TD1 - Blanchon	Pt		A B C 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	D			0	,05
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	С			0	,35
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 réponses et en déduire l'influence de l'action intégrale sur la précision, la stabilité et le temps de réponse à ±2% du système.	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	D			0	,05
		Note: 16,95/20				

Blanchon

TD1 EasyReg - Influence du temps intégral

2

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

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

F(p)=1/1+(Ti.p/2a)

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

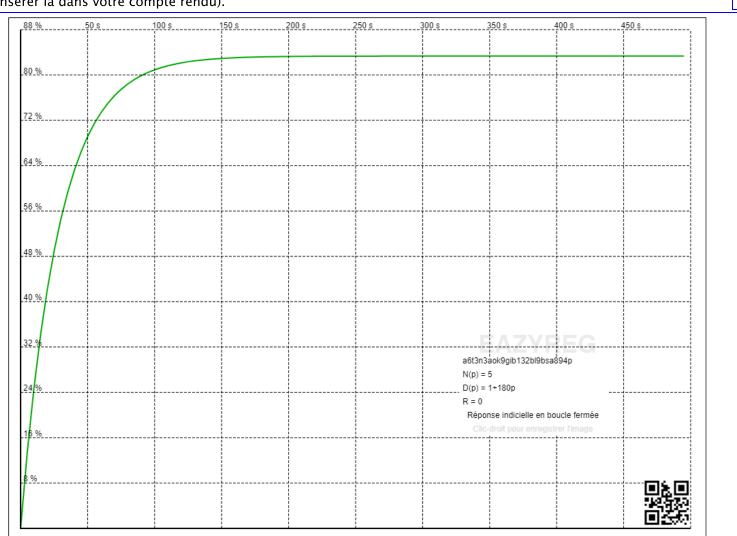
Sur EasyReg choisir une constante de temps pour le calcul de 60s.

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

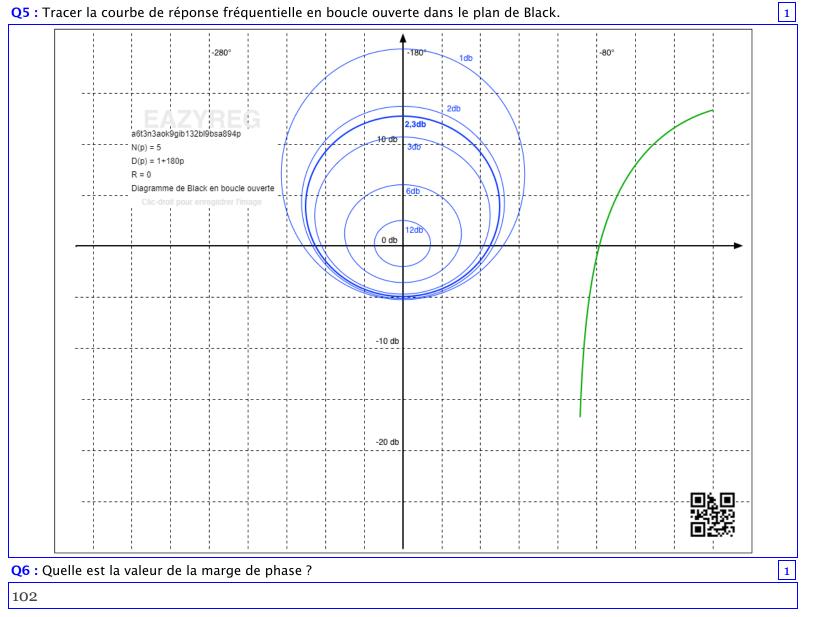
Pour l'essai 1 :

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).



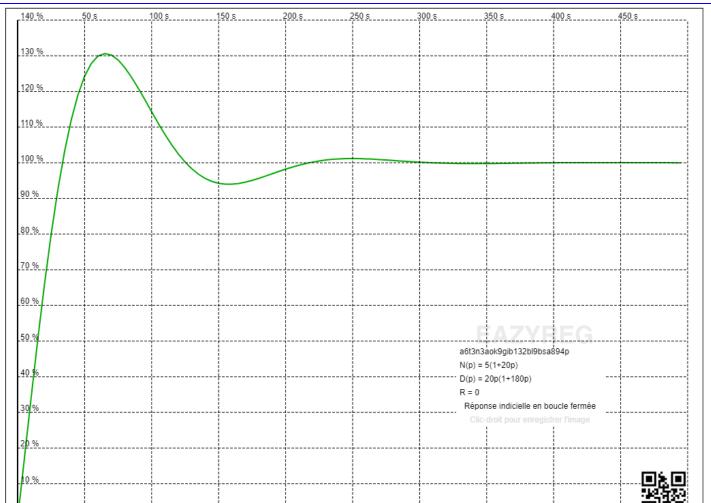
Q4: Relever la valeur du premier dépassement, l'erreur statique et le temps de réponse à 2%.

Pas de dépasement, erreur statique= 18,7%, Temps de réponse=105s



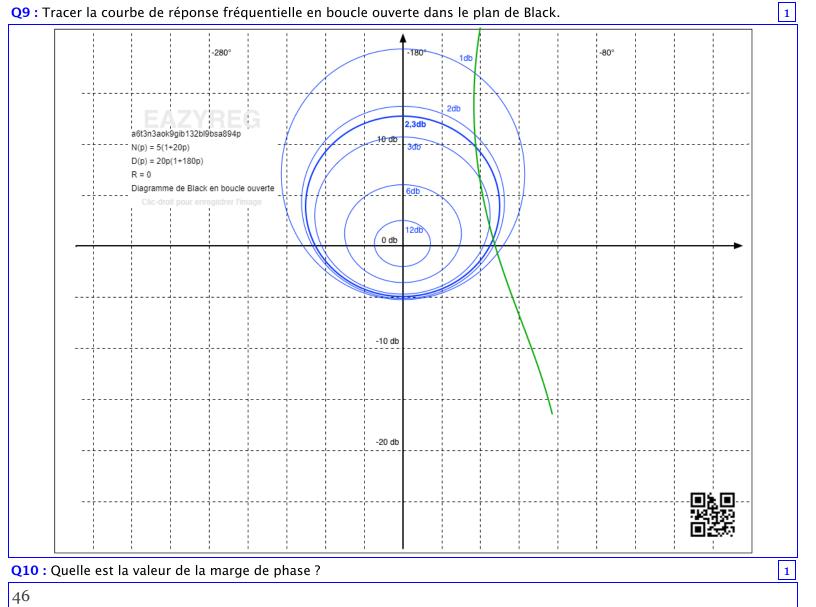
Pour l'essai 2 :

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= 35% Erreur statique=0 Temps de réponse 200s



Pour l'essai 3 :

100 %

90 %

80 %

70 %

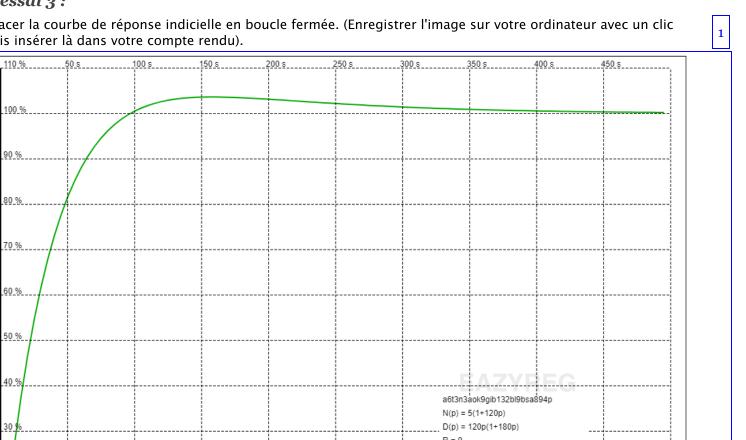
60 %

50 %

40 %

30.9

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).

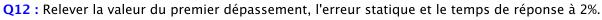


N(p) = 5(1+120p)

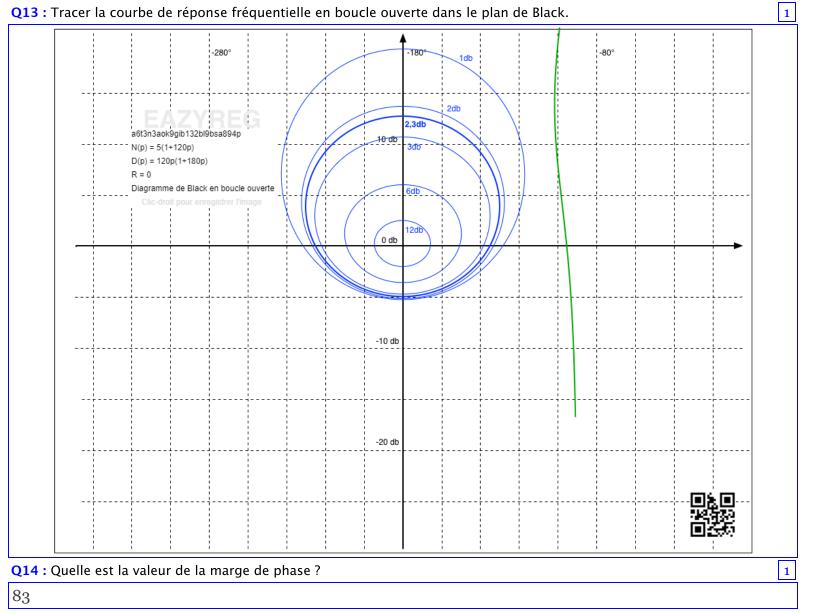
R = 0

D(p) = 120p(1+180p)

Réponse indicielle en boucle fermée



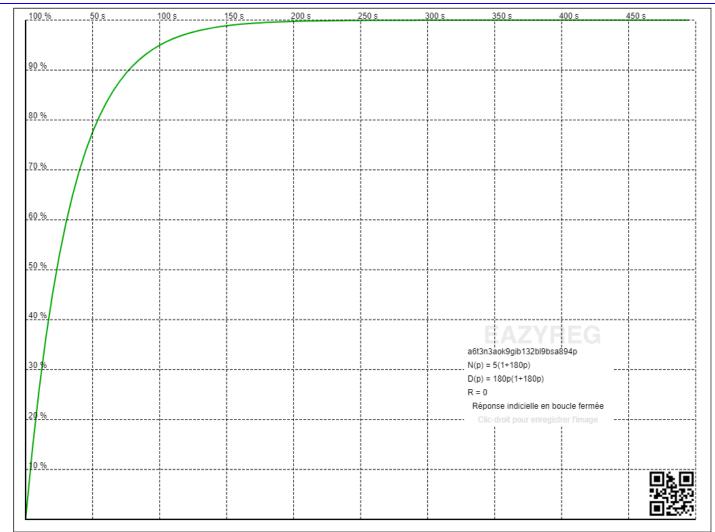
Premier dépassement= 103 Temps de réponse= 85s, Erreur statique=0



Pour l'essai 4 :

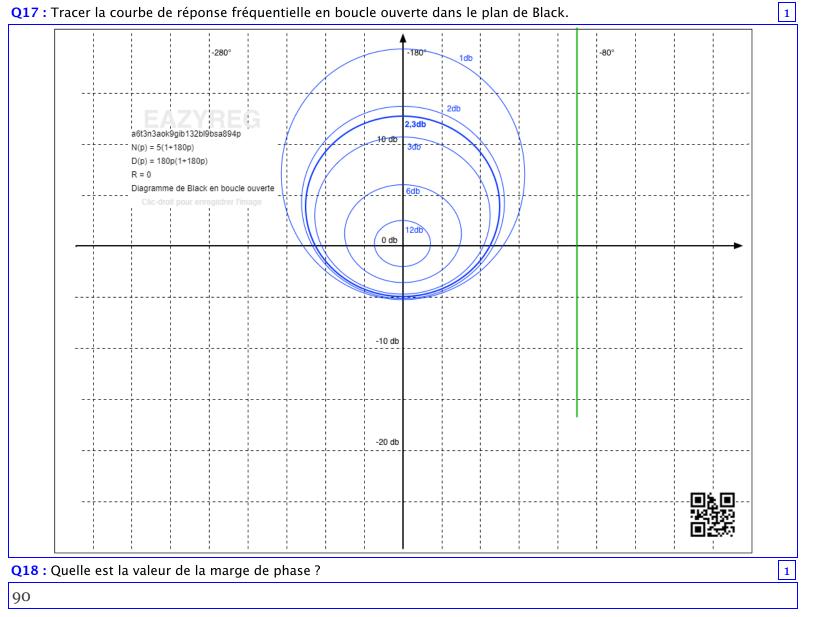
Q15 : Tracer la courbe de réponse indicielle en boucle fermée. (Enregistrer l'image sur votre ordinateur avec un clic droit, puis insérer là dans votre compte rendu).





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

Pas de dépassement, Temps de réponse 130s, Erreur statique=0



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

Plus on augmente Ti plus la régulation sera lente mais précise

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.

Plus Ti augmente plus le plan de Black sera de plus en plus précis car on peut voir que le courbe sera plus droite avec un Ti élevée