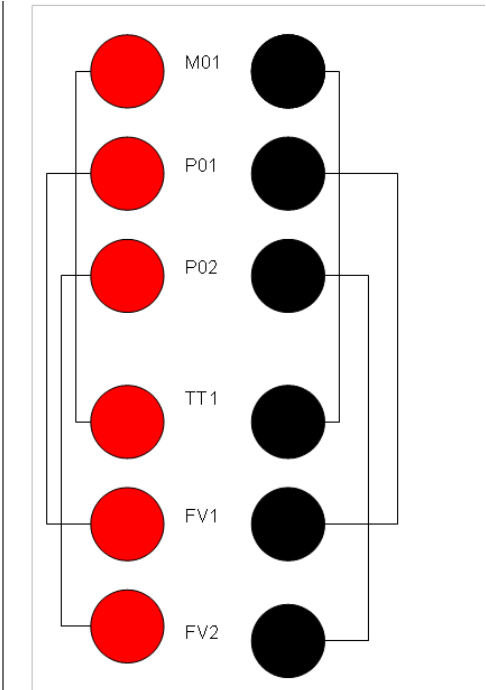
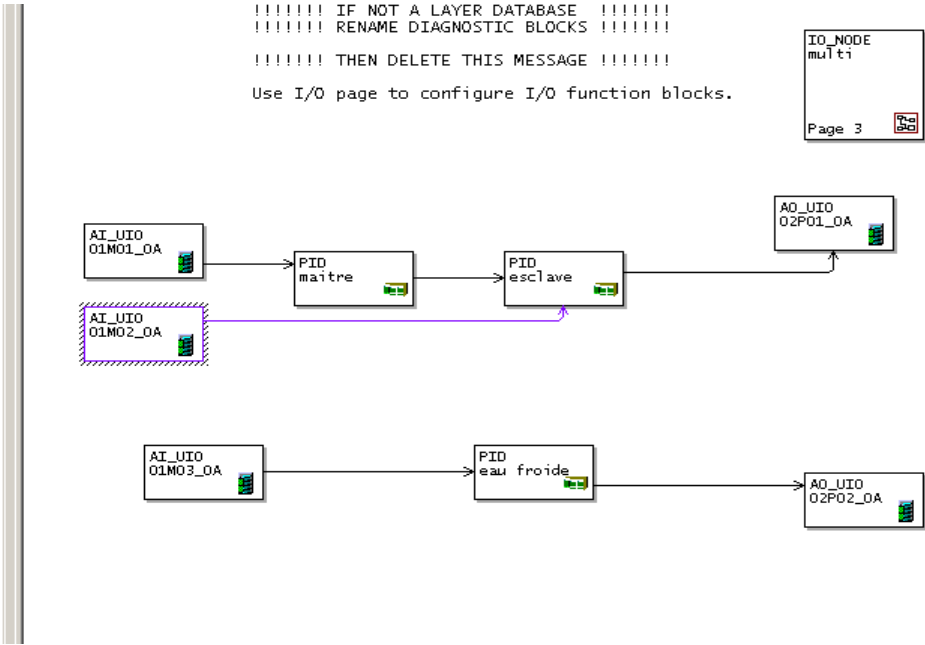


TP3 Multi - Feyrit Lothmann					Pt	A	B	C	D	Note	
	INSTRUMENTATION										
	Cablage électrique				2	A				2	
	REGULATION										
	Mise en place de la régulation cascade				3	C				1,05	
	Réglage de la boucle de régulation				6	C				2,1	
	Validation du fonctionnement du démarrage				3	D				0,15	
	AUTOMATISMES										
	GRAFCET				6	D				0,3	
Note : 5,6/20											



Tout d'abord nous avons place les régulateurs PID



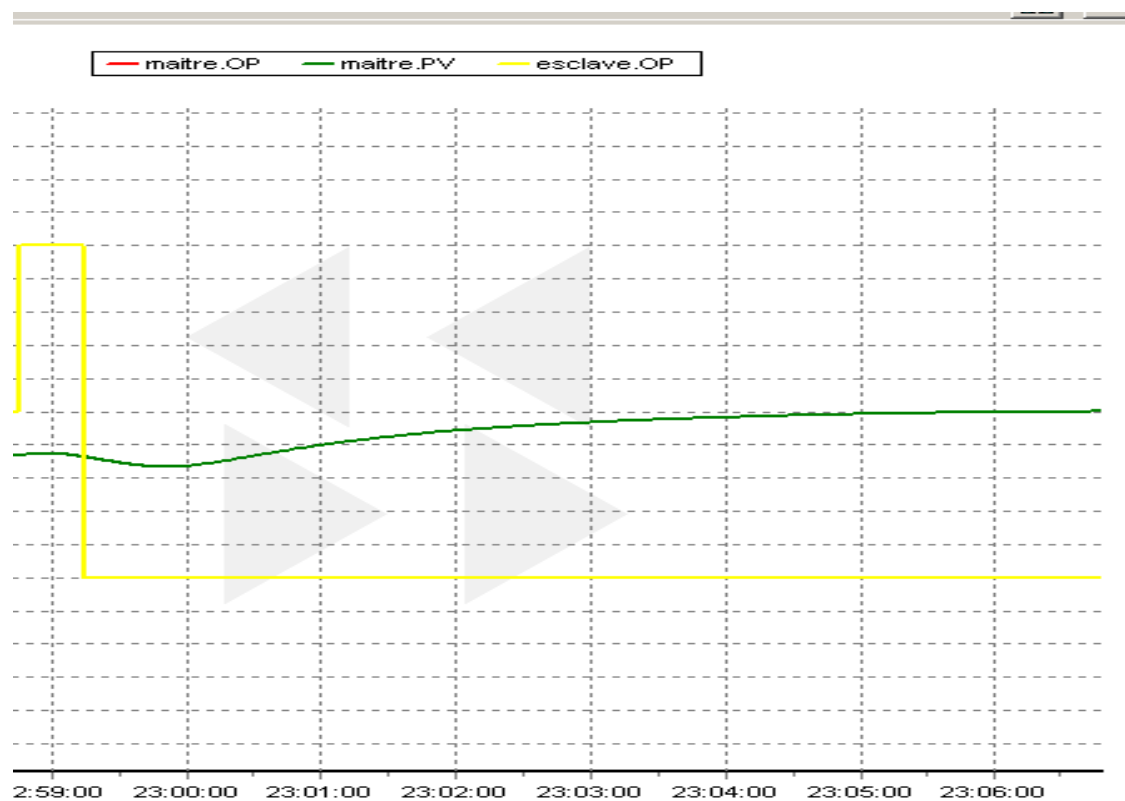
PID Maître

Block: maître					
Comment		Connections			
Tagname	maître			LIH Name	maître
Type	PID			DBase	<local>
Task	3 (110ms)			Rate	0
Mode	MANUAL			Alarms	
FallBack	MANUAL			HAA	100.0
				LAA	0.0
→ PV	0.0	%		HDA	100.0
SP	0.0	%		LDA	100.0
OP	0.0	%		TimeBase	Secs
SL	0.0	%		XP	100.0
TrimSP	0.0	%		TI	0.00
RemoteSP	0.0	%		TD	0.00
Track	0.0	%		Options	00101100
HR_SP	100.0	%		SelfMode	00000000
LR_SP	0.0	%		ModeSel	00100000
HL_SP	100.0	%		ModeAct	00100001
LL_SP	0.0	%		FF_PID	50.0
HR_OP	100.0	%		FB_OP	55.0
LR_OP	0.0	%			
HL_OP	100.0	%			
LL_OP	0.0	%			

PID esclave

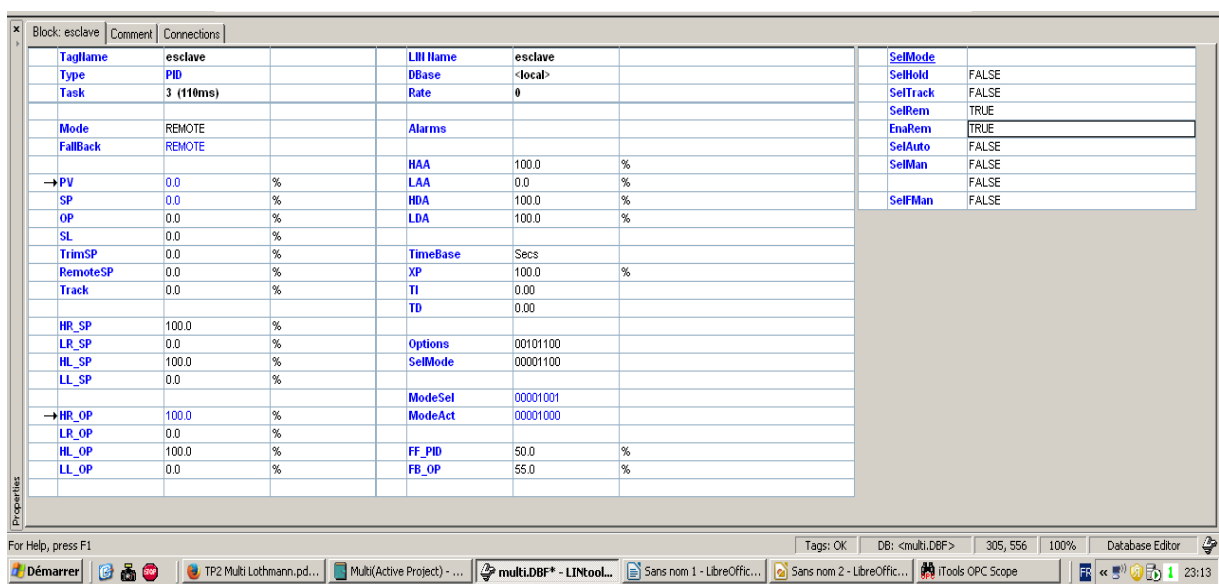
Block: esclave					
Comment		Connections			
Tagname	esclave			LIH Name	esclave
Type	PID			DBase	<local>
Task	3 (110ms)			Rate	0
Mode	MANUAL			Alarms	
FallBack	MANUAL			HAA	100.0
				LAA	0.0
→ PV	0.0	%		HDA	100.0
SP	0.0	%		LDA	100.0
OP	0.0	%		TimeBase	Secs
SL	0.0	%		XP	100.0
TrimSP	0.0	%		TI	0.00
RemoteSP	0.0	%		TD	0.00
Track	0.0	%		Options	00101100
HR_SP	100.0	%		SelfMode	00000000
LR_SP	0.0	%		ModeSel	00100000
HL_SP	100.0	%		ModeAct	00100001
LL_SP	0.0	%		FF_PID	50.0
→ HR_OP	100.0	%		FB_OP	55.0
LR_OP	0.0	%			
HL_OP	100.0	%			
LL_OP	0.0	%			

Au début , notre PID maître ne fonctionnait pas car lorsque on mettait une valeur de commande celle-ci n'avait mais notre PID esclave fonctionnait et proposer des valeurs ,Par la suite , nous avons remarque que notre boucle esclave contenait 3 entrées et 2 sorties donc nous avons décidé de rajoute deux entrés pour pouvoir respecter notre boucle esclave ,

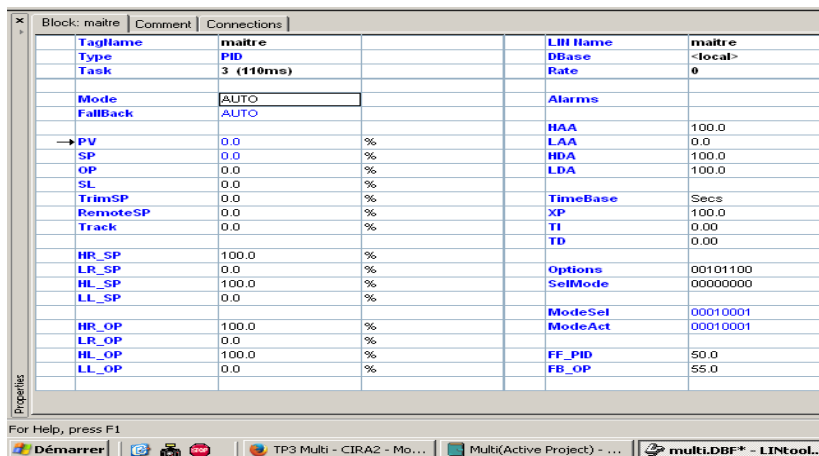


Block: maitre					
Comment		Connections			
Tag Name	maitre	LIH Name	maitre		
Type	PID	DBase	<local>		
Task	3 (110ms)	Rate	0		
Mode	MANUAL	Alarms			
FallBack	MANUAL	HAA	100.0		
→ PV	50.0	LAA	0.0		
SP	0.0	HDA	100.0		
OP	100.0	LDA	100.0		
SL	0.0	TimeBase	Secs		
TrimSP	0.0	XP	100.0		
RemoteSP	0.0	TI	0.00		
Track	0.0	TD	0.00		
HR_SP	100.0	Options	00101100		
LR_SP	0.0	SelMode	00000000		
HL_SP	100.0	ModeSel	00100000		
LL_SP	0.0	ModeAct	00100001		
HR_OP	100.0	FF_PID	50.0		
LR_OP	0.0	FB_OP	100.0		
HL_OP	100.0				
LL_OP	0.0				

Par la suite , nous avons réglée le PID esclave pour avoir mode remote, De plus , nous avons réglée FF_PID et FB_OP pour qu'il soit égale a l'entrée et la sortie,



Puis , nous avons réglée le PID maître pour qu'il soit en automatique.



Après simulation nous pouvons remarque que nous respectons le cahier des charges puisque PV est égale a 50 degrés

GRAFCET :

