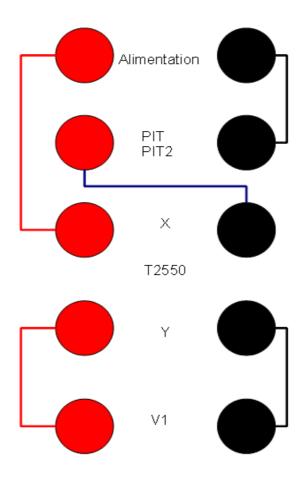
TP2 SAD - Blanchon Vasapolli	Pt		Α	в с	D	Note
Régulation de pression simple boucle (10 pts)						
1 Donner le schéma électrique correspondant au cahier des charges.	1	Α				1
Programmer votre T2550 afin de réaliser la régulation représentée ci-dessus.	1	Α				1
Régler votre maquette pour avoir une mesure de 50% pour une commande de 50%.	1	Α				1
Relever l'évolution de la mesure X en réponse à un échelon de commande Y. En déduire le sens de fonctionnement du régulateur (inverse ou direct).	1	А				1
5 Régler la boucle de régulation, en utilisant la méthode de Ziegler & Nichols. On choisira un correcteur PID.	4	В				3 Attention aux saturation.
6 Enregistrer la réponse de la mesure X à un échelon de consigne W.	2	Α				2
Régulation à partage d'échelle (10 pts)						
1 Rappeler le fonctionnement d'une boucle de régulation à partage d'échelle.	1	Α				1
Représenter graphiquement la relation entre Y1 la commande de la vanne V1 et la sortie Y du régulateur.	1	Α				1
Représenter graphiquement la relation entre Y2 la commande de la vanne V2 et la sortie Y du régulateur.	1	Α				1
4 Programmer le régulateur pour obtenir le fonctionnement de la régulation conformément au schéma TI ci-dessus.	2	С				0,7 Revoir le calcul dans les blocs.
5 Régler la boucle de régulation utilisant la méthode par approches successives.	2	С				0,7
Enregistrer la reponse des commandes Y1 et Y2 a une variation de la consigne w permettant l'ouverture des deux	2	D				0,1
Expliquez l'intérêt d'une régulation à partage d'échelle en vous aidant de vos enregistrements. Citez un autre exemple pratique.	1	D				0,05
		Note	• 13	<b>E E E</b>	/20	

Note: 13,55/20

# TP2 SAD

1)



#### 2) entrée

agName	01M01_08		LIN Name	01M01_08	
Гуре	AI_UIO		DBase	<local></local>	
Task	3 (110ms)		Rate	0	
MODE	AUTO		Alarms		
Fallback	AUTO		Node	>00	
			Sitello	1	
PV	0.0	%	Channel	1	
HR	100.0	%	InType	mA	
LR	0.0	%	HR_in	20.00	mA
			LR_in	4.00	mA
HiHi	100.0	%	Al	0.00	mA
Hi	100.0	%	Res	0.000	Ohms
Lo	0.0	%			
LoLo	0.0	%	CJ_type	Auto	
Hyst	0.5000	%	CJ_temp	0.000	
			LeadRes	0.000	Ohras
Filter	0.000	Secs	Emissiv	1.000	
Char	Linear		Delay	0.000	Secs
UserChar					
			SBreak	Up	
PVoffset	0.000	%	PVErrAct	Up	
Alm0nTim	0.000	Secs	Options	>0000	
Alm0fTim	0.000	Secs	Status	>0000	

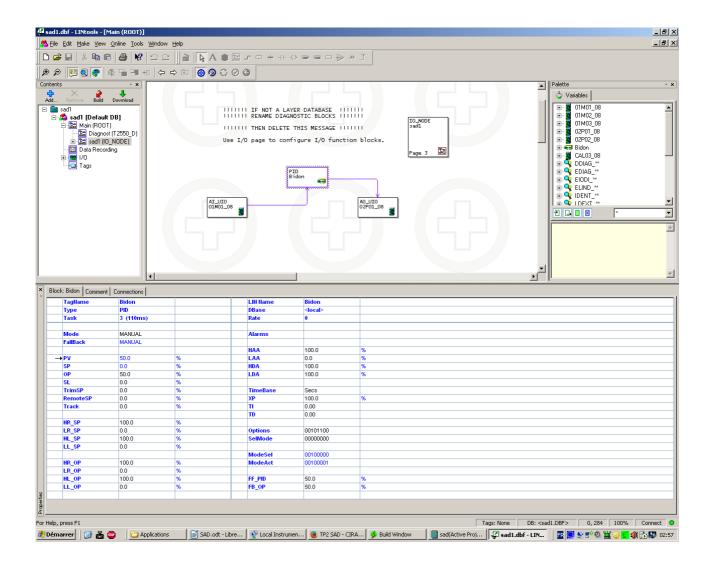
## PID

agliame	Bidon		LIN Name	Bidon		
Туре	PID		DBase	<local></local>		
Task	3 (110ms)		Rate	0		
Mode	AUTO		Alarms			
FallBack	AUTO					
			HAA	100.0	%	
→PV	0.0	%	LAA	0.0	%	
SP	0.0	%	HDA	100.0	%	
OP	0.0	%	LDA	100.0	%	
SL	0.0	%				
TrimSP	0.0	%	TimeBase	Secs		
RemoteSP	0.0	%	XP	100.0	%	
Track	0.0	%	TI	0.00		
			TD	0.00		
HR_SP	100.0	%				
LR_SP	0.0	%	Options	00101100		
HL_SP	100.0	%	SelMode	00000000		
LL_SP	0.0	%				
			ModeSel	00000000		
HR_OP	100.0	%	ModeAct	00000000		
LR_OP	0.0	%				
HL_OP	100.0	%	FF_PID	50.0	%	
LL_OP	0.0	%	FB_OP	0.0	%	

### sortie

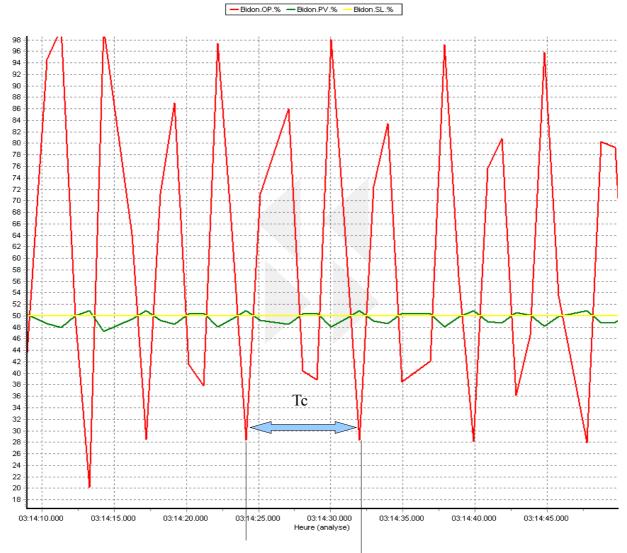
TagHame	02P01_08		LIN Name	02P01_08		
Туре	AO_UIO		DBase	<local></local>		
Task	3 (110ms)		Rate	0		
MODE	AUTO		Alarms			
Fallback	AUTO		Node	>00		
			Sitello	2		
→ OP	0.0	%	Channel	1		
HR	100.0	%	OutType	mA		
LR	0.0	%	HR_out	20.00	mA	
			LR_out	4.00	mA	
Out	0.0	%	AO	0.00	mA	
Track	0.0	%				
Trim	0.000	mA	Options	>0000		
			Status	>0000		

3)





Quand Y diminue, X diminue. Procède direct donc régulateur inverse.

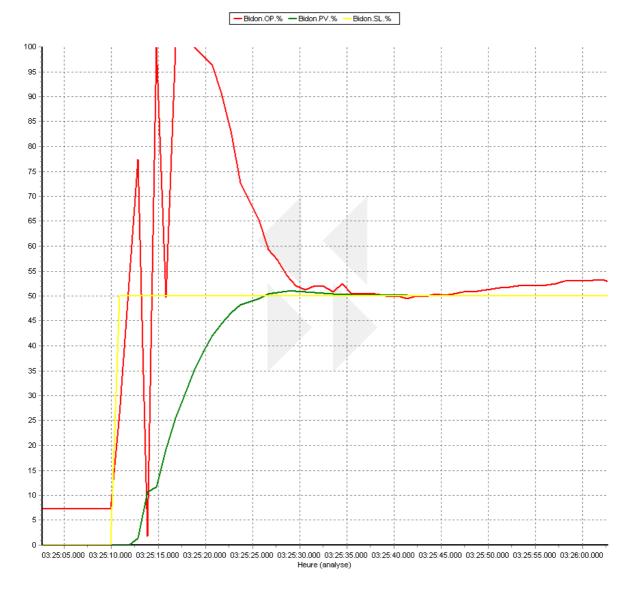


PID mixte

Tc= 32,5sec-24sec=8,5sec

$$Ti = 8,5/2 = 4,25 \text{ sec}$$

$$Td=8,5/8=1,06 \text{ sec}$$



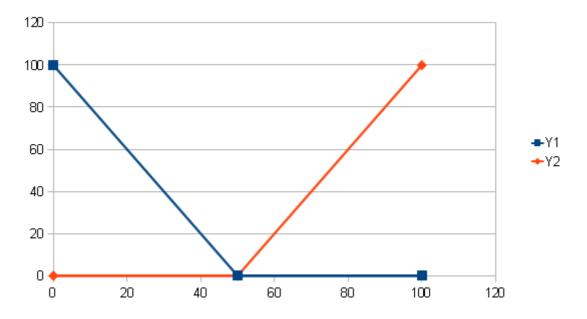
Tagliame	Bidon		LIN Name	Bidon		
Туре	PID		DBase	<local></local>		
Task	3 (110ms)		Rate	0		
Mode	AUTO		Alarms			
FallBack	AUTO					
			HAA	100.0	%	
→PV	50.0	%	LAA	0.0	%	
SP	50.0	%	HDA	100.0	%	
OP	52.3	%	LDA	100.0	%	
SL	50.0	%				
TrimSP	0.0	%	TimeBase	Secs		
RemoteSP	0.0	%	XP	6.8	%	
Track	0.0	%	п	4.25		
			TD	1.06		
HR_SP	100.0	%				
LR_SP	0.0	%	Options	00101100		
HL_SP	100.0	%	SelMode	00000000		
LL_SP	0.0	%				
			ModeSel	00010001		
HR_OP	100.0	%	ModeAct	00010001		
LR_OP	0.0	%				
HL_OP	100.0	%	FF_PID	50.0	%	
LL_OP	0.0	%	FB_OP	52.3	%	

### II. Régulation à partage d'échelle

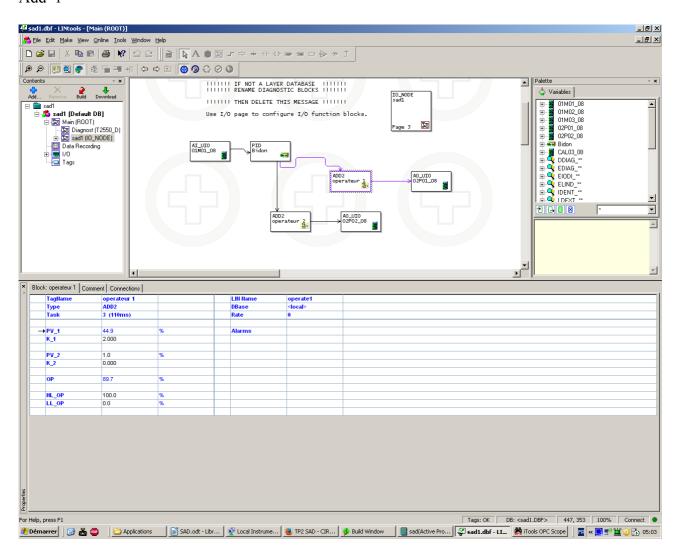
I)

La régulation à partage d'échelle est lorsque l'on contrôle deux organes de réglages avec un régulateur.

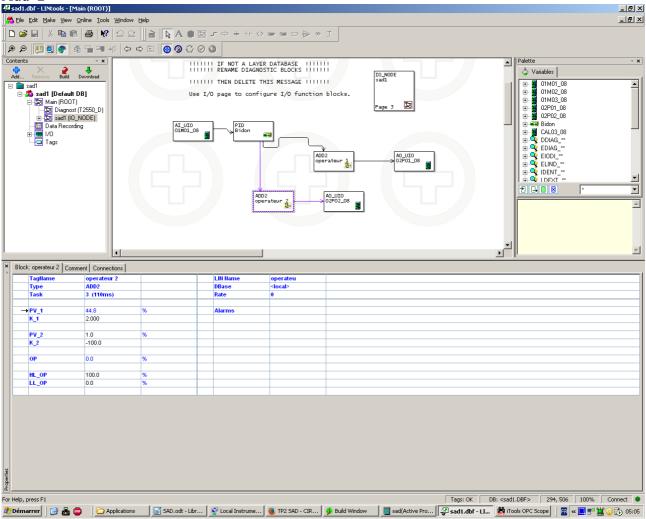
#### 2)3)

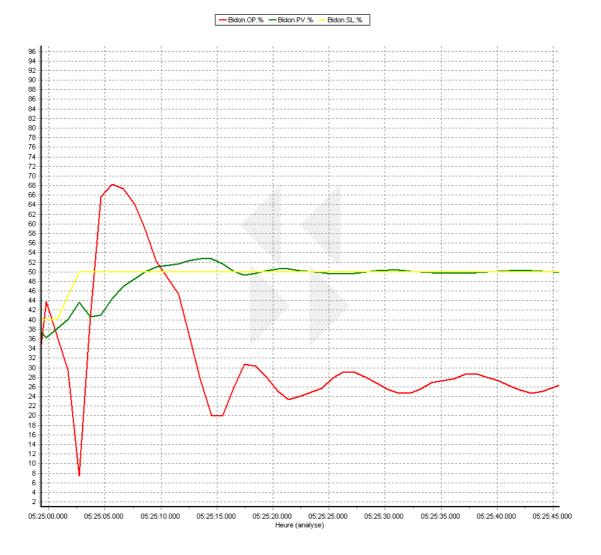


4) Add 1



#### Add 2





Tagliame	Bidon		LIN Name	Bidon	
Туре	PID		DBase	<local></local>	
Task	3 (110ms)		Rate	0	
Mode	AUTO		Alarms		
FallBack	AUTO				
			HAA	100.0	%
PV	50.2	%	LAA	0.0	%
SP	50.0	%	HDA	100.0	%
OP	26.3	%	LDA	100.0	%
SL	50.0	%			
TrimSP	0.0	%	TimeBase	Secs	
RemoteSP	0.0	%	XP	20.0	%
Track	0.0	%	TI	2.00	
			TD	0.00	
HR_SP	100.0	%			
LR_SP	0.0	%	Options	00101100	
HL_SP	100.0	%	SelMode	00000000	
LL_SP	0.0	%			
			ModeSel	00010001	
HR_OP	100.0	%	ModeAct	00010001	
LR_OP	0.0	%			
HL_OP	100.0	%	FF_PID	50.0	%
LL_OP	0.0	%	FB_OP	26.3	%

## 6)7) Ne sais pas