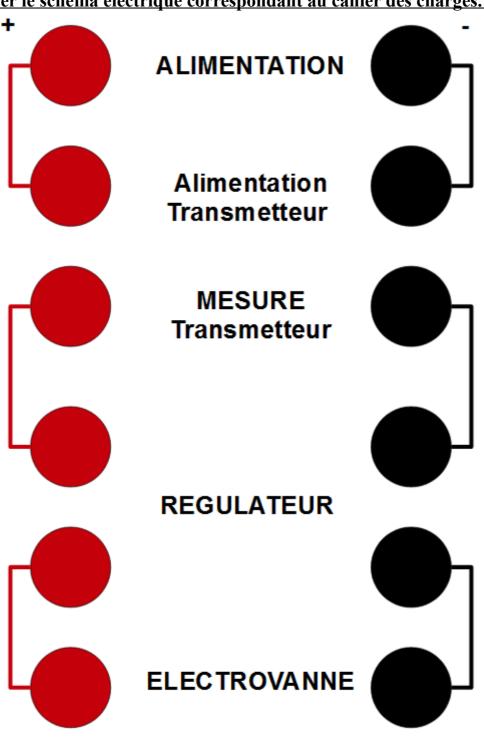
_					
Α				-	1
Α				-	1
Α				-	1
Α				1	ı
С				1,4	Il faut montrer plus de courbes quand 4 on utilise la méthode par approches successives.
D				0,2	1 Mais où est le niveau sur la courbe ?
Α				-	1
Α				3	3
Α				2	2
D				0,1	Je veux voir le niveau est le débit. Il manque au moins une mesure.
Α				2	2
	A A A A A A A	A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	A 1 A 1 A 1 A 1 A 1 A 1 A 1 A 1 A 1 A 2 D 0,1 A 2

Note: 13,6/20

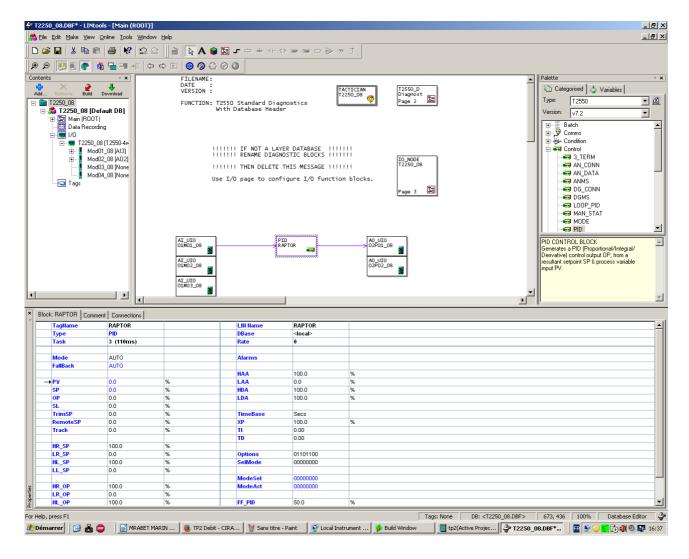
TP2: Débit

### I. Régulation de débit simple boucle

1/ Donner le schéma électrique correspondant au cahier des charges.

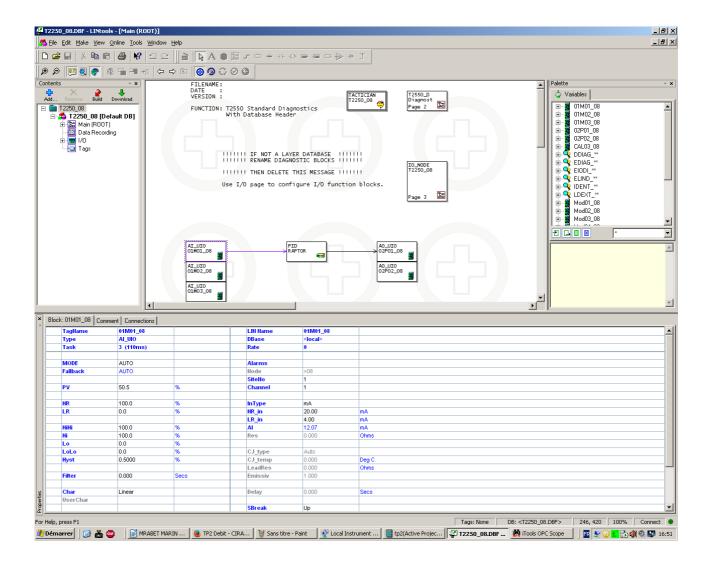


#### 2/ Programmer votre T2550 afin de réaliser la régulation représentée ci-dessus.

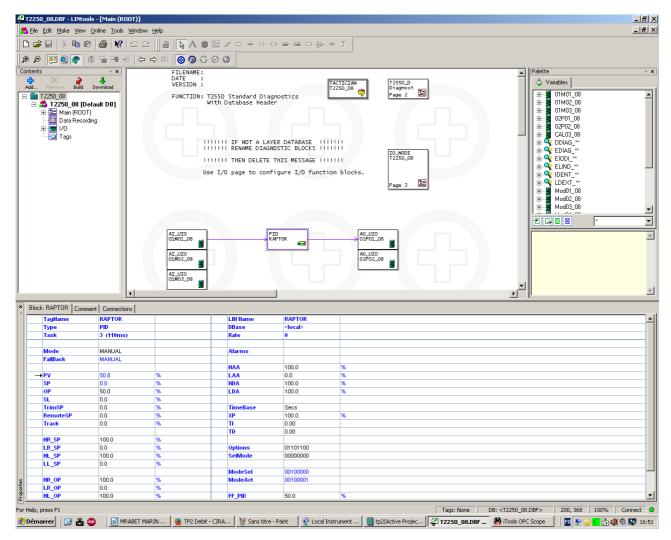


3/ Régler le système pour avoir un niveau de 50% pour une commande de la vanne FV1 de 50%.

Entrée:

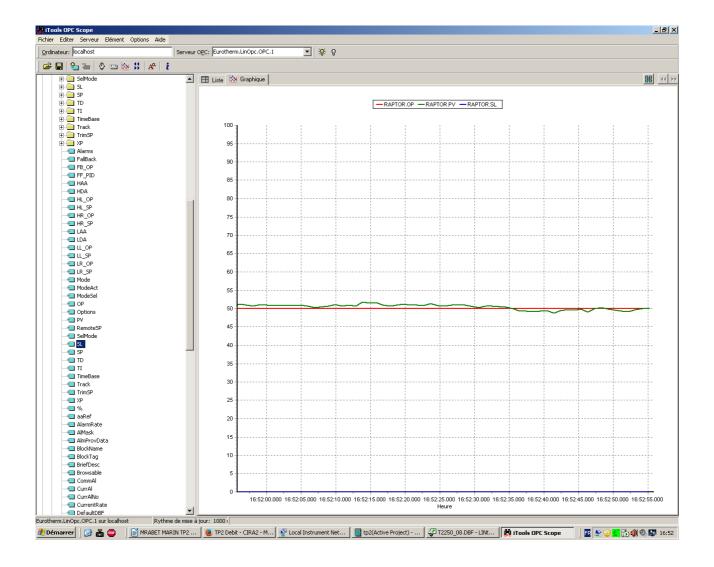


PID:



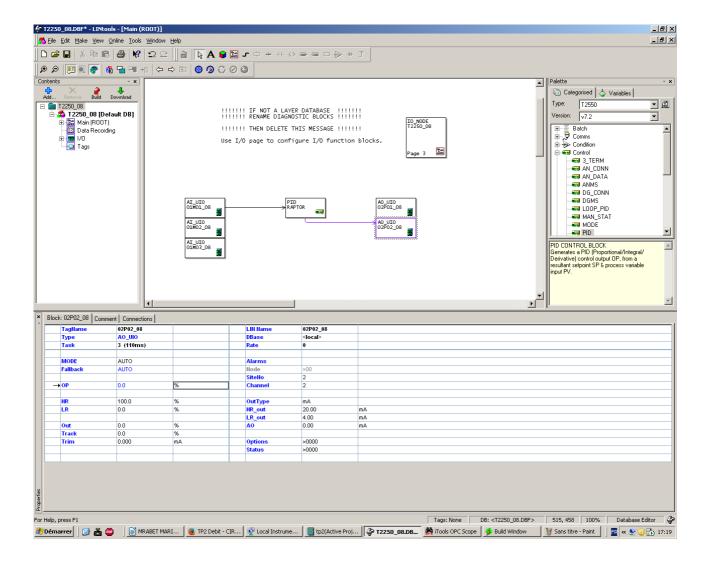
Pour OP=50% on a PV=50,8%

COURBE:



## 4/ Relever l'évolution de la mesure X en réponse à un échelon de commande Y. En déduire le sens de fonctionnement du régulateur (inverse ou direct).

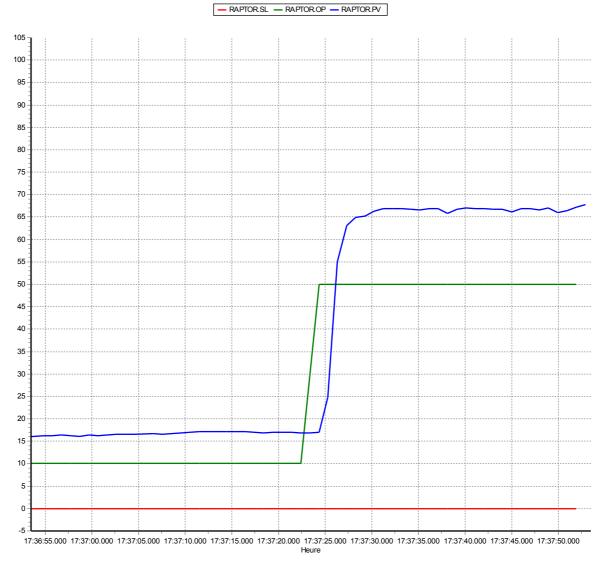
A partir de maintenant nous utiliserons la Sortie 2 suite à un problème de l'électrovanne.



Pour un échelon de commande de 40% :

OP: 10%

OP: 50%



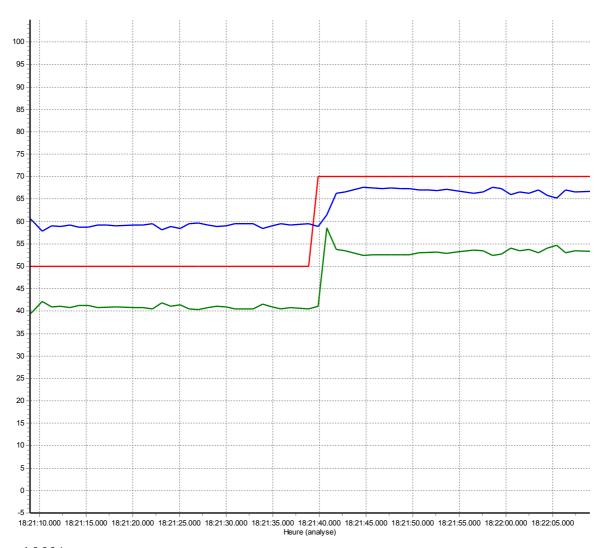
Le procédé est direct donc le sens d'action du régulateur est inverse.

# 5/ Régler la boucle de régulation, en utilisant une méthode par approches successives en mode de régulation PI.

On utilise la régulation proportionnelle intégrale

On fait un échelon de consigne de 20%.



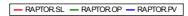


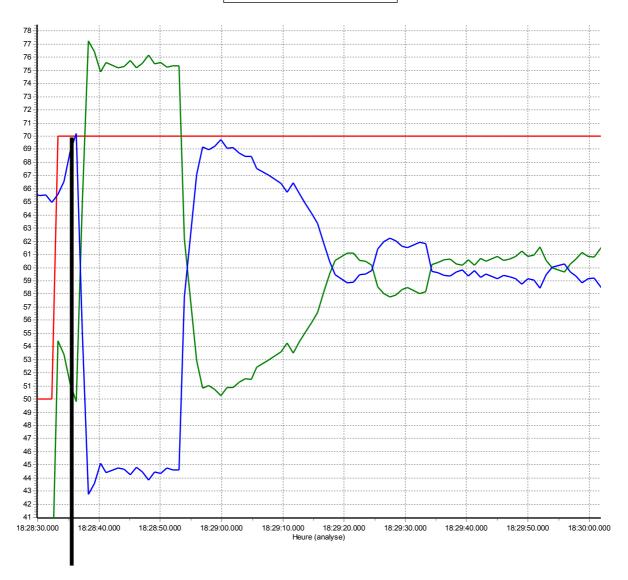
Xp = 100%

Td = 0s

Ti varie

6/ Enregistrer l'influence d'une variation du débit de sortie sur le niveau.





### Perturbation

TagName	RAPTOR		LIN Name	RAPTOR	
Туре	PID		DBase	<local></local>	
Task	3 (110ms)		Rate	0	
Mode	AUTO		Alarms		
FallBack	AUTO				
			HAA	100.0	%
PV	54.8	%	LAA	0.0	%
SP	70.0	%	HDA	100.0	%
OP	65.2	%	LDA	100.0	%
SL	70.0	%			
TrimSP	0.0	%	TimeBase	Secs	
RemoteSP	0.0	%	XP	100.0	%
Track	0.0	%	TI	0.00	
			TD	0.00	
HR_SP	100.0	%			

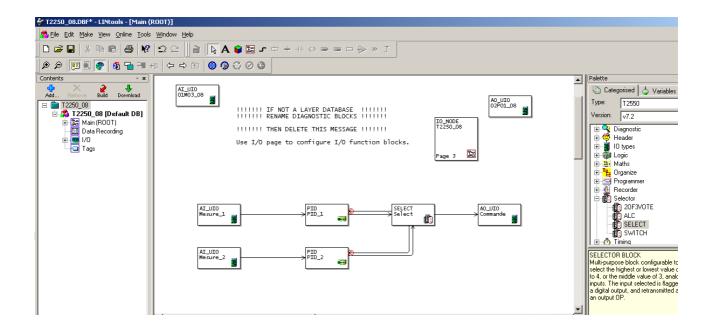
#### II. Régulation parallèle

#### 1/ Rappeler le fonctionnement d'une boucle de régulation parallèle.

Une boucle de régulation parallèle permet de surveiller deux grandeurs pour des raisons de sécurité ou pour assurer le fonctionnement du procédé. Celle-ci va utilisée deux grandeurs réglées, deux correcteurs différents et un organe de réglage.

Dans ce TP, lorsque l'eau du réservoir dépasse le niveau maximum la régulation parallèle va permettre de réguler le niveau d'eau afin d'éviter le débordement. C'est un système de sécurité.

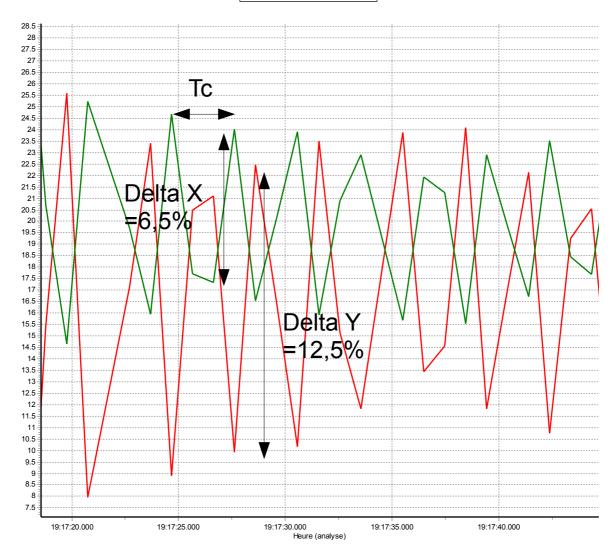
## 2/ Programmer le régulateur pour obtenir le fonctionnement en régulation parallèle conformément au schéma TI ci-dessus.



## 3/ Régler la boucle de niveau en utilisant la méthode de Ziegler & Nickols. On choisira un correcteur PI.

On a diminuer XP à 60%

- PID\_1.0P - PID\_1.PV - PID\_1.SL



Gain du régulateur : Ac = 100/Xpc = 100/60 = 1,667Tc = 3s

Nous avons un PI Parallèle donc :

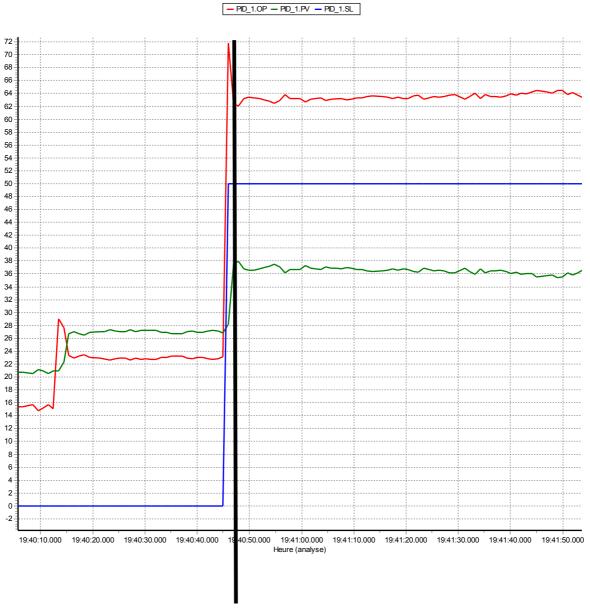
$$Xp = 2,2*Xpc=2,2*60 = 132\%$$

$$Ti = Tc*Xpc/1,2=3*60/1,2=150s$$

Td = 0s

### 4/ Enregistrer l'influence d'une variation du débit de sortie sur le niveau.

Échelon de consigne de 50%.



Perturbation

TagName	PID_1		LIN Name	PID_1	
Туре	PID		DBase	<local></local>	
Task	3 (110ms)		Rate	0	
Mode	AUTO		Alarms		
FallBack	AUTO				
			HAA	100.0	9
→PV	36.8	%	LAA	0.0	9
SP	50.0	%	HDA	100.0	9
OP	63.2	%	LDA	100.0	9
SL	50.0	%			
TrimSP	0.0	%	TimeBase	Secs	
RemoteSP	0.0	%	XP	100.0	9
Track	0.0	%	TI	0.00	
			TD	0.00	
HR_SP	100.0	%			

# 5/ Expliquez l'intérêt d'une régulation parallèle en vous aidant de vos enregistrements. Citez un autre exemple pratique.

La régulation parallèle sert de sécurité. C'est à dire quelle permet de surveiller le niveau de l'eau pour ne pas qu'il déborde du réservoir. Mais si la valeur réglée dépasse la valeur réglée sur l'alarme alors la régulation change de correcteur pour éviter un problème.