



ATBIN INDUSTRIAL GROUP

ATBIN INDUSTRIAL GROUP



راهنمای نصب و راه اندازی کنترلر حرارت MEGA 600

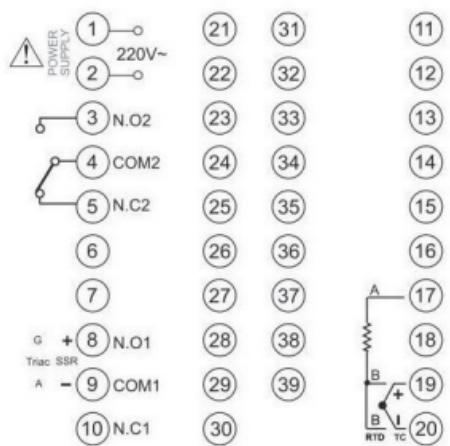
فهرست

۳	تعیین مدل دستگاه (کد فنی)
۴	پایه های ورودی و خروجی
۵	صفحه نمایش و کلیدها
۶	حافظه گذرا
۷	حافظه موقت
۸	حافظه دائم
۹	اصول و عملکرد دستگاه
۱۰	پارامترها
۱۱	انواع آلارم
۱۲	انواع کنترل کننده ها
۲۰	Technical data
۲۳	روش تنظیم تقریبی ضرایب cy, dt, rt, pb
۲۴	نحوه نصب و اتصالات پشت دستگاه

مشخصات اصلی:

۱	ورودی:	انواع ترمومکوپل (R, S, J, K, ...) و انواع RTD (PT 100, ...) دو سیمهه یا سه سیمهه.
۲	خروجی‌ها:	خروجی رله (عرض پالس) خروجی رله آنالوگ خروجی SSR (بنا به درخواست) خروجی راه انداز ترایاک (بنا به درخواست)
۳	تکنیک کنترلر:	PID کنترل غیر خطی ON/OFF
۴	مشخصات نمونه برداری:	تفکیک پذیری داخلی $\frac{1}{2000}$ حداقل ورودی قابل اندازه گیری ۰/۲۵ میکرو ولت زمان نمونه برداری ۰/۳ میلی ثانیه کالیبراسیون دیجیتال (نرم افزاری) فیلتر دیجیتال ۰/۵ ثانیه

مشخصات ترمینالها:



- [۱] ورودی ۸۵ تا ۲۶۵ ولت AC یا ۱۱۵ تا ۳۱۰ ولت DC
- [۲] خروجی باز رله آلارم
- [۳] خروجی مشترک رله آلارم
- [۴] خروجی بسته رله آلارم
- [۵] خروجی باز رله آلارم
- [۶] خروجی باز رله اصلی و مثبت خروجی SSR و گیت (G) ترایاک
- [۷] خروجی مشترک رله اصلی و منفی خروجی SSR و آند (A) ترایاک
- [۸] خروجی بسته رله اصلی
- [۹] خروجی مشترک رله اصلی و منفی خروجی SSR و آند (A) ترایاک
- [۱۰] خروجی بسته رله اصلی
- [۱۱] ورودی های ترموموکوپل J, K, R, S
- [۱۲] ورودی های PT 100
- [۱۳] ورودی های AIN1, AIN3, AIN4 سه سیمه برای حالت دو سیمه
- [۱۴] ورودی های AIN3, AIN4 سه سیمه برای اتصال کوتاه می شوند.

صفحه نمایش و کلیدها :



● دو LED در سمت چپ صفحه نمایش وجود دارد که به ترتیب از بالا معرف خروجی اصلی و آلام می‌باشند.

● دو صفحه نمایش (7-seg) که صفحه نمایش بالایی برای نمایش دمای PV (Process Value) یا دمای کنونی سیستم بکار می‌رود و صفحه نمایش پایین دمای SV (Set Value) یا دمای مطلوب ما را نشان می‌دهد.

● چهار کلید از سمت چپ عبارتند از : Up, Down, Enter, Program

کلید Program

جهت وارد شدن به منوها یا انتخاب منوی بعدی در نظر گرفته شده.

کلید Enter

جهت انتقال مقدار وارد شده توسط کاربر به حافظه موقت در نظر گرفته شده.

کلید (Up و Down)

جهت کم و زیاد کردن پارامترهای در نظر گرفته شده است.

توضیح در مورد حافظه های دستگاه:

سه حافظه در دستگاه وجود دارند که عبارتند از: حافظه گذرا، موقت و دائمی

• حافظه گذرا:

زمانیکه مقدار یک پارامتر تغییر داده می شود این تغییرات در حافظه گذرا اعمال می شود و با زدن کلید Enter تغییرات جدید (مقادیر جدید پارامتر) به حافظه موقت منتقل می شود.

توجه شود که پس از اعمال تغییرات در یک پارامتر (با کلیدهای Up و Down) برای اینکه مقدار یک پارامتر واقعاً تغییر کند باید حتماً کلید Enter را فشار دهیم و اگر قبل از زدن کلید Enter کلید Program را فشار دهیم واپس پارامتر فعلی خارج شویم تغییرات اعمال نمی شود و پارامترهای مذکور کماکان مقدار قبلی خود را خواهند داشت.

• حافظه موقت :

هر تغییری که پس از زدن کلید Enter اعمال می شود در حافظه موقت ذخیره می شود که پس از خاموش شدن دستگاه به هر دلیل این اطلاعات از بین می رود. (برای منتقل کردن مقادیر جدید به حافظه دائمی می توانیم با استفاده از پارامتر `SAVE` مقادیر پارامترها را از حافظه موقت به حافظه دائم بفرستیم که در این صورت حافظه دائم نیز همان مقادیر حافظه موقت را خواهد داشت و پس از روشن شدن دستگاه همان مقادیر نمایش داده خواهند شد.)

● حافظه دائم :

مقادیر مربوط به هر پارامتر در موقعیت روشن شدن دستگاه از این حافظه خوانده می‌شود. از این به بعد و در حین کار چنانچه هر تغییر واقعی در مقدار پارامتر بوجود آید این تغییرات در حافظه موقت ذخیره می‌شود. چنانچه بخواهیم این مقادیر جدید در حافظه دائمی دستگاه بماند کافی است در هنگام نمایش پارامتر **SAUE** کلید **Enter** را فشار دهیم.

Standard display

پس از روشن شدن، دستگاه در این سطح کاری قرار می‌گیرد که در این حالت صفحه نمایش پابین مقدار SV (دما مطلوب) و صفحه نمایش بالا مقدار PV (دما فعلی سیستم) را نمایش خواهد داد. در این حالت امکان تغییر هیچ‌کدام از پارامترها با کلیدها وجود ندارد.

برای نمایش پارامترها کافی است کلید P را فشار دهیم و برای تغییر مقدار آنها از کلیدهای Up و Down استفاده می‌کنیم.

برای خروج از این حالت بدون انتقال تغییرات به حافظه دائم کلید P را بیش از ۳ ثانیه نگه می‌داریم و برای انتقال تغییرات در حافظه دائم روی پارامتر SURE رفته و کلید Enter را می‌فشاریم. که در این صورت پس از ثبت اطلاعات به Standard display بر می‌گردد.

در این سطح که حتما باید توسط پرسنل فنی ماهر تنظیم شود این پارامترها وجود دارند.

پارامتر	توضیحات	محدوده	تنظیم کارخانه	انتخاب شما
SEtP	مقدار دمای مطلوب (set point)	بسته به نوع ورودی مثلث برای ترموموکوپل $0^{\circ}\text{C} - 1200^{\circ}\text{C}$ K	0°C	
oFSt	برای تصحیح خطای دمای فعلی بکار می‌رود (Offset)	$-100^{\circ}\text{C} \sim +100^{\circ}\text{C}$	0°C	
P-b	باند نسبی گرمایشی (Proportional band) on/off: P-b=0 کنترل از نوع	$0 - \frac{5\text{PH}_i}{2}$ digit	0	
rт	زمان انتگرال گیری (غیر فعال $rт = 0$)	0 - 1000s	300	
dт	زمان مشتق گیری (غیر فعال $dт = 0$)	0 - 3000s	20	
HYS+	باند مثبت هیسترزیس برای کنترل on/off	0 - 25°C	0	
HYS-	باند منفی هیسترزیس برای کنترل on/off	0 - 25°C	0	
yo	مقدار خروجی وقتی که $PV=SV$ باشد (در کنترل P) در صورتی نمایش داده می‌شود که P-b مخالف صفر باشد.	0 - 100%	0%	





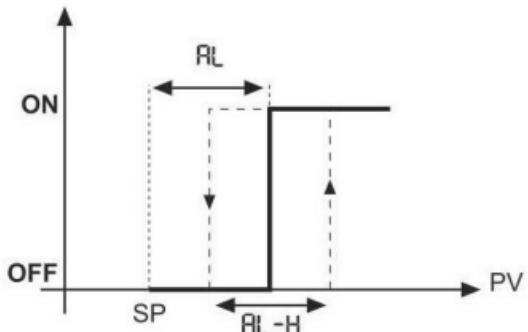
پارامتر	توضیحات	محدوده	تنظیم کارخانه	انتخاب شما
YI	ماکزیمم خروجی	10 - 100%	100%	
CY	(cycle time) سیکل زمانی	2 - 120sec	10	
AL-T	(Alarm type) نوع آلارم	0 - 4	0	
AL	مقدار مقایسه گر (alarm)	بسته به نوع ورودی	بسته به نوع ورودی	
AL-H	هیستوریس آلارم	بسته به نوع ورودی	بسته به نوع ورودی	
SPH _i	حداکثر مقدار نقطه تنظیم	بسته به نوع ورودی	بسته به نوع ورودی	
SAUE	جهت انتقال مقادیر پارامترها به حافظه دائم	عملکرد با زدن کلید Enter		

توجه ۵: اگر پس از گذشت مدت زمان ۳۰ ثانیه (timeout)، هیچ کلیدی فشرده نشود سیستم به حالت Standard display باز می‌گردد.

انواع آلارم:

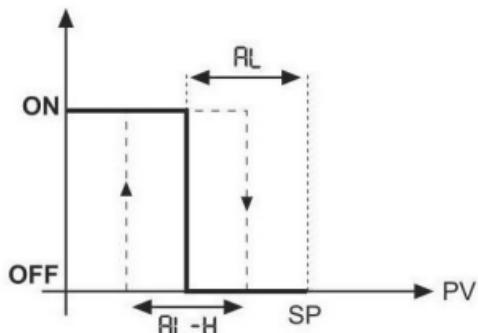
در منوی Σ - AL (Alarm type) پنج نوع آلارم قابل تعریف می‌باشد.

الف) حالت **no function**: این در حالتی است که $AL = 0$ باشد.

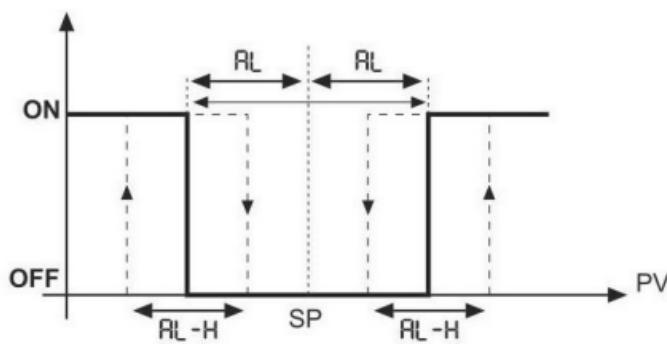


ب) آلارم نوع یک: با انتخاب $AL = \Sigma$, خروجی آلارم هنگامیکه PV بالاتر از SP قرار داشته باشد بصورت منحنی زیر فعال می‌شود.

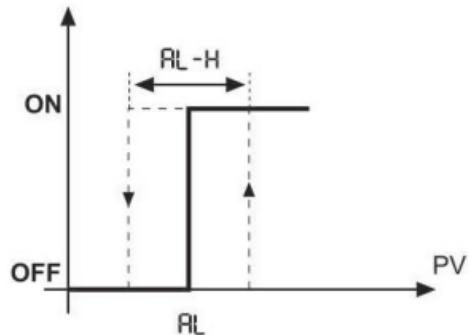
(ج) آلارم نوع دو : با انتخاب $AL = -L$ آلارم وقتی که PV پایین تر از SP قرار داشته باشد بصورت منحنی زیر فعال می شود.



(د) آلارم نوع سه: با انتخاب $AL = -L$ خروجی آلارم بصورت ترکیبی از آلارم نوع یک و دو خواهد بود.



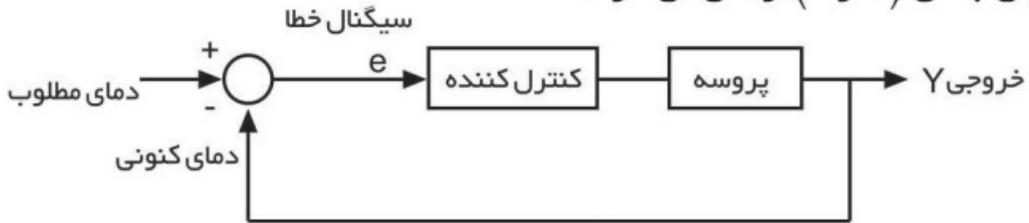
۵) آلارم نوع چهار: با انتخاب $4 = \text{H-L}$ خروجی آلارم بصورت زیر فعال می‌شود.



توجه: آلارم نوع چهار مستقلًا عمل نموده و وابسته به SP نمی‌باشد.

انواع کنترل کننده ها :

کنترل کننده یکی از قسمتهای مهم و حساس در حلقه کنترل صنعتی می باشد زیرا عملکرد حلقه کنترل نهایتاً از طریق کنترل کننده تعیین و تنظیم می شود. کنترل کننده با توجه به خطای موجود (اختلاف مقدار پرسه با مقدار مطلوب) با در نظر گرفتن قوانین کنترل (استراتژی کنترل) دستوری را به جهت اصلاح خطأ به قسمتهای بعدی (محرك) ارسال می دارد.



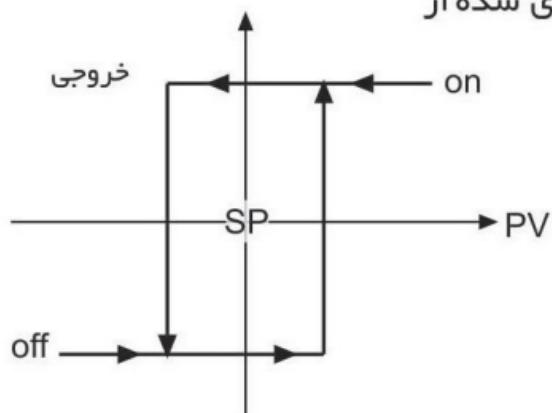
کنترل کننده ها از نظر قانون کنترل یا عملی که بر روی سیگنال خطأ انجام می دهند به چند دسته تقسیم می شوند.

۱. کنترل کننده های دو وضعیتی (on/off)
۲. کنترل کننده تناسبی (Proportional)
۳. کنترل کننده تناسبی - انتگرالی (PI)
۴. کنترل کننده تناسبی - مشتق گیر (PD)
۵. کنترل کننده تناسبی - انتگرالی - مشتق گیر (PID)

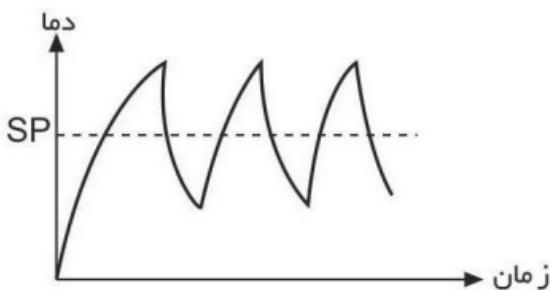
کنترل کننده‌های دو وضعیتی (on/off)

هنگامیکه $P = b$ باشد کنترل در حالت on/off می‌باشد. خروجی این کننده‌ها همانطور که از نام آنها پیدا است تنها دو حالت روشن یا خاموش (on یا off) می‌تواند داشته باشد.

در صورتیکه خطاب مثبت باشد، یعنی مقدار کمیت اندازه‌گیری شده از مقدار مطلوب کمتر باشد، کنترل کننده فرمان روشن شدن (on) و در صورت وجود خطای منفی فرمان خاموش شدن را صادر می‌کند. در عمل کنترل کننده دو وضعیتی را با هیسترزیس مانند شکل روبرو می‌سازند.



بزرگترین مشکل کنترل کننده‌های on/off این است که دما حول نقطه مطلوب نوسان می‌کند.



کنترل کننده تناسبی (Proportional)

برای حل مشکل فوق از کنترل کننده تناسبی (P) استفاده می‌شود. در این نوع کنترل کننده خروجی ضریبی از خطای سیستم می‌باشد. کنترل کننده تناسبی برای رفع مشکل قطع و وصل های مکرر در کنترل کننده‌ها و جلوگیری از افزایش و کاهش ناخواسته دما ساخته شده است. گین این کنترل کننده‌ها توسط پارامتر پاند تناسبی $P-b$ قابل تنظیم می‌باشد.

$$P-b = \frac{100}{kp}$$

$$\text{Out put} = e \times kp\% \quad ; e = SP - PV$$

اگر

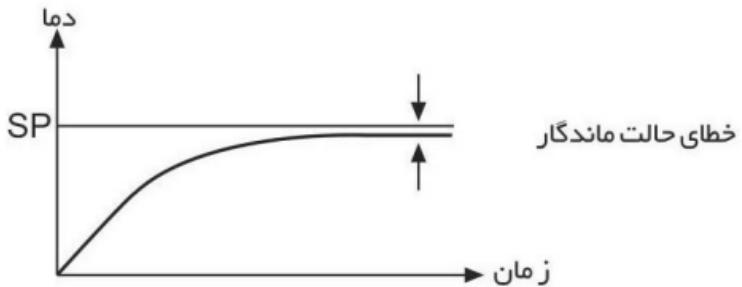
$PV < SP - P-b$: خروجی کاملاً روشن

$PV > SP - P-b$: خروجی بین صفر تا صد درصد تغییر می‌کند.

مثال: اگر $SP = ۳۰۰$ ، $PV = ۲۷۵$ ، $P-b = ۵۰$ ، $e = ۲۰$ ، $kp = ۱۰۰ \div P-b = ۲$ ، (برای خروجی‌های غیر آنالوگ)، خروجی 50% خواهد بود یعنی 0.1 ثانیه روشن و 0.1 ثانیه خاموش

$$out\ put = e \times kp = 50\%$$

کنترل کننده نوع P نیز دارای مشکل است زیرا خطای سیستم هیچگاه صفر نمی‌شود. در اصطلاح کنترل کننده نوع P خطای ذاتی دارد.



برای از بین بردن این خطا از کنترل کننده PI استفاده می‌کنند.

کنترل کننده تناسبی - انتگرالی (PI)

کنترل کننده انتگرالی یک کنترل کننده حافظه دار است یعنی خروجی در هر لحظه تحت تاثیر خطاهاست سیستم در زمانهای گذشته می‌باشد و تغییرات آن در جهت اصلاح خطا خواهد بود.

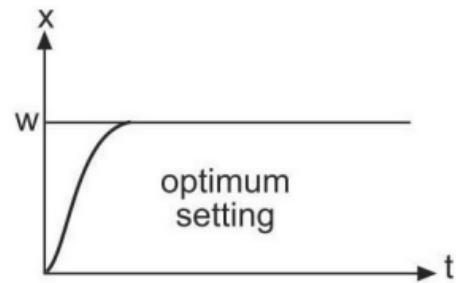
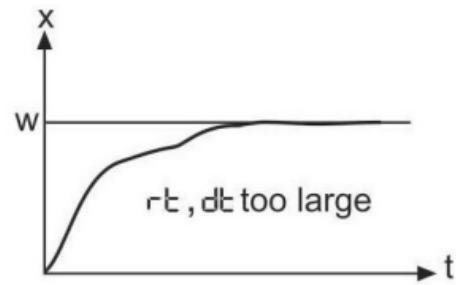
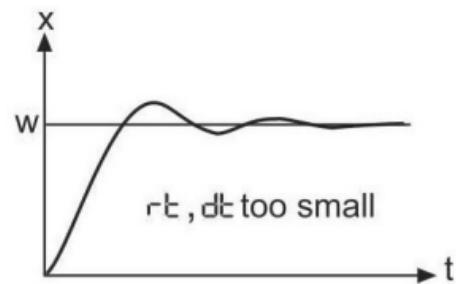
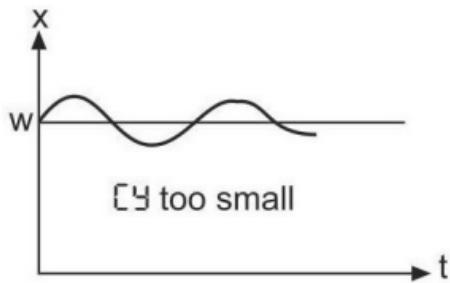
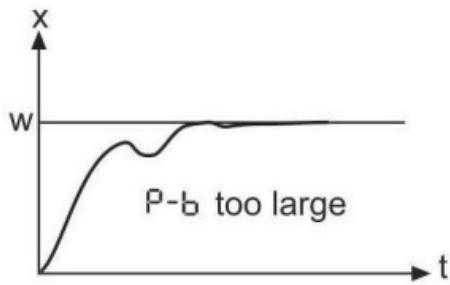
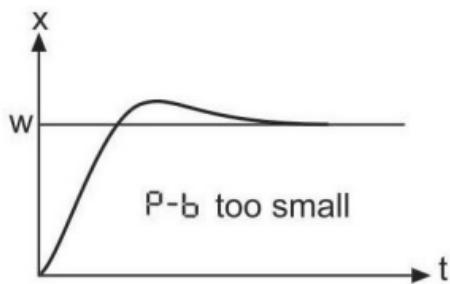
مزیت این کنترل کننده‌ها در توانایی آنها در کاهش خطای ماندگار می‌باشد و عیب آنها کند بودن و ایجاد تاخیر در پاسخ دهی است. که احتمال ناپایداری را به دنبال دارد.

کنترل کننده تنااسبی - مشتق گیر (PD)

عمل مشتق گیری برای پروسه های پرسرعت و یا با ثابت زمانی کوچک مناسب است. کنترل کننده مشتق گیر آمادگی لازم برای تصحیح خطاهای آتی را فراهم می آورد یعنی کنترل کننده دیدی آینده نگر دارد. از کنترل کننده های انتگرالی و مشتق گیر معمولاً به تنها یی استفاده نمی شود و آنها را بصورت PID, PD, PI بکار می برند.

کنترل کننده تنااسبی - انتگرالی - مشتق گیر (PID)

یک کنترل کننده PID دارای کلیه خواص کنترل کننده های I, P, D می باشد و با تنظیم ضرایب مربوطه میتوان به ترکیبی از خواص هر یک از آنها رسید،



Controller:

Control type	Single - setpoint Controller
Controller Structures	P/PD/PI/PID/(On/Off)
A/D Converter	Resolution better than 14 bit
Sampling time	~ 320 ms
Data backup	EEPROM
Weight	300 gr
Ambient temperature range	0 - 55°C
Housing type	Plastic
Supply	85 - 265 V AC 50Hz 115 - 310 V DC
Power Consumption	≤10 W
Panel Cut out in mm	92 × 92

Technical data

Thermocouple input:

Designation	Range	Meas.accuracy
Fe-Con J	0 - 600°C	≤ 0.5%
Nicr - Ni K	0 - 1200°C	"
Pt10Rh-Pt S	0 - 1600°C	"
Pt13Rh-Pt R	0 - 1600°C	"

Resistance thermometer input:

Designation	Connection	Type Range	Meas.accuracy
Pt100	3-wire	-199.9 - 500.0°C	0.2%

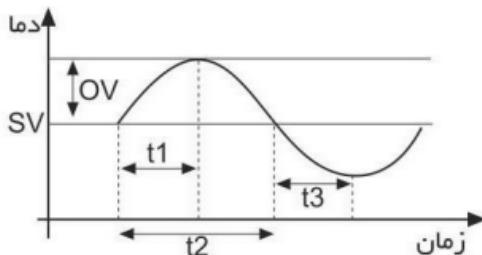
Outputs:

Relay	change over contact 3A at 250VAC resistive load
Logic (SSR)	15 V / 20 mA max
Triac	Max Gate Current = 50 mA

روش تنظیم تقریبی ضرایب :cy,dt,rt,pb

ابتدا pb را برابر صفر قرار می‌دهیم و SV را برابر مقدار (دما مطلوب 0.9×0.9) تنظیم می‌کنیم سپس سیستم حرارتی را روشن می‌کنیم. با روشن شدن سیستم حرارتی دما آن بالا می‌رود و پس از اینکه به مقدار SV رسید سیستم حرارتی خاموش می‌شود ولی دما آن همچنان بالا می‌رود. پس از مدت زمانی که دمای سیستم بالا رفت، دمای سیستم شروع به کاهش می‌کند و پس از رسیدن دمای PV به SV خروجی وصل می‌شود. در این حالت سیستم حرارتی به حالت on/off (p-b=0) کنترل می‌شود.

منحنی حرارتی کوره به صورت شکل زیر است:



معرفی چند پارامتر:

اختلاف حداقل دمای سیستم حرارتی با مقدار SV: (overshoot) OV

مدت زمان بین خاموش شدن سیستم و رسیدن به دمای حداقل: t1

مدت زمان بین خاموش شدن سیستم حرارتی و روشن شدن دوباره آن: t2

مدت زمان بین روشن شدن مجدد و اولین افزایش دما: t3

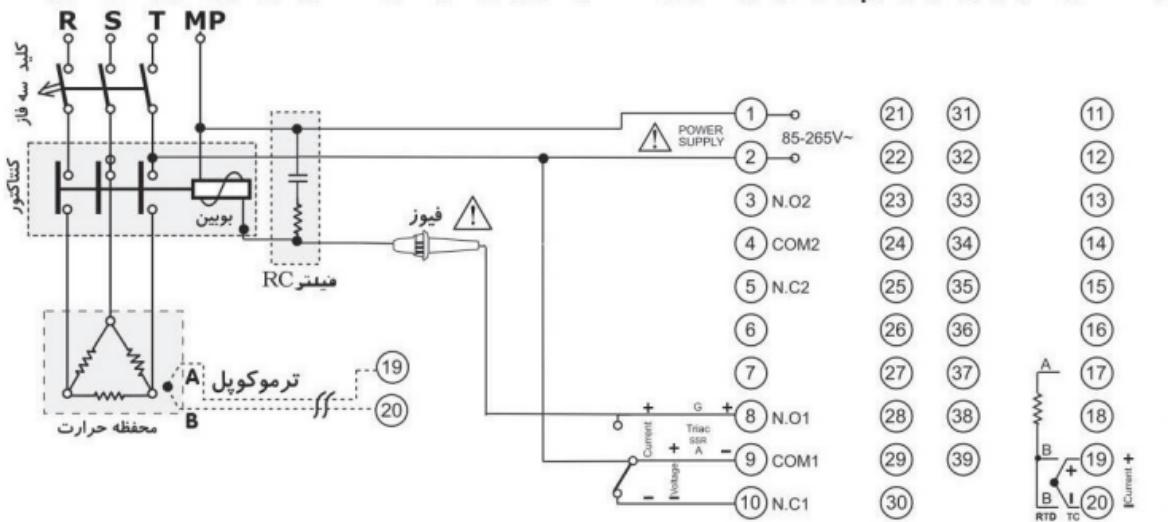
اکنون با بدست آوردن مقادیر این پارامترها و قرار دادن در روابط زیر ضرایب بدست می‌آید.

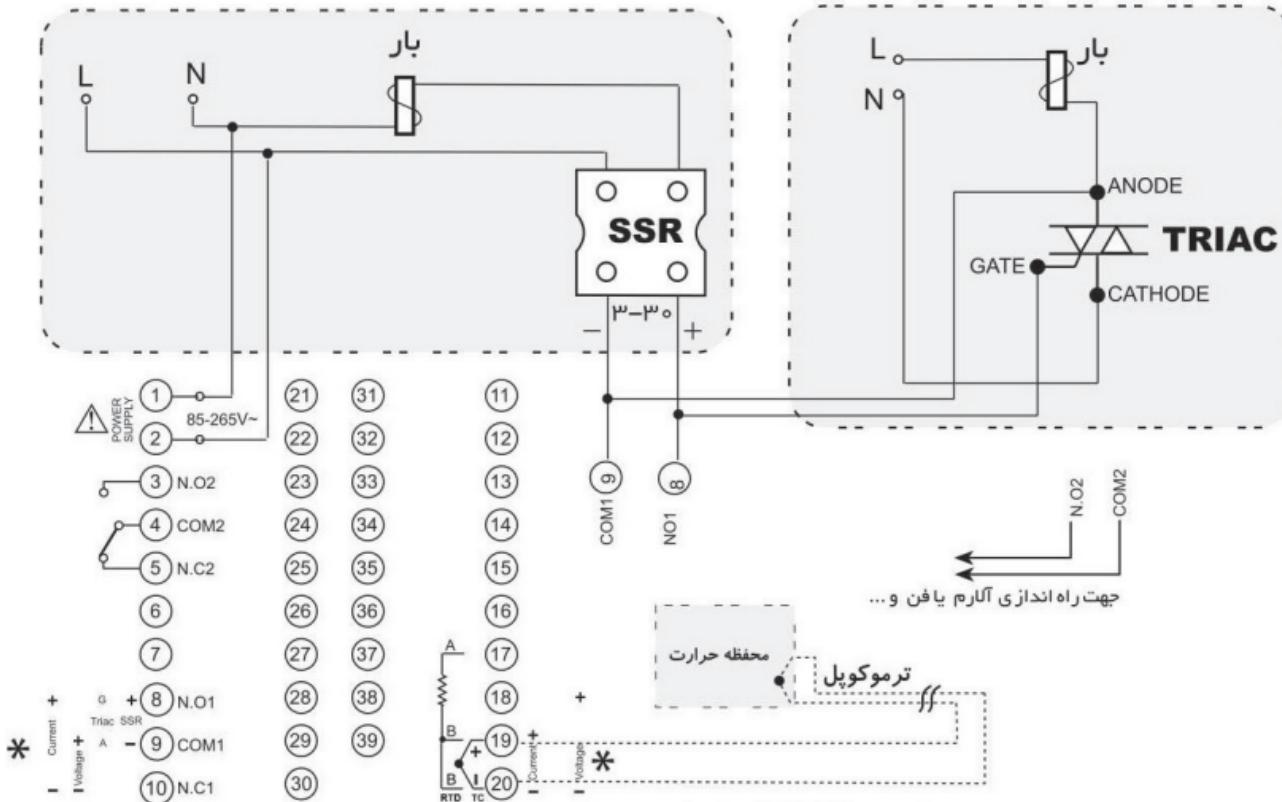
$$Pb = 2 \times OV (\text{ }^{\circ}\text{C}) \quad rt = t1(\text{sec}) \quad dt = \frac{2}{3} \times t2(\text{sec}) \quad Cy = \frac{1}{3} \times t3(\text{sec})$$

توجه: ضرایب کنترل کننده به صورت تقریبی می‌باشند و با تغییر ضرایب حول این اعداد ممکن است نتایج بهتری حاصل شود.

نحوه نصب و اتصالات پشت دستگاه

- نصب دستگاه بایستی مطابق نقشه ترسیم شده و علائم پشت دستگاه انجام شود.
- خروجی رله دستگاه تا ۳ آمپر (برای بارهای اهمی) جریان را تحمل می‌کند. برای این مقدار جریان می‌توانید خروجی دستگاه را مستقیماً به مصرف کننده خود وصل نمایید ولی برای جریانهای بالاتر از ۳ آمپر بایستی مانند نقشه از یک کنتاکتور خارجی به همراه یک فیلتر RC (خازن و مقاومت) خود استفاده نمایید.
- در مصارف تکفاز کافیست به جای سه فاز فقط از یک فاز استفاده شود.
- برای اضافه کردن سیم ترموموکوپل حتماً از سیمهای مخصوص همان ترموموکوپل استفاده نمایید.
- حتی اگر ممکن سیمهای ترموموکوپل را از میدانهای مغناطیسی یا ولتاژهای الکتریکی قوی دور نگهداشته باشد.





* Current, Voltage ± خروجی آنالوگ استاندارد،
* مخصوص مدل MEGA 700 (در مدل MEGA 600 طراحی نشده است).

آتبین

کوره و تجهیزات اندازه گیری

شرکت تولیدی و مهندسی آتبین (سهامی خاص)

تهران، خیابان ولیعصر، بین شهید بهشتی
و شهید مطهری، خیابان شجاعی، ساختمان آتبین

پست الکترونیک: www.atbinco.com info@atbinco.com

تلفن: (۳۰ خط) ۲۶ ۲۶ ۷۷۸۸

۷۴ الی ۱۴۶۰ ۸۸۷۰

۸۸۷۷۹۴۰۱ و ۸۸۷۷۹۴۰۲

فاکس: ۷۶ ۱۶ ۸۸۷۱