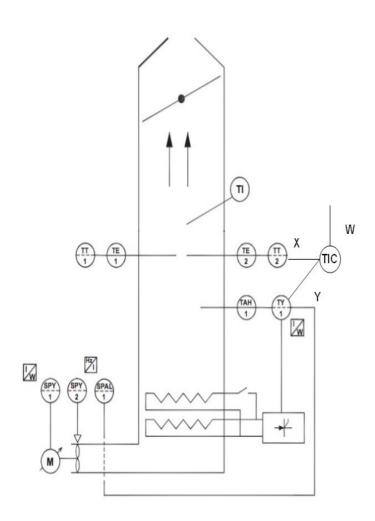
	TP1 Aerotherm - Vasapolli Bichon	Pt		A B C D No	ote
ı	Préparation du travail				
	Compléter le schéma TI avec l'instrumentation et les liaisons nécessaires à la conception de la boucle de régulation.	2	Α		2
2	Quel est le nom de la grandeur réglée ?	1	Α		0,5
3	Quel est le principe utilisé pour mesurer la grandeur réglée ?	1	Α		0,5
4	Quelle est la grandeur réglante ?	1	Α		0,5
5	Donner une grandeur perturbatrice.	1	Α		0,5
6	Etablir le schéma de câblage complet en tenant compte de la nature des signaux utilisés. Prévoir les convertisseurs, alimentations, générateurs nécessaires. Faire apparaître les polarités.	1	Α		1
II.	Etude du procédé				
1	Paramétrer les entrées-sorties de votre régulateur en fonction de la nature des signaux utilisés.	1	В	0	,75
2	Tracer la caractéristique statique de votre procédé. On prendra au moins 6 mesures (3 pour les régulations de température et niveau).	1	D	0	,05 Ce n'est pas une caractéristique statique
3	En déduire le gain statique du procédé autour du point de fonctionnement.	1	В	0	,75 Vous n'êtes pas autour du pont de fonctionnement
4	En déduire le sens d'action à régler sur le régulateur.	1	Α		1
5	Déterminer le modèle de Broïda du procédé, en faisant un échelon de 10% autour du point de fonctionnement.	3	В	2	,25
III.	Etude du régulateur				
1	Déterminer la structure interne (parallèle, série ou mixte) du correcteur PID utilisé par Lintools.	2	Χ		0
2	En déduire le réglage du régulateur en utilisant le tableau de réglage fourni dans le cours.	2	В	1,1	125
IV.	Performances et optimisation				
1	Programmer votre régulateur pour assurer le fonctionnement de la régulation.	1	Χ		0
2	Mesurer les performances de votre régulation en réponse à un échelon de consigne de 10%. On mesurera le temps de réponse à 10%, la valeur du premier dépassement et la précision relative.	2	Х		0
3	Améliorer votre réglage pour réduire au maximum la valeur du temps de réponse. On donnera le nom et la valeur des paramètres modifiés.	1	Х		0
4	Mesurer à nouveau les performances de votre régulation, comparer les avec celles obtenues à la question précédente.	2	Χ		0
			Not	e sur : 20 1	0,9

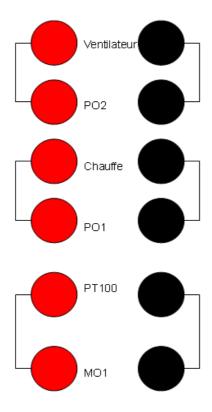
TP1 Aero

I. Préparation du travail

1,

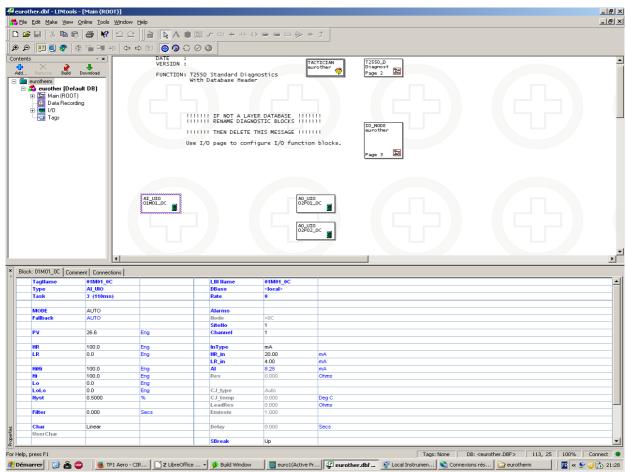


- 2)La grandeur reglée est la température à la sortie de l'aerotherm
- 3)La sonde PT100 mesure la temperature. La PT100 utilise le principe de mesure à resistance, basé sur la vartiarion de resitance pour mesurer la temperature. 1000hm à 0°C.
- 4)La grandeur reglante est la puissanec de chauffe.
- 5)La grandeur perturbatrice est la temperarture de l'air exterieur arrivant par le ventilo.

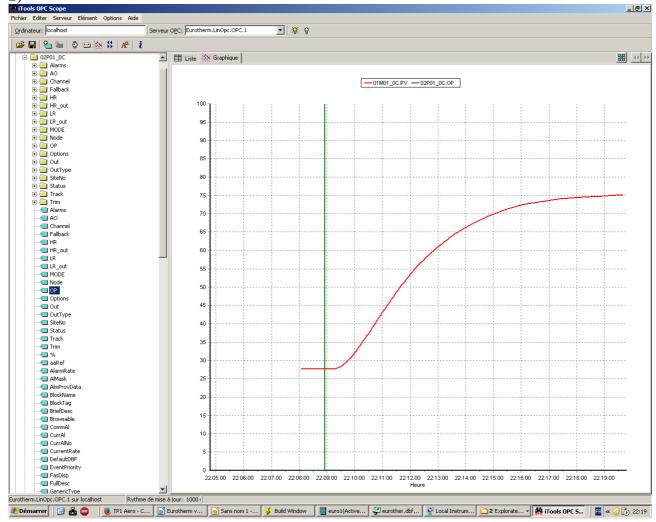


II. Etude du procédé

1)

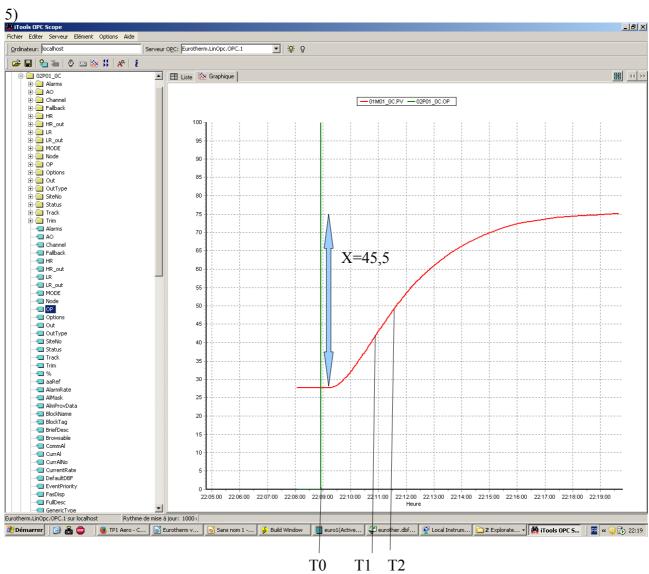






$$Y = 0\% => X = 29,5$$
°c
 $Y = 100\% => X = 75$ °c

- 3) $K = \Delta S/\Delta E = 75-29,5/100-0 = 0,45=45\%$
- $4) \ Quand \ on \ augmente \ la \ commande \ , \ la \ mesure \ augmente \ , \ donc \ sens \ d'action \ direct \ , \ régulateur inverse.$



K = 0,45 40% de X = 18,22% T2=11:30 28% de X = 12,74% T1=11 T = 2,8 (11-08:00)-1,8(11:30-08:00) T=2,1 To=5,5(11:30-11) To=2,75 $H(p)=(0,45*e^{-2},1p)/(1+2,75p)$

III. Etude du régulateur

1)

2)
$$kr = T/t = 2,1/2,75 = 0,8 \text{ (On prend PID)}$$
 Pour A = 100/XP A=(0,83/0,45)*((1/0,8)+0,4) = 2,7 XP=37%
$$Ti = 2,75 + 0,4*2,1 = 3,59$$

$$Td = 2,1/(0,8+2,5) = 0,64$$