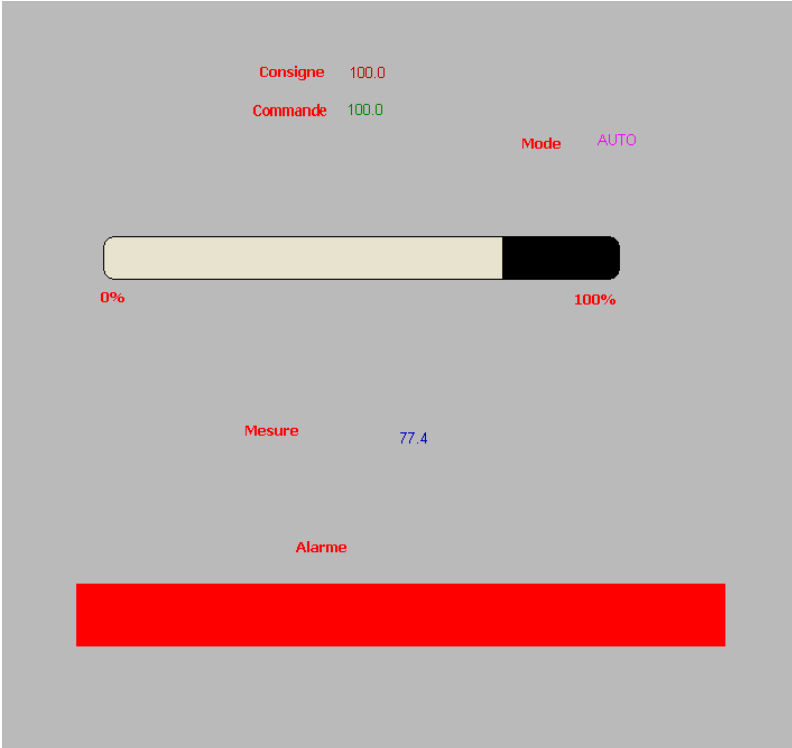
$E = W - X = 50 - 50 = 0\%$ il n'y a pas d'erreur statique

3) SUPERVISION

0



4)Alarme



5)Boutons

