

TD2 - Laou-Hap

1	Donner le nom de la boucle de régulation.	0,5	A					0,5	
2	Donner le nom de la grandeur réglée.	0,5	A					0,5	
3	Donner le nom de l'organe de réglage.	0,5	B					0,375	
4	Donner le nom de la grandeur réglante.	0,5	C					0,175	
5	Donner le nom d'une perturbation.	0,5	D					0,025	
6	Donner le nom des éléments intervenants dans la boucle de régulation.	0,5	B					0,375	
7	Sur la capture d'écran ci-dessus, donner la valeur de la consigne.	0,5	A					0,5	
8	Sur la capture d'écran ci-dessus, donner la valeur de la mesure.	0,5	A					0,5	
9	En déduire la valeur de l'erreur statique.	1	A					1	
10	Enregistrer la réponse du système à un échelon de commande de 5%.	1						0	
11	Le système est-il stable ?	1						0	
12	Le système est-il intégrateur ?	1						0	
13	Expliquer l'évolution de la mesure.	1						0	
14	Quelle sera la valeur de l'erreur statique en boucle fermée, pour une régulation proportionnelle ?	1						0	
15	Pourquoi ne peut-on pas utiliser une méthode de réglage en boucle ouverte ?	1						0	
16	Quel doit être le sens d'action du régulateur ? Justifier votre réponse.	1	X					0	
17	Enregistrer l'évolution de la mesure pour un gain égal au gain critique A_c .	1	X					0	
18	Donner la valeur du gain critique ainsi que celle de la période des oscillations.	1	X					0	
19	En déduire les réglages du régulateur PID.	1	X					0	
20	Enregistrer l'évolution de la mesure en réponse à un échelon de consigne de 5% avec les réglages précédemment déterminés.	1	X					0	
21	Mesurer les performances (temps de réponse à $\pm 10\%$, valeur du premier dépassement) de votre réglage. Faire apparaître les constructions sur l'enregistrement précédent.	1	X					0	
22	Déterminer des réglages du correcteur PID permettant une réponse à $\pm 10\%$ la plus rapide possible.	1						0	
23	Enregistrer l'évolution de la mesure en réponse à un échelon de consigne de 5% avec les réglages précédemment déterminés.	1						0	
24	Mesurer les performances (temps de réponse à $\pm 10\%$, valeur du premier dépassement) de votre réglage. Faire apparaître les constructions sur l'enregistrement précédent.	1						0	
25	Quelles sont les performances améliorées avec votre réglage par rapport à celui proposé par Ziegler&Nichols.	1						0	

Note : 3,95/21

Laou-Hap

[Q1](#) [Q2](#) [Q3](#) [Q4](#) [Q5](#) [Q6](#) [Q7](#) [Q8](#) [Q9](#) [Q10](#) [Q11](#) [Q12](#) [Q13](#) [Q14](#) [Q15](#) [Q16](#) [Q17](#) [Q18](#) [Q19](#) [Q20](#) [Q21](#) [Q22](#) [Q23](#) [Q24](#) [Q25](#)

TD2 Steamer - Régulation à un élément

Dans un premier temps, installer le logiciel [steamer](#) sur votre ordinateur.
Lancer le logiciel pour répondre aux questions suivantes :



Le [fichier aide](#) pour bien débiter.

I. Analyse de la boucle

Q1 : Donner le nom de la boucle de régulation.

0.5

Régulation de niveau

Q2 : Donner le nom de la grandeur réglée.

0.5

Niveau d'eau dans cuve

Q3 : Donner le nom de l'organe de réglage.

0.5

Vanne

Q4 : Donner le nom de la grandeur réglante.

0.5

Debit

Q5 : Donner le nom d'une perturbation.

0.5

??debit eau entrée

Q6 : Donner le nom des éléments intervenants dans la boucle de régulation.

0.5

LT, LIC, LV, FT2



Q7 : Sur la capture d'écran ci-dessus, donner la valeur de la consigne.

0.5

50%

Q8 : Sur la capture d'écran ci-dessus, donner la valeur de la mesure.

0.5

50%

Q9 : En déduire la valeur de l'erreur statique.

1

$E = W - X = 0$

II. Boucle ouverte

Attendre que la mesure se stabilise vers 50%, puis mettre le système dans l'état initial et manuel en cliquant sur les boutons :



On pourra régler le défilement sur 4s/carreau.



On pourra réinitialiser le graphe.



Q10 : Enregistrer la réponse du système à un échelon de commande de 5%.



Q11 : Le système est-il stable ?

?



Q12 : Le système est-il intégrateur ?

?



Q13 : Expliquer l'évolution de la mesure.

?



Q14 : Quelle sera la valeur de l'erreur statique en boucle fermée, pour une régulation proportionnelle ?

?



Q15 : Pourquoi ne peut-on pas utiliser une méthode de réglage en boucle ouverte ?

?



III. Réglage de la boucle - Méthode de Ziegler&Nichols

Q16 : Quel doit être le sens d'action du régulateur ? Justifier votre réponse.



?

Q17 : Enregistrer l'évolution de la mesure pour un gain égal au gain critique A_c .



Q18 : Donner la valeur du gain critique ainsi que celle de la période des oscillations.



?

Q19 : En déduire les réglages du régulateur PID.



?

Q20 : Enregistrer l'évolution de la mesure en réponse à un échelon de consigne de 5% avec les réglages précédemment déterminés.



Q21 : Mesurer les performances (temps de réponse à $\pm 10\%$, valeur du premier dépassement) de votre réglage. Faire apparaître les constructions sur l'enregistrement précédent.



?

Q22 : Déterminer des réglages du correcteur PID permettant une réponse à $\pm 10\%$ la plus rapide possible.



?

Q23 : Enregistrer l'évolution de la mesure en réponse à un échelon de consigne de 5% avec les réglages précédemment déterminés.



Q24 : Mesurer les performances (temps de réponse à $\pm 10\%$, valeur du premier dépassement) de votre réglage. Faire apparaître les constructions sur l'enregistrement précédent.



?

Q25 : Quelles sont les performances améliorées avec votre réglage par rapport à celui proposé par Ziegler&Nichols.



?