

Date d'édition : 23.04.2025

Ref : EWTGURT350

RT 350 Commande et fonctionnement d'un régulateur industriel moderne (Réf. 080.35000)

Simulation de systèmes réglés



Cet appareil d'essai traite de la commande et du fonctionnement d'un régulateur industriel moderne.

Le régulateur a des entrées et sorties librement accessibles. Un générateur de signaux permet de générer des niveaux d'entrée et des signaux carrés définis. Un voltmètre numérique mesure les signaux d'entrée et de sortie. Un système réglé simple est simulé par un segment PT de façon à pouvoir étudier également le comportement et la stabilité d'une boucle de régulation fermée. Afin de pouvoir utiliser un traceur xy ou un enregistreur à tracé continu pour les tracés, tous les signaux sont accessibles à l'aide de connecteurs de laboratoire. Ce régulateur permet également de piloter des modèles de systèmes réglés externes. En plus d'une configuration et d'un paramétrage manuel par touche, le régulateur peut être configuré à partir d'un PC via USB et un logiciel de configuration fourni.

La documentation didactique bien structurée expose les principes de base et guide l'étudiant dans la réalisation des essais.

Contenu didactique / Essais

- conception de base d'un régulateur industriel
- niveaux de commande
- niveaux de paramétrage
- niveaux de configuration

- élaboration des relations fondamentales de la technique de régulation
- fonction de transfert statique et dynamique
- réponse à un échelon
- échelon de grandeur de référence
- boucle de régulation fermée

- ajustage des paramètres de régulateur
- ajustage des canaux d'entrée et de sortie
- mise à l'échelle des affichages
- utilisation des outils de configuration sur PC

Les grandes lignes

- Initiation au régulateur industriel
- Régulateur numérique dont les paramètres peuvent être choisis librement
- Simulation de systèmes réglés
- Logiciel de configuration



Date d'édition : 23.04.2025

Les caractéristiques techniques:

Régulateur

- configurable en régulateur P, PI ou PID
- K_p : 0...999,9%
- T_v : 0...1200s
- T_n : 0...3600s
- 2 entrées, 1 sortie

Voltmètre

- plage de mesure: 0...20V
- résolution: 10mV

Générateur de grandeurs de référence

- 2 tensions sélectionnables
- tension de sortie: 0...10V

Simulateur de systèmes réglés

- type de système réglé: PT ~1~
- constante de temps: 20s
- amplification du système réglé: 1...10
- grandeurs de processus comme signaux

analogiques: 0...10V

Raccordement d'appareils d'enregistrement externes (p. ex. oscilloscope, enregistreur) possible via connecteurs de laboratoire

Dimensions et poids

Lxlxh: 370x330x150mm

Poids: env. 5kg

Nécessaire au fonctionnement

230V, 50/60Hz, 1 phase ou 120V, 60Hz/CSA, 1 phase

Liste de livraison

- 1 appareil d'essai
- 1 logiciel de configuration sur CD + 1 câble USB
- 1 jeu de câbles de laboratoire
- 1 documentation didactique

Produits alternatifs

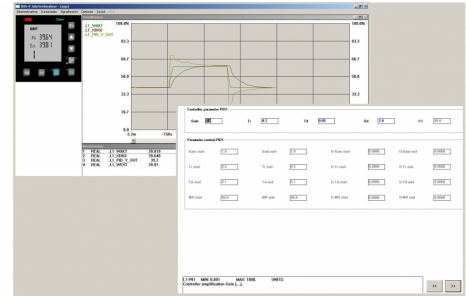
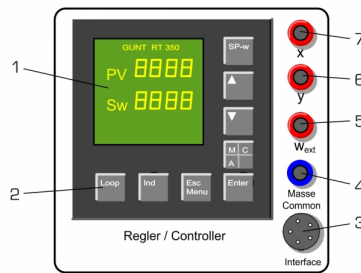
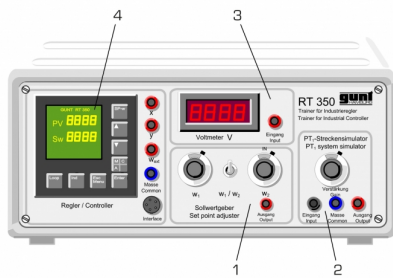
- RT010 - Système de TP en régulation de niveau, HSI
- RT360 - Mise en réseau de régulateurs industriels
- RT370 - Établissement des systèmes de bus de terrain
- RT380 - Optimisation de boucles de régulation

Catégories / Arborescence

Techniques > Maintenance - Productique > Régulation > Régulateurs

Techniques > Génie des Procédés > Principes de base du génie des procédés > Régulateurs, systèmes réglés, mise en réseau

Date d'édition : 23.04.2025



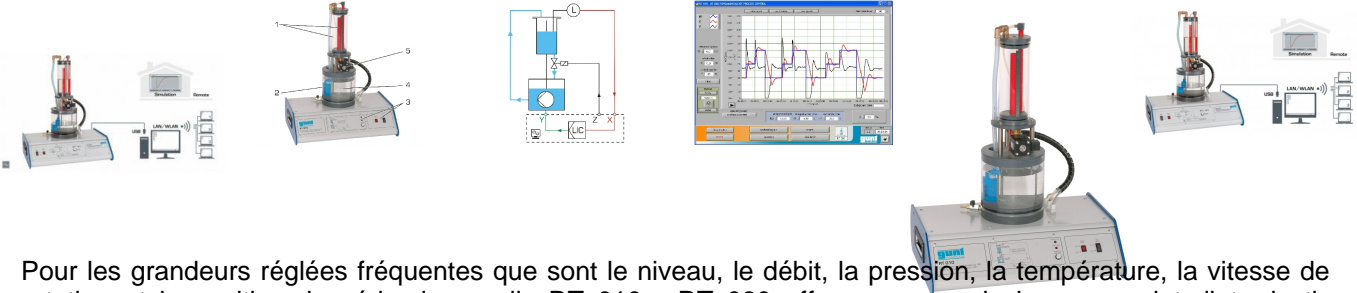
Produits alternatifs

Date d'édition : 23.04.2025

Ref : EWTGURT010

RT 010 Système de TP en régulation de niveau, HSI (Réf. 080.01000)

Ensemble complet : Appareil d'essai + Logiciel + Documentation pédagogique + Câble USB



Pour les grandeurs réglées fréquentes que sont le niveau, le débit, la pression, la température, la vitesse de rotation et la position, la série d'appareils RT 010 - RT 060 offre un cours de base complet d'introduction à la technique de régulation.

Le fait de combiner un système réglé réel très parlant et des simulations d'autres systèmes réglés facilite la compréhension.

La préparation des essais ainsi que les simulations logicielles peuvent être effectuées dans le cadre de l'apprentissage à distance.

L'observation des essais est possible sur le réseau local, sur un nombre illimité de postes de travail.

Le RT 010 propose des essais de base sur un système réglé de niveau à comportement intégral.

Un réservoir transparent rempli d'eau sert de système réglé.

Le niveau du réservoir représente la grandeur réglée qui est déterminée par un élément de mesure, ici un capteur de pression différentielle.

Le signal de sortie du capteur est transmis au régulateur logiciel.

Le signal de sortie du régulateur influence la vitesse de rotation du moteur de la pompe.

Cela modifie la puissance de refoulement de l'actionneur, qui est ici une pompe à vitesse régulée.

Afin d'étudier l'influence de grandeurs perturbatrices, il est possible, au moyen du logiciel, de commander une électrovanne proportionnelle au niveau de l'évacuation du réservoir.

Le comportement de régulation est affiché directement sous la forme d'intervalles de temps. Le niveau peut être lu à tout moment directement sur l'échelle graduée du réservoir.

Reposant sur une intégration matériel/logiciel (HSI), le logiciel GUNT puissant est un élément central de la série d'appareils.

La connexion entre l'appareil d'essai et le PC est assurée par une interface USB (PC externe requis).

L'effet de modifications sur le comportement du système peut être étudié rapidement et facilement à l'aide du logiciel.

Un programmeur intégré permet de définir des grandeurs de référence et des intervalles de temps pour réaliser des courbes de grandeurs de référence.

D'autres questions relatives à la technique de régulation peuvent être traitées à l'aide de simulations logicielles pour des systèmes réglés jusqu'au second ordre.

Contenu didactique / Essais

- illustration des fondements de la technique de régulation par le biais d'un système réglé de niveau
- circuit de régulation ouvert
- système réglé sans compensation
- effets de différents types de régulateurs sur le comportement de le circuit de régulation fermé
- optimisation du régulateur par le biais d'une modification des paramètres de régulateur: K_p , T_n , T_v
- enregistrement des réponses à un échelon en cas de: échelon de grandeur réglante, de grandeur de référence et de grandeur perturbatrice
- limitation de la grandeur réglante et effet sur la régulation
- influence des grandeurs perturbatrices
- simulation logicielle de différents systèmes réglés (P, I, PT1, PT2)
- comparaison de différents paramètres de système réglé
- logiciel GUNT spécifique pour toute la série d'appareils
- régulateur: manuel non réglé, continu, deux ou trois points
- programmeur pour courbes de grandeurs de référence propres
- conception de régulateurs de grandeurs perturbatrices

SYSTEMES DIDACTIQUES s.a.r.l.

Savoie Hexapole - Actipole 3 - 242 Rue Maurice Herzog - F 73420 VIVIERS DU LAC
Tel : [+330456428070](tel:+330456428070) | Fax : [+330456428071](tel:+330456428071)
systemes-didactiques.fr

Date d'édition : 23.04.2025

- enregistrement d'intervalles de temps
- apprentissage à distance: simulation logicielle sur un nombre de postes de travail illimité

Les grandes lignes

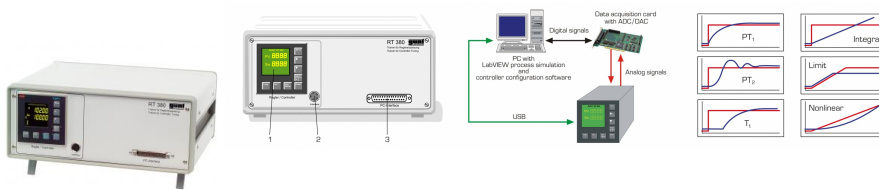
- illustration des relations fondamentales de la technique de régulation par le biais: régulation de niveau
- régulateur logiciel configurable et paramétrable avec des fonctions étendues
- préparation des essais et simulation logicielle pour l'apprentissage à distance
- suivi et évaluation des essais possibles sur le réseau local

Les caractéristiques techniques

Réservoir avec échelle graduée et trop-plein: 1200mL
 Réservoir de stockage: 3700mL
 Pompe à vitesse régulée
 puissance absorbée: 18W
 débit de refoulement max.: 8L/min
 hauteur de refoulement max.: 5m
 Vanne proportionnelle: Kvs: 0,7m³/h
 Régulateur logiciel configurable et para

Ref : EWTGURT380

RT 380 Optimisation de boucles de régulation (Réf. 080.38000)



Le thème de cet appareil d'essai est l'interaction du régulateur et du système réglé.

L'objectif est ici que la boucle de régulation fermée, constituée du régulateur et du système réglé, montre le comportement optimal désiré.

Grâce à l'utilisation d'un logiciel de simulation, on peut s'exercer intensivement et sans danger au réglage des paramètres de régulateur, très important dans la pratique.

Des notions telles que boucle de régulation ouverte ou fermée, stabilité, réponse à un échelon, la réponse aux perturbations et le comportement de pilotage sont mises ici en évidence de manière intuitive.

La particularité de cet appareil d'essai est qu'il n'utilise pas de modèles réels de systèmes réglés, mais que le système réglé est simulé sur le PC à l'aide d'un logiciel de simulation développé par GUNT.

Ce principe est largement répandu dans l'industrie pour le développement de produits et connu sous le nom de Hardware in Loop (HIL).

Tous les types importants de systèmes réglés peuvent être sélectionnés dans le logiciel.

Les paramètres du système réglé sont réglables dans des limites étendues, de sorte qu'à la différence des systèmes réels, les situations limites peuvent être testées également.

Le comportement dans le temps peut être enregistré dans le logiciel et évalué.

La liaison entre le régulateur et le PC se fait via une carte d'acquisition de données de mesure avec convertisseur AN et NA.

Le régulateur utilisé peut être paramétré de manière simple et confortable via une interface depuis le PC à l'aide du logiciel de configuration fourni.

La documentation didactique bien structurée expose les principes de base et guide l'étudiant dans la réalisation des essais.

Contenu didactique / Essais

- élaboration de relations fondamentales de la technique de régulation
- boucle de régulation constituée du régulateur et du système réglé



Date d'édition : 23.04.2025

différence entre boucle de régulation ouverte et fermée

- adaptation du régulateur à différents systèmes réglés
- détermination des paramètres du système réglé
- choix des paramètres optimaux de régulateur
- application des règles usuelles d'ajustage
- étude du comportement de pilotage et la réponse aux perturbations
- étude de la stabilité de la boucle de régulation fermée

Les grandes lignes

- Comportement d'une boucle de régulation fermée
- Sélection des paramètres de régulateur optimaux
- Règles d'ajustage telles que Ziegler-Nichols
- Stabilité et réponse transitoire
- Simulation de systèmes réglés par logiciel

Les caractéristiques techniques:

Régulateur

- configurable en régulateur P, PI ou PID
- K_p : 0...999,9%
- T_v : 0...1200s
- T_n : 0...3600s

Grandeurs de processus comme signaux analogiques

- 0...10V

Modèle de simulation de système réglé avec comportement P, I, PT ~1~, PT ~2~, T ~t~, non-linéarité et limitation

Dimensions et poids

Lxlxh: 370x330x150mm

Poids: env. 5kg

Nécessaire au fonctionnement

230V, 50/60Hz, 1 phase ou 120V, 60Hz/CSA, 1 phase

Liste de livraison

- 1 appareil d'essai
- 1 carte d'acquisition de données de mesure
- 1 CD avec le logiciel de simulation GUNT pour modèles de systèmes réglés et le logiciel de configuration pour le régulateur
- 1 jeu de câbles de raccordement de l'appareil d'essai au PC
- 1 documentation didactique

Produits alternatifs

- RT010 - Système de TP en régulation de niveau, HSI
- RT350 - Commande de régulateurs industriels
- RT360 - Mise en réseau de régulateurs industriels
- RT370 - Établissement des systèmes de bus de terrain
- IA130 - Module API