<u>TD1 - Vincent</u>	Pt		A	в с	D	Note
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	С				0,35
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	Α				1
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 reponses et en deduite i influence de l'action integrale sur la precision, la stabilité et le temps de réponse à ±2 % du	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	С				0,35
		Note: 18,2/20				

# Vincent

# TD1 EasyReg - Influence du temps intégral

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  $\tau = 3$ min.

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

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

 $F(p)=1/(2A+Ti(2A+p+180p^2)$ 

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

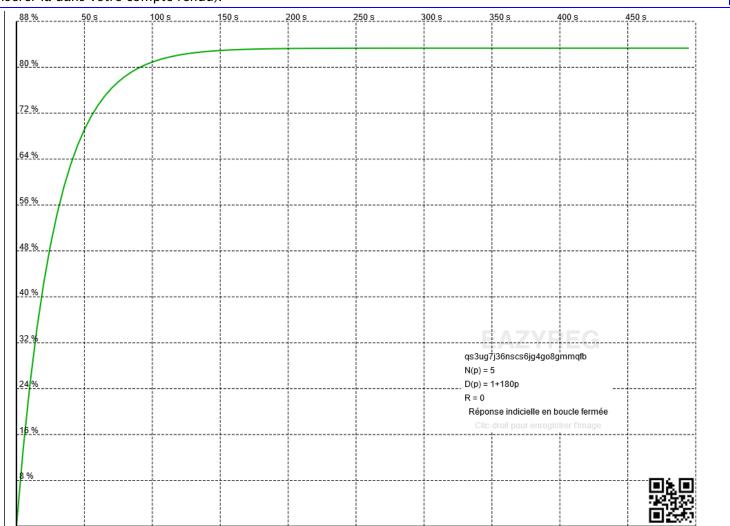
Sur EasyReg choisir une constante de temps pour le calcul de 60s.

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 :

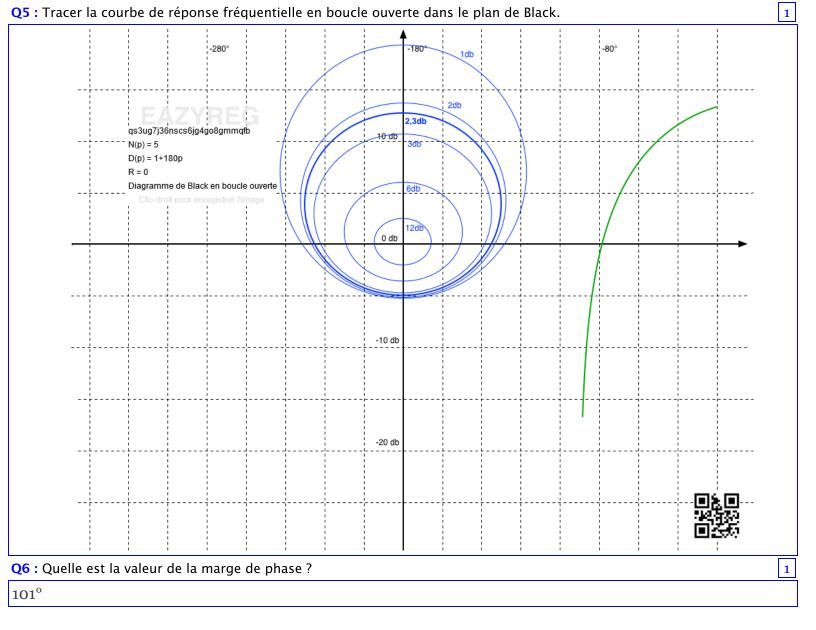
Q3: Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).



1

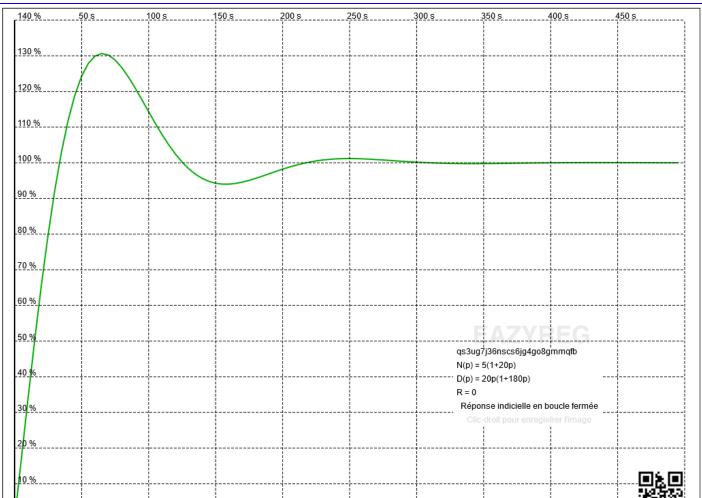
Q4: Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.

il y a o dépassement, l'erreur statique = 17 % et le temps de réponse est de 110 secondes environ



#### Pour l'essai 2 :

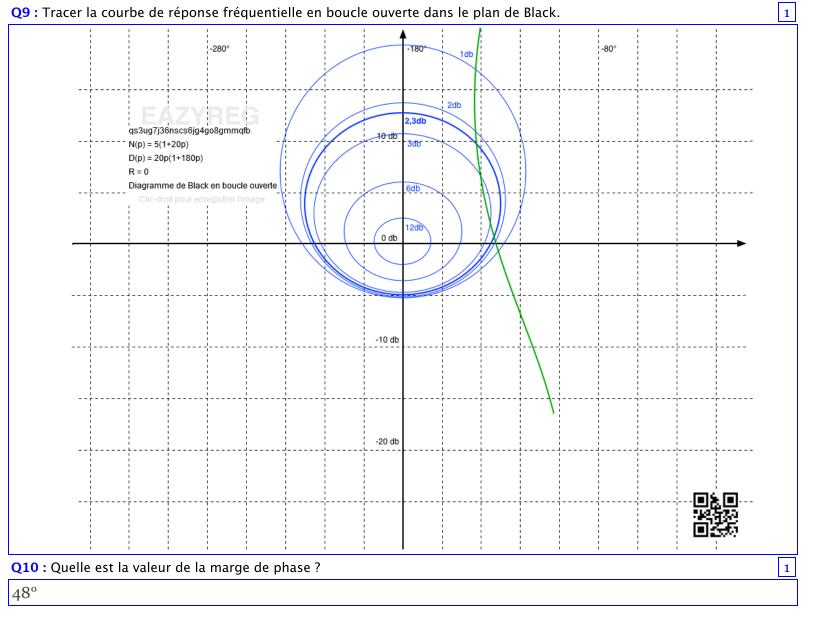
Q7 : Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).



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

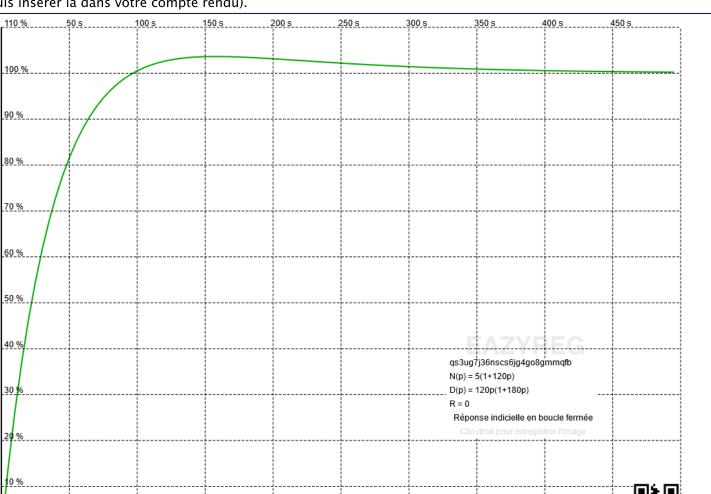
premier dépassement = 30%; erreur statique = 0; temps de réponse = 200 secondes

1



# Pour l'essai 3 :

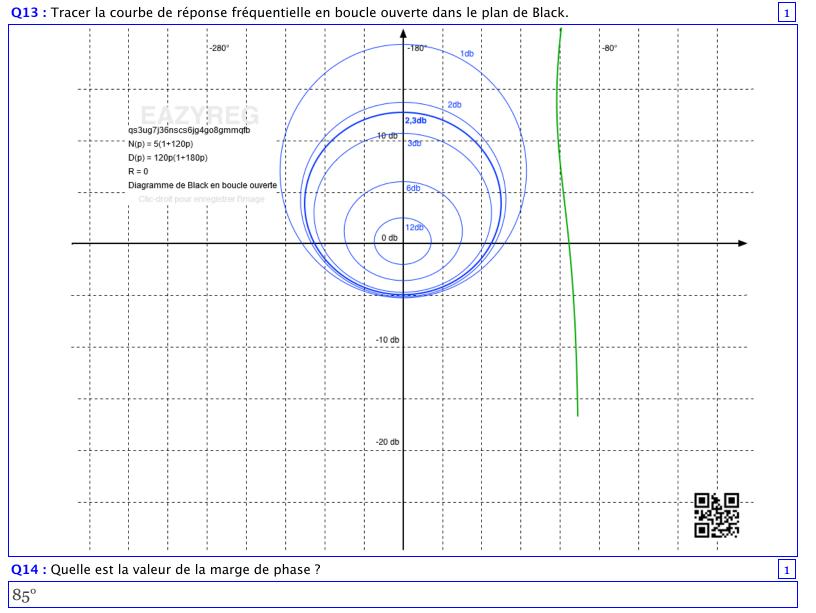
**Q11**: Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).



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

premier dépassement 3%; erreur statique nulle ; temps de réponse = 265 secondes

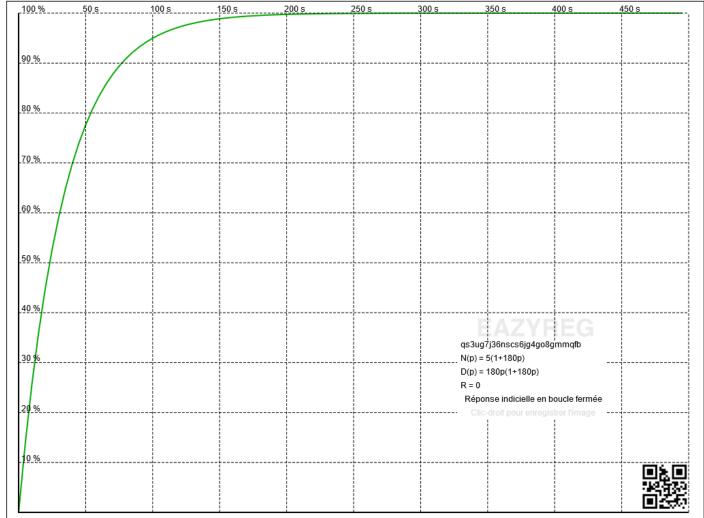
1



# Pour l'essai 4 :

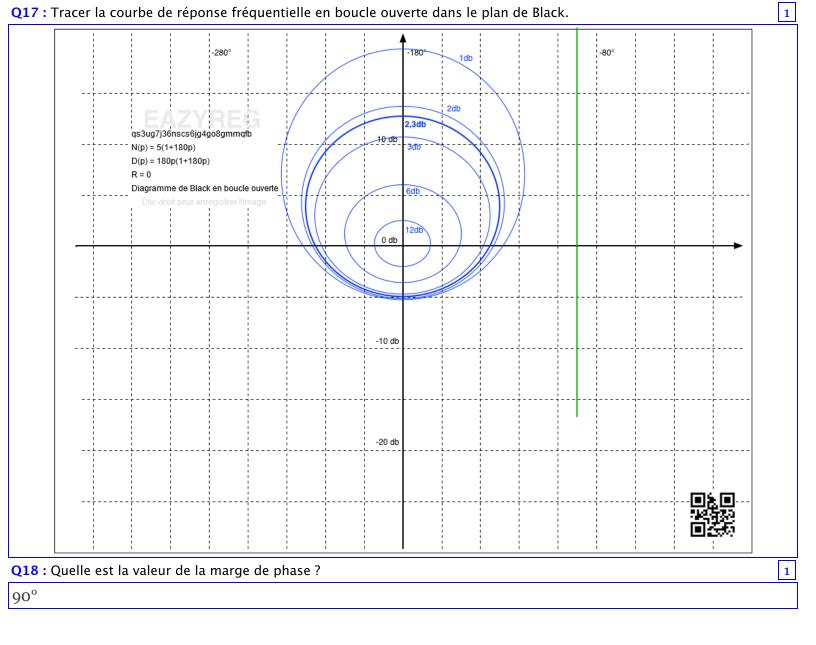
Q15: Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).





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

premier de passement = o ; erreur statique nulle ; temps de réponse = 130 se condes 1



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

Quand Ti augmente : la stabilité augmente ; la rapidité diminue (sauf pour l'essai 4 car il y a trop de Ti) ; et la précision reste parfaite

1

1

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

en augmentant Ti la courbe de Black se stabilise de plus en plus. Du coup la régulation est de plus en plus stable.