	TP2 SADB - Menini Vogel	Pt		A B	С	D Note	:
I.	Caractéristiques statiques						
	Donner et réaliser le câblage pneumatique définie sur le schéma TI ci-dessus.	1	Α				1
:	Expliquer le principe de fonctionnement du capteur FT1.	1	Α				1
:	Expliquer le fonctionnement du capteur FT2.	1	Α				1
4	Donner et procéder au câblage électrique des deux capteurs sur les entrées 1 et 2 du régulateur.	1	С			0,3	35
	Ouvrir la vanne de réglage FV1 au maximum. Régler FV2, pour que le débit maximal soit mesurable par les deux capteurs. On donnera la valeur de ce débit en Nm3/h.					0,3	15
(Relever la mesure de débit en fonction de la commande de la vanne, pour le capteur FT1.	1	Α				1
•	Même question pour le capteur FT2.	1	Α				1
- 8	Tracer les deux caractéristiques sur le même graphique.	1	Α				1
9	Quelle caractéristique est la plus linéaire ?	1	Α				1
II.	Régulation proportionnelle						
	Procéder au réglage du régulateur pour un fonctionnement en régulation proportionnelle.	1	Α				1
- 2	Déterminer la valeur XPO de la bande proportionnelle pour un fonctionnement en limite de stabilité.	1	В			0,7	75 Je veux voir la courbe
3	Relever la réponse indicielle du système pour les valeurs suivantes de la bande proportionnelle.	1	Α				1
4	Pour chacune des bande proportionnelles, relever la valeur de l'erreur statique.	1	Α				1
ļ	Pour chacune des bande proportionnelles, relever le temps de réponse à 10 %.	1	Α				1
	Pour chacune des bande proportionnelles, relever la valeur du dépassement.	1	Α				1
7	conclure sur i influence de la bande proportionnene sur les trois criteres à une regulation , la precision, la vitesse et la	1	Α				1
III.	Comparaison des deux capteurs						
:	Déterminer le réglage de la bande proportionnelle pour un fonctionnement optimal (temps de réponse à 10 % le plus court possible), en utilisant le capteur FT1.	1	А				1
- 2	Donner la courbe obtenue ainsi que le temps de réponse.	1	В			0,7	75 Constructions
3	Déterminer le réglage de la bande proportionnelle pour un fonctionnement optimal (temps de réponse à 10 % le plus court possible), en utilisant le capteur FT2.	1	Х				0
4	Donner la courbe obtenue ainsi que le temps de réponse.	1	Х		П		0
į	Quel capteur vous parait le plus performant pour un fonctionnement en régulation de débit proportionnelle ? Justifier votre réponse.	1	D			0,0	05
			Note:	16	,25/2	1	

I. Caractéristiques statiques

1)



2)

-Transmetteur de pression/débit FUJI: Le capteur calcule la pression différentielle entre l'entre du capteur et la sortie et nous transmet la valeur correspondant.

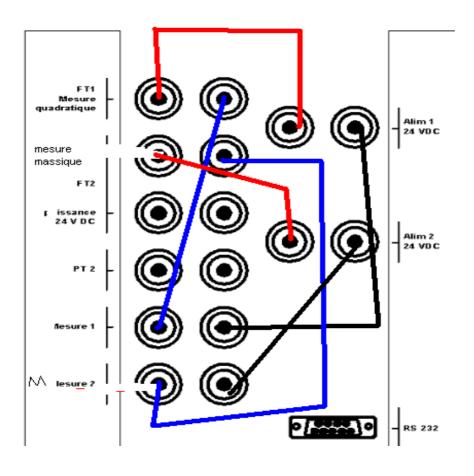
3)

-Transmetteur débit mass-Stream

.

L'air en passant fait chauffer une résistance et en fonction de la température de cette résistance le transmetteur nous transmet la valeur du débit d'air correspondant.

4)



5)

Pour FT1 on a:

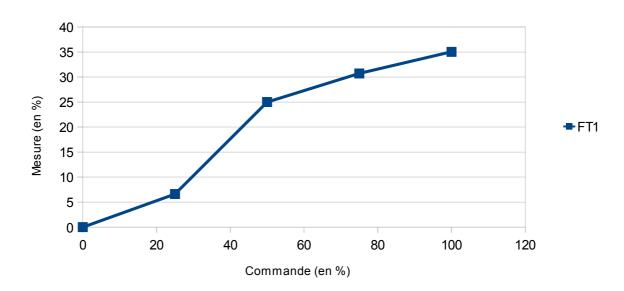
Nom	Description	Adresse	Valeur Connexion de	
PV	[LP1 PV] Valeur de Process	1	31.74 STANDARD_IO.PV_Input.Val	

Pour FT2:

Nom	Description	Adresse	Valeur I
PV	[LP2 PV] Valeur de Process	1025	117.61

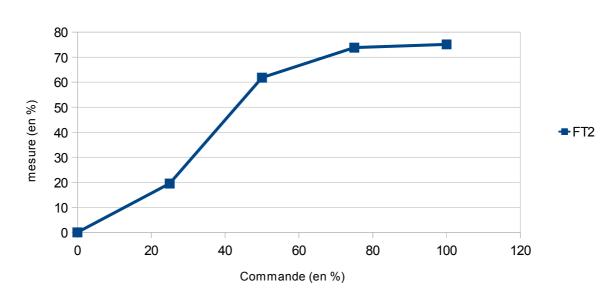
Le débit est de 117,61 Nm^3/h

Mesure en fonction de la commande de FT1

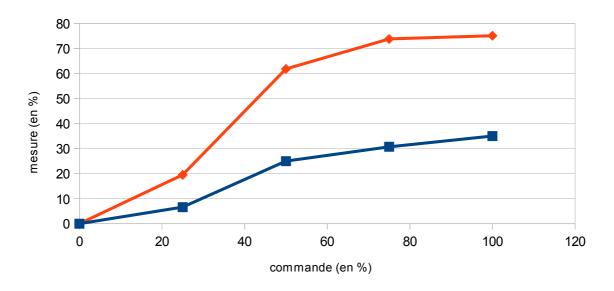


7)

Mesure en fonction de la commande de FT2







9) C'est FT1 qui semble le plus linéaire.

II. Régulation proportionnelle

1) Le débit max est de 75% donc la consigne sera de 37,5%.

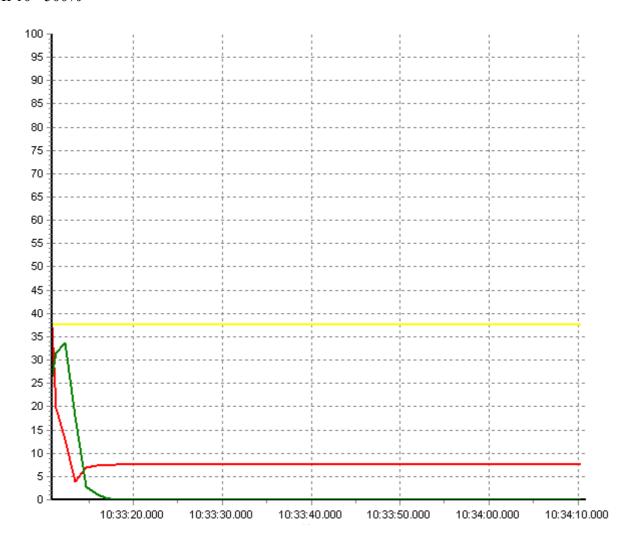
Nom	Description	Adresse	Valeur	Connexion de
Lb_t	[Bale Brk Temps] Temps de	83	5s ···	
Adc	[AutoDroop Comp] Autorisati	272	Manuel (0) 💌	
Frz	[Control Hold] Gel de l' algori	257	Non (0) 💌	(non connecté)
I_Hold	[Integral Hold] Gel de l' Intég	264	Non (0) 💌	(non connecté)
PB1	[Bande Prop 1] Bande Propo	351	10.00	
Ti1	[Integral 1] Temps d'Intégra	352	Sans (0) ···	
Td1	[Dérivée 1] Temps de Dérive	353	Sans (0) \cdots	
Lcb1	[Cutback Bas 1] Cutback Ba	357	Auto (0) 💌	
Hcb1	[Cutback Haut 1] Cutback H	356	Auto (0) 💌	
rES1	[Int Manuelle 1] Intégrale Ma	355	1.00	
rEL1	[Gain Froid 1] Gain relatif froi	354	1.00	
AnVal1	[An1 Valeur] Valeur Analogic	347	0.00	
OPH1	[OP Limit Hte 1] Limite Haute	486	100.00	
OPL1	[OP Limit Bas 1] Limite Bassi	487	0.00	

On a mis le régulateur en inverse et on a désactivé le temps intégrale ainsi que le temps dérivé.

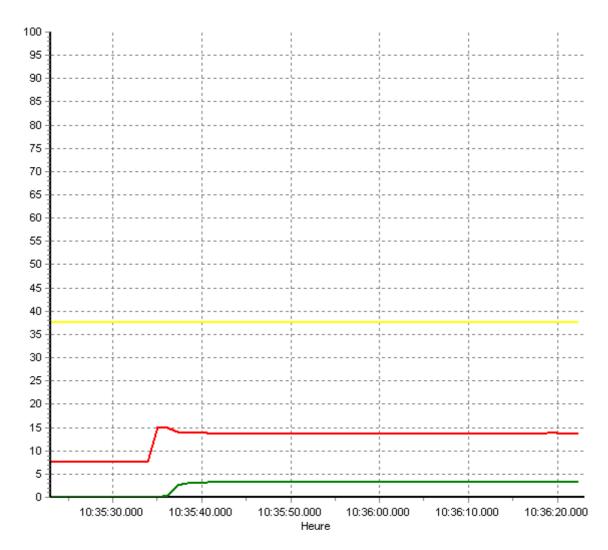
pour un fonctionnement en limite de stabilité la bande proportionnel vaut 50%.

3) En Jaune = consigne ; En vert= mesure : En rouge = commande

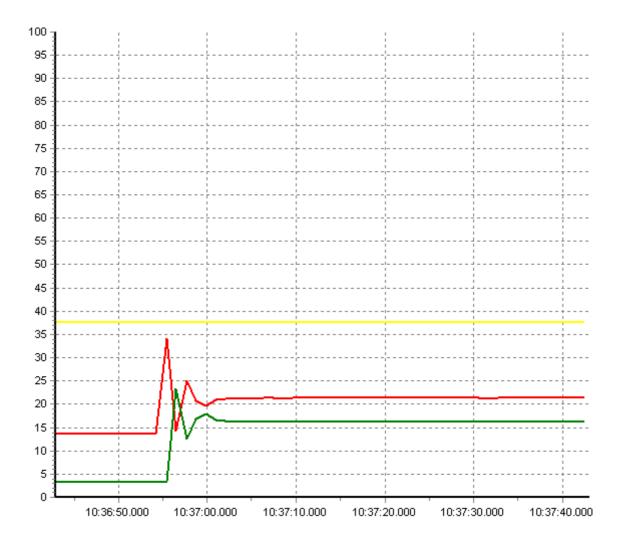
XP10= 500%

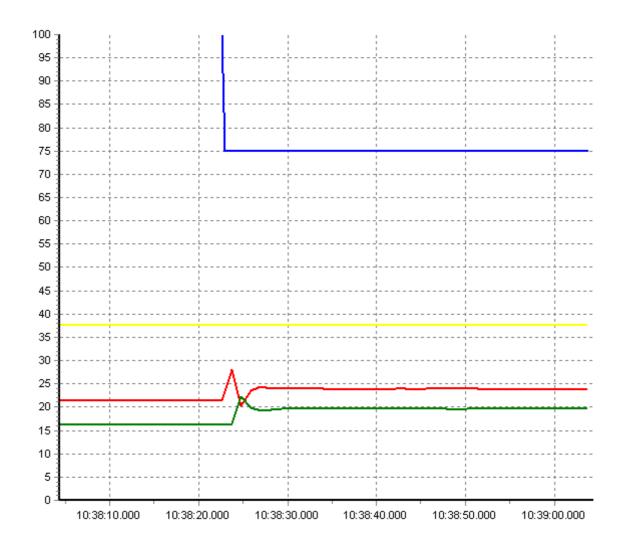


XP5=250%



XP2=100%





Bande proportionnelle (en%)	Erreur statique W-X	Temps de réponse à 10% en s	Dépassement en %
500	37,7	2	0
250	31,7	2	0
100	19,7	4	2
75	15,7	5	3

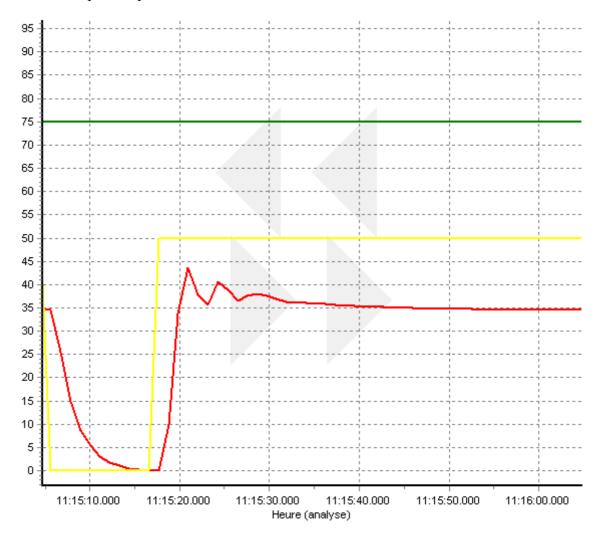
7)

Quand la bande proportionnelle diminue, le système devient plus précis, le temps de réponse augmente et les valeurs du premiers dépassement augmentent aussi donc il est moins stable.

III. Comparaison des deux capteurs

1 et 2)

xp = 20% et temps de réponse = 7 secondes



5) C'est FT1 qui est plus performant pour une régulation proportionnel car on obtient un résultat plus précis pour un temps de réponse pratiquement identique et en utilisant un plus petit pourcentage de bande proportionnel.