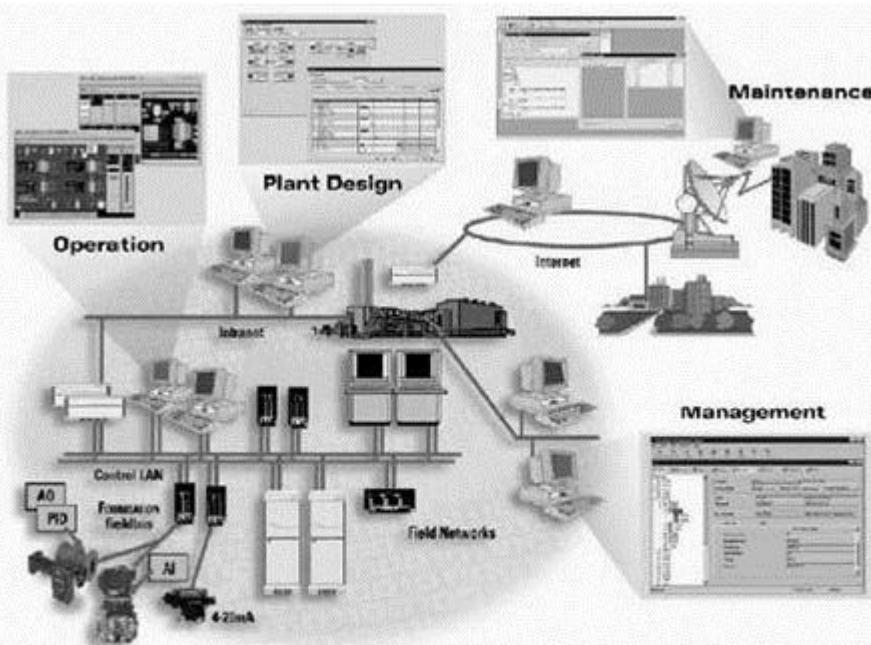


POWEREN.IR

امروزه DCS‌ها به عنوان یک ابزار اتوماسیون معمول در آمده اند که از دیدگاههای مختلف می‌توانند تعابیر مختلفی داشته باشند. از نقطه نظر مهندسی پروسه این سیستم می‌تواند سبب بهبود میزان تولید و کیفیت تولید و ایمنی و قابل اطمینان و انعطاف پذیری بیشتر قسمتهای صنعتی و افزایش حوزه نظارت بر مراحل اجرای یک پروسه به کار گرفته می‌شود.



فصل چهارم - سیستمهای کنترل گستردگی (DCS)



۴-۱ مقدمه

حوزه کار و عمر سیستمهای کنترل گستردگی (Control System) یا DCS (Distributed Control System) اکنون به پنجاه سال می‌رسد و دوره‌های اوج خود را سپری کرده است. بیشترین درجه اهمیت این موضوع مربوط به زمان ساخت میکرو کامپیوترهای با قیمت کم در حدود سالهای ۱۹۷۰ می‌باشد. پس از آن حوزه کار DCS‌ها در محدوده پروسه‌های صنعتی پیوسته گستردگی تر و پیچیده تر شد. کاربردهای مختلف این تکنیکها در فرایندهای مختلف صنعتی مانندشیمی، پتروشیمی، نفت و گاز و پالایشگاهها، صنایع آهن و فولاد و مواردی از این قبیل است.

امروزه DCS‌ها به عنوان یک ابزار اتوماسیون معمول در آمده اند که از دیدگاههای مختلف می‌توانند تعابیر مختلفی داشته باشند. از نقطه نظر مهندسی پروسه این سیستم می‌تواند سبب بهبود میزان تولید و کیفیت تولید و ایمنی و قابل اطمینان و انعطاف پذیری بیشتر قسمتهای صنعتی و افزایش حوزه نظارت بر مراحل اجرای یک پروسه به کار گرفته می‌شود.

از دیدگاه مهندسی کنترل و کامپیوتر این فناوری حوزه‌ای است که کاربرد و رشد سریع تکنولوژی مخابرات و شبکه‌ها کامپیوتری در خدمت سیستمهای کنترلی را به نمایش می‌گذارد و حتی منجر به معرفی و اختصاص شبکه‌های کامپیوتری برای سرویس‌ها کنترلی شد که یک نمونه معروف (Control Area Network) یا CAN است.

ایجاد سیستمهای کنترل گستردۀ DCS

٤-٢

در دهه ۶۰ کاربرد یک مینی کامپیوتر برای حل سیاری از کارهای کنترلی که عملاً بارله‌ها صورت می‌پذیرفت عملاً کار گرانی بود. یک گروه مهندسی در شرکت

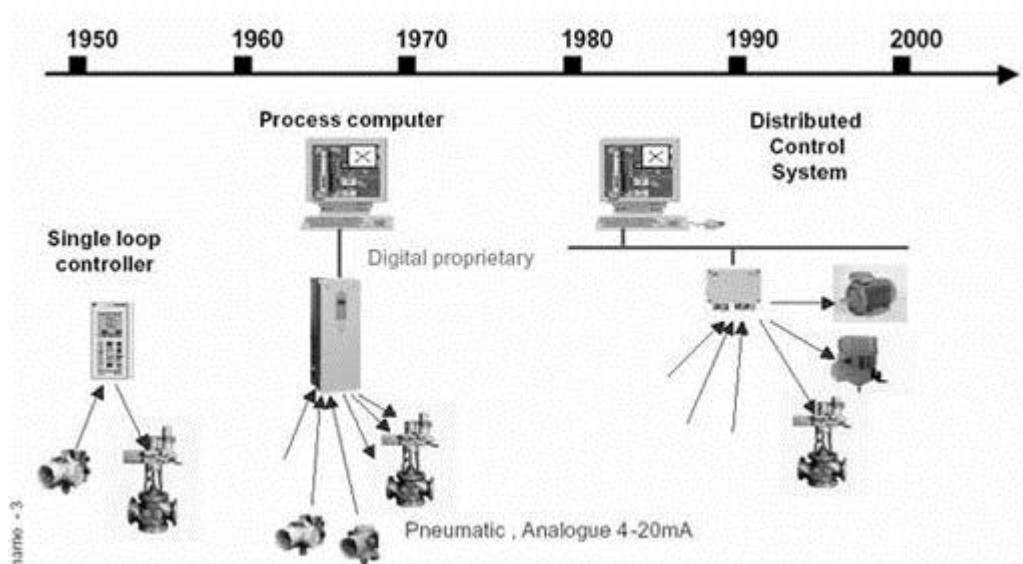
Generals Motors روی کنترل کننده‌های قابل برنامه‌ریزی کار کردند که هم قابلیتهای لاجیک داشته باشد و هم به کامپیوتر نیاز نداشته باشد که در این صورت با قیمت کمتر می‌شد کار کنترل را انجام داد. این سلسله فعالیت‌ها منجر به ظهور PLC شد.

رله‌ها نمی‌توانند توابع کنترلی پیچیده را پیاده کنند ولی این کار با PLC کاملاً عملی شد. اولین PLC در سال ۱۹۶۹ دارای یک CPU با یک کیلوبایت حافظه و ۱۷۸ ورودی و خروجی بود که روزبه روز پیشرفت کرد و قابلیتهای مونیتورینگ و نرم افزاری و سخن افزاری آن سریعاً پیشرفت کرد و زبانهایی نیز برای آن بصورت استاندارد جهت برنامه‌ریزی در نظر گرفته شد.

پیشرفت‌ها به حدی بود که برای مثال در سال ۱۹۷۰ حافظه به ۱۲ کیلو بایت و خطوط ورودی خروجی به ۱۰۲۴ خط افزایش پیدا کرد، و روز به روز بر ساخت افزار و نرم افزار ان افوده شد.

همزمان با رشد این تکنولوژی سیستمهای مخابر داده و شبکه‌های کامپیوتری نیز پیشرفت کرد و به شکل استاندارد های بین‌المللی در آمد. از تلفیق این دو سیستم، PLC ها و دیگر سیستمهای کنترلی می‌توانستند به سادگی در سیستمهای پیچیده گرد هم جمع شوند و یک ساختار DCS تشکیل دهند.

اولین DCS توسط شرکت Honey Well در سال ۱۹۷۰ ساخته شد که یک سیستم پله‌ای با تعداد زیادی میکرورپرسور بود. امروزه



1-۲ Figure

هدف یک سیستم DCS کنترل گستردۀ یک فرایند پراکنده است که اینگستردۀ کردن پروسه نیاز به تجهیزات وسیع دارد.



در حال حاضر شرکتهای زیادی در زمینه تولید DCS ها و PLC ها فعالیت می کنند که برخی از آنها به شرح زیر می باشند:

Yokogawa Braun

Hartman and

Hitachi

AEG

VDO

Moor Siemens

Centum

Northrup&Leed

۳... MOD

۱ MAX

۴... DCI

ASEA

porter Fischer and

BBC

Foxboro

Toshiba

Honeywell

Philips

Controls Fisher

Eckardt

TOSDIC ۳...

TDC

در فصل بعدی در مورد یکی از تولیدات شرکت Siemens Moor در زمینه سیستمهای اتوماسیون با نام APACS به طور مفصل بحث خواهد شد.

۴-۳ ساختار سیستم های DCS

سیستمها با ساختار کامپیوتری چندین نوع هستند که از نظر ساختارکنترلی به دو نوع حلقه بسته و حلقه باز و از نظر اجرایی همگام (On-line) و غیر همگام

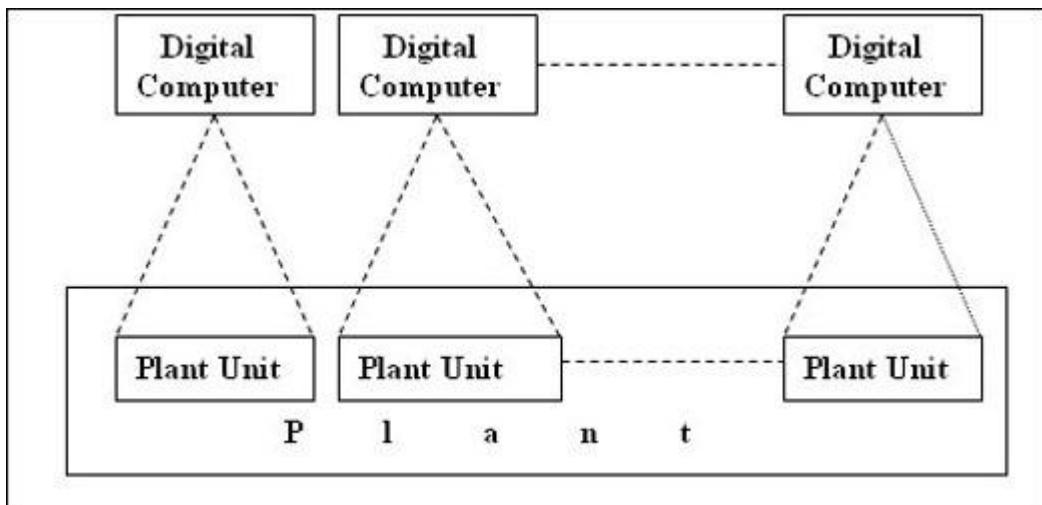
(Off-line) دسته بندی می شوند. سیستم نوع اول یعنی حلقه باز غیر همگام برای جمع آوری و پردازش داده است که برای اهداف مونیتورینگ و متعادل کردن انرژی و مواد خام اولیه نیز بکار می رود، اما کامپیوتر روی خود پرسه کنترلی ندارد یعنی فقط سیستم از پرسه داده می گیرد.

یک گام جلوتر سیستم حلقه بسته غیر همگام است که علاوه بر کارهای های سیستم قبلی قابلیت کنترل پرسه را نیز دارد و پس از جمع داده های داده شده، توسط آوری و پردازش اطلاعات می تواند فرمانها یا مقادیر مناسب متغیرهای برای اعمال به عملگرها را ارائه بدهد.

سیستم نوع سوم ، سیستم همگام حلقه باز است که اطلاعات بالاصله به کامپیوتر رفته و کار کنترل براساس کاربر صورت می گیرد و بالاخره نوع چهارم (حلقه بسته همگام) که تمام کارهای جمع آوری و پردازش و اعمال نتایج حاصل از پردازش به هدف خاص کنترلی مانند جمع آوری داده و پردازش و امثال آن تعریف می شوند کامپیوتر با پرسه تماماً توسط کامپیوتر انجام می شود.

کامپیوتر های کنترل فرایند وقتی برای یک مصارف خاص گویند. این کامپیوتر ها معمولاً در جاهای مختلف یک پرسه برای انجام کارهای مختلف گستردگی می شوندو در ضمن کار نداشتند اتصال مستقیم با یکدیگر به کنندی صورت می گیرد. مدتی بعد بخاطر لزوم قسمتها مستقل از یکدیگر است. (مطابق شکل ۳-۱)

در این سیستم مبادله داده بین کامپیوتر ها به خاطر ساخت فایلهای داده مرکزی کامپیوترها از طریق یک کامپیوتر مرکزی بهم متصل شدند که این سیستم را سیستم متمرکز می گویند. (جون در این حالت وجود یک مرکز در قسمت اصلی و مهم پرسه که با سنسورها و عملگرها و سایر تجهیزات صنعتی پرسه مستقیماً در ارتباط باشد لازم است)



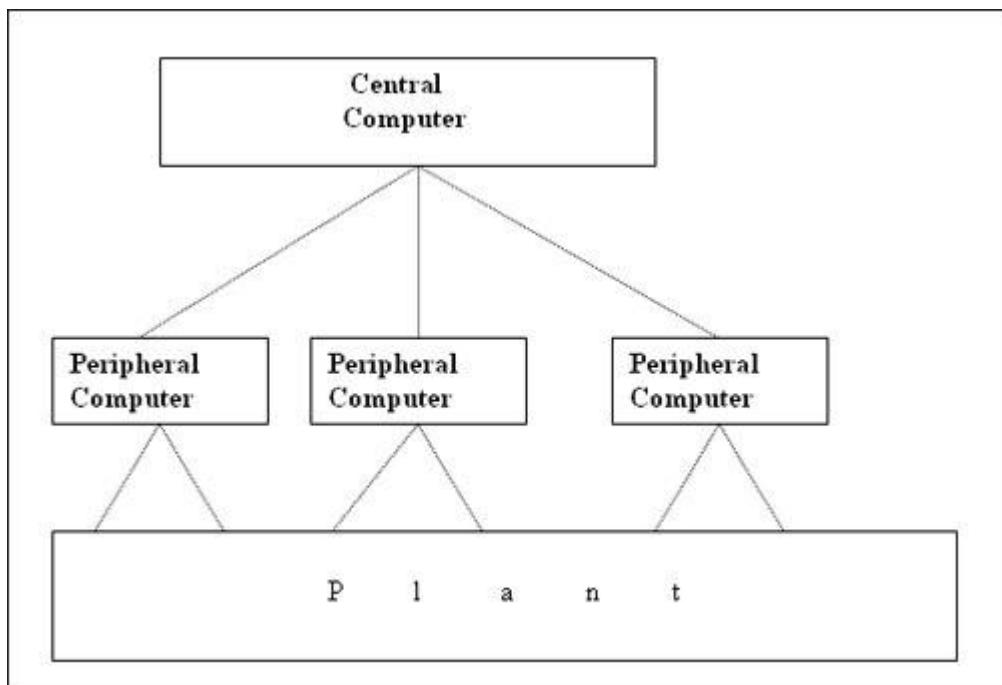
Distributed Dedicated Computer :Figure3-1

در کامپیوتر مرکزی کارهایی به این شرح صورت می گیرد:

مونیتورینگ پرسه، جمع آوری داده، پردازش داده، ذخیره سازی و نگهداری داده برای زمانهای نسبتاً طولانی، کنترل پرسه و اعلام خطر در موقعیت لازم ، که برخی مواقع کارهای مدیریتی نیز به این مجموعه افزوده می شود.

دو موضوع مهم و جدی برای بکارگیری یک سیستم کامپیوتری مرکزی در صنعت سرعت پردازش و قابلیت اطمینان خود کامپیوتر است به عبارت دیگر چون کل مرکز توابع اتوماسیون در یک کامپیوتر است همین امر می‌تواند خطروناک نیز باشد پس سرعت محاسبات و قابلیت اطمینان سیستم بسیار مهم است چون در صورت خرابی تمام توابع از کار می‌افتد لذا مهندسین همواره در صدد یافتن راهی برای بلا بردن قابلیت اطمینان سیستمها هستند که برای نیل به این هدف یا باید کامپیوتر از قابلیت اطمینان بالایی برخوردار باشد (این مساله برمی‌گردد به ساختمان داخلی کامپیوتر و مدارات آن که بهتر است از سیستم چند پردازنده‌ای در کامپیوتر مرکزی استفاده می‌شود) یا امکانات پشتیبانی اندازه کافی موجود باشد.

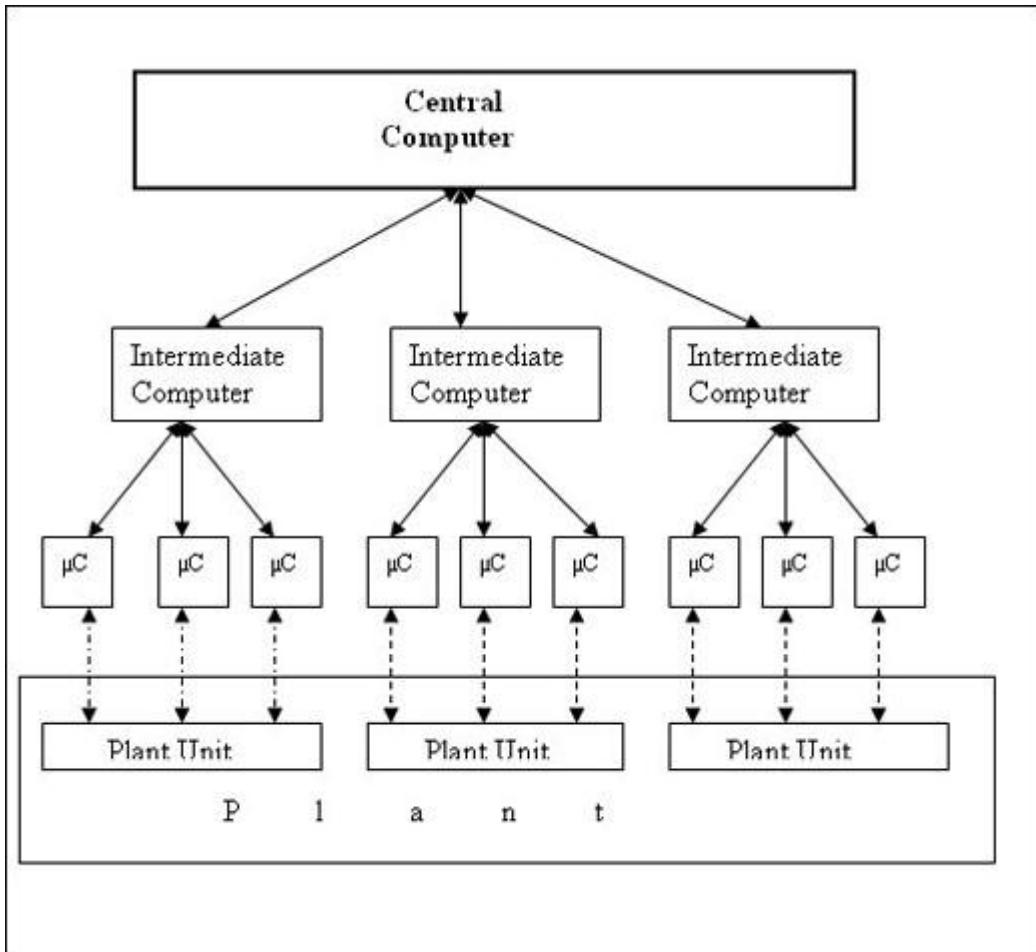
ساختار چند پردازنده‌ای نشان داده شده در شکل زیر وقتی تعداد کمی کامپیوتر مورد نیاز باشد یعنی برای صنایع کوچک مناسب است. اما برای اتوماسیون صنایع بزرگ مانند آهن و فولاد یا پتروشیمی این سیستم نمی‌تواند کارایی داشته باشد که این مساله بیشتر ناشی از وجود بار کاری زیاد در این گونه صنایع است که سرعت و قدرت کامپیوتر مرکزی به شدت کاهش می‌دهد.



Decentralized Computer System: ۲-۳ Figure

لذا از ساختار پله ای ترتیبی (Hierarchical) استفاده می‌شود که در این حالت نیاز نیست تمام مینی کامپیوتر های سیستم مستقیماً به یک کامپیوتر مرکزی متصل باشند بلکه کارها طی سلسله مرتبی در پله های متفاوت انجام می‌شود و در هر پله یا مرتبه نیز کار مجدد تقسیم می‌شود. در شکل ۳-۳ ساختمان سه طبقه از این ساختار نمایش داده شده است که در DCS های امروزه بسیار متبادل است.

و در پتروشیمی واسطه ها روی مسائل پلیمریزه کردن و تغییر و تحولات شیمیایی با کارهای نهایی نظارت دارند.



Hierarchical Structure with Intermediate Computer :Figur3-3

البته لازم بذکر است که کامپیوتر مرکزی می تواند از طریق خطوط استاندارد و شبکه های محلی یا ملی و یا حتی بین المللی وصل شود که این حالت معمولا برای دسترسی برخی مراکز تحقیقاتی و آزمایشگاهی و کارهای مدیریت کلان تعیینه شده است و

بدون هیچ مشکلی از طریق ترمینالهای متصل به شبکه می توان به اطلاعات مربوط به چگونگی کار از نظر کمی و کیفی و سایر مسائل جانبی احتمالی نظری ایراداتی که در سیستم اتفاق می افتاد دسترسی پیدا کرد. چگونگی سیستم چند پردازنده ای که در اثر رقابت

شرکتهای طراح آن منجر به طرح تقریبا مشترک و عمومی ساختمان ترتیبی پله ای گسترش داشت در دهه هفتاد موضوع جالبی از دید گاه کاربرد پیشرفته کامپیوتر بود، که سیستم کنترلی را در چند سطح کاری استاندارد تقسیم می کرد و در هر سطح وظایف خاصی صورت می گرفت. مطابق شکل ۳-۴ که هر کدام از سطوح به اختصار توضیح داده خواهند شد.

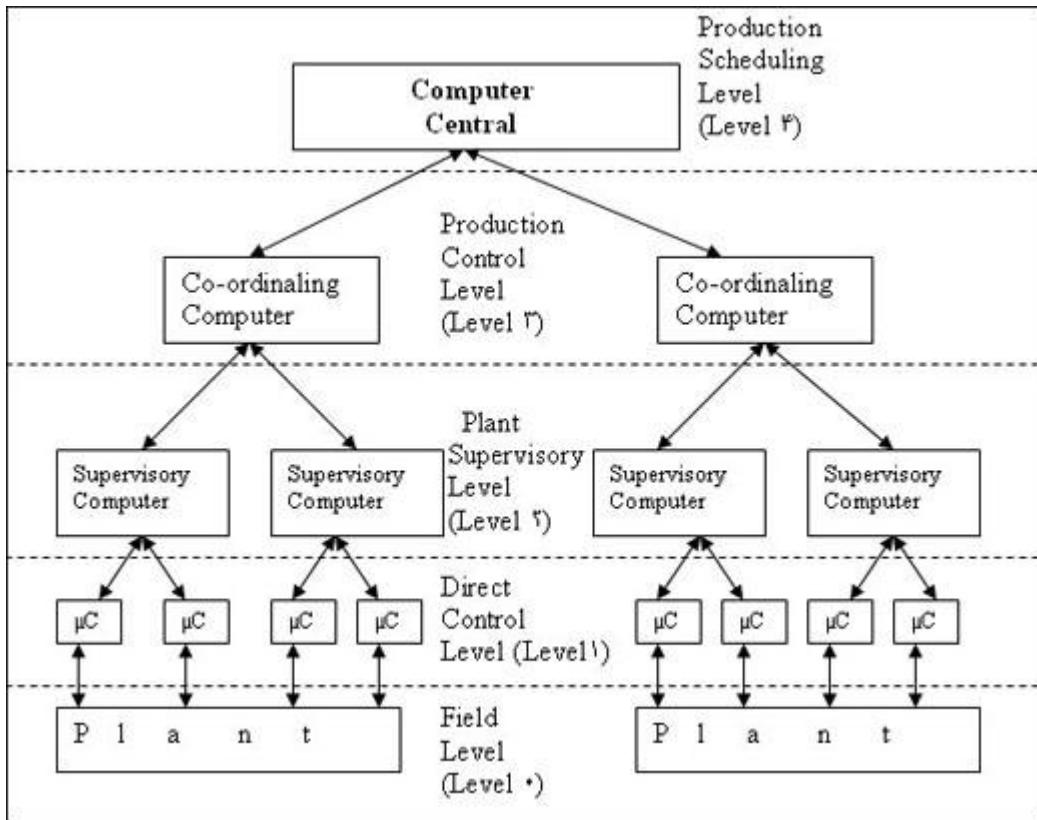
سطح کاری

شاید از بهترین محسن این نمونه سیستمها تقسیم کاری در سطوح افقی و عمودی به کارهای مستقل از یکدیگر است که به ترتیب اهمیت وظایف طبقه بندی شده اند و هرچه اهمیت کار بالاتر باشد در سطح بالاتری از سیستم به آن پرداخته می شود و کارهای سطح بالا از حالت اجرایی خارج شده و بیشتر جنبه مدیریتی پیدا می کنند. که این مساله در نامگذاری سطوح نیز دخیل بوده است. به هر وجه این سیستم مطابق شکل از چهار قسمت کاری تشکیل شده است که عبارتند از:

۱. سطح کنترل مستقیم پروسه

۲. سطح کنترل مدیریتی پروسه

سطح مدیریت پلات.



Hierarchical System Levels: ۴-۳ Figure

سطح کنترل مستقیم پروسه

، این سطح اتصال مستقیم به فرایند به وسیله سنسورها و عملگرها دارد که خود آنها نیز از طریق D/A یا A/D به میکرو پروسسور ها وصلند. جمع آوری داده های پرسوه یا به عبارت دیگر گرد آوری همزمان متغیر های مجزای پرسوه و پیا مهای ارسالی پلات (مانند شیرها با پمپها یا موتور ها) برای کنترل دیجیتال با بازده بالا و کنترل حلقه ها و چگونگی نمایش چگونگی روند کار و عیب یابی و گزارش لازم از جمله وظایف این قسمت است. نمایش مراحل کاری و چک کردن سیستم و پردازش دقیق داده ها و بررسی و مقایسه مقادیر پذیرفته شده مقادیر مجاز تعریف شده است، تصمیم گیری ها و تست توابع سخت افزاری و کنترل المانها و در صورت لزوم اعلام اخطار و نهایتا گزارش عیب نیز از وظایف این قسمت است.

سطح کنترل مدیریتی

در اینجا میکرو پروسسور برای کنترل حلقه بسته فرایند یا پردازش سیگнал صنعتی استفاده می شود.

از دیگر وظایف این سطح محاسبه و بررسی شرایط کاری بهینه و ارسال دستوراتی لازم برای سطوح پایین تر و اجرای توابع اتوماسیون مانند:

- کنترل بهینه پروسه بر اساس مدل ریاضی و تئوری کنترل سیستمها که باید بتواند حتی در شرایط بحرانی و اضطراری شرایط، مشخصه بهینه ای برای پلاتن برآورده کند.

- کنترل حلقه ها به شکل وفقی براساس مقادیر تخمین زده پارامترهای پروسه که نهایتا نتایج این محاسبات باید به سطح پایین تر ارسال شود.

- بررسی شرایطی مانند مواد خام اولیه، نیروی کار لازم و انرژی در حالت بهینه بر اساس معیارهای از پیش تعريف شده.
- نمایش مشخصه های کاری پلاتن، آشکار سازی خطأ و گزارش آن و همچنین داده های لازم برای سطوح بالاتر و ارسال فرمان برای سطوح پایین تر.

سطح کنترل ترتیبی تولید

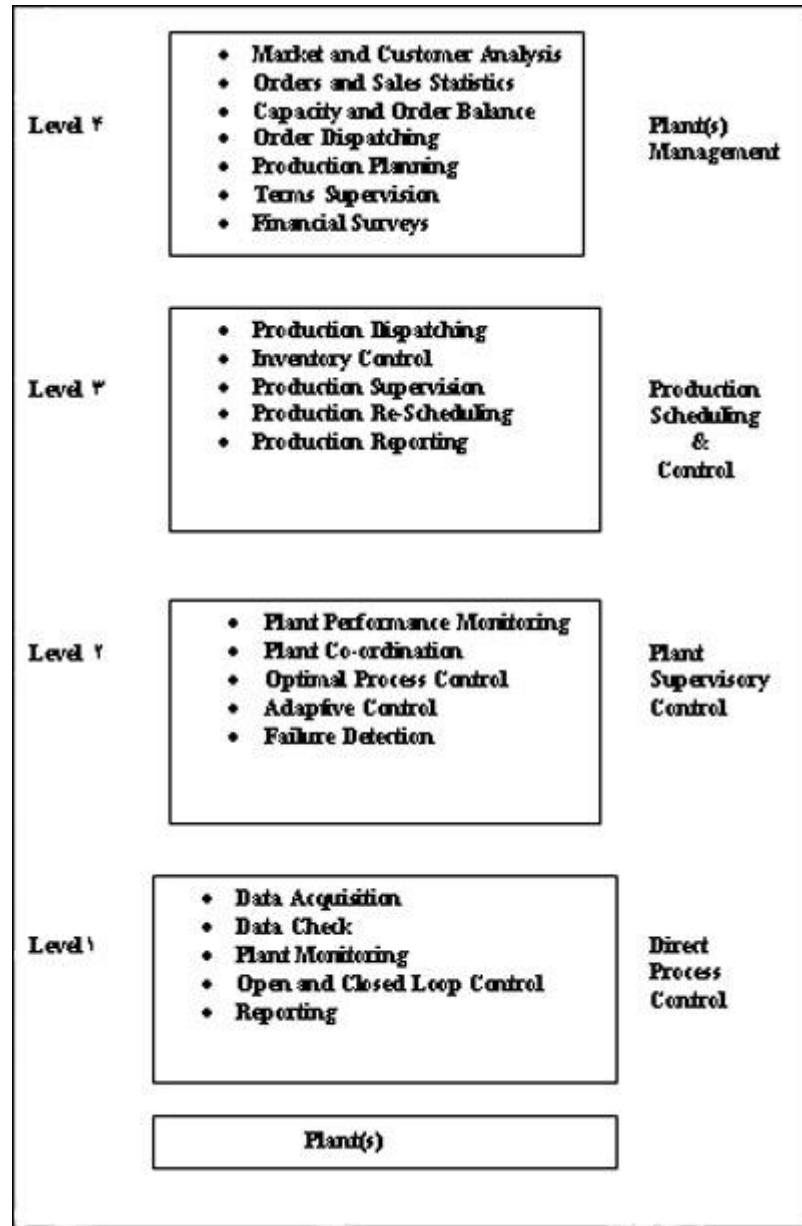
بررسی شرایط انرژی و میزان تقاضا برای آن، جدول بندی تولیدات قسمتهای مختلف پلاتن بر اساس میزان تقاضا برای آنها و مرتبه اهمیت و میزان سود دهی و ایجاد جداولی برای تولیدات با امکانات تغییر در آن در صورت لزوم و قابلیت گزارش مقادیر تولیدات و قابلیتهای مونیتورینگ و اخطار از اهم وظایف این قسمت است.

سطح مدیریت پلاتن

بالاترین مرتبه اولویت را در سیستم شرح داده شده دارد که کارهای گسترده ای در زمینه مهندسی، سیستمهای اقتصادی، کادر اداری و نیروی کار و سایر مسائل کلان انجام میدهد که همه بصورت نرم افزاری صورت می گیرد و در صورت تغییر شرایط باید به راحتی برای حالت بهینه قابل تغییر باشد. در این سطح کادر مدیریتی شرکت و فروشنده ها و خریداران و متقاضیان فرآورده با هم در ارتباط هستند ضمن اینکه در این سطح، مدیریت قدرت نظارت بر پرسنل خود را دارد. کارهای نمونه در این سطح عبارتند از بررسی پیشنهادات فروشنده ها، جمع آوری اطلاعات در مورد تقاضاهای مشتریان، برآوردهای آماری خرید و فروش تولیدات، قرارداد های حقیقی و حقوقی برای معاملات بررسی کیفی و کمی محصولات و فرآورده ها از نظر اقتصادی، محاسبه قیمت ها با توجه به مواد اولیه و انرژی مصرفی و ظرفیتهای تولید و تقاضا و خرید، مبادلات اطلاعاتی، مدیریت تولید، گزارش بهره وری، بازده دهی و میزان تلفات در مواد اولیه یا انرژی یا تولیدات.

نرم نکته مهم این است که در تعیین سطوح کاری در سیستم پله ای لزومی ندارد نرم افزار و سخت افزار در هر سطح کاملا مجزای از سایر قسمتهای باشد بلکه ممکن است که یک کامپیوتر در دو سطح کار کند یا اینکه در دو سطح متفاوت کامپیوترهای با قابلیتهای مشابه یا پله افزارهای متفاوت وجود داشته باشد که در این حالت مخصوصاً موقی که کل سیستم صنعتی کوچک باشد از پیچیدگی سیستم کاسته خواهد شد. در این حالت معمولاً سطح سه و چهار در یک کامپیوتر و سطوح یک و دو نیز در کامپیوتر دیگری خلاصه می شوند و نتیجه ای دو طبقه است.

شکل صفحه بعد کارهای سطوح مختلف را به صورت خلاصه نشان می دهد:



Automation Function of System: ۵-۳ Figure

ساختار پله ای گفته شده فرم متداولی است که در صنایع برای اتوماسیون استفاده می شود اما این شکل منحصر بفرد نیست و برای برخی مصارف خاص ممکن است طرحهای دیگری با شکل ساده تر همان کارآیی را دارند از اینه باشد برای مثال در نیروگاهها از شکل دیگری استفاده می شود که بین دو سطح یک و دو سطح کنترل گروه را تعریف کرده اند و در عوض سطوح سه و چهار حذف شده اند و با توجه به محدود بودن تجهیزات نیروگاه این سطح قدرت کنترل محل را دارند.

برخی از مزایای DCS طبق جدول زیر قابل تقسیم هستند:

ارتباط بین کامپیوتر ها به وسیله روشهای استاندارد صورت می گیرد	ارتباطات و
ارسال سری داده از حالت موازی یا سیم بندی های آنالوگ ارزانتر است. استفاده از مدارات مجتمع خاص ارزانتر از رله ها و سیم بندی ها منطقی سخت افزاری است	قیمت
به خاطر وجود تعداد زیاد پردازندۀ های در حال کار در سطح متفاوت با قابلیت اطمینان بالا سیستم از	قابلیت اطمینان



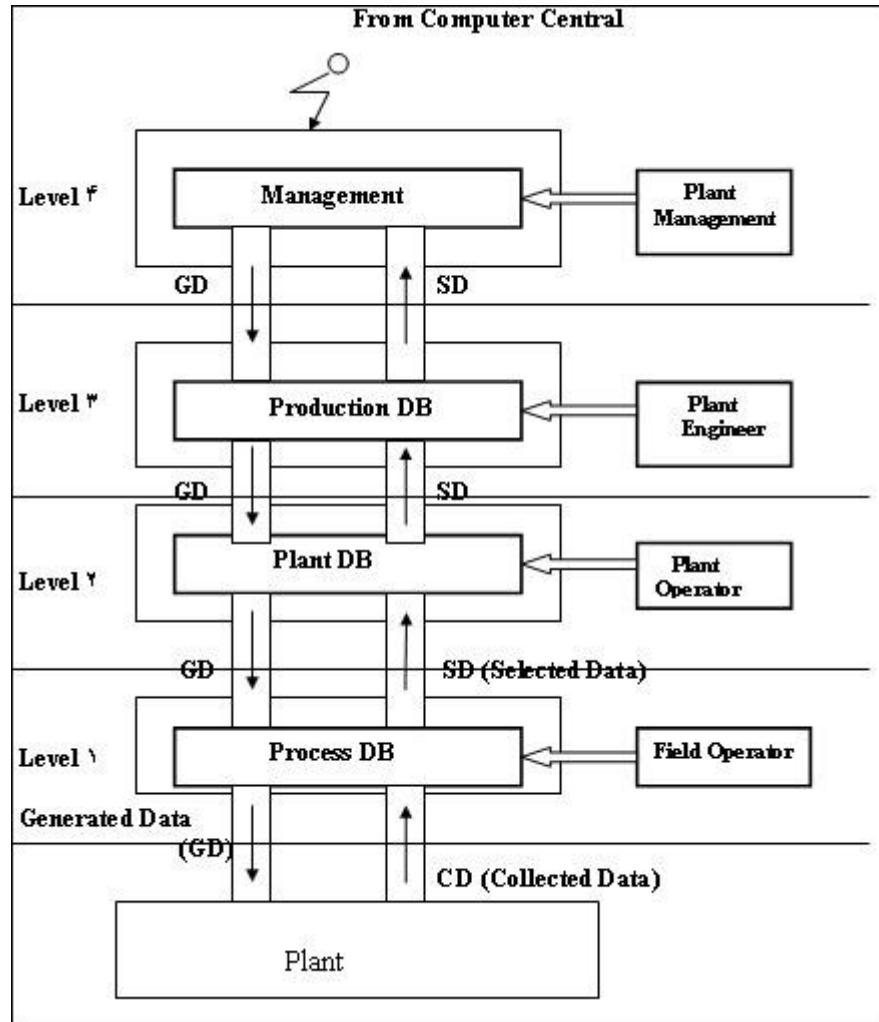
قابلیت اطمینان بالای برخوردار است	سیستم
داده ها از نظر خطأ همواره بررسی می شوند	صحت داده ها
روش‌های پیچیده کنترل زیادی می توان روی پروسه اعمال کرد و قدرت پردازش به شدت بالا می رود	بهبود مشخصه های کاری
قطعه قطعه بودن سخت افزاری و توابع کنترلی یعنی مجزا بودن آنها از یکدیگر، که این مساله برای ارتباط بهتر بین قسمتها و سادگی تست سیستم بسیار مفید است	قطعه و مازو لار بودن

Data Base Organization ۴-۴

تا اینجا به طور عمده کارهای اتوماسیون و پیاده سازی آن در سطوح متفاوت یک سیستم DCS بررسی شد اما تمامی این کارها و اجرا و محاسبات مربوط به آنها منوط به ارسال و مبادلات اطلاعات و داده ها بین طبقات و درون طبقات است و اجرای توابع و اعمال داده های لازم برای کنترل محل و مدیریت پروسه باید در دسترس سیستم اتوماسیون باشد و داده های فرستاده شده از سطوح مدیریتی باید در اختیار کاربر قرار گیرد. لذا با توجه به اینکه داده ها هم از نظر سرعت و مقدار اطلاعات و کارآیی متفاوتند، لازم است در این قسمت به این بحث پرداخته شود و مسائلی مانند تولید داده ها، دسترسی به آنها، به هنگام کردن آنها و محافظت از آنها و ارسال بین طبقات متفاوت بررسی شوند اولین فرض قریب به ذهن این است که در یک DCS داده ها به طریقی شبیه به آنچه در کارهای اتو ماسیون تقسیم بندی شدند تفکیک شوند که لازم است در اینجا سطوح متفاوتی برای آنها تعریف شود. (شکل ۴-۱)

در هرسطح تنها داده های منتخب و مورد نیاز آن قسمت از قسمت های دیگر دریافت می شود نه همه داده ها و همچنین با توجه به اهمیت قسمتهای پایین تر از نظر کاری فرکانس مبادلات داده در آنجا بیشتر است و در طبقات بالا به سرعت ارسال بالا برای داده نیاز نیست، چگالی داده از قسمتهای پایین به بالا کم می شود چون در هر قسمت تنها داده های مربوط به همان قسمت ذخیره می شود و بقیه ارسال می شوند.

محتويات واحد های داده پایه DBU (Data base Unit) به محل آنها در سیستم پله بستگی دارد و در سطوح مختلف محتواهای واحد های پایه داده DBU متفاوتند.

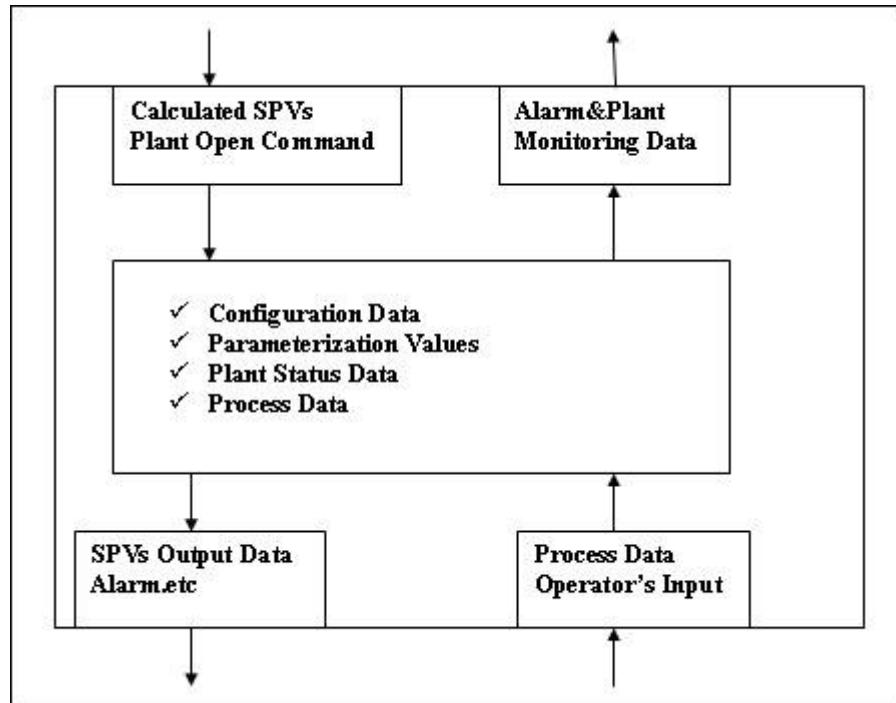


Hierarchical Database Organization: ۱-۴ Figure

حال به بررسی هر کدام از واحد های داده پایه می پردازیم:

۱۰ اگر DBU مستقر در سطح کنترل پروسه را در نظر بگیریم شامل داده هایی است که برای انجام کارهایی به شرح زیر لازمند:

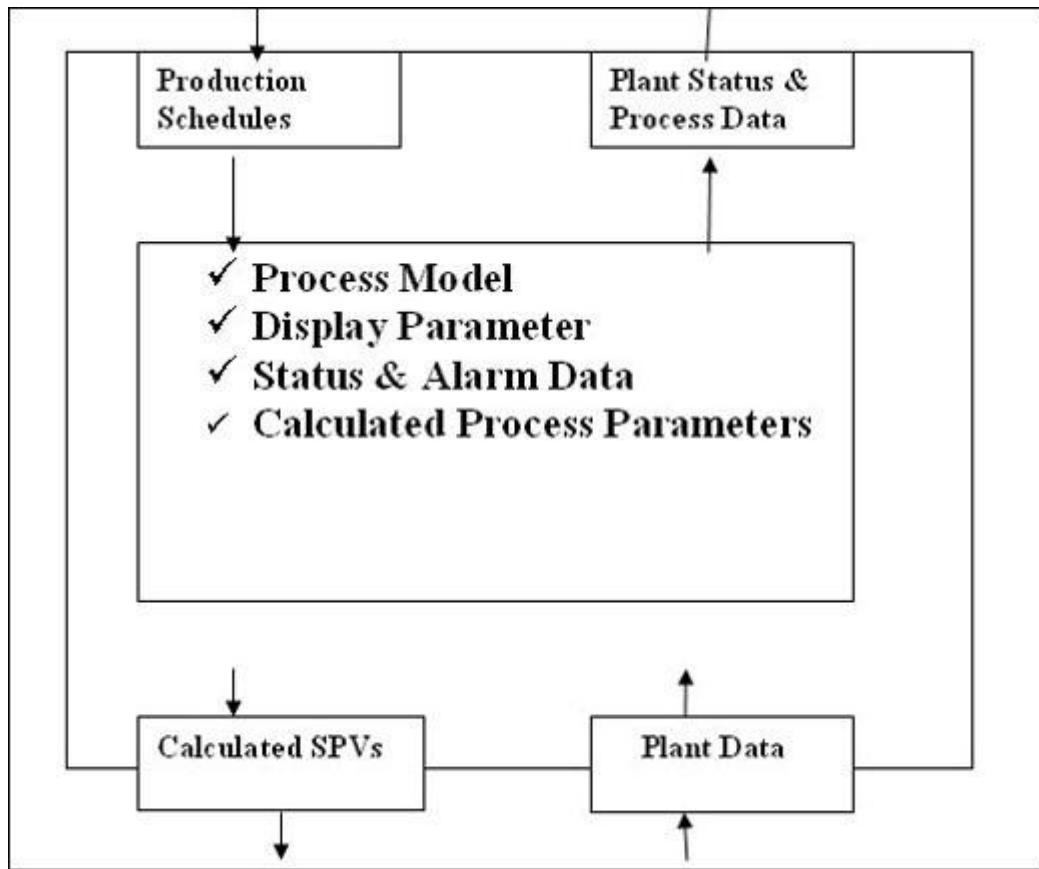
جمع آوری داده، پیش پردازش، چک کردن، مونیتورینگ و اخطر (آلارم)، اطلاعات کنترل حلقه های باز و بسته، گزارش دهی و ...



Database of Process control Level :Figure 4-2

این DBU چون برای سطح بالاتری تنها مقادیر لازم برای پردازش عملی و پیامهای تغییر وضعیت پلات و مقدار کمی از متغیر های پردازش شده قبلی و همچنین مقادیر محاسبه شده نقاط کار SPV که باید برای کنترل کننده ارسال شود را می فرستد، در این قسمت نیاز به ذخیره داده نیز داریم که وجود ROM و RAM ضروری است.

DBU 0 بعدی که با نام خود پلات خوانده می شود در موقعیت سوپراویзорی قرار دارد و شامل داده های تعیین کننده وضعیت کلی پلات براساس اطلاعات ارسالی از کاربران سطح پایین تر بر روی صفحه نمایشگر است. داده ها شامل استاندارد های موجود و داده های مدلسازی ریاضی و پیامهای اخطار و مقادیر محاسبه شده پروسه و پارامترها و نقاط کار بهینه برای کنترل کننده ها هستند شکل بعد ساختمن این واحد داده را به نمایش گذاشته است.

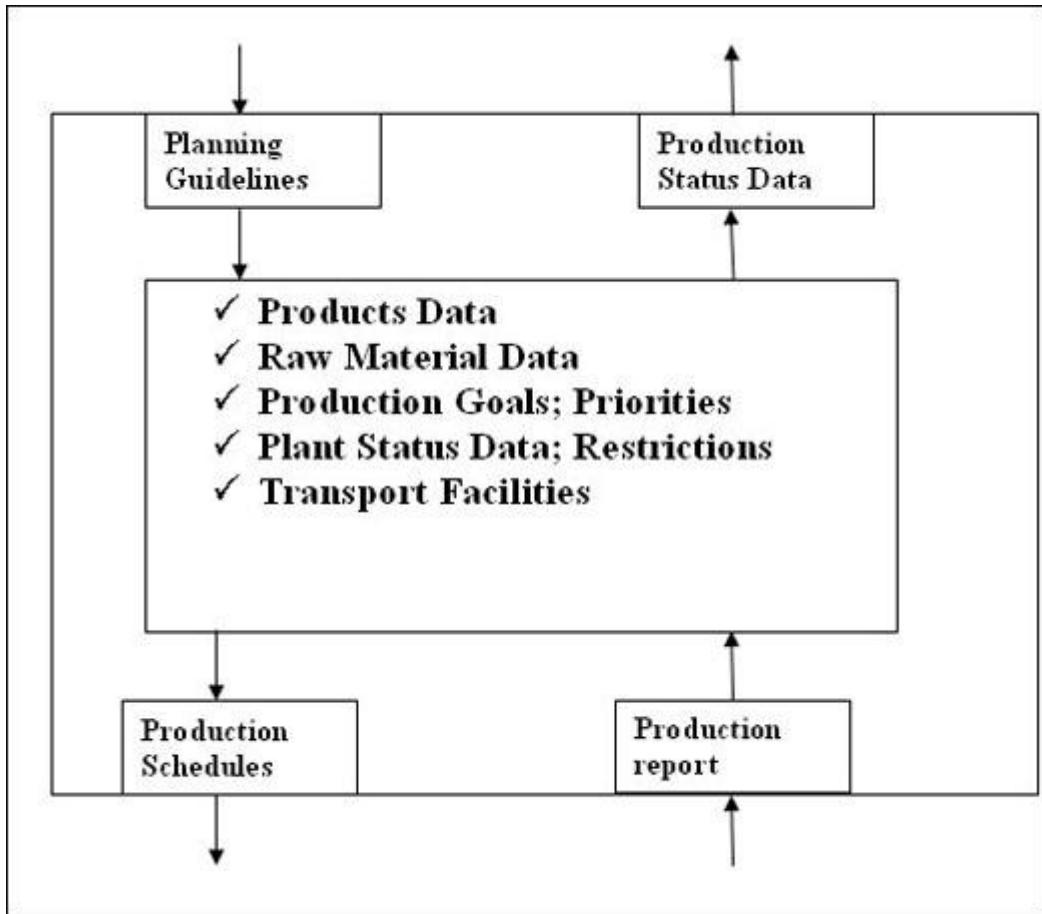


Database of Supervisory Control Level .Figure 4-3

در این قسمت از آنجایی که داده های ثابت زیادی وجود دارد یک دیسک سخت

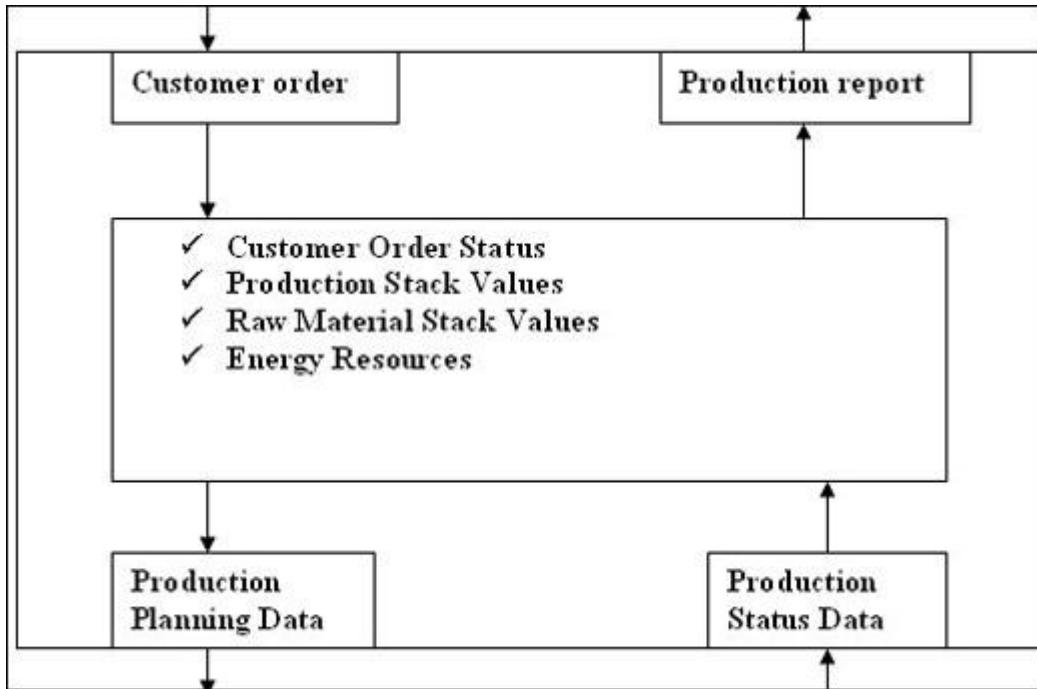
(Hard Disk) نیز تعبیه شده است و به خاطر حجم زیاد مبادله و ذخیره داده در این قسمت و اهمیت آنها ، از ذخیره کننده های پشتیبان (Back-UP) نیز استفاده می شود و در جهت عکس آن اطلاعات نوع و رتبه تولید را دریافت می کند.

0 BDU مربوط به تولیدات در طبقه تولید و سطح کنترل قرار دارد و شامل داده های مربوط به فرآورده ها و مواد خام است به انضمام مسائل مربوط به آنها از قبیل کیفیت ، کمیت ، تلفات ، محدودیتها و قابلیتها، از نظر سرعت این قسمت نیازی به سرعت بالا ندارد و داده های مربوط به وضعیت تولید و مراحل پردازش و قابلیتهای موجود و ضروری برای تولید را به سطح پایین تر می فرستد و داده های فرآورده هدف را دریافت می کند



Database of Production Scheduling and Control Level :Figure 4-4

DBU قسمت مدیریت: در آخرین قسمت قرار دارد و شامل داده های متقاضان و مشتریان ، فروشندگان و نوع تولیدات و ذخایر موجود مواد خام و انرژی است که داده های زیادی در این قسمت قرار دارد اما نیازی به زمان دستیابی کوتاه ندارد، بنابراین داده ها رادر این قسمت می توان حتی روی نوارهای ناطیسی برای مدت طولانی ذخیره کرد.

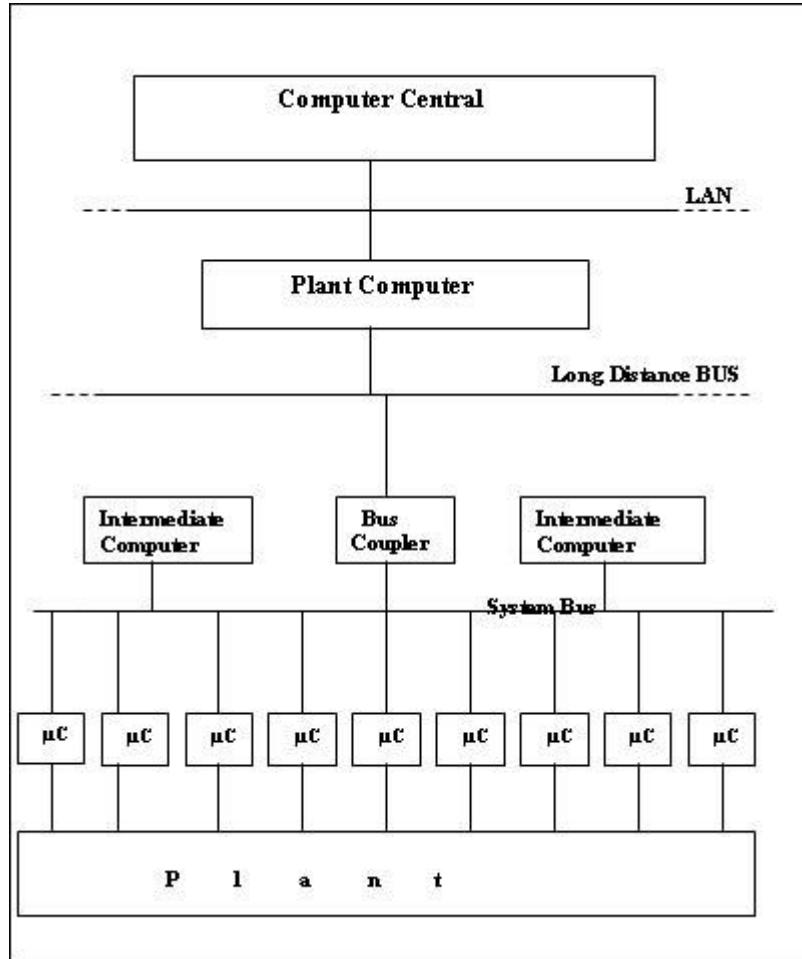


Management Database :Figure 4-5

۴-۵ اصول کاری سیستمهای DCS

سیستمهای اتوماسیون گسترده به طور نظری پیچیده و از نظر ساختاری واضح به نظر می‌رسند. اما با توجه به شرکتهای زیاد فعال در این زمینه چه در حوزه سخت افزار و چه نرم افزار مشکل انتخاب نمونه بهتر است. یک متقاضی این گونه سیستمها باید بتواند مشکل ارتباط سخت افزاری و سازگاریهای نرم افزاری را در سیستم برای خودش حل کند که امروزه به وفور این طرحها توسط فروشنده‌ها ی متفاوت دراشکال مختلفی ارائه می‌شود و مسائل مطرح شده فوق واقعاً وجهی برای طرح ندارد اما مساله ضروری دیگری که هست این است که چون تولید کنندگان نمی‌توانند واقعاً تمام خواسته‌های یک مشتری را برآورده کنند و دریک سیستم باقیمت مناسب با توجه به تقاضاهای مختلف ارائه دهند لذا متقاضی باید زیر سیستم‌هایی با بهای مناسب از شرکت‌های مختلف با کارایی‌های لازم خریداری کند و با ایجاد ارتباط بین آنها به هدف خودش برسد و این ایجاب می‌کند که زیر سیستم‌های شرکت‌ها با هم سازگاری داشته باشند و در اینجا بحث استانداردها پیش می‌آید یعنی ممکن است یک سیستم با قیمت کم و با تجهیزات کم در یک شرکت نصب کرد اما برای شرکتی دیگر با تجهیزات دیگر نیاز به ارائه طرحی دیگرداشته باشیم و اگر بخواهیم برای شرکت جدید طرح جدید از صفر شروع کنیم این از نظر زمانی و هزینه نه برای فروشنده و نه برای متقاضی مفروض به صرفه نیست به همین دلیل ساختار عمومی شکل ۳-۴ که قبلاً توضیح داده شد که از اتصال نقطه به نقطه کامپیوترها در سطوح متفاوت استفاده می‌کند و یک شکل اصلاح شده نهایی می‌دهد که از گذرگاه و ارتباطات LAN جهت برقراری ارتباط در آن استفاده می‌شود ترجیح داده شده است.

یک طرح با ویژگیهای گفته شده در شکل بعدی آمده است. البته انتظار نیست در همه DCS های طراحی شده ساختار به این شکل رعایت شود.

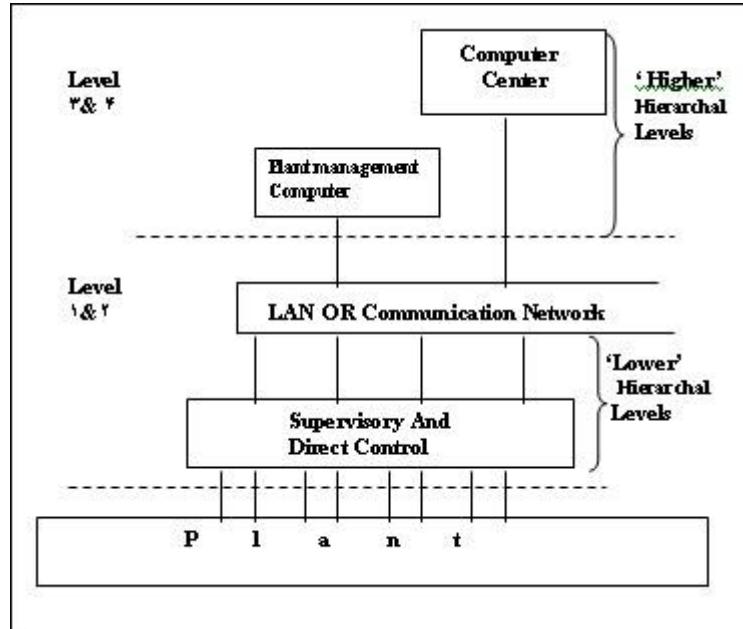


Bus-Oriented Hierarchical System :Figure 5-1

در یک شبکه کلی در یک بطور کلی مخابره داده برای سیستمهای کنترلی مانند:

(HIACS-3000, PRO-CONTROL, TELETERM M,۳۰۰ MOD)

بالاترین سطوح اتوماسیون گفته شده می توانند به شکل ساده تری عملی شوند مانند شکل زیر:



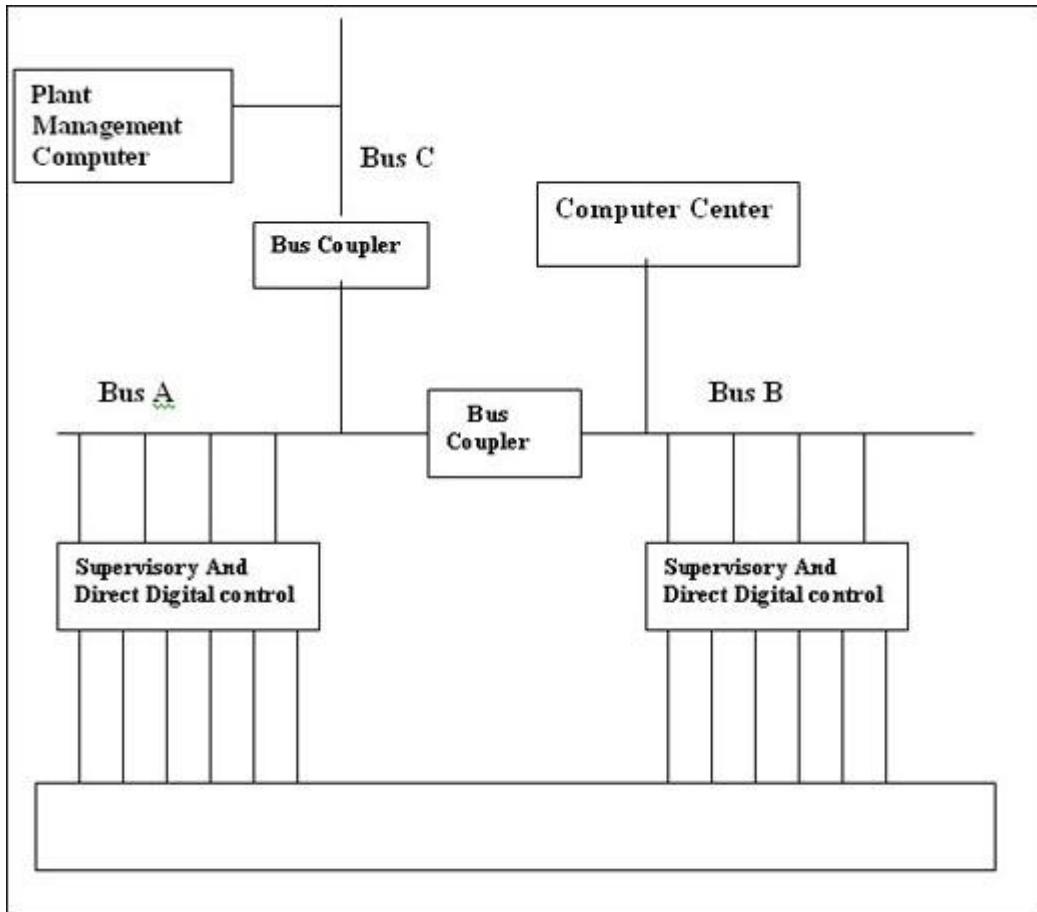
OR Communication Network-Based Hierarchical Figure 5-2: LAN

در اینحالت کل سیستم اطراف مسیر مخابره مرکزی مجتمع است. راه حل دیگری که برای سطوح بالا وجود دارد استفاده از سیستم کامپیوتر چند خطه گسترده است.

(Multibus Computer Distributed) که شرکتهایی مانند:

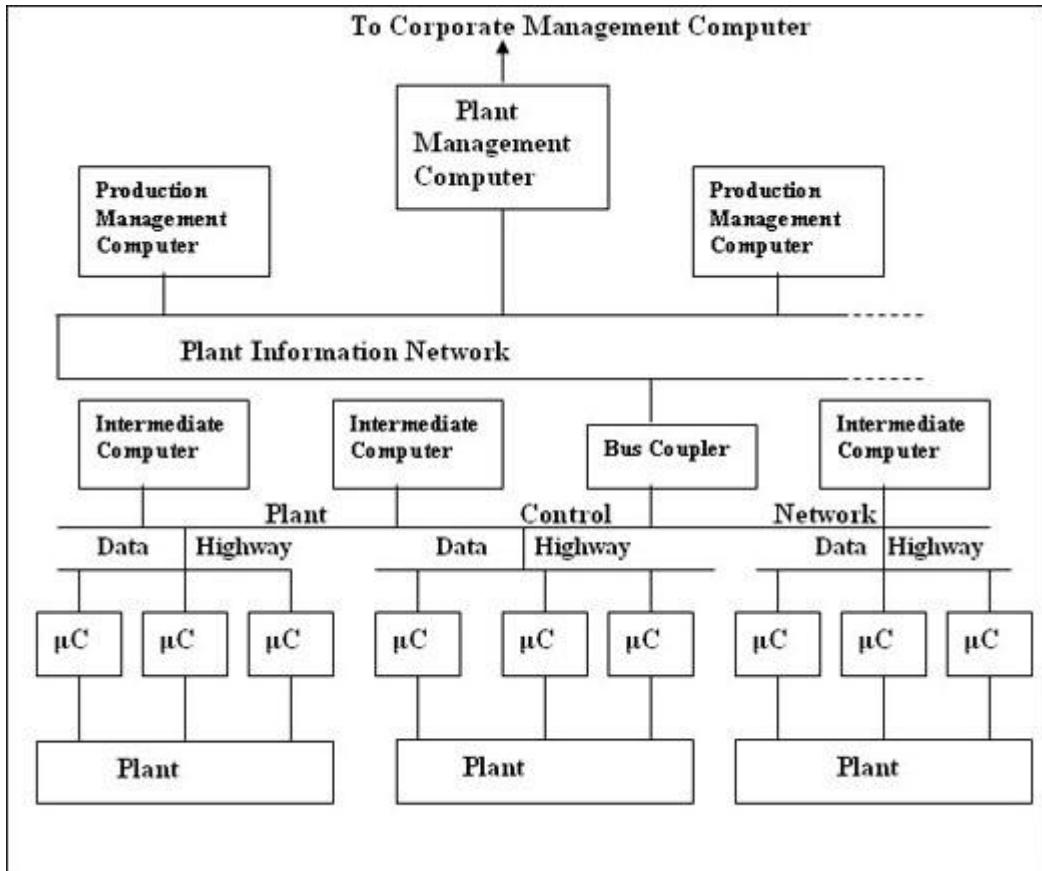
Porter, TDC3000, Honeywell, PLSS80, Eckardt & DCI5000, Fisher

استفاده کرده اند که در آن کامپیوتر مدیریت و مرکزی به یکی از خطوط گذرگاه در دسترس وصلند. شکل بعد چنین روشی را نشان می دهد.



Multi-Bus-Based Hierarchical System :Figure 5-3

آخرین کارها روی حوزه سیستم‌های مخابره داده و شبکه‌ها، زمینه جدیدی به وجود آورد به نام سیستم مجمع داده پلات که اطلاعات مربوط به پلات و سیستم‌های کنترل برای حل پروسه مرکب و مسائل کنترل سیستم در یک جا جمع شده‌اند. به این منظور DCS های موجود یا قسمت‌های مربوط به آنها خود به عنوان قسمت‌هایی از یک مجمع وسیع کنترل و اتوماسیون محسوب می‌شوند.



Integrated Information System: Figure 5-4

المانهای سیستم

محدوده وسیعی از DCS‌های موجود توسط شرکتهای متفاوتی طراحی شده اند که با توجه به اینکه الزاماً از شکل واحدی استفاده نمی‌کنند به سختی می‌توان المانها را در همه آنها به طور واحد معرفی کرد و در هر سیستمی یک سری المانها دیده می‌شود که برای برخی سیستمهای دیگر تعریف نشده اند و بنابراین کلاسه بندی کردن دقیق المانهای DCS عملی نیست و تقییم بندی‌هایی که ارائه می‌شود بیشتر سلیقه‌ای است. دو شکل بعدی ساختارهای متداولی از DCS را نشان می‌دهد که از یک سری المانها در سطوح مختلف استفاده شده تا یک سیستم را شکل بدهد. در ادامه این قسمت با دید بازنگری به سطوح کاری و خود DCS نظر داریم.

ارتباط ماشین با انسان

کاربرد یک کامپیوتر کنترل پرسه به یک سری واسطه‌هایی برای برقراری ارتباط و کار بین استفاده کننده از امکانات سخت افزاری و نرم افزاری سیستم با کامپیوتر نیاز دارد چینی واسطه‌هایی را واسطه انسان و ماشین (Man Machine Interface) و یا واسطه انسانی (Interface Human) می‌گویند. برای اینکه کامپیوترها به قابلیتهای انسان سمت و سو بدهند حداقل قابلیتهای لازم در ارتباط، عبارتند از:

واسطه کار با کامپیوتر برای تولید، تست و نگهداری نرم افزار سیستم

ارتباط با کاربر برای مونیتورینگ کار پلات در سطوح کاری متفاوت

مونیتورینگ فرآورده‌ها برای کادر مدیریتی پلات

ایجاد ارتباط پلاتن با خارج برای کادر مدیریت بازرگانی و بررسی درخواستهای خرید

ارتباط بین انسان و ماشین تنها مختص به سیستم DCS نیست و معمولاً برای برقراری ارتباط، یک صفحه کلید و یک مونیتور یا یک صفحه کنترل الزامی است. که برای کمک بهتر به اپراتور و اجتناب از اشتباه سیستمها به طور کامل از رنگها و نمادهای کمکی استفاده می‌کنند که این واسطه‌ها از اهمیت بالای برخوردارند مخصوصاً وقتی که رشد روز افزون تقاضا برای اتوماسیون را در نظر بیاوریم و در نتیجه لزوم ساده تر شدن سیستم و بالا رفتن اطمینان سیستم، با وجود کارهای زیاد انجام شده روی طرح‌های نمایشگرها و قابلیت‌های آنها هنوز یک قاعده و استانداردی در مورد نمادها و رنگهای یکار رفته در نمایشگرها بوجود نیامده، هرچند که برخی نمادها و رنگها در اکثر جاها برای یک هدف بکار می‌روند.

شرکتهای زیادی در زمینه قابلیتهای مونیتورینگ فعالیت دارند که از جمله آنها می‌توان به شرح زیر نام برد که از هر کدام یک نمونه قابلیت و شرکت مثال زده شده است:

(Workstation of Command Center (FOXBORO Operator

(Device (Kent System Display

(Operator Station (BBC Process

(Station (Hartman and Braun Central Control

(Station (VDO Process Control

(Communication for Control Operation (Hitachi Man Machine

(Interface (Fisher Control Display

(station (Honeywell Universal

(Communication Unit (Siemens Operator

(Presentation Device (AEG Operating and

سطح صفر(حوزه میدان)

این قسمت پایین ترین سطح یک DCS است و مستقیماً با خود پروسه در ارتباط است از یک طرف توسط خطوط خروجی و ورودی آنالوگ فرمانها را یا به پروسه اعمال می‌کندیا مقادیر متغیرها و نقاط کار را از پروسه دریافت می‌کند و از طرف دیگر با تبدیل این مقادیر به عبارتهای استاندارد از طریق خطوط ارتباطی به سطوح بالاتر منتقل می‌کند. کار اصلی این قسمت جمع آوری سیگنالهای آنالوگ و دیجیتال پیش پردازش و نمایش و نظارت بر پیامهای اختار و اجرای حلقه‌های کنترلی باز و بسته است، برای رسیدن به اهداف فوق این قسمت را به صورت مازولار(Modular) می‌سازند که دارای ساختمان بلوکی شکل ۵-۷ است.

مشخصه‌های معمول این قسمت عبارتند از:

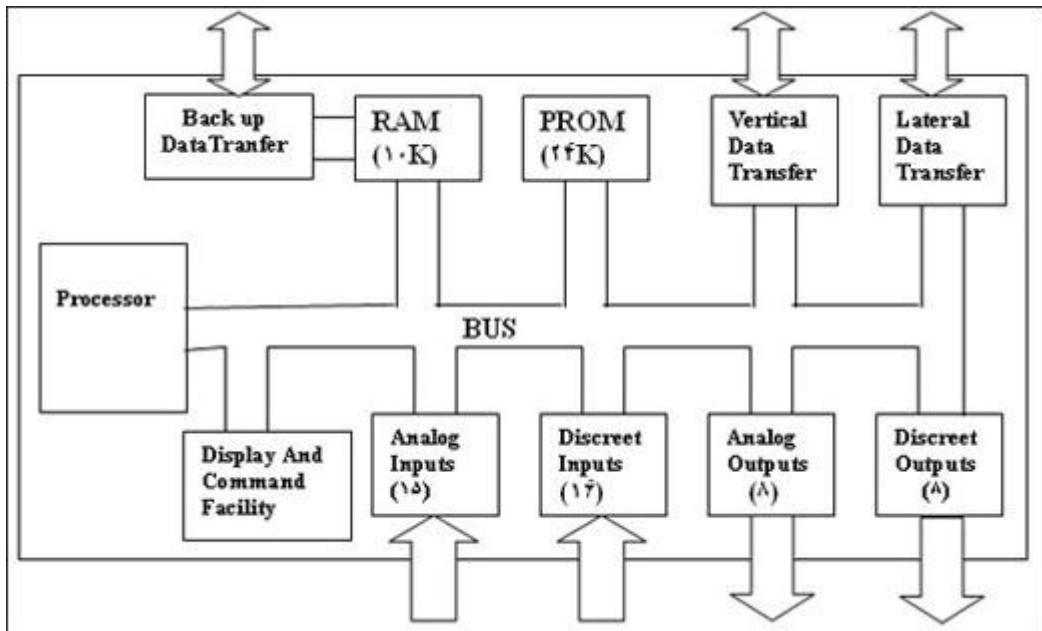
ورودیهای آنالوگ: ۴-۲۰ میلی آمپر جریان ورودی، ۰-۵ ولت یا ۱۰-۰ ولتاژ ورودی معمول، ۰-۵۰ میلی ولت ولتاژ ورودی المانهای حرارتی با تعداد بیت ۸-۱۲ برای هر کدام بسته به اهمیت دقت‌شان.

خروجیهای آنالوگ: ۰-۲۰ ملی آمپر جریان خروجی، ۰-۵ ولت خروجی

ورودیها و خروجیهای باینری: ۰۰۰۳ میلی آمپر بسته به مورد جریان ورودی یا خروجی و ۰۰۲۴ ولت ولتاژ ورودی یا خروجی

بطورنامی تعداد ورودی خروجیهای آنالوگ در این قسمت ۱۶,۸,۴,۶,۴,۴,۸ است اما ایستگاههایی با تعداد ۱۰۲۴ خط ورودی و خروجی نیز ارائه شده است

(A500&PROCONTROL I)



Internal Structure of MICON P-200 - VDO :Figure 5-7

تعداد ورودی و خروجی های دیجیتال نیز بسته به مورد یکی از مقادیر ۱۶,۸,۴,۲ به طور معمول هستند اما در اینجا هم تا تعداد ۱۰۲۴ خط نیز ارائه شده است و برخی دستگاهها حتی ورودی های دیجیتال خاصی مانند شمارنده و زمان سنج ها خروجیها مانند پالسها و خروجی موتورهای پله ای را اضافه کرده اند.

اتصالات مخابراتی بین این سطح و سطوح اتوماسیون بالا معمولاً بر اساس استاندارهای زیر است که برخی از آنها در قسمت قبل بطور مختصر توضیح داده شدند.

برای هر استاندار دمثلاً هایی از شرکتهای سازنده استفاده کننده از آن آورده شده است.

(ASEA MASTER, TDC 3000, RS-3, AS 215 ,V.24 (PC-80

(PLS 80.TDC 3000.WDPF, CETUM.۹. RS 232(NETWORK

(RS-3, WDPF, ..., RS 422(P

PROCONTROL I, ۵۰۰... RS 485(A

(۵۰۰ BITBUS (A

POWEREN.IR

(NASTER, PLS 80, TDC 3000, RS-3, MOD 300, MICON MODBUS (ASEA

(ASEA MASTER, RS-3, MOD 300, WDPF) MAP/ETHENET

لازم بذکر است که یک DCS حتی می تواند تا بیش از ۳۲ ایستگاه حوزه صفر داشته باشد که البته شرکتهایی تا مرز ۲۵۰ حوزه سطح صفر در یک DCS را توانسته اند به مرحله اجرا در آورند.

ایستگاه واسطه:

کارهای عمده ای که در این قسمت صورت می گیرد عبارتند از مشاهده متغیرهای پروسه و محاسبه مقادیر مرجع نقطه کار و متغیر ها برای حلقه های کنترلی و میزان کردن مقدار انرژی و مواد خام اولیه برای رسیدن به راندمان مناسب و ارسال گزارشاتی لازم برای سطوح بالاتر و مبادله داده بین سطوح مخصوصاً سطح بالاتر که حالت مدیریتی دارد.

ایستگاه کامپیوتر مرکزی

این کامپیوتر قادر به مونیتورینگ متتمرکز پروسه است و مستقیماً روی دستورالعملهای پروسه می تواند اعمال نفوذ کند. این ایستگاه به ایستگاههای دیگر از طریق گذرگاه وصل است که یک شکل نمونه(شکل ۵-۸) آن در ادامه آمده است.

در این ایستگاه در برخی DCS ها تا چهار تا مونیتور رنگی تعییه شده مانند شکل بعد (شکل ۵-۹) که در آن مونیتورها و اتصالات و مونیتور مرکزی و امکاناتی نظیر سیستمها ضبط داده ها و کپی برداری به وضوح نشان داده شده است.

سرویس اساسی که توسط یک ایستگاه مرکزی انجام می شود معمولاً شامل موارد زیر است:

نمایش و کنترل پروسه

ارتباط داده بین سطوح

جمع آوری داده

تحلیل و تجزیه کل سیستم بر اساس داده های موجود

فرانشانی (Configure) کردن کل سیستم

تولید و تست برنامه ها

اجام محاسبات علمی

شبیه سازی سیستم

سرویسهای گفته شده نیاز به یک نرم افزار سیستم قوی در قسمت مرکزی هستند که دارای قسمتهای زیر باشد

برنامه سیستم عامل با خواص مدیریت حافظه و قابلیت مدیریت در وقفه ها و مدیریت برخی مسائل احتمالی سخت افزاری از قبیل خرابی داخلی سیستم یا قطع برق.

نرم افزار کاربردی سیستم با قابلیتهای ویرایشی و عیب یابی و برقراری ارتباط.

مجهز به زبانهای سطح بالا برای تولید یا کاربرد ساده سیستم یا برنامه های کاربردی باشد که این زبانها معمولاً فرترن، بیسیک، کوبول، سی و غیره می باشند.

نرم افزار هایی برای برقراری ارتباطات مخابراتی بین قسمتها و حتی محیط خارج و مبادرات دارد.

قسمت نمایشگر:

مزیت عمده DCS‌ها قدرت تغییرات وسیع در الگوریتم‌ها ای کنترلی برای رسیدن به شرایط مناسب کاری و وجود قابلیتهای هوشمند است که به کمک آن می‌توان وضعیت پروسه را توسط کاربر تغییر داد و اغلب اینها با وجود قابلیتهای وسیع نمایشگری ممکن است.

آچه کامپیوترهای کنترل پروسه به کمک نرم افزار و سخت افزار انجام می‌دهند در سیستم DCS روی صفحه نمایش دنبال می‌شود و قابلیتهای تغییر در سیستم نیز برای آن قائل شده اند. یک صفحه نمایش در DCS به قسمتهایی تقسیم می‌شود که هر قسمت برای هدف خاصی در نظر گرفته شده و شکل معمول این صفحات نمایشگر بصورت شکل زیر است.

این صفحه به چهار قسمت تقسیم شده است که عبارتند از:

قسمت پیامها که برای نمایش پیامها، اخطارها، خرابی‌ها و خطاهای کاری پروسه است که یک محدوده وسیعی از رنگها و عالم برای نمایش در این قسمت به کار رفته است که رنگها هر کدام دارای معنی خاصی هستند و هر پیام توسط علامت مخصوصی نمایش داده می‌شود و به خاطر سطح کوچک در نظر گرفته شده برای این قسمت، تنها آخرين و مهمترین پیام را نمایش می‌دهد و برای پیامهای قبلی تنها یک گزارش خلاصه برای استفاده کاربر و دسترسی به اصل پیامها تعییه شده است.

قسمت توضیحات کلی و کوتاه (Overview) که معمولاً شامل اطلاعات ضروری مربوط به وضعیت بحرانی و مهم در قسمتهای مختلف پروسه است که بسته به سیستم مونیتورینگ، یا همواره روی صفحه هستند و یا با خواسته کاربر بر روی صفحه ظاهر می‌شوند. اطلاعات این ناحیه به کاربر برای نمایش بهینه پروسه و در نتیجه یافتن ساده عیوبهای داخلی سیستم کمک می‌کند. کاربر می‌تواند در این ناحیه قسمت مورد نظرش را انتخاب کند و شکل مربوط به آن را کامل ببیند.

قسمت نمایش اصلی وسط صفحه نمایش قراردارد که برای نمایش نتیجه هر قسمت از واحدهای پلات و حلقه‌ها و کنترل کننده‌ها یا هر متغیر دیگری که لازم باشد به کار می‌رود.

قسمت دستورالعمل‌های کاربر که دستورات با شکل ساده و جالبی که کاربر بتواند به راحتی از آنها استفاده کند و تعریف شده اند. کاربر می‌تواند دستورات مورد نظر خود از صفحه کلید یا ماوس یا قلم نوری به سیستم بدهد.

ساختار و چگونگی نمایش دادن (Monitoring)

شاید بتوان گفت که بهترین واسطه بین کاربر و سیستم DCS در درجه اول مونیتور و پس از آن صفحه کلید باشد و با توجه به قابلیتهای رایجی که در مونیتورینگ قرارمی‌دهند صفحه کلید خیلی کمتر بکار آید البته لازم بذکر است که صفحه کلید در اینجا هم از نظر تعداد کلید‌ها و هم از نظر کارایی با صفحه کلید رایج در کامپیوتر کاملاً متفاوت است.

برای تقاضای کمک یا در صورت لزوم نیاز فوری به اعمال دستور یا مواردی مربوط به پروسه، سیستم نمایش باید این شرایط را نشان بدهد. ضمن اینکه باید دستورهای مربوطه نیز براحتی اعمال شوند بنابراین روی صفحه نمایش باید عنوانی زیر بصورت نشانه قابل انتخاب باشند.

• دیاگرامهایی که شرایط و مقادیر را دقیقاً مشخص کنند

• فلوچارت‌های که وضعیت قبلی و فعلی سیستم را گزارش کنند

• گزارش داده‌های مخصوص یا بحرانی

• ضبط تغییرات اساسی یا توسعه سیستم

• قابلیت مطالعه آماری روی داده ها

• گزارش وضعیت فرآورده ها

نشانه های نمایشی به دو گروه تقسیم می شوند: فرمهای استاندارد و فرمهای تعریف شده توسط مصرف کننده.

frm استاندارد یا از پیش تعریف شده سمبولهایی هستند که از قبل برای مشخص برخی علامات مانند زنگ اخطار به کار می روند که شکل آنها با توجه به چیزی که معرفی می کنند ساختی دارد و بر همین اساس به مرور زمان و بر اساس تجربه به frm استاندارد پذیرفته شده اند.

frm تعریف شده توسط مصرف کننده سمبولهایی هستند که برای شرایط خاص در هر پروسه تعریف می شوند و مصرف کننده برای راحتی کار و توسعه نرم افزار آن را تعریف می کند

در یک سیستم پله ای DCS تعریف نمایشگرها و سمبولها و حتی استفاده از فرمهای استاندارد نیز ترتیبی پله ای دارند و مصرف کننده سطح بالاتر به تمامی نمادها دسترسی دارد و سطوح پایین تر دارای محدودیت هستند.

برای روشن شدن موضوع نمایشگرهای استاندارد به توضیح یک مورد از آنها می پردازیم

نمایش میله ای استاندارد

این frm از شکل میله ای استفاده می کند و زنگها خود معانی متفاوتی دارند در شکل که در ادامه آمده است اگر دقت شود زنگها سبز G و آبی B و صورتی P و زرد Y و سفید W وجود دارند که زنگ سبز G حالت نرمال یک متغیر را نشان می دهد و انحراف نمودار از حالت آستانه نشان داده شده، مقدار تغییر مثبت و منفی نسبت به مقدار نامی آن نمایش می دهد که با زنگ آبی B روی آن نمایش داده می شود و طول آن نیز مقدار انحراف را نشان می دهد، برای پیامهای داخلی و خارجی و اعلام اخطار از زنگها ی زرد Y و قرمز R چشمک زن (تا زمان رفع عیب یا بررسی پیام) استفاده می شوند. برای وقتی که سنسور ها خراب شده یا نقطه اندازه گیری مربوط به آن برای مقاصد نمایشگری منظور نشده باشد نمودارهای صورتی P و سفید W در محل مربوط به آنها قرار می گیرند.

صفحه کلید

در مورد صفحه کلید این سیستمها نیز واضح است که تقریباً خیلی از کارهای صنعتی و دستورات توسط صفحه کلید قابل تعریف است الیه صفحه کلید مخصوص کاربر و صفحه کلید کادر مهندسی متفاوت است چه از نظر قابلیت و چه از نظر تعداد کلیدها شکل بعدی یک نمونه صفحه کلید را نشان می دهد که برخی کلیدها از قبل تعریف شده در آن عبارتند از:

Function Key: قابل تعریف توسط کاربر برای نمایش کارهای خاص از قبل تعیین شده

Panel Selected Key: برای انتخاب قابلیتهای نمایشی (خلاصه اخطارهای تولید شده) و ارائه توضیحات کلی و کوتاه در

موردنظر معمولی ها و تغییر و توسعه در سیستم

Auxiliary Panel Key: برای پاک کردن قسمتی از نمودار، تغییر شاخه روی نمودار برنامه، عرض کردن صفحه نمایش

System Utility Key: برای انتخاب نوع زنگ اخطار و توابع تست و کپی سخت خارجی از برنامه ها

Mode Switching
(Customize)
Manual و **Automatic**: برای سوئیچ کردن بین حالت های اتوماتیک (Automatic) و دستی (Manual) و مشترک



: برای نوشتن متون **Alphabetic Key**

: برای وارد کردن اده های عمومی برای شرایط اولیه یا مقادیر آستانه **Data Key**

: برای حذف پیامهای روی صفحه نمایش **Delete Key**

: برای اعلام پذیرش اخطار ها **Alarm Acknowledgment**

: برای فرانشانی (Configuration) یا خنثی کردن یک عملگر **Operation Confirm Key**

کاربردها

با توجه به قسمتهای قبلی به طور نسبی ساختار و قسمتهای یک DCS و چگونگی ارتباط بین قسمتها توضیح داده شد. شاید در اینجا ارائه چگونگی کاربرد یک DCS در روشن شدن موضوع کمک ببیشتری کند DCS به محض ورود به عرصه اتوماسیون با استقبال مواجه شد و مقاضیان روز به روز در خواست امکانات پیشرفته تر اعم از سخت افزار و نرم افزار و قابلیتهای گرافیک و مونیتورینگ و بسط سیستم را داشتند و شرکتهای زیادی در این زمینه مشغول بکار شده و هستند که مدلهازی زیادی از DCS ها از شرکتهای متفاوت در صنایع مختلف مانند نیروگاهها، کارخانجات آهن و فولاد، شیمی و پتروشیمی . سیمان ، نتو پان و کاغذ، شیشه، شرکتهای آب و فاضلاب و حوزه های کاری نفت و گاز با موفقیت نتیجه داده اند.

