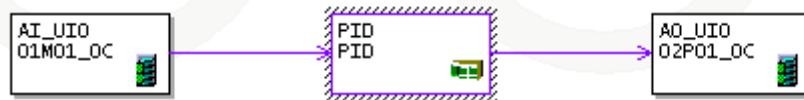


TP3 SAD - Charpin

	Pt	A	B	C	D	Note	
INSTRUMENTATION							
Mise à l'échelle de l'affichage des mesures	2	A				2	
Cablage électrique et pneumatique	3	X				0	
REGULATION							
Mise en place de la régulation	3	A				3	
Réglage de la boucle de régulation	3	A				3	
AUTOMATISMES							
GRAFCET	3	C				1,05	
SUPERVISION							
Respect du synopsys	3	A				3	
Programmation du bouton	3	B				2,25	

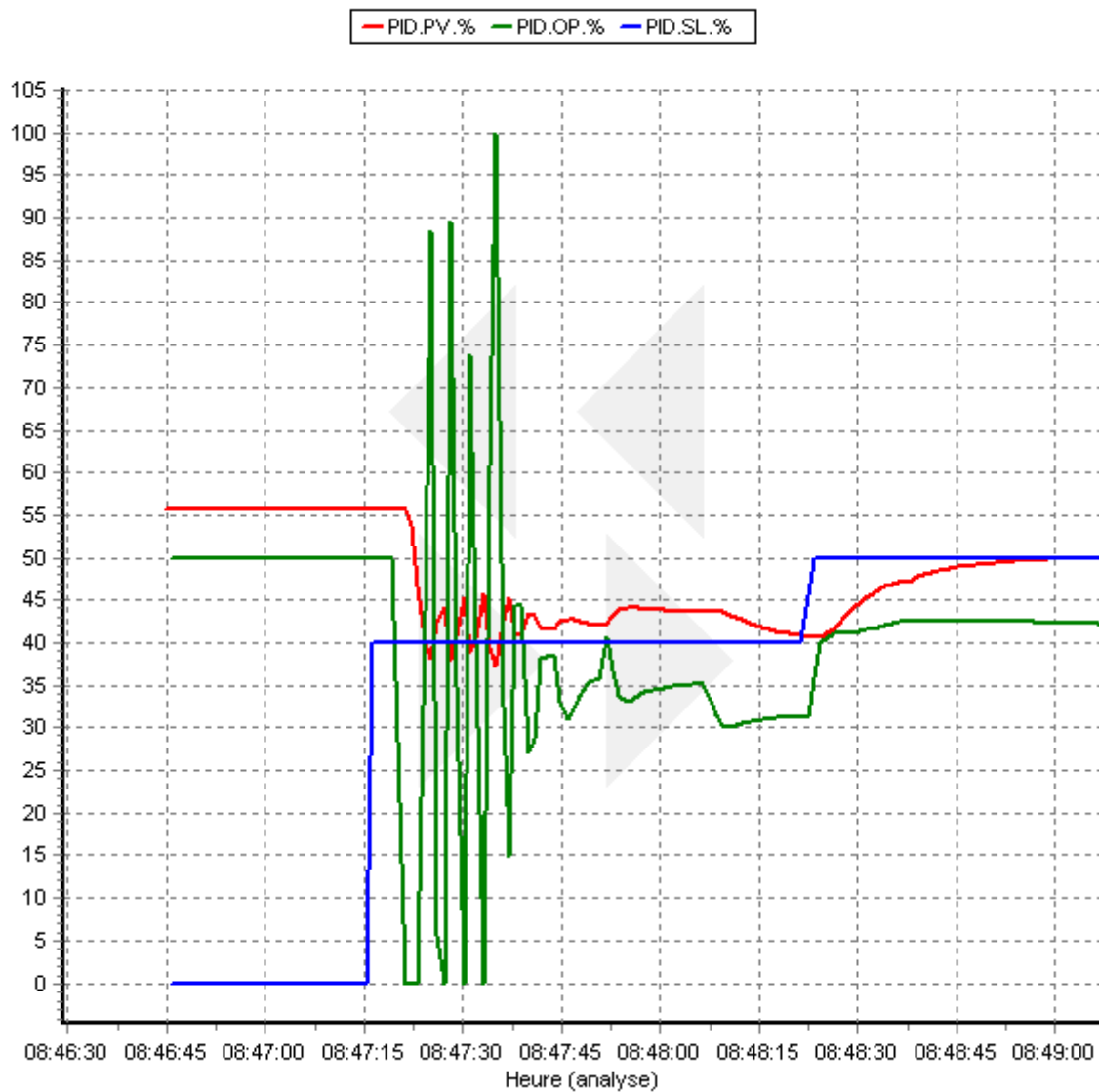
Note : 14,3/20



Je commence donc avec la programmation régulateur et des entrée sorties, je vais maintenant faire en sorte d'avoir une sortie de 50% pour une mesure de 50% pour régler la sortie d'air et ne plus la modifier par la suite...

	Mode	MANUAL	
	FallBack	MANUAL	
→	PV	55.7	%
	SP	0.0	%
	OP	50.0	%

Je vais maintenant régler mes action PID avec la méthode par approche successive...



J'ai commencé par régler X_p pour stabiliser la mesure et ensuite j'ai rajouté une action intégrale pour rattraper la consigne..

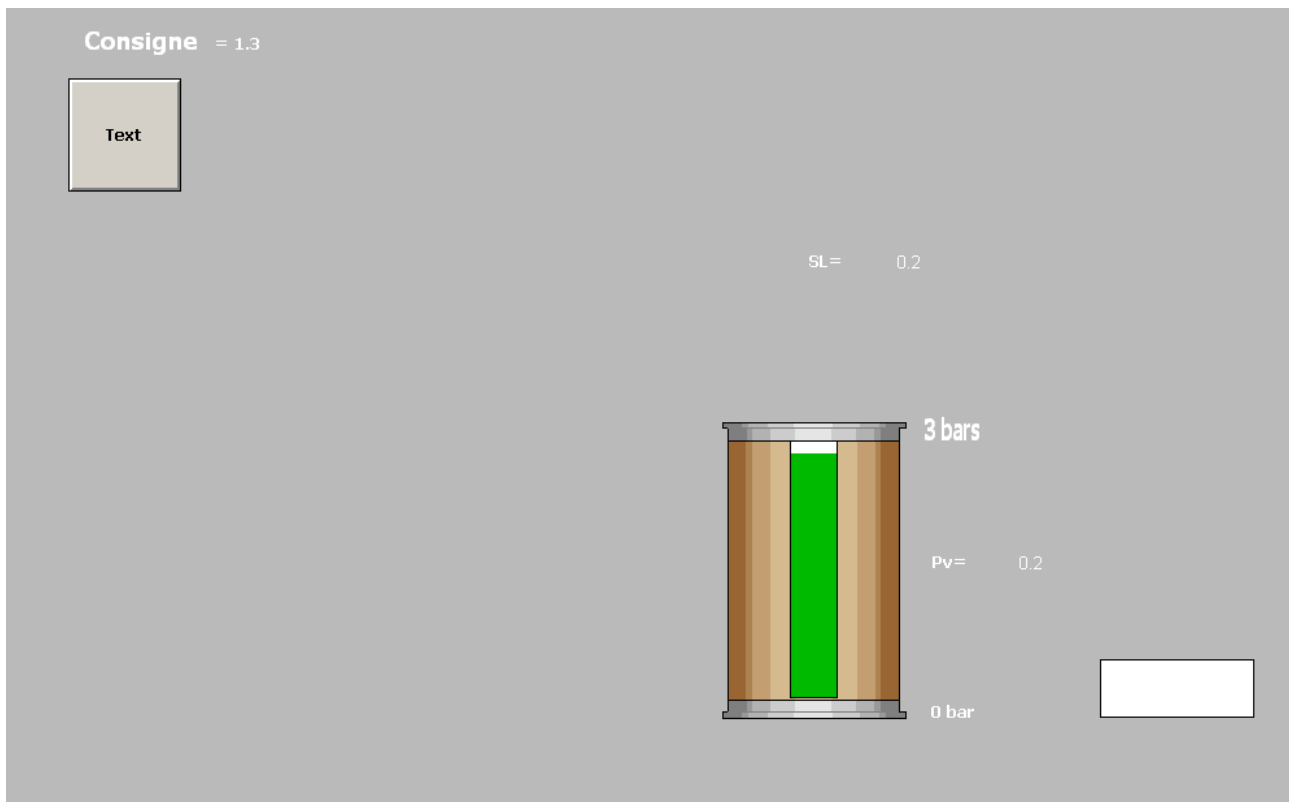
$X_p = 25$

$T_i = 9s$

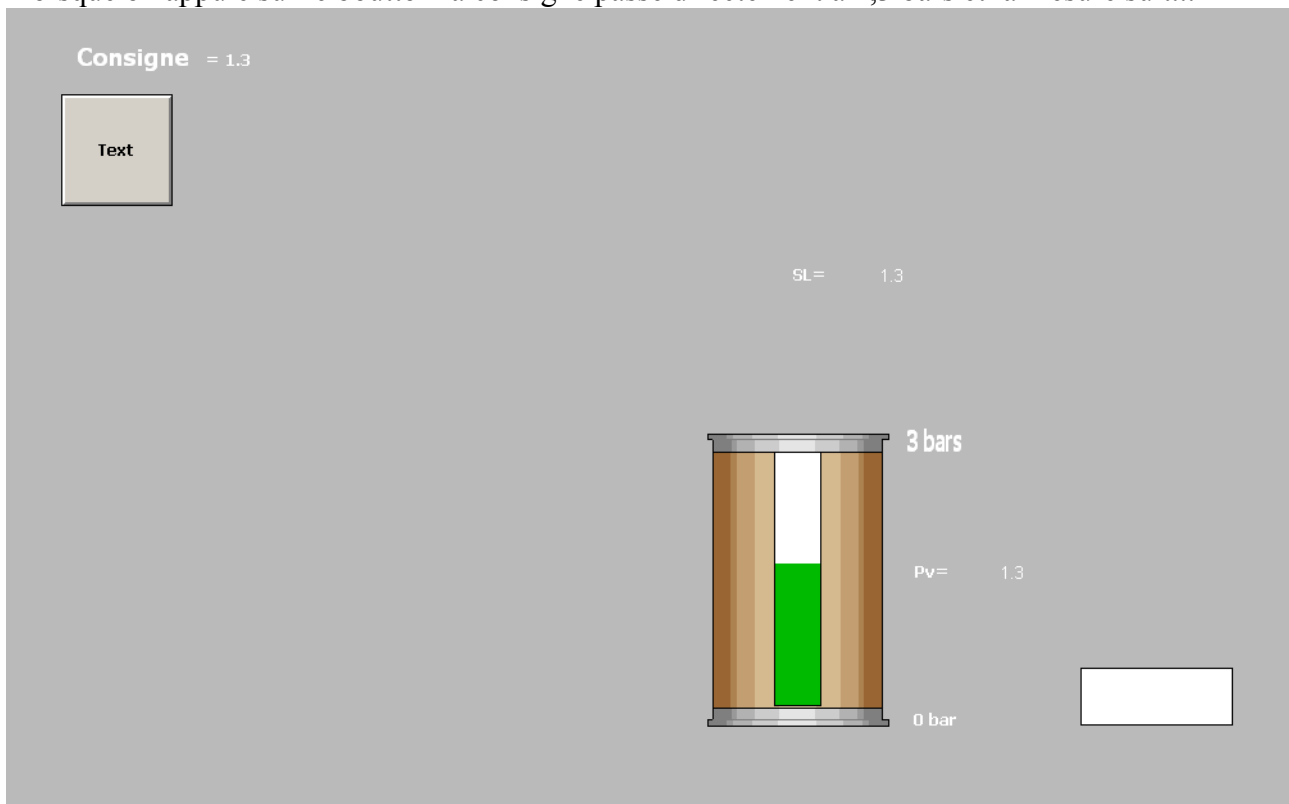
$T_d = 0s$

Régulateur Pi

Grafset et supervision...

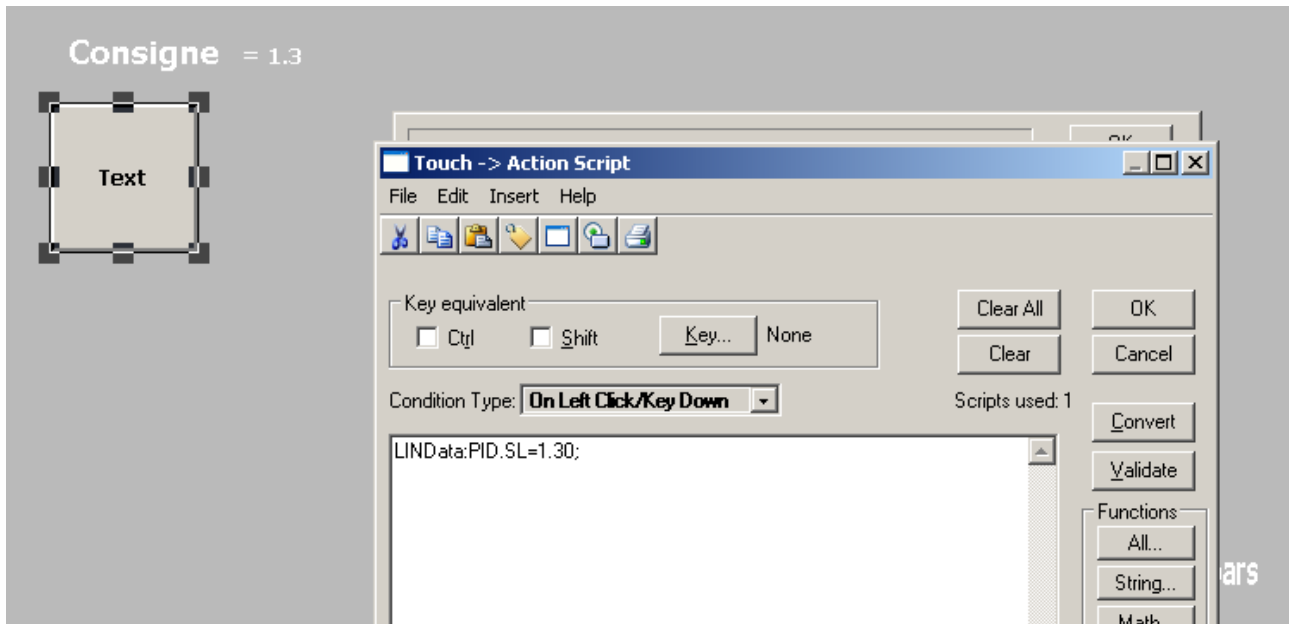


Lorsque on appuie sur le bouton la consigne passe directement à 1,3 bars et la mesure suit...



On voit que la pression est représentée dans la cuve, l'appuie sur le bouton a fait bouger la mesure et la consigne à 1,3 bar

Bouton :



PV	1.274	%
HR	3.000	%
LR	0.000	%

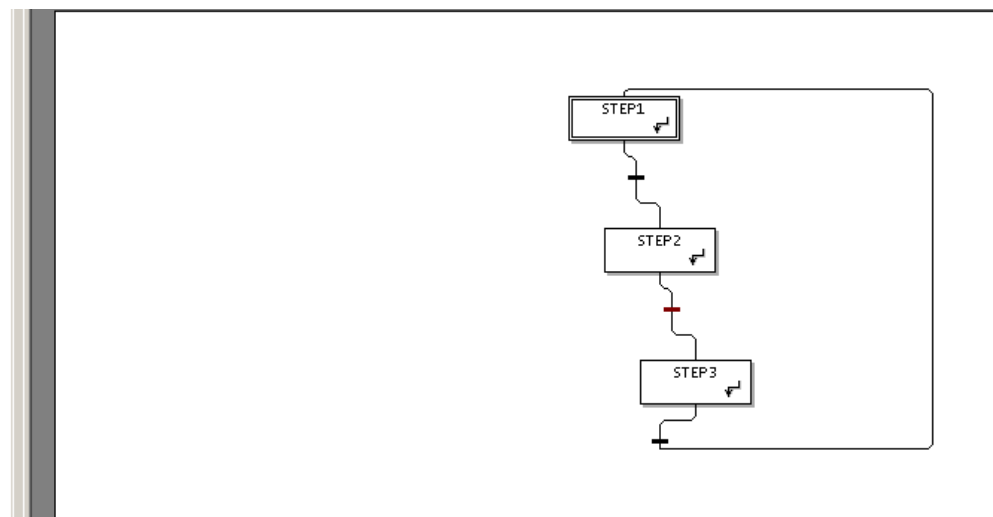
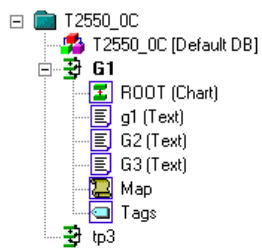
J'ai changé l'échelle de la mesure pour obtenir une bonne plage...

J'ai donc changé les paramètres PID :

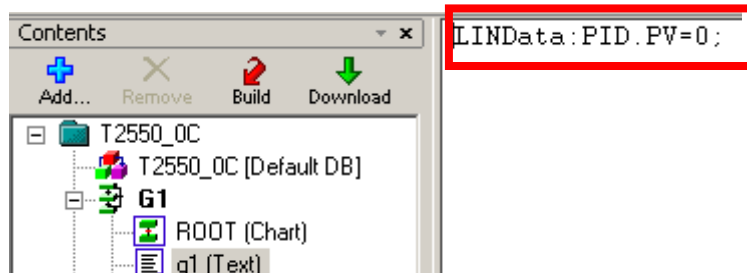
TimeBase	Secs	
XP	4.0	%
TI	1.00	
TD	0.00	

On voit le changement des paramètre ci dessus :

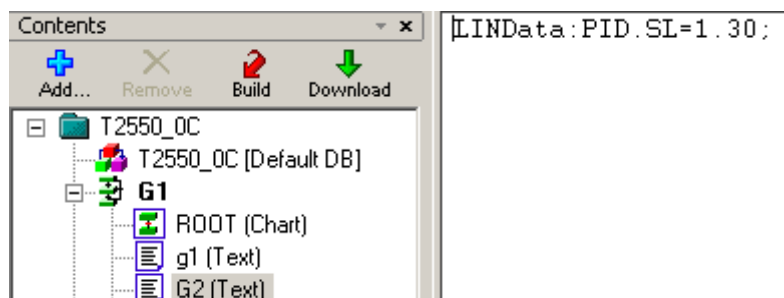
Je vais donc faire le grafcet pour avoir les 10seconde ou ma mesure vas etre de 1,3 bar



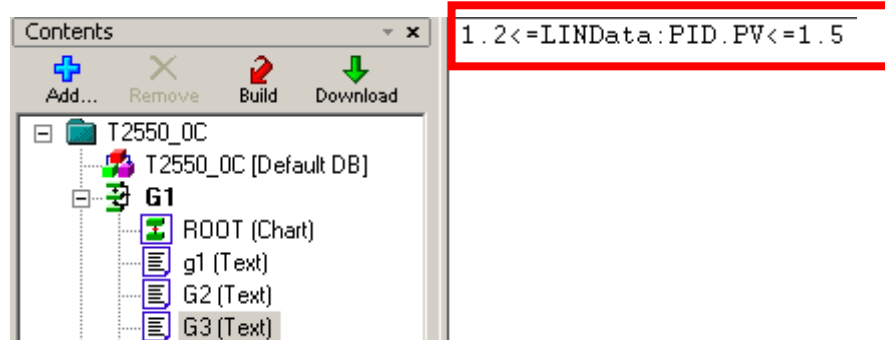
étape1 :



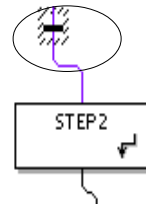
étape 2 :



étape3 :



Transition : 1

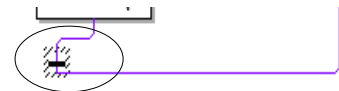


Transition: STEP1 to STEP2

Comment

LINData:PID.SL=1.30;

Transition 3:



Transition: STEP3 to STEP1

Comment

STEP3. T>T#10s