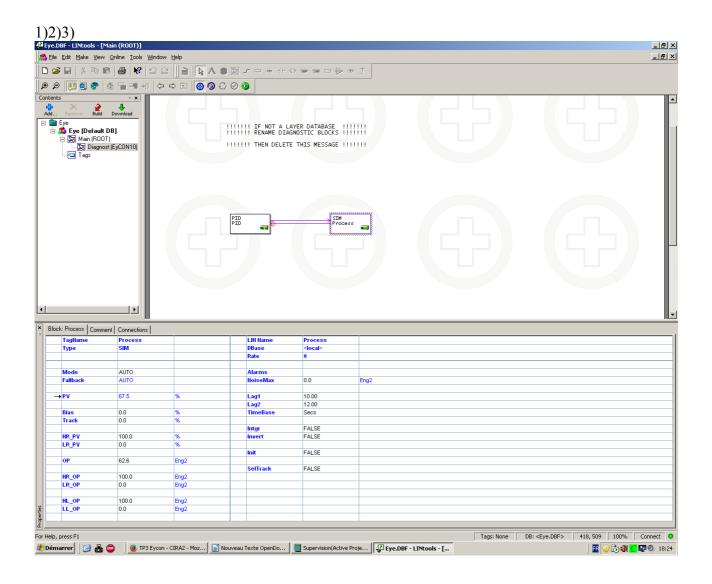
	<u>TP3 Eycon - Bichon</u>	Pt		Α	ВС	D	Note
I.	Création et réglage du process virtuel (4 pts)						
1	Ajouter un bloc SIM sur votre programme, il simulera le fonctionnement d'un procédé réel. Donner lui un nom.	0	Α				0
2	Procéder à son paramètrage en respectant les valeurs suivantes :	0	Α				0
3	Ajouter à votre programme un bloc PID afin de créer une régulation de votre procédé virtuel.	1	Α				1
4	Régler le bloc PID, en utilisant une méthode de votre choix. On optimisera le temps de réponse à 10% et on limitera de dépassement à 10%. Aucune erreur statique ne sera tolérée.	1	В				0,75 Le dépassement est trop important.
Ē	Enregistrer la réponse de votre mesure, la consigne passera de 30% à 50%.	1	Α				1
•	Mesurer le temps de réponse à ± 5% de votre régulation à l'aide de votre enregistrement.	1	Α				1
II.	Supervision - Page 1 (8 pts)						
*	On devra pouvoir contrôler le seuil de déclenchement de l'alarme haute.	1	Х				0
*	La consigne et la mesure s'afficheront en temps réel sur un graphe déroulant.	3	Α				3
×	La couleur du voyant d'alarme haute sera :	2	Х				0
×	Prévoir un bouton d'acquittement et un bouton pour passer à la page 2.	2	Х				0
II.	Profil de consigne - Page 2 (8 pts)						
1	Ajouter au superviseur le synopsis ci-dessous.	2	Х				0
2	Créer un GRAFCET afin d'assurer le fonctionnement suivant :	6	С				2,1
		Note: 8,85/20					

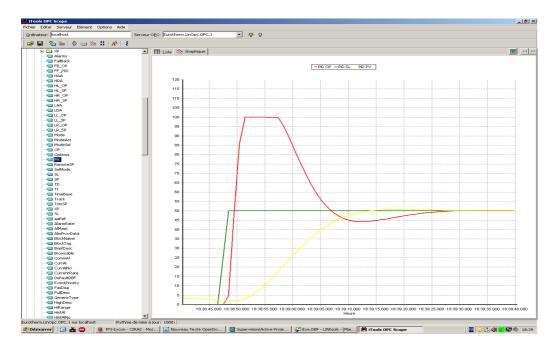
TP3 Eyecon

I. Création et réglage du process virtuel



4)

Methode du regleur

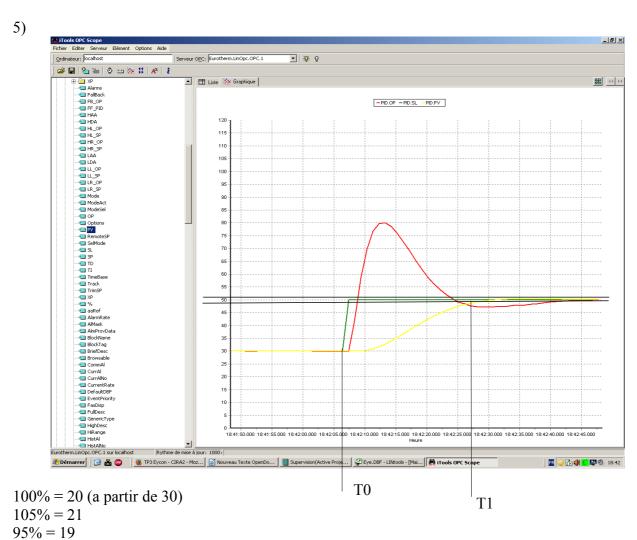


$$XP = 10$$

$$Ti=10$$

Td=3

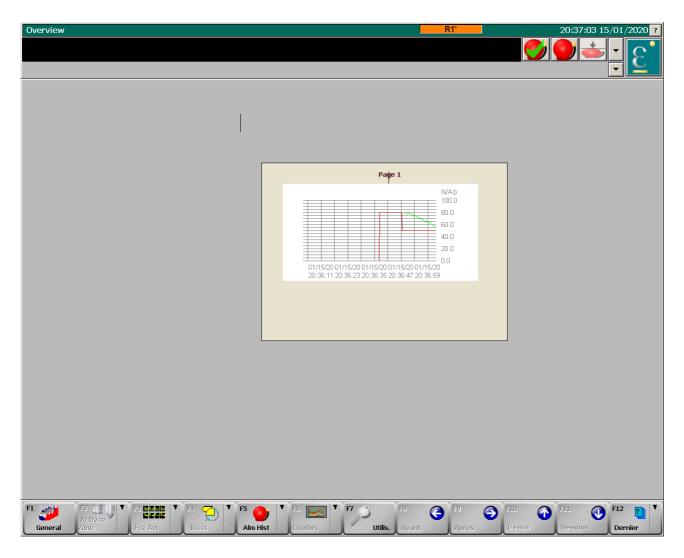
Pas d'erreur statique , pas de dépassement , temps de réponse +-10%



T1 = 18:42:27T0 = 18:42:06

T1 - T0 = 21 secondes

II. Supervision - Page 1



Consigne rouge mesure vert

III. Profil de consigne - Page 2

