<u>TD1 - Charpin</u>	Pt		A B C D N		lote	
1 Donner la fonction de transfert en boucle ouverte T(p) en fonction de A et Ti.	1	В				0,75
2 Donner la fonction de transfert F(p) en boucle fermée en fonction de A et Ti.	1	D				0,05
3 Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée.	1	Α				1
4 Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.	1	Α				1
5 Tracer la courbe de réponse fréquentielle en boucle ouverte dans le plan de Black.	1	Α				1
6 Quelle est la valeur de la marge de phase ?	1	Α				1
7 Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée.	1	Α				1
8 Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.	1	Α				1
9 Tracer la courbe de réponse fréquentielle en boucle ouverte dans le plan de Black.	1	Α				1
10 Quelle est la valeur de la marge de phase ?	1	Α				1
11 Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée.	1	Α				1
12 Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.	1	С				0,35
13 Tracer la courbe de réponse fréquentielle en boucle ouverte dans le plan de Black.	1	Α				1
14 Quelle est la valeur de la marge de phase ?	1	Α				1
15 Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée.	1	Α				1
16 Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.	1	Α				1
17 Tracer la courbe de réponse fréquentielle en boucle ouverte dans le plan de Black.	1	Α				1
18 Quelle est la valeur de la marge de phase ?	1	Α				1
19 Comparer les réponses et en déduire l'influence de l'action intégrale sur la précision, la stabilité et le temps de réponse à ±2% du système.	1	В				0,75
20 Comparer les courbes sur le plan de Black et en déduire l'influence de l'action intégrale l'allure de la courbe.	1	D				0,05
	Note: 16,95/20					

Charpin

TD1 EasyReg - Influence du temps intégral

2

Soit une régulation de niveau dont la fonction de transfert réglante est :

$$H(p) = \frac{K}{1 + \tau p}$$

Avec un gain statique K = 2 et une constante de temps $\tau = 3min$.

On associe à ce procédé un correcteur P.I. série C(p) de gain A et de constante de temps d'intégration Ti.

Q1: Donner la fonction de transfert en boucle ouverte T(p)en fonction de A et Ti.

1

T(p)=A((1+Ti.p)/(Ti.p))(2/(1+180p))

Q2 : Donner la fonction de transfert F(p) en boucle fermée en fonction de A et Ti.

F(p)=1/1+(Ti*p/2a)

Répondre aux questions suivantes en utilisant le logiciel <u>EasyReg</u>.

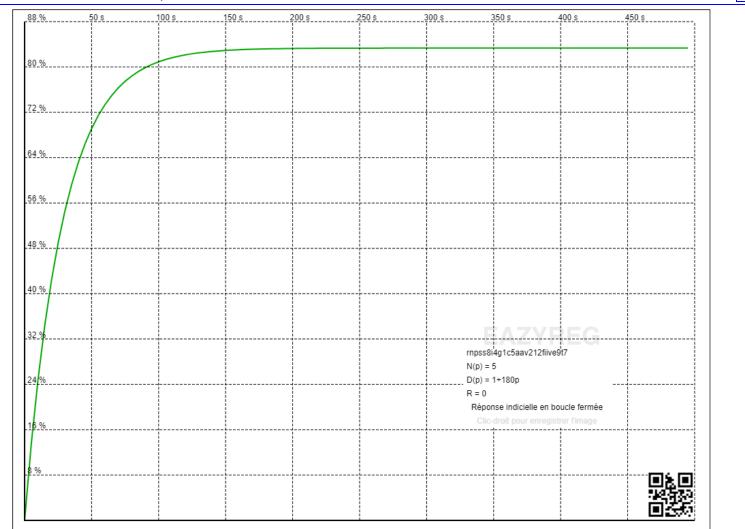
Sur EasyReg choisir une constante de temps pour le calcul de 60s.

On effectue 4 essais avec les réglages suivant du régulateur :

- 1. Régulateur en P seul : A = 2.5
- 2. Régulateur en PI: A = 2.5; Ti = 1/3 min
- 3. Régulateur en PI: A = 2,5; Ti = 2 min
- 4. Régulateur en PI: A = 2,5; Ti = 3 min

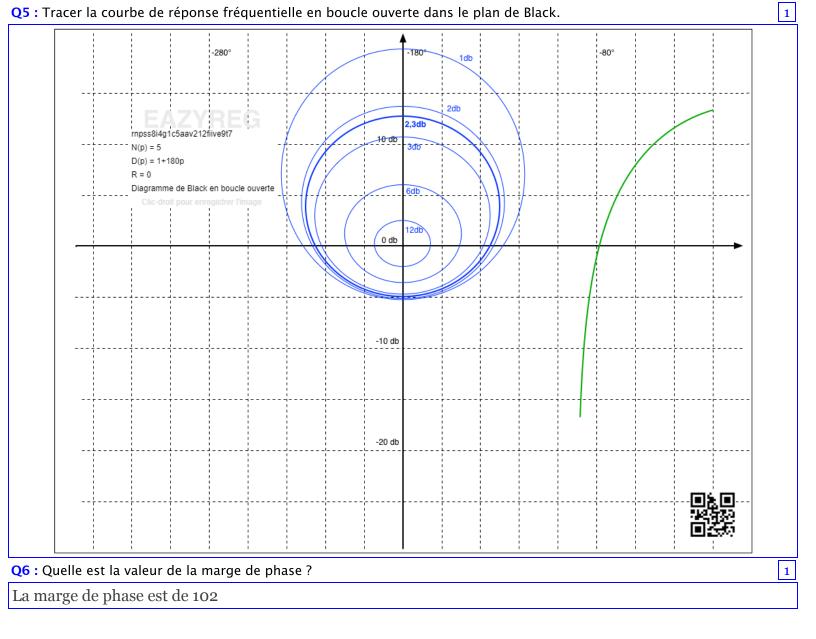
Pour l'essai 1 :

Q3 : Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).



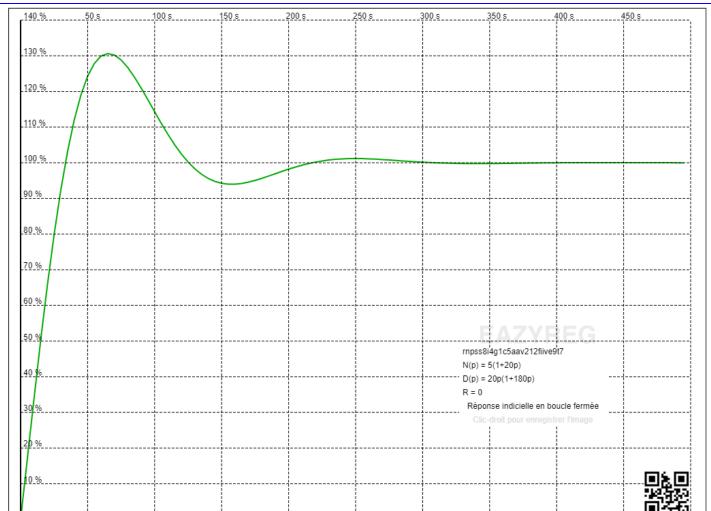
Q4 : Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.

premier dépassement : 0%, temps de réponse: 105s erreur statique :18,7%



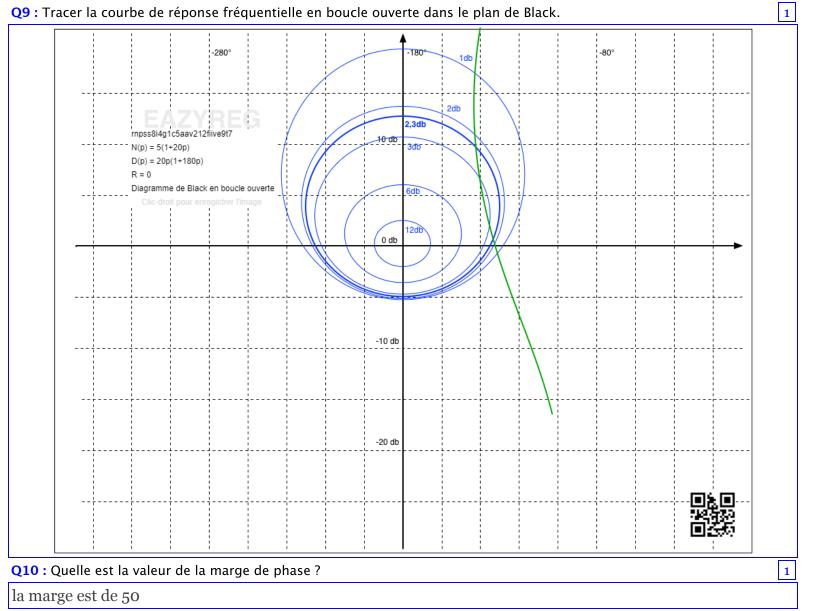
Pour l'essai 2 :

Q7 : Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).



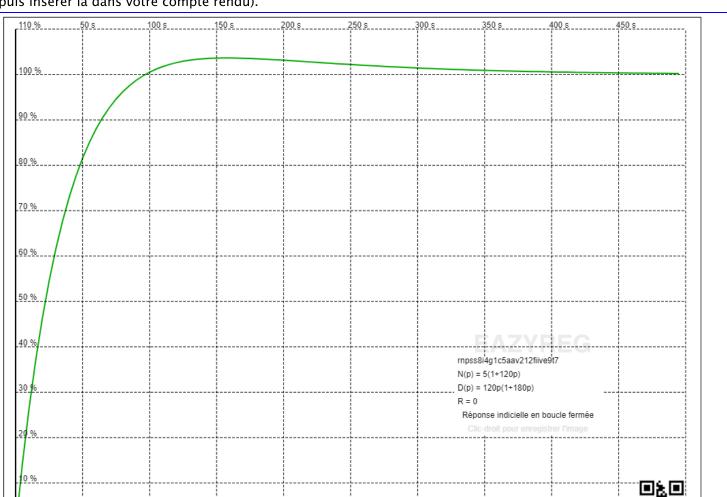
Q8: Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.

Temps de reponse 200s, premier dépassement 35%, erreur statique o



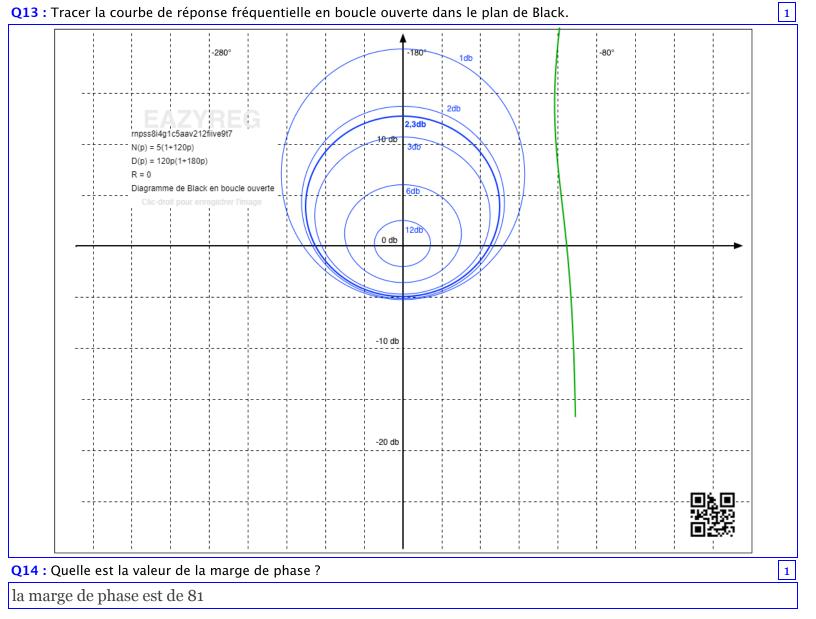
Pour l'essai 3 :

Q11: Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).



Q12 : Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.

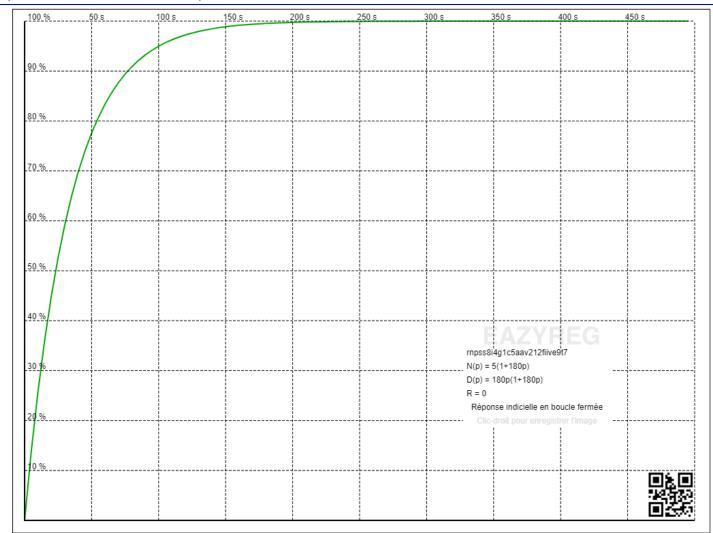
le temps de réponde est de 85s, l'erreur statique est de 0; le premier dépassement est de 102.2%



Pour l'essai 4 :

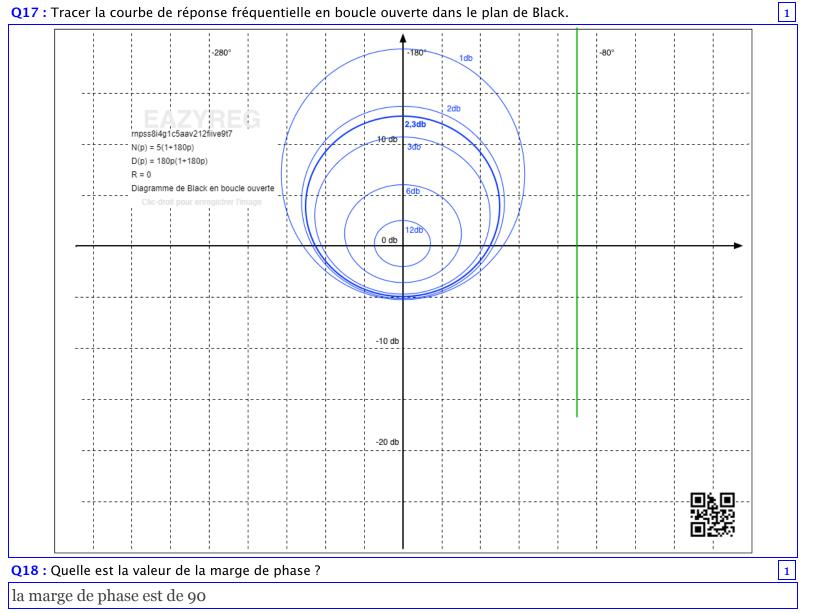
Q15 : Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).





Q16: Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.

erreur statique = 0, pas de depassement, temps de reponse est de 130s



Q19 : Comparer les réponses et en déduire l'influence de l'action intégrale sur la précision, la stabilité et le temps de réponse à ±2% du système.

Plus on augmente Ti plus la régulation sera lente mais précise..

Q20 : Comparer les courbes sur le plan de Black et en déduire l'influence de l'action intégrale l'allure de la courbe.

1 On voit en comparant les image que la régulation est de plus en plus précise avec l'augmentation de Ti