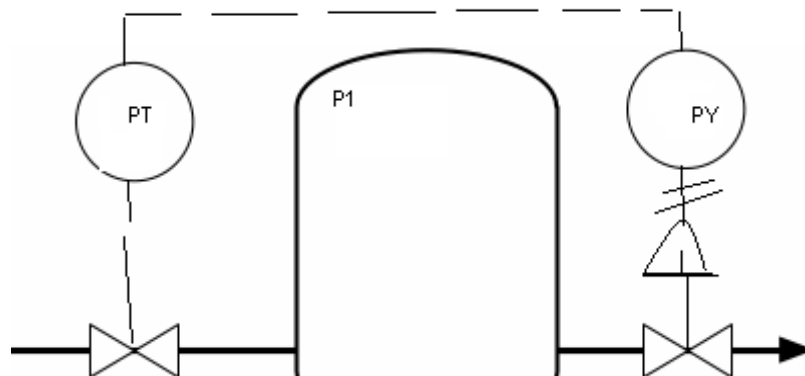


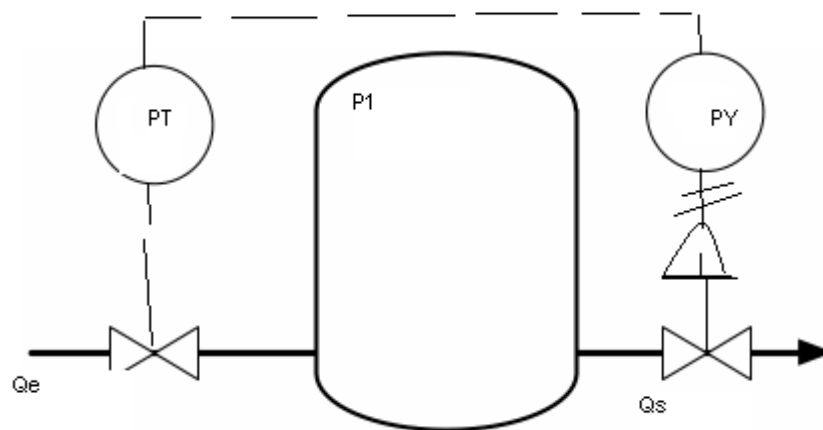
TP4 Pression - Menini		Pt	A	B	C	D	Note
I.	Préparation						
1	Compléter le schéma TI pour faire apparaître la boucle de régulation.	1	D				0,05
2	Donner le nom de la grandeur réglée, réglante et d'une grandeur perturbatrice. Placer ces grandeurs sur le schéma TI.	2	C				0,7
3	Donner et procéder au câblage électrique, pour un fonctionnement en régulation de pression.	1	A				1
4	Régler la consigne à 50%.	1	A				1
5	Compte tenu de l'appareillage utilisé, déterminer le sens d'action du régulateur et le justifier.	1	A				1
6	Régler le sens d'action du régulateur, on donnera le nom du paramètre modifié.	1	A				1
7	Régler le système pour que la pression se stabilise à environ 10% pour une commande de 0% de la vanne. Ne plus modifier le débit d'alimentation.	1	A				1
8	Réaliser un échelon de commande. La commande passera de 0 à 100%.	2	A				2
9	Le procédé est-il naturellement stable ou intégrateur ? Justifiez votre réponse.	1					0
II.	Réglage de la boucle						
1	Compléter la fiche fournie afin de régler votre régulation avec la méthode du régleur. On donnera trois courbes pour le réglage de chaque paramètre (Xp, Ti et Td).	3	C				1,05
2	Donner alors la fonction de transfert C(p).	1	D				0,05
3	Commande à 50% à t=0, représenter l'allure de la commande Y en réponse à un échelon de mesure de 4% jusqu'à sa saturation.	2					0
III.	Performances						
1	Mesurer les performances de votre réglage. Tous les calculs et constructions devront apparaître sur l'enregistrement utilisé. (Temps de réponse à +/-10%, erreur statique et dépassement)	3					0
Note : 8,85/20							

TP4 Pression

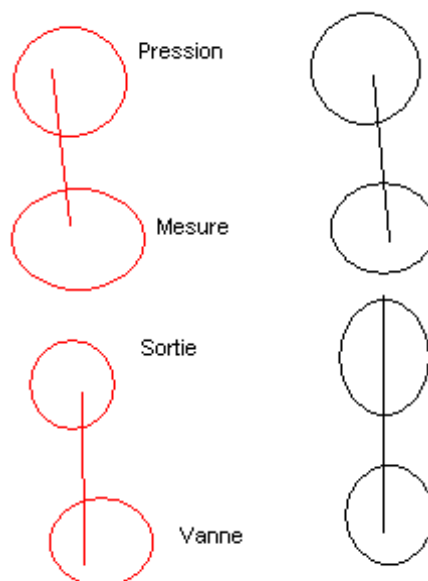
1)



2) Grandeur réglée P1
 Réglante: Débit Q_e
 Perturbatrice: Débit Q_s



3)



4)

5) quand on augmente la commande la mesure augmente, le procédé est donc en sens direct et le procédé en sens inverse.

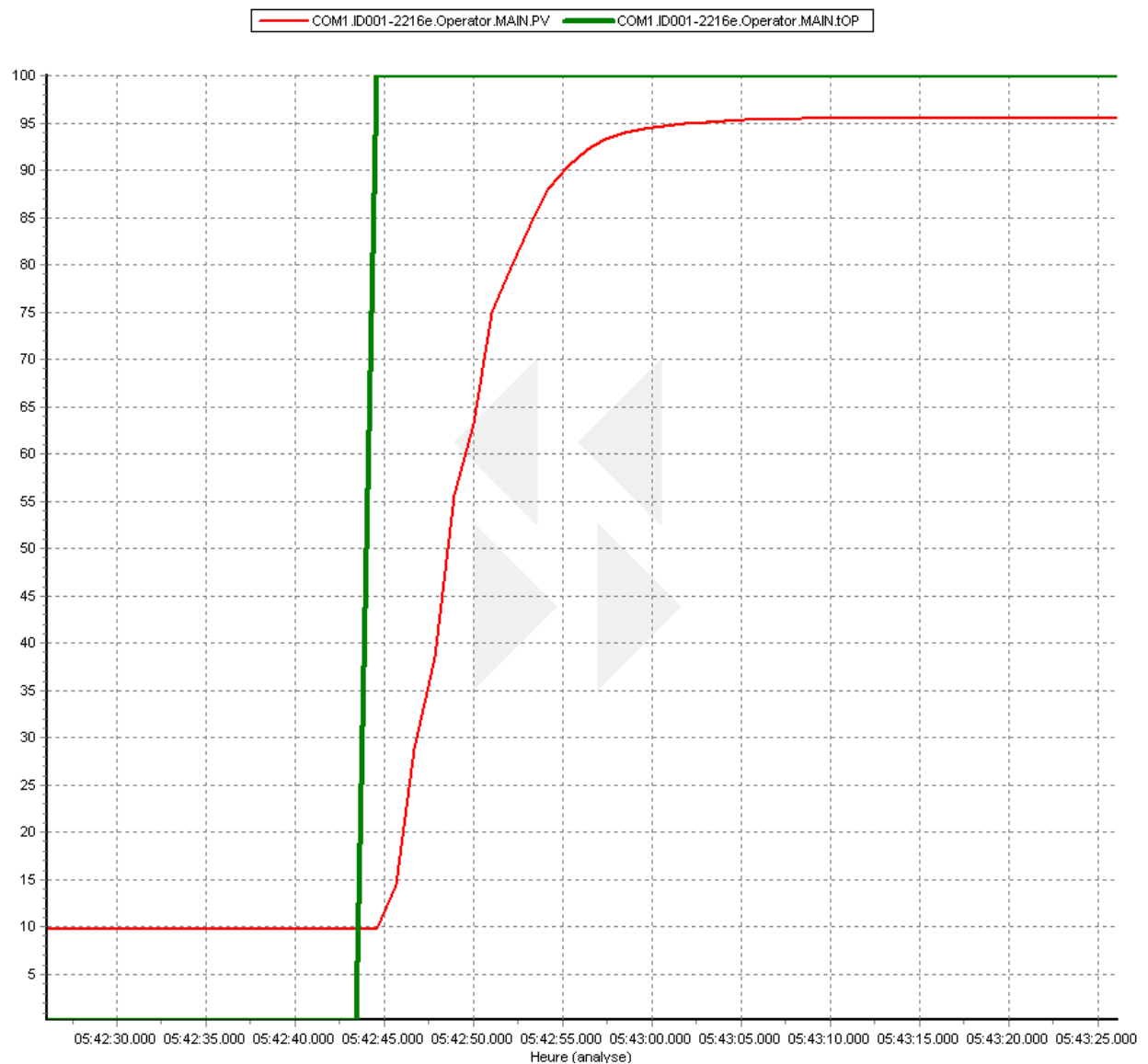
6)

Act	Sens d'action de la régulation	7	REV (0)
-----	--------------------------------	---	---------

7)

Nom	Description	Adresse	Valeur
PV	Variable de process	1	10.10
tOP	Puissance de sortie cible sou	3	0.00
W_SP	Consigne de travail	5	100.00
tSP	Consigne cible	2	100.00
m-A	Sélection auto/manuel	273	MAN (1)
dSP	Configuration de l'affichage (i	106	STD (0)
Cid	Identificateur défini par l'utilis.	629	0

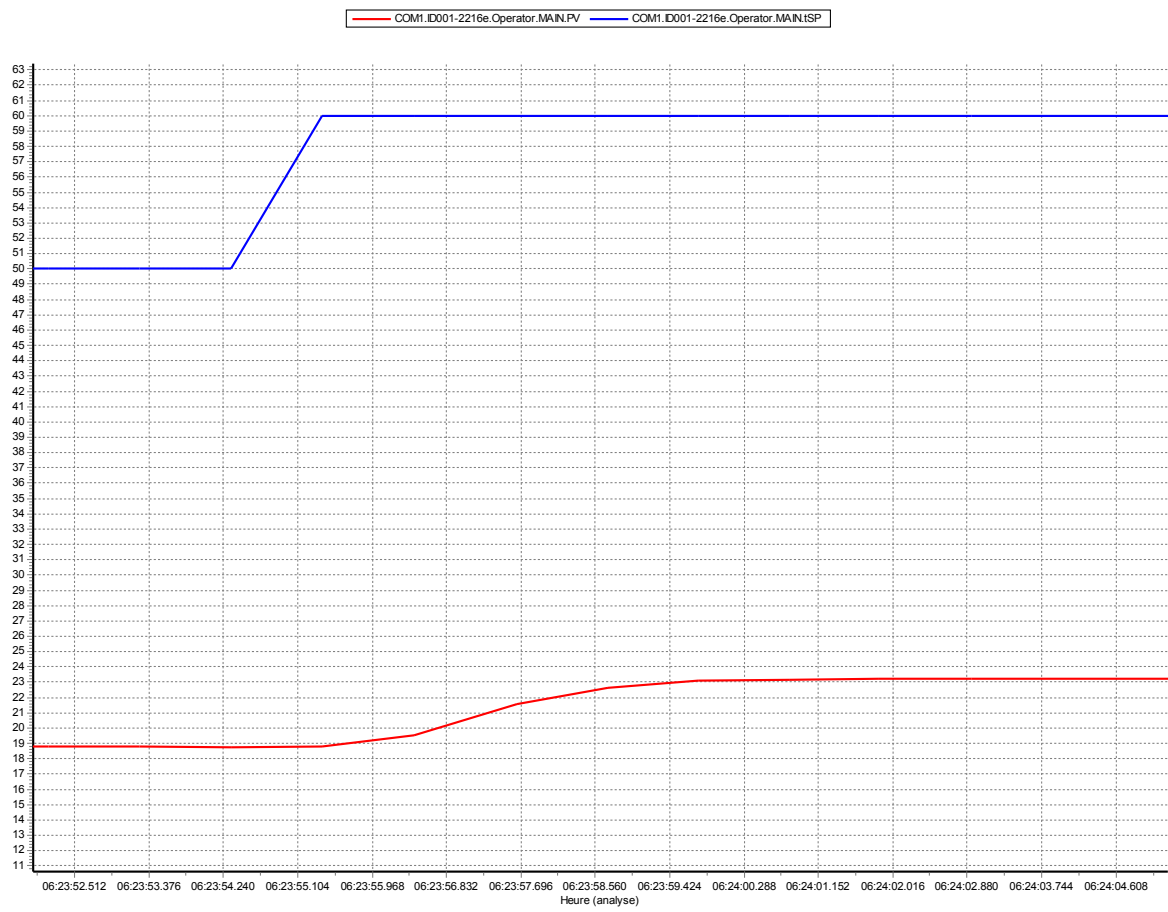
8)



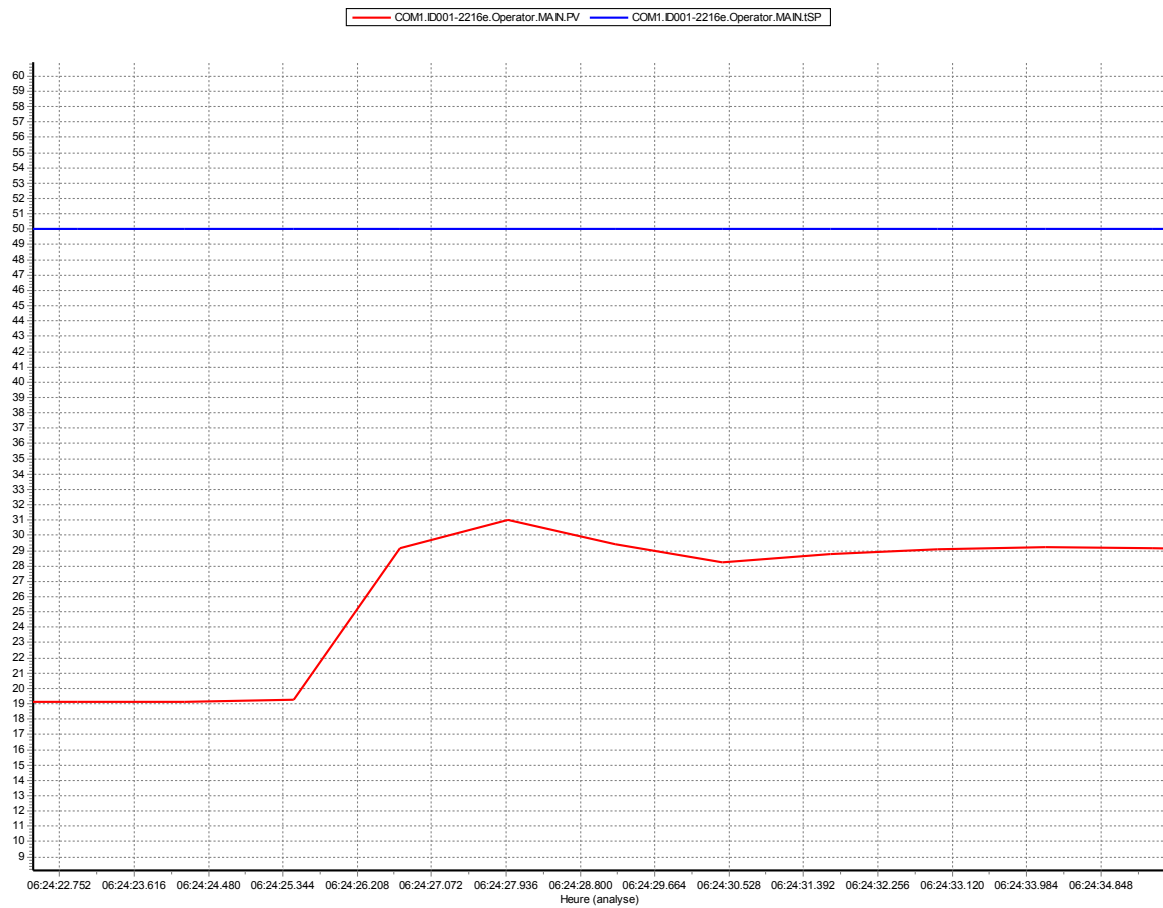
9)

II. Réglage de la boucle

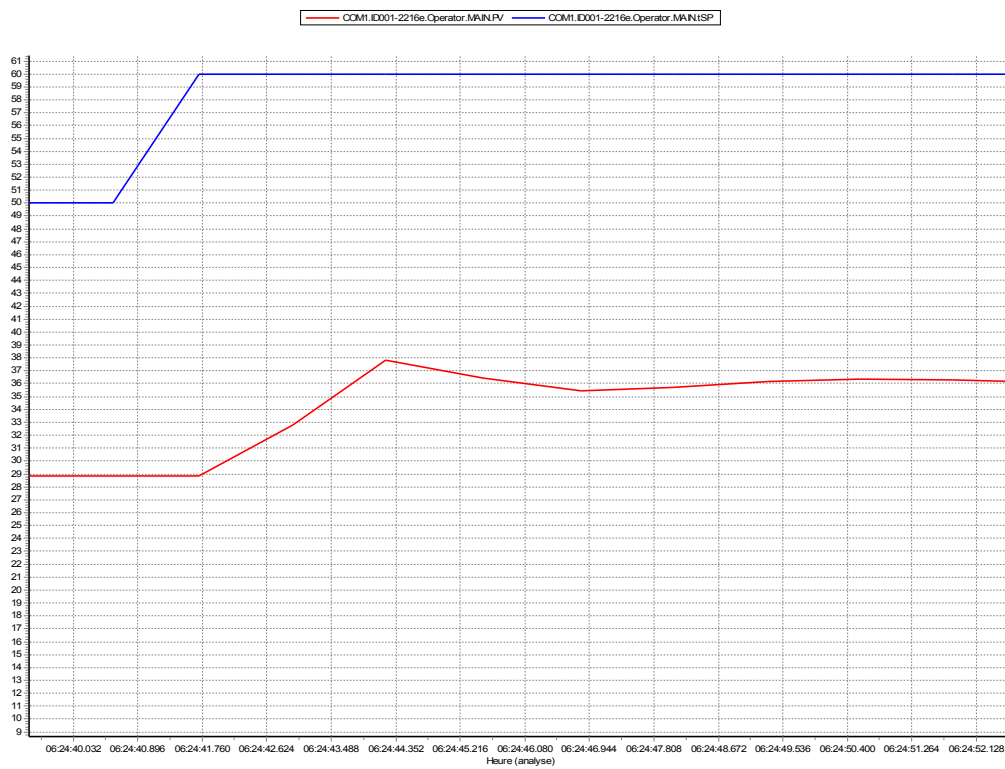
1)Xp:Trop grand



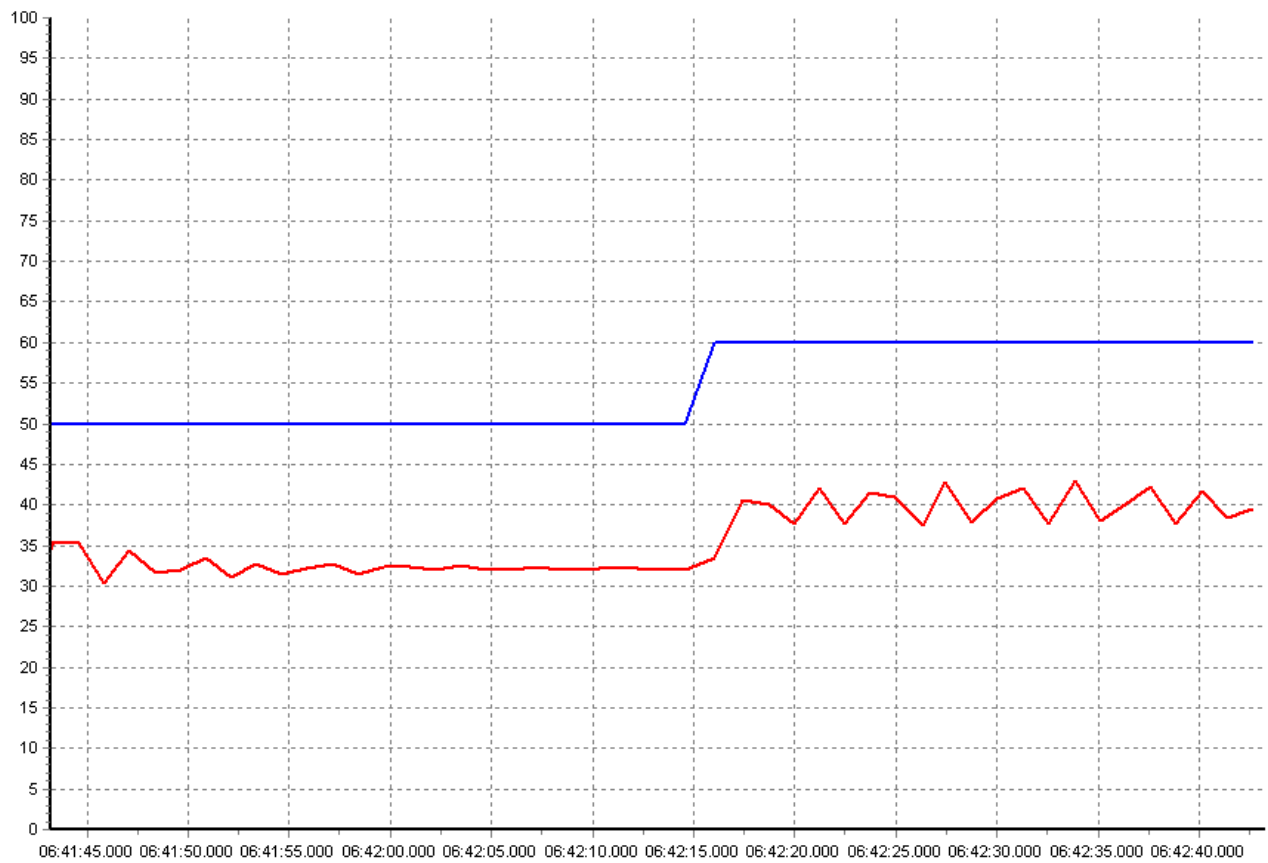
Correct :



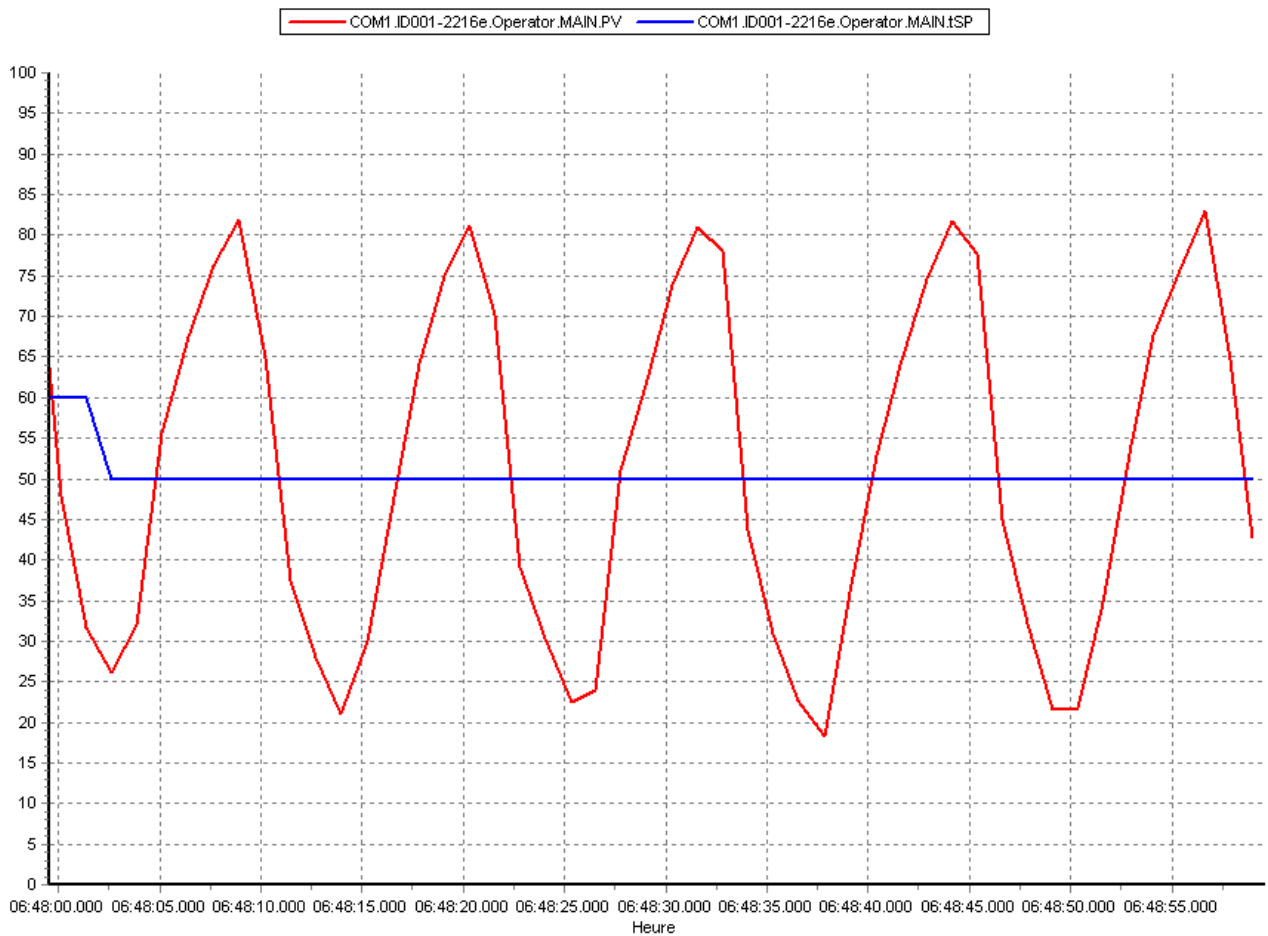
Trop petit :



Td est instable donc impossible de lui attribuer une valeur .



Ti est instable



$C(p) = 40$

Méthode par approches successives = Méthode du régleur

[Remplacer les par votre réponse]

Cette méthode s'applique-t-elle à un procédé naturellement stable ou instable ? Stable

Doit-on se placer en Boucle Ouverte ou en Boucle Fermée ? Fermée

Donner l'ordre dans lequel on doit régler les actions P, I et D. P D I

Les courbes qui suivent représentent les réponses du système à un échelon de consigne ΔW .

Le procédé admettant un léger dépassement la courbe épaisse est considérée comme correcte pour le réglage de l'action mise en oeuvre dans chacun des cas suivants.

Le procédé admettant un léger dépassement la courbe épaisse est considérée comme correcte pour le réglage de l'action mise en oeuvre dans chacun des cas suivants. Uniquement pour le type de procédé que vous avez à étudier annotez chaque courbe fine en indiquant si le gain du régulateur A ou le temps d'intégrale T_i ou le temps de dérivée T_d sont trop faibles ou trop forts.

