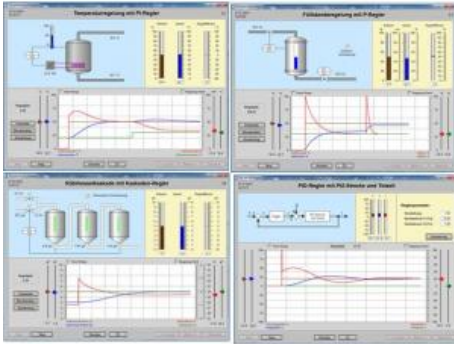


Date d'édition : 22.04.2026

Ref : EWTSCS-RP1-2-(FR)-E

Logiciel de simulation et de formation WinErs Contrôle et Régulation n°1&2 (monoposte)

Température, niveau, vitesse, débit avec régulateur
3x points, P, I, PI, et PID



Étudiez le comportement temporel des boucles de régulation pour différents systèmes

Régulation 1:

- Analyse d'une régulation
- Régulation de niveau
- Régulation de température
- Régulation de température avec retard
- Régulation de niveau de plusieurs réservoirs en cascades
- Régulation avec régulateur P, I, PI et PID

Régulation 2

- Régulation de la température ambiante
- Régulation de la vitesse de rotation d'un moteur
- Régulation de débit
- Régulation de niveau avec des régulateurs standard et trois points
- Régulation d'une enceinte climatique avec un régulateur trois points
- Libre sélection des régulateurs et des paramètres des régulateurs
- Étude du comportement de régulation des régulateurs P, I, PI et PID

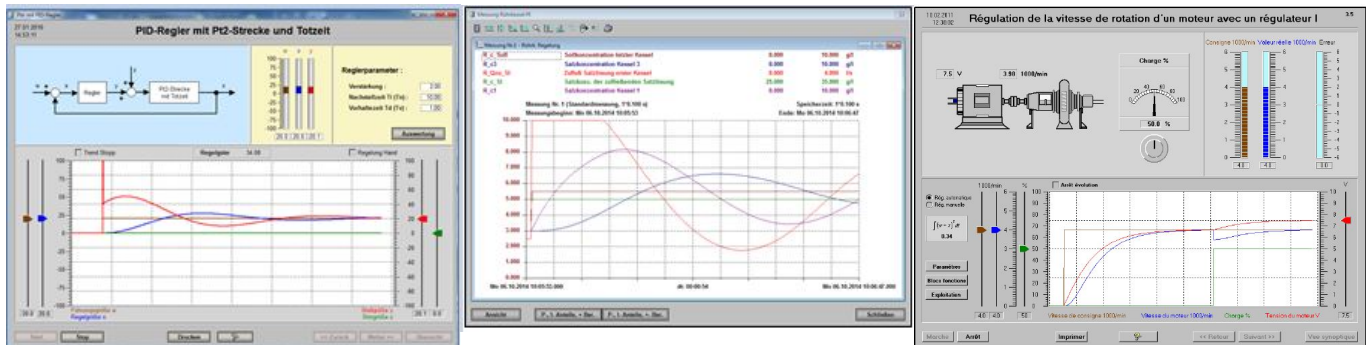
Existe en version multipostes (10x)

Version de démonstration disponible

Catégories / Arborescence

Formations > STL > Contrôle et Régulation
Techniques > Régulation > Logiciels

Date d'édition : 22.04.2026



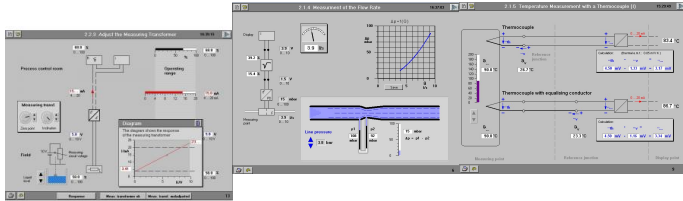
Options

Date d'édition : 22.04.2026

Ref : EWTSCS-S-MP1-1

Logiciel de simulation, de formation à l'étude des capteurs, du calibrage... Licence pour 1x Poste

Capteur de niveau, poids, pression, débit et température



Ce logiciel a été développé pour un enseignement dans le domaine des mesures physiques pour la régulation et l'automatisation.

Les différentes études des capteurs sont réalisées sur un processus de production industriel simulé.

Vous pouvez suivre le signal en provenance du capteur en passant par le convertisseur jusqu'à l'affichage de la mesure.

Les représentations sont aux normes industrielles.

Vous pouvez intervenir sur le processus à tout moment pour analyser toutes les mesures.

En utilisant l'exemple du système, vous pouvez examiner les principes de fonctionnement des capteurs pour

- Niveau
- Poids
- Pression
- Débit
- Température

En fonction des TP, vous choisissez les convertisseurs, Ajustez ces mêmes convertisseurs à la plage de fonctionnement.

Analyser la boucle de régulation

Vérifier les signaux de mesure et de commande

Paramétrer le régulateur

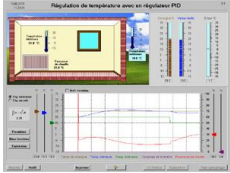
Produits alternatifs

Date d'édition : 22.04.2026

Ref : EWTSCS-RP2-(FR)-E

Logiciel de simulation et de formation WinErs Contrôle et Régulation n°2 (monoposte)

Température, vitesse, débit, niveau avec régulateur 3x points, P, I, PI, et PID



Étudiez le comportement temporel des boucles de régulation pour différents systèmes

- Régulation de la température ambiante
- Régulation de la vitesse de rotation d'un moteur
- Régulation de débit
- Régulation de niveau avec des régulateurs standard et trois points
- Régulation d'une enceinte climatique avec un régulateur trois points
- Libre sélection des régulateurs et des paramètres des régulateurs
- Étude du comportement de régulation des régulateurs P, I, PI et PID

Existe en version multipostes (10x) ou en version limitée dans le temps (3 mois ou 6 mois)

Version de démonstration disponible

1 - Comportement du régulateur

1.1 Régulateur P

2 - Régulation de température

2.1 Régulation manuelle / 2.2 Régulation automatique / 2.4 Régulation avec un régulateur P

3 - Régulation de vitesse de rotation d'un moteur

3.1 Régulation manuelle / 3.2 Régulation automatique / 3.4 Régulation avec un régulateur P

4 - Régulation de débit

4.1 Régulation manuelle / 4.2 Régulation automatique / 4.4 Régulation avec un régulateur P

5 - Régulation de niveau

5.1 Régulation manuelle / 5.2 Régulation automatique / 5.4 Régulation avec un régulateur P

6 - Régulation d'une chambre froide

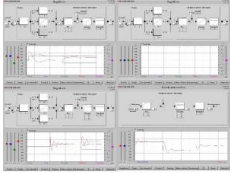
6.1 Régulation manuelle / 6.2 Régulation automatique

Date d'édition : 22.04.2026

Ref : EWTSCS-RP3-(FR)-E

Logiciel de simulation et de formation WinErs Contrôle et Régulation n°3 (monoposte)

construction par blocs de fonction



Sélectionnez un régulateur, un système et votre boucle de régulation et observer le comportement avec différents signaux d'entrée

Sélectionnez votre système, votre consigne, par association de blocs de fonction:

- I-Bloc
- IT1-Bloc
- DT1-Bloc
- Retard-Bloc
- PT2-Oscillation
- PT1-Bloc
- PT2-Bloc
- PT3-Bloc
- PT4-Bloc
- PT5-Bloc

Sélectionnez un régulateur en activant les composants P, I et D

Sélectionnez la variable de consigne et de perturbation:

- Echelon
- Sinus
- Triangle
- Manuel
- Rectangle
- Impulsion

Analyser le comportement en boucle fermé avec une grandeur perturbatrice.

Tous les paramètres du régulateur et du système librement sélectionnables

Signaux d'entrée: sauts, rampes, oscillation, rectangles, impulsions

Affichage des signaux

Enregistrement et évaluation graphique de tous les signaux

Existe en version multipostes (10x)

Version de démonstration disponible