



Value & Technology

可编程序控制器**NK1 系列**
PID功能技术资料
[第一版]

光洋电子(无锡)有限公司

目录

第一节	NK1 PID 回路的特点.....	1
一、	主要特点.....	1
二、	PID 回路基础.....	3
第二节	回路参数设定	5
一、	回路控制表和回路数.....	5
二、	PID 错误标志.....	5
三、	回路控制表的空间大小和存储单元.....	6
四、	控制回路参数表字定义.....	7
五、	PID 方式设定 1 的位说明 (Addr+00)	8
六、	PID 方式设定 2 的位说明 (Addr+01)	9
七、	方式/报警监控字 (Addr+06)	10
八、	上升/保持表标志 (Addr+33)	10
九、	上升/保持表地址 (Addr+34)	11
十、	上升/保持 表编程错误标志 (Addr+35)	11
第三节	回路采样周期和时序	12
一、	回路采样周期 Addr+07.....	12
二、	选择最佳的采样周期.....	12
三、	确定合适的采样周期 (Addr+07)	13
四、	采样周期编程.....	13
五、	PID 回路影响 CPU 扫描时间.....	14
第四节	过程控制成功的十个步骤	16
第五节	回路操作基础	18
一、	数据存储单元.....	18
二、	数据源.....	18
三、	回路控制方式.....	19
四、	如何改变回路控制方式.....	20
五、	PID 方式的操作面板控制.....	21
六、	PLC 方式对回路方式的影响.....	21
七、	回路控制方式的替代.....	21
八、	无扰动切换.....	22
第六节	PID 回路数据设置.....	23
一、	回路参数数据类型.....	23
二、	选择单精度或双精度类型.....	23
三、	数据偏置量的处理.....	24
四、	设定值 (SP) 的限幅.....	24
五、	远端设定值 (SP) 地址.....	25
六、	过程变量 (PV) 的设置.....	25
七、	控制输出设置.....	26
八、	误差项的设置.....	27
第七节	PID 算法.....	28
一、	位置算法.....	28
二、	速度算法.....	29

三、正作用和反作用回路.....	30
四、比例、积分、微分项.....	31
五、使用 PID 控制运算子模块.....	32
六、微分增益的限幅.....	33
七、偏差项.....	33
八、偏差冻结（积分分离）.....	34
第八节 回路调整过程.....	35
一、开环测试.....	35
二、手动调节过程.....	36
三、自整定过程.....	37
四、串级调整回路.....	41
五、在程序中加入模拟量滤波.....	42
第九节 前馈控制.....	43
第十节 时间—比例控制.....	45
第十一节 串级控制.....	47
一、简介.....	47
二、NK1 CPU 中的串级回路.....	48
第十二节 过程报警.....	49
一、PV 绝对值报警.....	50
二、PV 偏离报警.....	50
三、PV 变化率报警.....	51
四、PV 报警滞后.....	52
五、报警出错.....	52
六、回路计算上溢/下溢错误.....	52
第十三节 上升/保持程序控制.....	53
一、简介.....	53
二、上升/保持表.....	54
三、上升/保持表的标志.....	56
四、上升/保持程序控制有效.....	56
五、上升/保持控制.....	56
六、上升/保持程序控制的监控.....	57
七、上升/保持编程错误.....	57
八、测试上升/保持控制过程.....	57
第十四节 利用 KPPsoft 软件设置 PID 参数.....	58
一、打开 PID 设定窗口.....	58
二、设置参数.....	59
三、PID 设置及编程举例.....	63
四、PID 运行监视.....	69
第十五节 故障检修提示.....	70
附录 1 PID 回路术语汇总.....	72

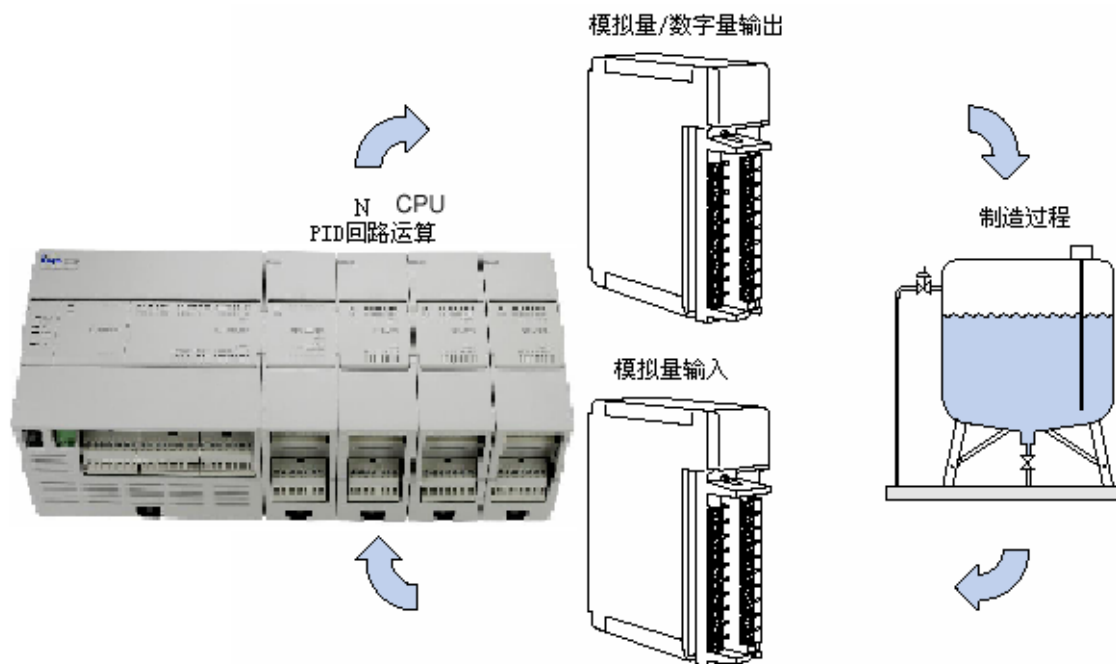
第一节 NK1 PID回路的特点

一、主要特点

NK1 过程回路控制具有面向多种应用需要的功能。主要功能为：

- 最多16个回路，采样速率可单独编程
- 具有手动/自动/串级功能
- 具有两种无扰动转换方式
- 丰富的报警功能
- 最大16段上升/保持程序控制
- 自整定

NK1 CPU除了能够执行梯形图程序以外，还有过程控制功能。可选择组态最多16个回路。所有传感器和调节器的线缆都直接连接到NK1本体或扩展I/O模块上。每个回路的过程变量、增益值、报警级别等都存放在CPU内的回路控制变量表内。每次扫描时NK1 CPU读过程变量值（PV）的输入。然后在每个PLC扫描周期内进行PID回路的计算，并刷新控制输出值。控制回路利用比例-积分-微分（PID）运算法则来产生控制输出。本章描述了回路是如何操作的，要组态和调整回路必须做哪些工作。



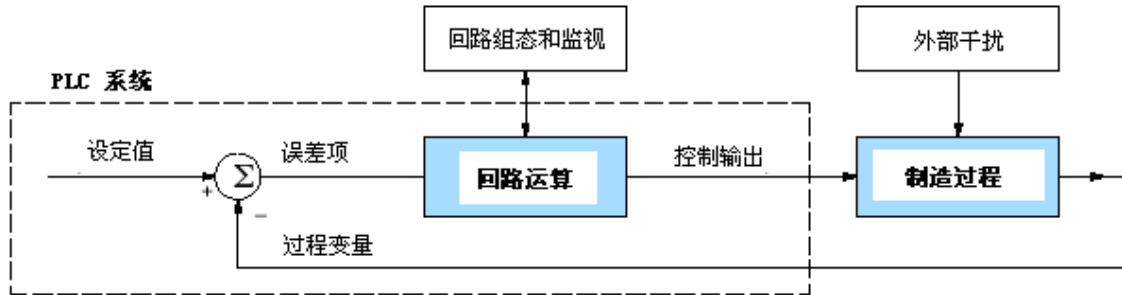
使用编程软件KPPsoft对NK1 PID设定，KPPsoft软件利用对话框建立一个窗体编辑器，可逐一回路进行设定。完成了设定之后，可以用软件的PID 趋势画面调整每个回路。回路参数也可保存在磁盘上以供日后调用。

PID回路性能	特点
回路数	最多16个回路
占用CPU存储器	32字（R存储区）/回路，使用上升/保持程序控制时，则为64字。
PID算法	PID的位置和速度算法
控制输出极性	可选正向作用或反向作用
误差项特性曲线	可选择为线性、误差的平方根、误差的平方
回路刷新速率（PID的运算时间）	0.05~99.99s，用户可编程
最小回路刷新速率	1~4回路0.05s，5~8回路0.1s，9~16回路0.2s
回路方式	自动、手动（操作员控制）或串级控制
上升/保持程序控制	每个回路最多8步上升/保持（16段），带上升/保持步号显示
PV曲线	选择标准线性，或开方（流量仪表输入）
设定值上下限	规定设定值的最小和最大值
测量值上下限	规定测量值的最小和最大值
比例增益	规定增益为 0.01~99.99
积分时间	规定积分时间为0.1~999.8，以秒或分为单位。
微分时间	规定微分时间为0.01~99.99s
速率限制	规定微分增益限制为1~20
无扰动切换 I	当控制开关从手动切换到自动时，自动初始化偏差项和设定值
无扰动切换 II	当控制开关从手动切换到自动时，自动设置偏差项为控制输出
阶跃偏差	设定值变化大时，提供比例偏差调整
防止积分饱和	对于位置式PID，当控制输出接近极限位置0%或100%时，禁止积分作用。（为了防止积分动作引起的大幅溢出）
误差死区	指定误差项（SP-PV）的允许公差（+/-），使控制输出值不作变化。

报警特性	特点
死区	规定所有报警的报警区死区是0.1%~5%
PV报警值	选择低-低，低，高和高-高的PV报警设定值
PV偏离	规定PV值偏离设定值的两个报警范围
变化率	当PV超过了规定的变化率上下限时进行检测

二、PID 回路基础

PID控制回路的关键部分如下面的方块图所示。从PLC到制造过程再回到PLC的这条路径，就是“闭环回路控制”。



制造过程—对原料施加一系列的作用，此过程可能包括材料的物理变化和/或化学变化。这种变化会使材料更利于其特定的用途，并最终有利于其成品的完成。

过程变量—原材料的一些物理特性的测量。用某些种类的传感器进行测量。例如，如果加工过程要用一个加热炉，要控制的就是温度，温度就是一个过程变量。

设定值—即理论上的理想的过程变量值，或能够生产出最佳产品的理想值。设备操作者知道这个值，并可以手工设置它或把它输入PLC程序以供以后自动运行使用。

外部干扰—控制系统试图消除无法预料的信号源所造成的误差。例如，如果燃料的输入值是恒定的，那么加热炉在天热时要比在天冷时更热。加热炉控制系统必须抵销这种影响，在任何季节里都维持一个恒定的炉温。因此，天气（无法预料的）是此过程的干扰源之一。

误差项—过程变量与设定值之间的代数差值，这是控制回路误差值，当过程变量等于设定值（理想）值时，它等于零。一个运行良好的控制回路能够使误差幅度较小。

回路计算—对误差项的数学算法的实时应用，产生一个合适的控制输出命令，使误差量最小化。可使用各种控制算法，NK1 使用比例-积分-微分（PID）算法。

控制输出—回路计算的结果，输出到执行机构上。

回路组态—设置并优化控制回路执行的初始化操作。回路计算功能使用组态参数实时调整增益、偏差量等。

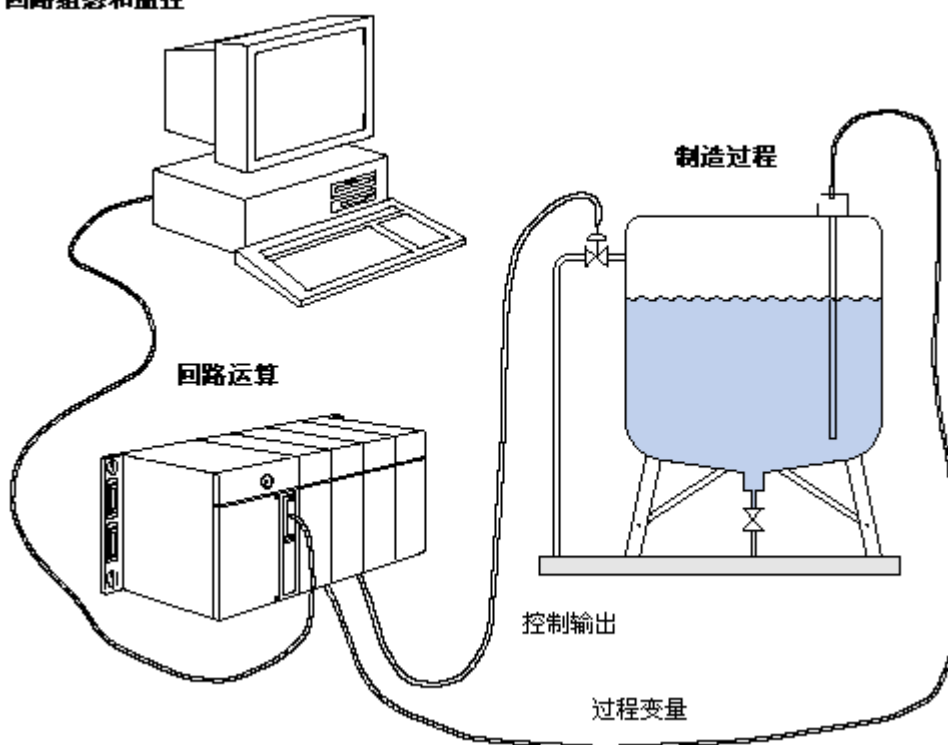
回路监控—此功能可让操作者观察控制回路的方式和执行情况。它与回路组态一起使用，优化回路的执行结果（使误差项最小）。

当开发一个过程控制回路时，使回路的每个元件与其物理元件相结合是很重要的。下面的例子中，制造过程包括反应器中一定量的液体，探头可以测量过程变量的压力、温度或其它参数。传感器信号通过一个变送器被放大，并以模拟量的方式通过连接线路传送到PLC的输入模块。

PLC从模拟量输入模块上读出PV，送入CPU进行回路计算，计算的结果输出给输出模块。控制输出信号可以是模拟量或数字量（on/off），可由回路设置。输出信号传送到制造过程前经变送器放大，变送器将信号发送给加热器、阀、泵等执行机构，使反应器中的液体进行物理或化学变化。一段时间后，液体发生了变化，传感器探头测量到这个变化，控制过程也相应地发生变化，然后再进行回路计算，控制回路就是以这种方式连续工作。

图中所示的个人电脑被用来运行KPPsoft软件。KPPsoft软件可以对NK1的CPU编程。软件以窗体编辑器来组态回路参数。它还有PID回路趋势画面的性能，能进行回路调整。

回路组态和监控



第二节 回路参数设定

一、回路控制表和回路数

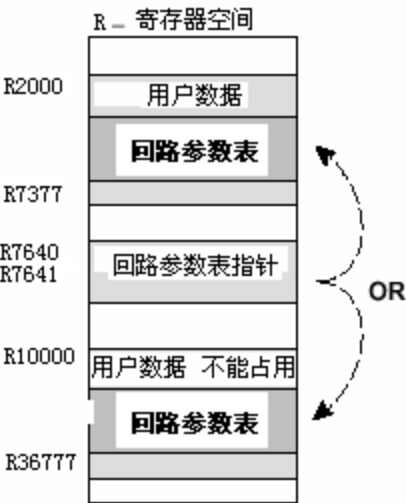
NK1 PLC只能从R-存储器中的参数表获得PID回路过程指令。对于PLC来说，RLL中的这一类“PID指令”是不存在的。但是，CPU可以从储存的R寄存器地址中读到参数设置。如下表所示，必须在R7640中设置一个值指向主控制回路参数表，在R7641中设置要参加PID运算的回路数。如果R7640或R7641无法正常编程时，R7642中的错误标志将被置位。

地址	参数设置	数据类型	范围	读/写
R7640	回路参数表指针	八进制	R2000-R7377, R10000-R36777	写
R7641	回路数	BCD	0-16	写
R7642	回路错误标志	二进制	0或1	读

如果回路数是“0”，在梯形图程序扫描时，回路控制器不执行。回路控制器从1开始，按升序排列使用。例如，当指到2和3时，就不能使用回路1和4。回路控制器会控制R7641中规定的回路数。

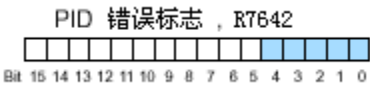
回路参数表可能占用用户数据空间（R2000-R7377）的低位，或用户数据空间（R10000-R36777）的高位的存储器区，如右图所示。在存储器中选择保证可供使用的有效空间。R7641中的值会告诉CPU控制回路参数表有多大（每个回路有32个地址）。

KPPsoft PID设定对话框提供了设定这些参数的方法。也可以使用梯形图指令例如LDR或LDS，和OUTW指令进行设定。当然，这些地址是停电保持参数的一部分，所以不需要把它们用梯形图程序编写。



二、PID 错误标志

在R7640和R7641中设定参数，如有编程错误，CPU会报告错误。这是通过编程→运行的方式转换时，在R7642中设置相应的位来实现的。



如果使用KPPsoft回路设置对话框，它的范围自动检查功能会防止可能出现的设置错误。当然，设置参数可以用其它方法写入，例如梯形图程序，在这种情况下，错误标志寄存器是十分有用的。

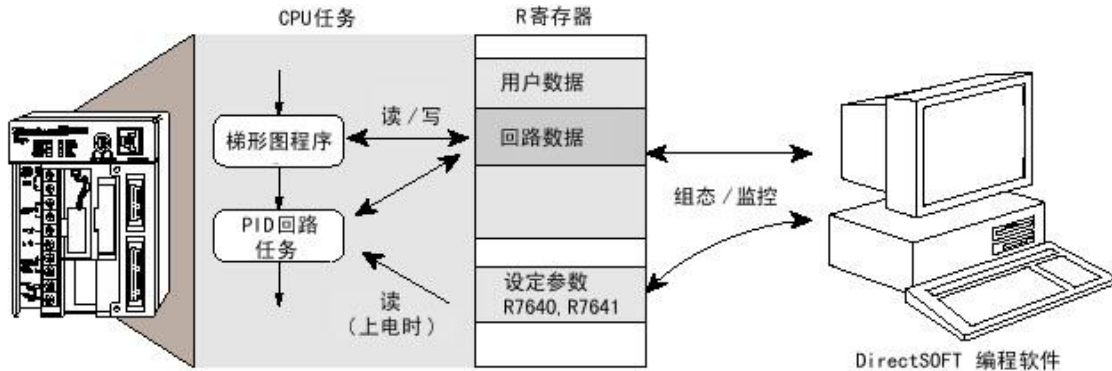
下表列出了R7642中记录的错误：

位	错误说明（0=无错误，1=错误）
0	起始地址（R7640中）超出R-寄存器低位范围。
1	起始地址（R7640中）超出R-寄存器高位范围。
2	选择的回路数（R7641中）大于16。
3	控制回路参数表超过了R7377的界限，使用靠近R2000的地址。
4	控制回路参数表超过了R36777界限，使用靠近R10000的地址。

当快速检查时，如果CPU处于Run方式，并且R7642=0000，就是没有编程错误发生。

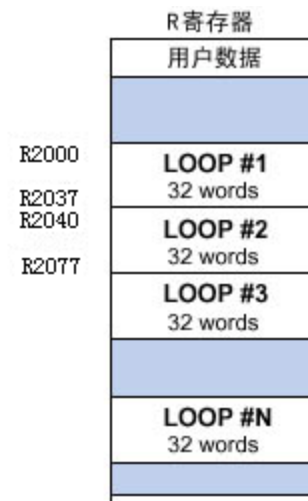
三、回路控制表的空间大小和存储单元

当运行模式发生编程→运行的转换时，CPU读出回路设置参数，如下图所示。此时，CPU就知道了控制回路参数表的存储单元及其设置的回路数。然后，在程序扫描期间，PID回路利用回路数据执行计算，生成报警等。在每次回路计算时CPU将读出或写入一些回路控制表的参数。



回路参数表包括了在R7641中设置的回路数的数据。每个回路设置在控制回路参数表中占用32字（八进制0-37）。

例如，假设使用了6个回路，并且选择了R2000作为起始地址。那么，回路1的回路参数表将占用R2000-R2037，回路2将占用R2040-R2077，……回路6占用R2240-R2277。



四、控制回路参数表字定义

下表列出了每个回路相关的参数。地址偏差量是八进制的，有助于在控制回路参数表中设置特殊参数。例如，如果一个表从R2000开始，那么积分项的地址为Addr+11，即R2011。无需字号（第一列中）来计算地址。

字号	地址+偏移量	说明	类型	是否立即可读
1	Addr+0	PID回路方式设置1	位	是
2	Addr+1	PID回路方式设置2	位	是
3	Addr+2	设定值（SP）	字/二进制	是
4	Addr+3	过程变量（PV）	字/二进制	是
5	Addr+4	偏差项（积分累积）	字/二进制	是
6	Addr+5	控制输出值	字/二进制	是
7	Addr+6	回路方式和报警状态	位	—
8	Addr+7	采样周期设定值	字/BCD	是
9	Addr+10	比例增益设定值	字/BCD	是
10	Addr+11	积分时间设定值	字/BCD	是
11	Addr+12	微分时间设定值	字/BCD	是
12	Addr+13	PV值，低-低报警	字/二进制	否*
13	Addr+14	PV值，低报警	字/二进制	否*
14	Addr+15	PV值，高报警	字/二进制	否*
15	Addr+16	PV值，高-高报警	字/二进制	否*
16	Addr+17	PV值，偏离报警（黄）	字/二进制	否*
17	Addr+20	PV值，偏离报警（红）	字/二进制	否*
18	Addr+21	PV值，变化率报警	字/二进制	否*
19	Addr+22	PV值，报警滞后设定值	字/二进制	否*
20	Addr+23	PV值，误差死区设定值	字/二进制	是
21	Addr+24	PV值模拟滤波常数	字/BCD	是
22	Addr+25	回路微分增益限制因子设定	字/BCD	否**
23	Addr+26	SP值下限值设定	字/二进制	是
24	Addr+27	SP值上限值设定	字/二进制	是
25	Addr+30	控制输出值下限值设定	字/二进制	否**
26	Addr+31	控制输出值上限值设定	字/二进制	否**
27	Addr+32	远端SP值R寄存器地址指针	字/十六进制	是
28	Addr+33	上升/保持设定标志	位	是
29	Addr+34	上升/保持编程表起始地址	字/十六进制	否**
30	Addr+35	上升/保持编程表错误标志	位	否**
31	Addr+36	预留		
32	Addr+37	预留		

*仅当报警允许位由0→1时才读数据。

**仅当PLC模式改变时，才读数据。

五、PID 方式设定 1 的位说明（Addr+00）

下表列出了PID方式设定1（Addr+00）代码的单个位的定义情况。有关其它使用情况可从本章后面的段落中得到。

Bit	PID方式设定1的说明	读/ 写	Bit=0	Bit=1
0	手动方式回路操作请求	写	—	0→1 请求
1	自动方式回路操作请求	写	—	0→1 请求
2	串级方式回路操作请求	写	—	0→1 请求
3	无扰动切换选择	写	方式 I	方式 II
4	正作用或反作用回路选择	写	正作用	反作用
5	位置/速度算法选择	写	位置	速度
6	PV线性/平方根选择	写	线性	平方根
7	误差项线性/平方选择	写	线性	平方
8	误差死区	写	禁止	允许
9	微分增益限制选择	写	Off	On
10	偏差冻结（积分分离）选择	写	Off	On
11	上升/保持操作选择	写	Off	On
12	PV报警监控选择	写	Off	On
13	PV偏离报警选择	写	Off	On
14	PV变化率报警选择	写	Off	On
15	预留	—	—	—

六、PID 方式设定 2 的位说明（Addr+01）

下表列出了PID方式设定2（Addr+01）代码的单个位的定义情况。有关使用的其它情况可从本章后面的段落中得到。

Bit	PID方式设定2的说明	读/写	Bit=0	Bit=1
0	PV输入控制输出单精度/双精度选择 （见注1和2）	写	单精度	双精度
1	输入/输出数据格式选择 （见注1和2）	写	12 位	15位
2	预留	—	—	—
3	SP输入限幅	写	禁止	允许
4	积分增益单位选择	写	秒	分
5	选择自整定PID算法	写	闭环	开环
6	自整定	写	PID	仅PI（微分时间=0）
7	自整定开始	读/写	自整定	强制开始
8	PID扫描时钟(内部用)	读	—	—
9	输入/输出数据格式16位选择 （见注1、2和4）	写	非16位	选择16位
10	输入输出分别选择单独的数据格式 （见注2、3和4）	写	相同格式	不同格式
11	控制输出范围单/双精度选择 （见注2、3和4）	写	单精度	双精度
12	输出数据格式选择（见注2、3和4）	写	12位	15位
13	输出数据格式16位选择 （见注2、3和4）	写	非16位	选择16位
14~15	预留	—	—	—

注1：如果bit9=0，则读bit0和bit1的值；如果bit9=1，则不读bit0和bit1的值，bit9定义数据格式（范围自动为单精度）。

注2：如果bit10=0，则bit0、bit1和bit9定义输入和输出范围和数据格式（不读bit11、bit12和bit13的值）；如果bit10=1，则bit0、bit1和bit9只定义输入范围和数据格式，并且读bit11、bit12和bit13并定义输出范围和数据格式。

注3：如果bit10=1并且bit13=0，则读bit11和bit12并定义输出范围和数据格式，如果bit10和bit13的值都为1，则不读bit11和bit12的值，由bit13定义数据格式（输出范围自动为单精度）。

七、方式/报警监控字（Addr+06）

下表列出了方式/报警监控（Addr+06）字的单个位的定义情况。有关使用的其它情况可从本章后面的段落中得到。更详细的说明在PID方式章节和报警章节中。

Bit	方式/报警位说明	读/写	Bit=0	Bit=1
0	手动方式指示	读	—	手动
1	自动方式指示	读	—	自动
2	串级方式指示	读	—	串级
3	PV输入低-低报警	读	Off	On
4	PV输入低报警	读	Off	On
5	PV输入高报警	读	Off	On
6	PV输入高-高报警	读	Off	On
7	PV输入黄色偏差报警	读	Off	On
8	PV输入红色偏差报警	读	Off	On
9	PV输入变化率报警	读	Off	On
10	报警值编程错误	读	—	错误
11	回路计算上溢/下溢	读	—	错误
12	回路自整定指示	读	断	通
13	自整定错误指示	读	断	通
14-15	预留	—	—	—

八、上升/保持表标志（Addr+33）

下表列出了上升/保持（Addr+33）代码的单个位的定义情况。更详细的说明在上升/保持操作章节中。

Bit	上升/保持标志位说明	读/写	Bit=0	Bit=1
0	启动上升/保持控制	写	—	0→1起动
1	锁定上升/保持控制	写	—	0→1锁定
2	继续上升/保持控制	写	—	0→1 继续
3	缓行上升/保持控制	写	—	0→1缓行
4	上升/保持控制完成	读	—	完成
5	PV输入上升/保持偏离	读	Off	On
6	上升/保持控制锁定	读	Off	On
7	预留	读	Off	On
8-15	上升/保持控制的当前步	读	按字节译码(十六进制)	

8-15位必须按字节读出，它表明了上升/保持程序控制的当前段号。该字节的值可以是1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, A, B, C, D, E, F和10，分别代表了段1-16。如果此字节=0，那么上升/保持表不起作用。

九、上升/保持表地址（Addr+34）

组态的每个回路都有专用于该回路的内藏的上升/保持程序控制。此功能产生了连续的SP值来进行控制。为了使用上升/保持功能，必须编写一个带适当值的单独的32个字的表格。

KPPsoft软件对话框很容易做到这一点。

在基本的控制回路参数表中，上升/保持表指针Addr+34必须指向该回路的上升/保持数据的开头。它可能在用户存储器的任意地方，不必紧连着回路参数表，如左图所示。不管设置的段数是多少，每个上升/保持表需要32字。

上升/保持表参数按下表定义。详细说明见此章中上升/保持章节。



十、上升/保持 表编程错误标志（Addr+35）

下表列出了上升/保持编程错误标志字（Addr+35）的单个位的定义。在PID回路方式段落及这一章后面的PV报警章节中将给出详细说明。

位	上升/保持错误标志位说明	读/写	位=0	位=1
0	起始地址R寄存器范围低限溢出	读	—	错误
1	起始地址R寄存器范围高限溢出	读	—	错误
2-3	留作将来使用	—	—	—
4	起始地址在R寄存器系统参数范围内	读	—	错误
5-15	留作将来使用	—	—	—

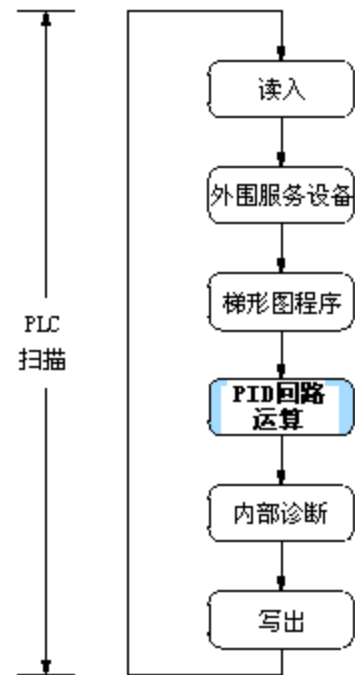
第三节 回路采样周期和时序

一、回路采样周期 Addr+07

CPU的主要任务可分成如右图所示的几类。此图表示当CPU处于RUN方式下，每次PLC扫描时所完成的工作。注意在梯形图程序工作之后进行PID回路运算。从用户的角度来看，梯形图程序运行时回路一直在进行运算。

一个控制回路的采样速率仅仅是PID运算频率。每次运算都产生一个新的控制输出值。对于NK1 CPU，可以把一个回路的采样周期设定为50ms~99.99s。因此大多数回路不需要在每次PLC扫描时都进行PID运算。事实上，一些回路可能在每1000次扫描后才需运算一下。

可以选择每个回路理想的采样周期，CPU会在合适的扫描周期上自动安排和执行PID运算。



NK1 CPU允许在采样速率和最大回路数之间进行选择，如右图所示，如果要限制回路的最快采样速率小于100ms，则要限制在4个回路以下，若100ms≤采样速率<200ms，则要限制在8个回路以下，若采样速率在200ms以上，则允许选择16个回路。

最大回路数	最快采样速率
1~4回路	50~99ms
1~8回路	100~199ms
1~16回路	200ms以上

二、选择最佳的采样周期

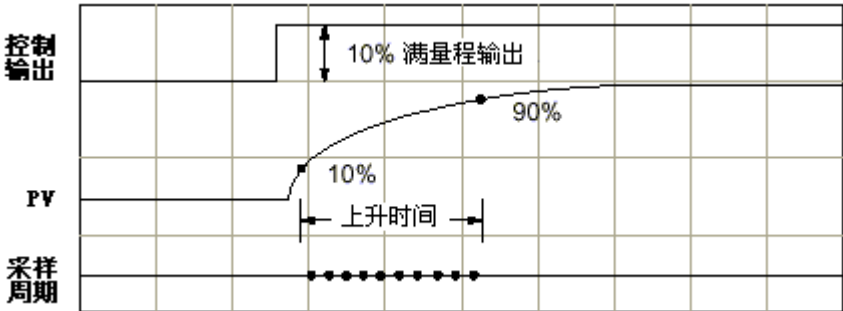
对于任一特殊的控制回路，不会只能使用一种最佳采样周期。一个好的采样周期是能同时满足各种要求的一个折衷值：

- 理想的采样周期与控制输出中每一次的变化，PV值的响应时间成正比。通常，处理的东西多，采样速率就慢，处理的东西少，采样速率就快。
- 较快的采样速率会提供比较平滑的控制输出和精确的PV特性，但需要更多的CPU处理时间。
- 较慢的采样速率提供了粗略的控制输出和不太精确的PV特性，但使用的CPU处理时间更少一些。
- 采样周期过慢将导致系统不稳定，尤其是当设定值发生改变或发生干扰时。

首先，为回路确定一个采样周期，它应足够快，以避免控制不稳定（这点尤为重要）。按下页的步骤找出一个起始采样周期。

三、确定合适的采样周期（Addr+07）

- 1. 如果回路还没有组态，将回路切换到开环。如果已经对回路进行了组态，并且回路在手动方式，将CPU切换到运行方式。手动设定控制输出值，使PV稳定在安全的范围内。
- 2. 当过程量有可忽略的外部干扰时，选择一个时间，然后对控制值施加一个10%的阶跃变化。
- 3. 记录下PV的上升或下降时间（10%–90%两点之间的时间）。
- 4. 把记下的上升或下降时间除以10，就可以作为开始调整回路的初始采样周期。



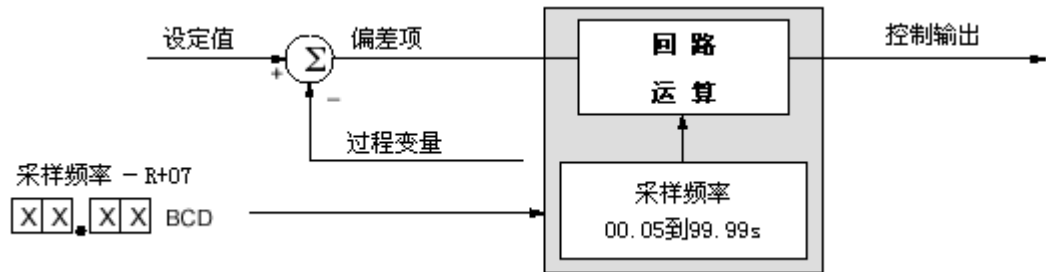
上图中，假设测量到的PV的上升时间响应值是25s。根据此测量值，假设采样周期为2.5s。按图所示，在整个上升时间周期内，采样周期时间线显示了十个采样点。这里把PID运算频率显示为PV变化值。当然，采样周期和PID运算在工作时是连续的。



注意：采样周期过快将减少PV变化率报警的分辨能力，因为报警值是根据每个采样周期中PV的变化而确定的。例如，采样周期为50ms表示我们可以检测到的PV变化率报警是20个PV值（最少有效点数）/秒或最少1200个有效点数/分。

四、采样周期编程

每个回路的回路参数表都有一个采样周期的数据地址。参见下图，地址R+07包含一个00.05–99.99（带一个隐含的十进制小数点）的BCD码。它代表50ms–99.99s。该数值可以通过KPPsoft的PID 设置画面，或其它写入R寄存器方法来设置。在回路正确工作之前，必须用编程方法设置它。



五、PID 回路影响 CPU 扫描时间

因为PID回路的运算是CPU扫描任务的一部分，所以使用PID回路将增加平均扫描时间。扫描时间的增加与使用的回路数和每个回路的采样周期成正比。

单个回路的执行时间与选项数量有关，例如报警、误差平方等，右表给出了时间范围。

PID运算时间	
最小	150 μS
标准	250 μS
最大	350 μS

为了计算扫描时间的增加值，我们还必须知道（或估算）梯形图（无PID回路时）的扫描时间。当在每种情况下都使用相同的PID回路运算时，快速扫描时间增加的百分比将比慢速扫描时间更小。平均扫描时间的计算公式是：

$$\text{带PID回路的平均扫描时间} = \left[\frac{\text{无PID回路的扫描时间}}{\text{回路采样速率}} \times \text{PID运算时间} \right] + \text{无PID回路的扫描时间}$$

例如，假定没有回路运算时的预计扫描时间是50 ms，回路采样时间是3s。现在，计算新的扫描时间：

$$\text{带PID回路的平均扫描时间} = \left[\frac{50 \text{ ms}}{3 \text{ sec.}} \times 250 \mu\text{S} \right] + 50 \text{ ms} = 50.004 \text{ ms}$$

根据计算表明，增加一个慢速采样周期回路时，对扫描时间的影响很小。下面，使用上面的等式，说明增加了几个回路后的影响：

$$\text{带PID回路的平均扫描时间} = \left[\sum_{n=1}^{n=L} \frac{\text{无PID回路的扫描时间}}{\text{第}n\text{个回路的扫描时间}} \times \text{PID运算时间} \right] + \text{无PID回路的扫描时间}$$

在上面的新公式中，可以计算出从1-L（最后一个回路）每个回路的求和项（在括号内），最后再加上最右边一项“无PID回路时的扫描时间”。假定有一台NK1 PLC控制四个回路。下表表示了每个回路的数据和求和项值。

回路数	描 述	采样频率	累加项
1	进气阀蒸汽流量	0.25 sec	50 μS
2	水槽温度	30 sec	0.42 μS
3	主罐染料液位	10 sec	1.25 μS
4	高压釜蒸汽压力	1.5 sec	8.3 μS

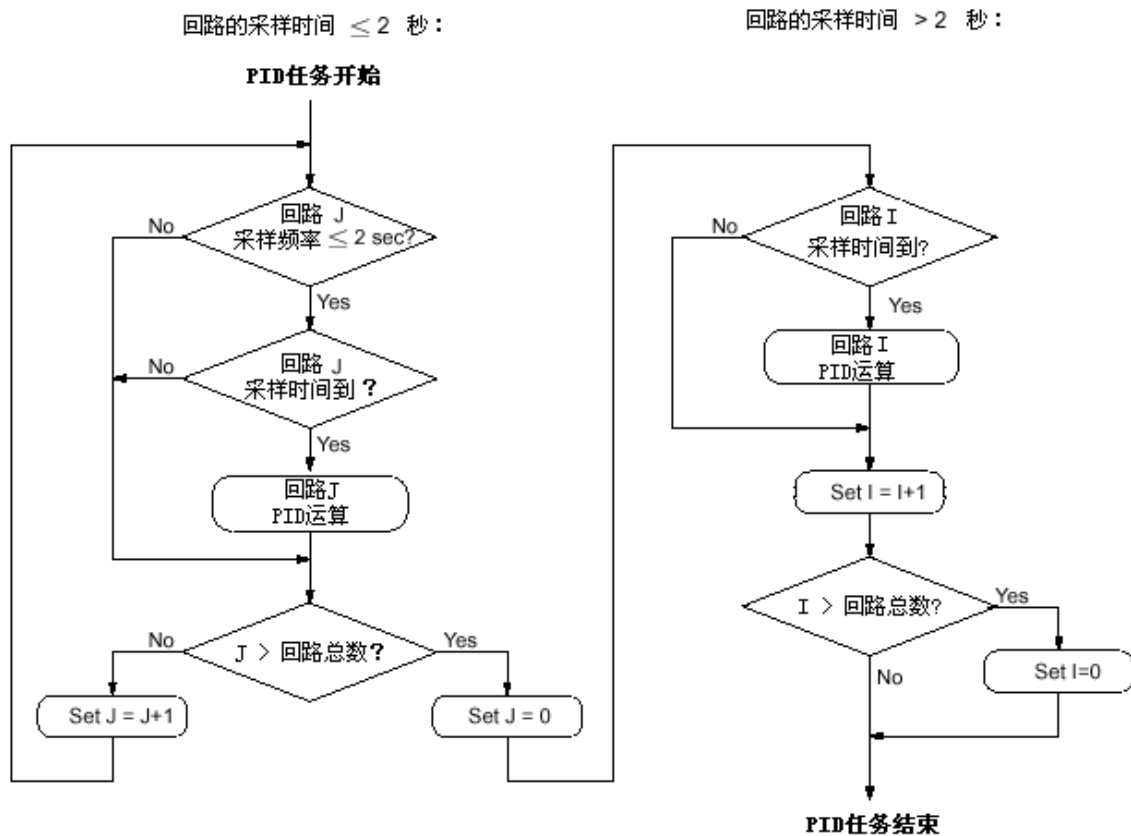
现在把求和项加起来，再加上最初的扫描时间值，平均扫描时间为：

$$\text{带PID回路的平均扫描时间} = \left[50 \mu\text{S} + 0.42 \mu\text{S} + 1.25 \mu\text{S} + 8.3 \mu\text{S} \right] + 50 \text{ ms} = 50.06 \text{ ms}$$

NK1 CPU仅在回路的一次特殊扫描时才进行PID运算。内部的回路程序的应用遵循下列规则：

- 采样周期 $\leq 2s$ 时，与多个回路都需要维持每个回路的采样周期一样处理。用快速采样周期来定义回路会增加PLC的扫描时间，因此，仅在需要时使用这种功能。
- 采样周期 $> 2s$ 时，以一个回路或较少回路的扫描速率进行处理，最小速率需要维持每个回路的采样周期。

下面的流程图显示了回路运算程序的执行，是CPU扫描流程图中有关“PID回路运算”任务的详细内容。指针“*I*”和“*J*”分别对应于慢速回路（ $> 2s$ ）和快速回路（ $\leq 2s$ ）。如果指定了快速回路，流程图中指针*J*从回路1到最后一个回路递增。指针*I*每次扫描时只递增一次，仅当下一慢速回路刷新时再增1。用这种方法，指针*I*和*J*从1到最大回路数循环往复，不同的采样周期除外，它们的组合保持所有回路的彻底刷新。



第四节 过程控制成功的十个步骤

现代化的电子控制器，例如NK1 CPU等，提供了卓越的控制处理特性。自控系统的调试有一定的难度，因为某个故障现象可能是由许多原因引起的。我们建议有步骤地在线建立新的控制回路：

步骤1：

了解方法

最重要的知识是如何构成控制系统，这是设计一个有效的控制系统的基础，一个好的过程建立的“方法”如下：

- 确定所有相关的过程变量，例如温度，压力，或流速等需要精确控制的量。
- 绘制一个过程周期内每个过程变量的设定值。

步骤2：

设计控制策略

简而言之，就是用来控制过程变量跟踪其设定值的方法，这涉及到许多问题和需协调的方面，例如能效、设备成本、生产中维修设备的能力等，还必须确定在过程中如何产生设定值，以及设备操作员是否可以改变SP值。

步骤3：

确定元件的规格和测量范围

假定控制策略是合理的，那么规格正确的调节器和测量范围正确的传感器是至关重要的。

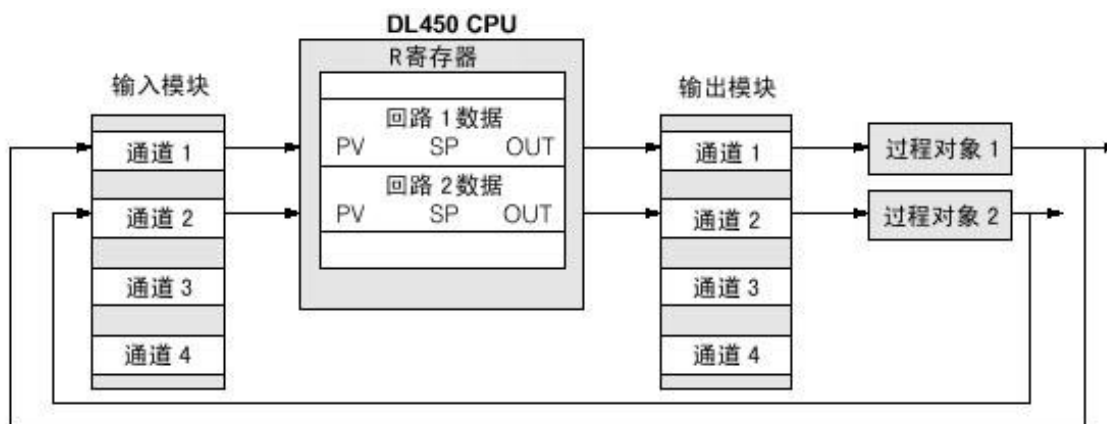
- 选择一个与负载规格相匹配的调节器（加热器，泵等）。大规格的调节器将会在SP变化后及时调整PV，规格过小的调节器会在SP变化后或过程干扰后使PV滞后或产生偏离。
- 选择一个与过程的变化范围和控制相匹配的PV传感器。确定PV的控制精度（如2℃以内），保证传感器提供至少5次满足此精度(LSB级)的输入值。但是，传感器过分灵敏可能会导致控制上的波动等。NK1 提供了12位和15位，单精度和双精度数据格式选择以及16位单极性选择。这些选择会影响SP、PV、控制输出和积分项。

步骤4：

选择I/O模块

在决定了回路数，测量值PV和SP值后，就可以选择合适的I/O模块。参见下面的图。在多数情况下，几个控制回路可以使用相同的输入/输出模块。示例中两个回路的PV值和控制输出使用相同的一套模块。

记住，NK1模拟量模块提供4、8和16通道，每个模块有不同的信号类型和范围。详细请参阅各模块的技术资料。



步骤5：接线和安装

在选择并购置了所有回路元器件和I/O模块后，就可以进行接线和安装。参阅本手册第2章中的接线图和NK1模拟量I/O模块一章。安装PID控制回路时最常见的接线错误是：

- 颠倒了传感器和执行机构接线端的极性。
- 回路元件间的信号接地线接错。

步骤6：回路参数

接线安装完以后，选择回路设置参数。编制控制回路参数表的最简单的办法是使用KPPsoft软件。该软件提供了PID设置对话框，从而简化了这项工作。注意：在选择键入的数值之前，先理解本章中提到的所有回路参数的含义是十分重要的。

步骤7：检查开环执行情况

传感器和控制调节元件接好线，回路参数键入后，必须仔细地检查新的控制系统（用手动方式）。

- 确定来自传感器的PV值是否正确。
- 如果一切正常，逐渐增加控制输出，看PV是否响应（并按正确的方向移动！）

步骤8：回路调整

如果开环调试（见第8-38页的回路调整）PV是正确的并且控制输出正确作用于过程，则可进行闭环调整（见第8-39页的自动方式），调整回路使PV自动跟踪SP。

步骤9：运行过程

如果闭环调试PV能跟踪SP的细微变化，则可运行一个真实的过程。要用编程来实时产生SP值。



警告：保证急停和断电装置在过程失控时能迅速动作。某些过程的失控会导致设备损坏或严重的人员伤害。

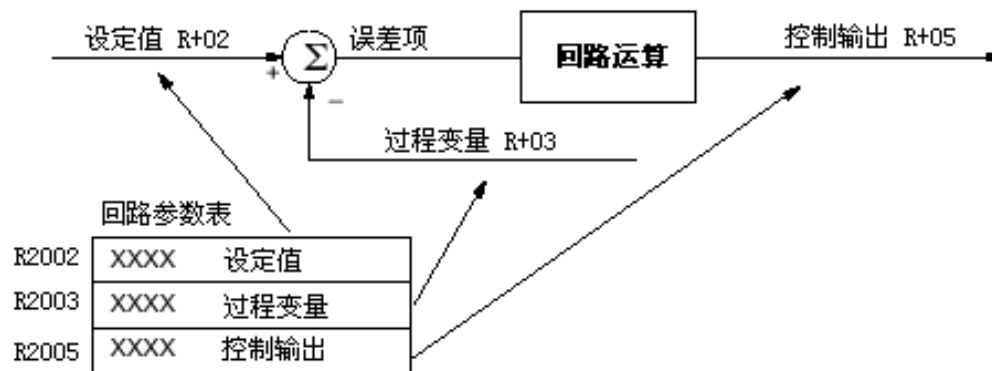
步骤10：保存参数

回路调试和调整工作完成后，一定要把所有回路设置参数保存到磁盘上。

第五节 回路操作基础

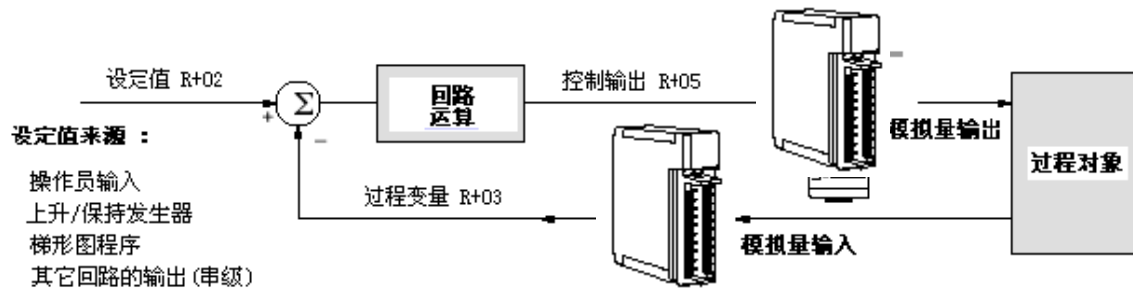
一、数据存储单元

每个PID回路都取决于它对应的控制回路参数表中的指令和数据。下图表示了控制回路参数表地址中相应的三个主要回路I/O参数：SP，PV和控制输出。回路参数表从R2000开始（用户可以选择其它地址）。SP，PV和控制输出分配的地址如下所示。



二、数据源

每个回路变量的控制输出和过程变量值分别通过模拟量输出和输入模块与过程对象相连。要用几句梯形图程序把数据从回路参数表送到模拟量I/O模块的存储地址中，或把数据从模拟量I/O模块的存储地址送到回路参数表中，具体请参见模拟量模块手册资料。



如上所示，设定值有几种来源。在不同的时候许多应用使用两种或两种以上的来源，这取决于回路方式。另外，回路控制策略和编程方法也决定了如何产生设定值。

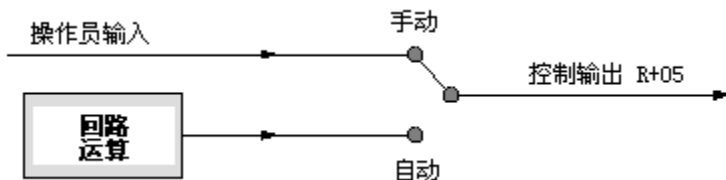
当使用内藏的上升/保持程序控制或串级回路时，PID控制器自动将设定值写入R+02中。不管设定值如何产生，必须用指令把设定值写到回路表的地址中。

显然，三个主要回路参数在特定的时间里各自只能有一个来源或去向。在开发应用时，最好先画出回路控制框图来表示数据来源，以避免发生错误。

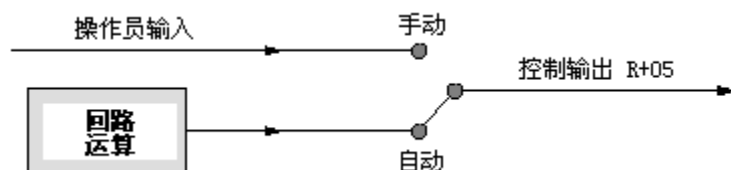
三、回路控制方式

NK1 提供了三种控制方式：手动，自动和串级。三个基本变量SP，PV和控制输出在每种控制方式下的来源是不同的。下面介绍三种控制方式和其信号源。

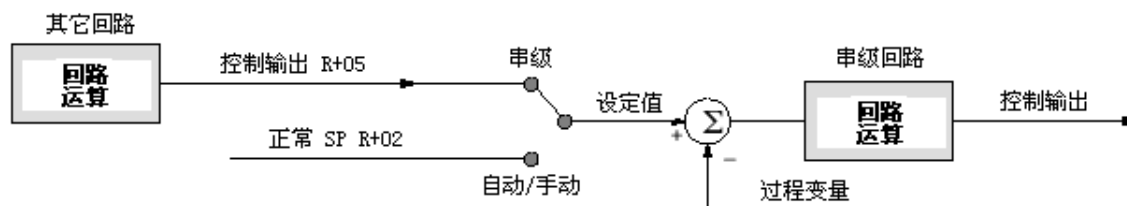
在手动方式下，回路不进行PID运算（但是，回路报警仍起作用）。对于控制回路参数表，CPU禁止把数值写到R+05中。操作者或其它智能设备通过监视PV把数据写到R+05中，从而控制过程对象。下图是手动方式等价图解。



在自动方式下，回路正常工作并产生新的控制输出值。回路每个采样周期都进行PID运算并将结果写到R+05中，如下图所示。



在串级方式下，回路的运行与自动方式有一重要的不同。设定值SP仍然使用原来的地址R+02，但是却不使用其中的值，而是将其他回路的输出作为其设定值，见下图。



按下图所示，回路可以从一种方式切换到另一种方式，但不能从手动方式直接切换到串级方式，或反之。因为一个回路要同时改变两个数据源的话，会引起失控。



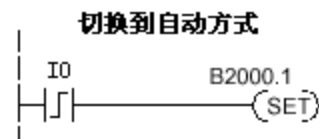
四、如何改变回路控制方式

PID 方式1的字 (R+00) 的前三位对应回路的运行方式。注意：这些位是方式改变的请求位，而不是命令（某些条件可以禁止特殊方式的改变一见下页）。

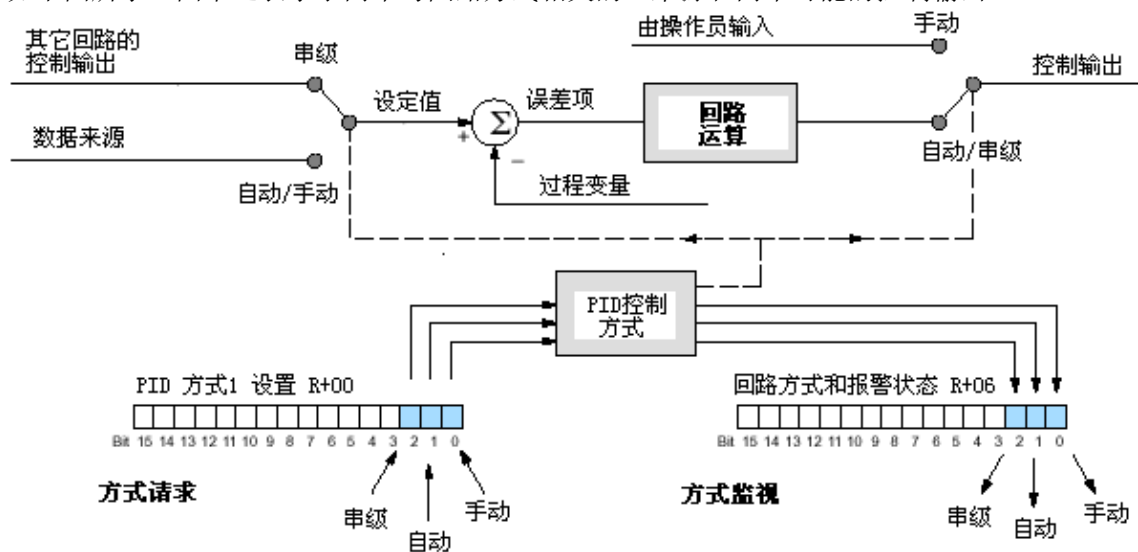


这些控制方式请求位在正常情况下是“000”。要改变控制方式，必须在第一次扫描时把相应位设成“1”。PID回路控制器收到方式改变请求后，会自动把这些位复位成“000”。请求控制方式改变的方法是：

- KPPsoft的PID监视视图—这是最简单的方法。按其中一个单选按钮，设置相应的位。
- 梯形图程序—当PLC处于运行模式时，梯形图程序可以请求任何回路控制方式。这在开始使用后是十分必要的。用如右图所示的程序将方式位置on（不使用输出线圈）。当I0由0变为1时，回路将自动位设置成1，回路控制器会把它复位。
- 操作面板—用标准方法把操作面板和梯形图程序连接起来，然后用上面的方法设置方式位。



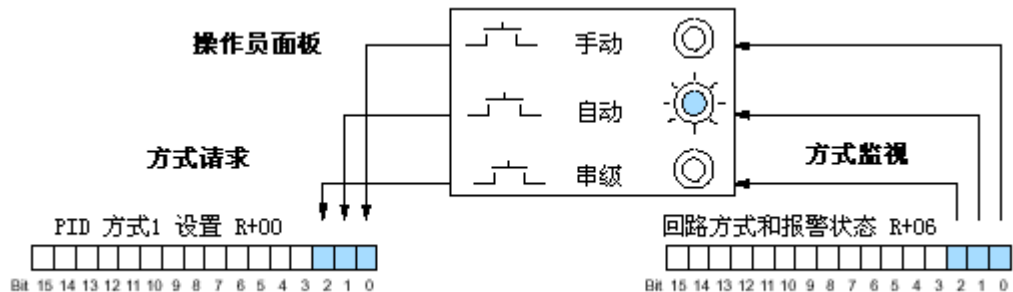
我们只能请求控制方式的改变，PID回路控制器决定什么时候允许控制方式改变并提供回路方式。它报告回路方式位0、1、2的当前状态和回路参数表R+06的报警状态字。请求/监视功能如下图所示。图中还表示了两个与回路方式相关的SP来源和两个可能的控制输出。



五、PID 方式的操作面板控制

手动，自动和串级方式是最基本最重要的PID控制，可以采用“硬接线”方式在操作员面板上通过控制开关进行控制，许多应用只用手动和自动控制（一些高级应用采用串级控制）。方式控制实际上是方式请求位，实际的回路控制方式在其它地方显示。

下图是一个使用点动按钮改变PID控制方式的操作员面板。面板的方式指示灯不连到开关上，而连接到对应的数据位上。



六、PLC 方式对回路方式的影响

PLC模式（编程、运行）对一组回路有影响，概括如下：

—PLC处于编程模式时，所有回路都处于手动方式且不进行回路运算。输出模块（包括模拟量输出）在此方式下没有输出。所以此方式下，手动控制是不可能的。

—只有PLC在运行模式下，CPU才允许回路控制方式改变。因此，CPU把16个回路的模式记录下来作为要求的运行模式。如果PLC运行时突然掉电又恢复，则CPU将返回所有回路先前的模式（手动，自动或串级）。

—当从编程切换到运行模式时，CPU将强制每个回路返回到最后一次PLC运行记录下的方式。

—只有当CPU在编程模式时，才能添加和组态新的回路，新回路自动以手动方式开始运行。

七、回路控制方式的替代

一般情况下，回路的控制方式由R+00的请求位0，1和2来决定。但在某些情况下，将无法改变请求方式：

—串级回路的主环只有在副环切换到串级方式时，才能从手动切换到自动方式。

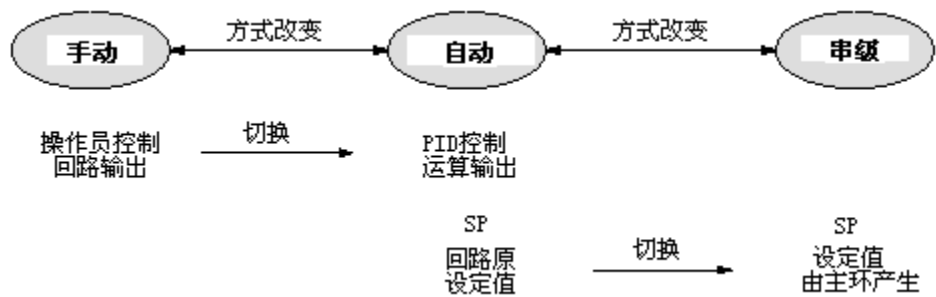
在其它情况下，PID回路控制器会自动改变回路的方式以保证安全：

—回路发生了错误，则会自动转到手动方式。

—如果串级回路的副环由于某种原因不在串级方式，则主环自动转换成手动方式。

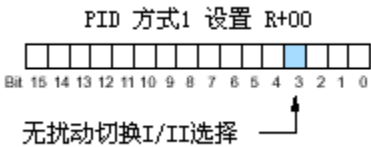
八、无扰动切换

在过程控制中，“切换”一词有其特殊的含义。当要改变回路操作方式时，就要进行方式切换，如下图所示。当改变回路方式时，就是要使一些控制参数从一个数据源变成另一个数据源。例如，当某个回路从手动方式变成自动方式时，输出控制就从操作员控制变成回路控制器控制。当回路从自动方式变成串级控制方式时，就由主环的输出作为设定值SP输入。



回路切换是回路参数的两个不同数据源相互切换，会产生不同的数值。它使PID运算产生不希望出现的阶跃变化，或使控制输出受“冲击”，因而使回路发生了一些程度的混乱。“无扰动切换”特性可在回路方式改变时，使一个参数等于另一个参数，所以转换是平滑的（在控制输出时不会陡然变化）。

NK1 回路控制器的无扰动切换有两种类型：无扰动切换 I 和无扰动切换 II。可以使用KPPsoft软件的PID设置对话框选择转换类型，或者使用图示的PID 方式1 R+00的Bit3 设置。



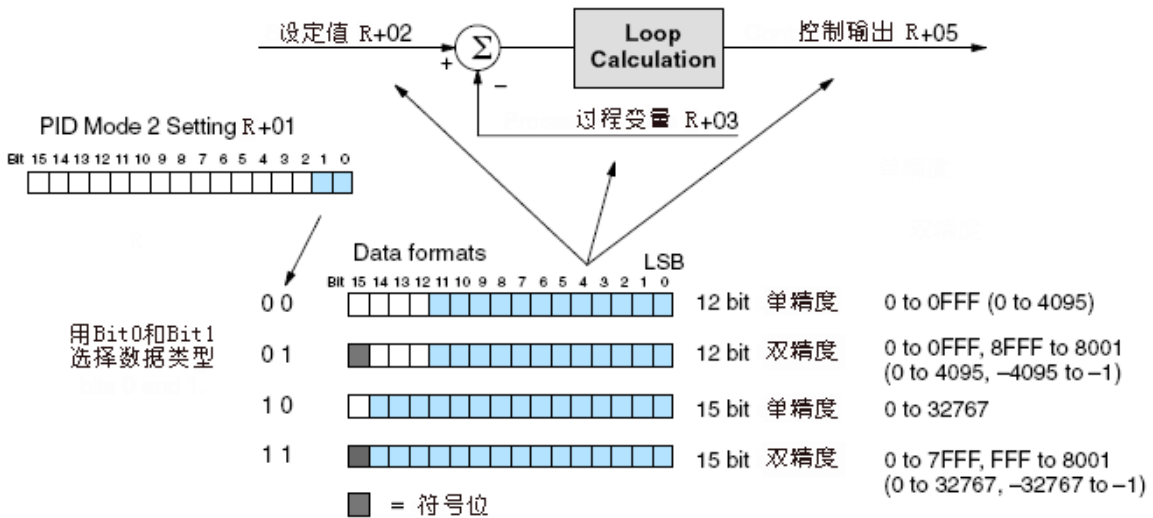
无扰动切换 I 和 II 的转换类型的特点如下表所示。注意，它们的操作也取决于所使用的PID 算法，PID的位置或速度算式。注意，当使用PID算法的速度算式时，必须使用无扰动切换方式 I。

转换类型	转换选择位	PID运算	手动-自动转换	自动-串级转换
无扰动切换 I	0	位置	使偏差项=控制输出 使SP=PV	使主环输出=副环 PV
		速度	使SP=PV	使主环输出=副环 PV
无扰动切换 II	1	位置	使偏差项=控制输出	无
		速度	无	无

第六节 PID回路数据设置

一、回路参数数据类型

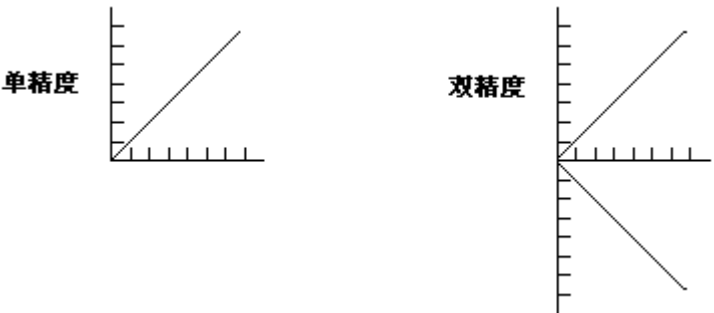
在选择过程变量范围和精度时，三个主要回路参数的数据类型要进行相应的选择：SP，PV 和控制输出（在R+04中的积分项也用此数据类型）。共有4种数据类型：12或者15位、带符号的或不带符号的（双精度数据最高位是符号位）。由PID 方式 2的字R+01的Bit0和Bit1的四种二进制组合选择数据类型。当从菜单中选择数据类型时，KPPsoft软件的PID设置对话框会自动设置这些位。



数据类型是最有用的设置，因为它决定了PID回路和PV传感器，控制输出设备之间的数据交流。设定值也必须是相同的类型。通常在回路最初组态时选择数据类型且不再改变。

二、选择单精度或双精度类型

选择数据类型包括决定是否使用单精度或双精度数字。多数应用只用正数，如温度控制，因此需要单精度类型。通常，由控制输出来决定单精度/双精度的选择。例如，速度控制可能包括正、反向控制。速度设定值为0时，理想的控制输出也是0。在这种情况下，必须使用双精度类型。



三、数据偏置量的处理

在许多批量加工应用中，传感器或调节器使用4-20mA的信号连接到NK1 模拟量模块。这种信号类型有20%的偏置量，因为零点是4mA而不是0mA。但模拟量模块会把信号转变成数据，同时减去偏置量。例如，一个4-20mA的信号通常被转换成十六进制的0000-0FFF，或十进制的0-4095。因此要选择12位单精度数据类型，并保证梯形图程序在控制回路参数表和模拟量模块之间正确的传送数据。

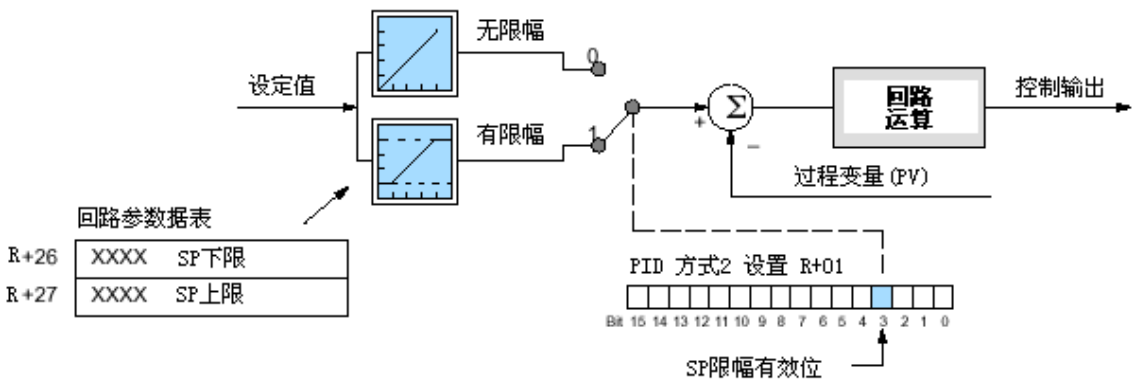
—PV的偏置量—如果PV值有了20%的偏移量，则减去其上限值的20%，使偏移量为零，再乘以1.25。

—控制输出—控制输出送给设备的数据有20%偏移量，则在手动向自动方式切换之前，用梯形图程序把与偏移量相等的值写入积分寄存器（R+04）。然后，回路将这个偏移量看作是过程的一部分，自动地监视它。

四、设定值（SP）的限幅

R+02中的设定值是过程变量的理想值，在选择变量的数据类型之后，可以设置回路运算的SP值的范围。许多回路有两个或两个以上的数据源在不同的时间写设定值，设定的限幅将保护过程不受错误的SP值影响。

下图中，SP有一个可供选择的限幅功能，通过PID方式2设置R+01字的Bit3使其起作用。如果该限幅有效，那么地址R+26和R+27决定了SP的上限和下限。回路内部运算使用该限幅值，所以可将任意值写入R+02中。

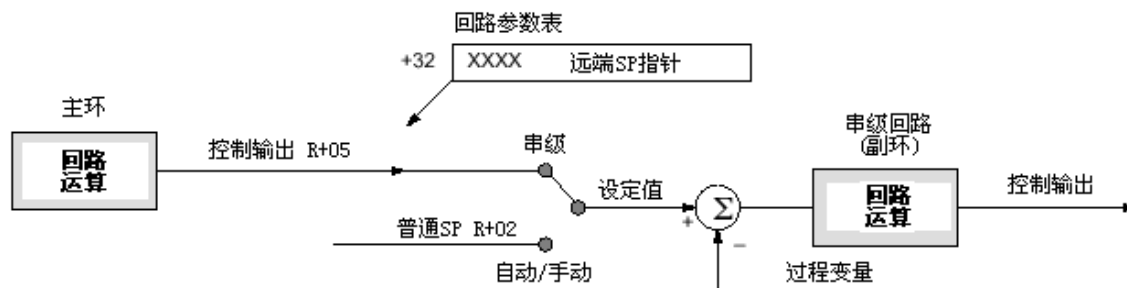


在每次计算前，回路运算会检查这些SP的上限和下限。这意味着控制过程中，梯形图程序可以改变限制值的设定，从而监视SP输入值。

五、远端设定值（SP）地址

PID回路控制器内可以根据当前回路方式在两个数据源之间进行选择，见下图。在自动或手动方式下，回路从R+02中读出其设定值。如果要在任意时刻使用串级方式，则用远端设定值指针生成回路控制参数表。

远端SP指针位于控制回路参数表的R+32中。由于回路要切换到串级（副环），要用主环的控制输出地址来生成它的回路参数表。找出主环参数表的起始地址并加上偏移量+05。

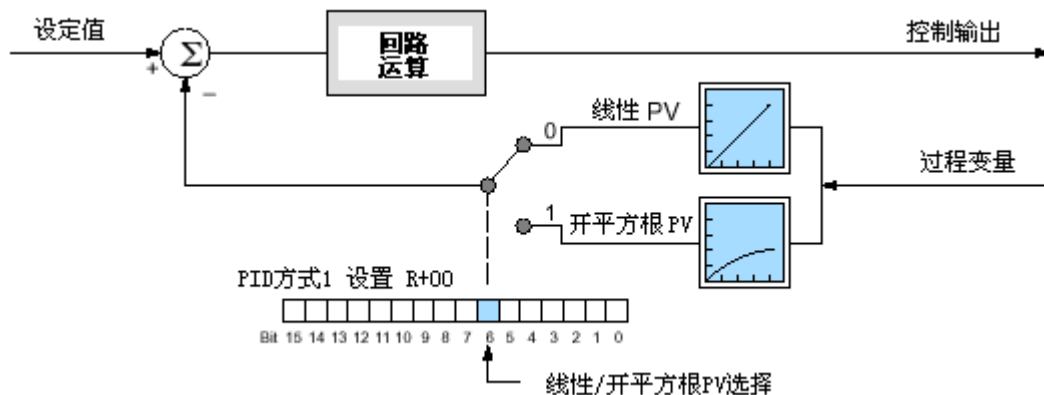


如果知道地址，可以在KPPsoft软件的回路设置对话框中输入远端SP指针。也可以用梯形图的LDR指令进行设置。

六、过程变量（PV）的设置

每个回路的过程变量是最终要控制的变量，使它等于设定值并尽快地随设定值的改变而改变。测量过程变量的多数传感器具有线性响应曲线，大多数温度传感器在其传感范围内基本上是线性的。但是，使用孔板技术的流量检测给出的信号是流量的平方（估计值）。因此，使用线性控制系统的检出信号之前，必须先开平方根。

某些流量传感器有开平方功能，但这增加了传感器的成本。PID回路的过程变量输入值可选用开平方功能，见下图。用PID方式1设置字R+00的Bit6，可选择使用常规的（线性）PV数据，或开平方根后的数据。



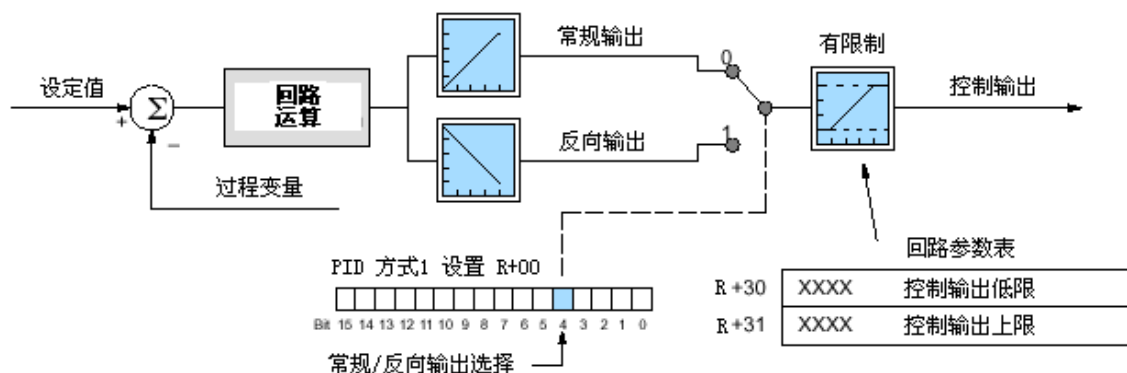
重点：如果使用PV的开平方根，就必须调整SP的标度，因为回路驱动输出，使PV的平方根等于PV的输入。用平方根除以SP值，并使用SP的R+02地址中的结果。这样会减少SP的精度，但大多数流量控制不需要太精确（流量仪表会消除误差）。根据所使用的数据类型，选用SP的下列公式，将SP的上限设定在允许范围内。

数据类型	SP调整	SP范围	PV范围
12位	SP=PV输入/64	0-64	0-4095
15位	SP=PV输入/181.02	0-181	0-32767
16位	SP=PV输入/256.00	0-256	0-65535

七、控制输出设置

控制输出值是PID运算的数字结果。所有其它参数的选择最终会影响每次运算的回路控制输出值。可使用一些专门用于控制输出的最终过程选择，如下图。在图的最右边，最终的输出值被限制在上限和下限内。用KPPsoft软件的PID对话框可设置R+30和R+31的值。

当回路发生故障时（例如PV传感器信号丢失），控制输出的上限和下限会给误差提供一个额外的修正，有助于防止超调。但若不使用这些限制值来限制机械运动，可能会毁坏设备（取代使用硬接线限制开关）。



另一选择是常规/反向输出选择（在KPPsoft软件中被称为“正向/反向”）。用PID方式1设置字R+00的Bit4来设置输出。一个常规的输出在正向误差时输出上升或在反向误差时输出下降（误差=（SP-PV））与单精度或双精度类型无关。反向输出与变化方向相反。常规/反向输出选择用来设置正作用/反作用回路。此选择是由控制输出以一特定方向改变的过程变量的响应方向决定的。参见PID运算段落中正/反作用回路内容。

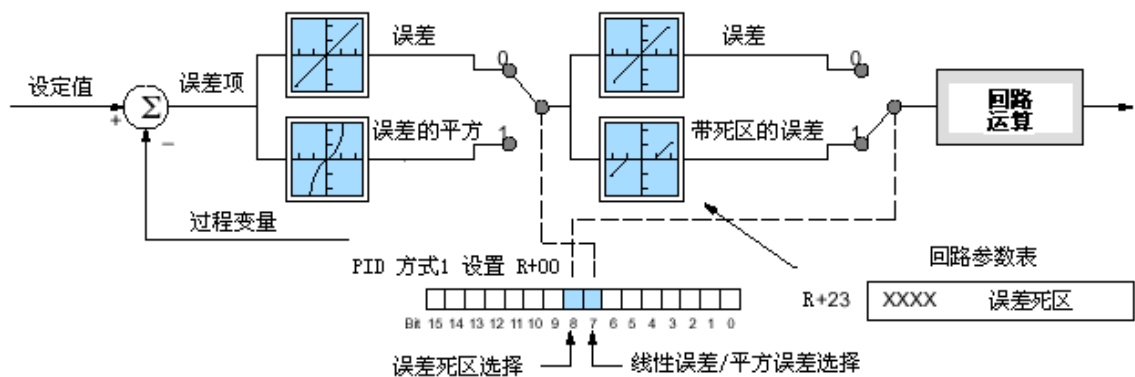
八、误差项的设置

误差项在CPU的回路控制器内部，且在每次PID运算时又再次产生。虽然此数据无法直接得到，但可以用子程序计算出来：误差=(SP-PV)。如果PV平方根有效，那么误差=(SP-(sqrt(PV)))。在任何情况下，误差大小和运算标志决定了每次PID运算时控制输出的下一次变化。

现在将一些“特殊的作用”迭加到上述的误差项上。参见下图。PID 方式1 设置字 R+00的Bit7可选择线性或误差平方项，并且Bit8允许或禁止误差死区。



注意：当第一次设置时，最好是使用标准误差项。回路调整后，就能看到这些功能是否会增强控制。



误差平方—选择此项时，误差平方功能只简单地对误差项平方（但保留原来的代数符号）。通过减小对较小误差值的响应、保持对较大误差值的响应来影响控制输出。误差平方项用于下列一些情况：

—有干扰的PV信号—使用误差项的平方可以减少使控制系统不稳定的低-频电信号对PV的干扰影响。平方误差保持了对大偏差的响应。

—非线性过程—某些过程（如PH值控制）需要非线性控制器以得到最佳效果。另一个应用是缓冲罐的控制，其控制输出信号必须是光滑的。

误差死区—当选择时，误差死区功能在零点附近获得一个小误差值范围，并把零替换成误差值。如果误差比死区范围大，则误差值正常使用。

回路参数地址R+23必须用要求的死区数值来设置。SP和PV的单位一样（12位方式下0-FFF，15位方式下0-7FFF）。PID回路控制器自动地将死区与零误差点对称。

第七节 PID算法

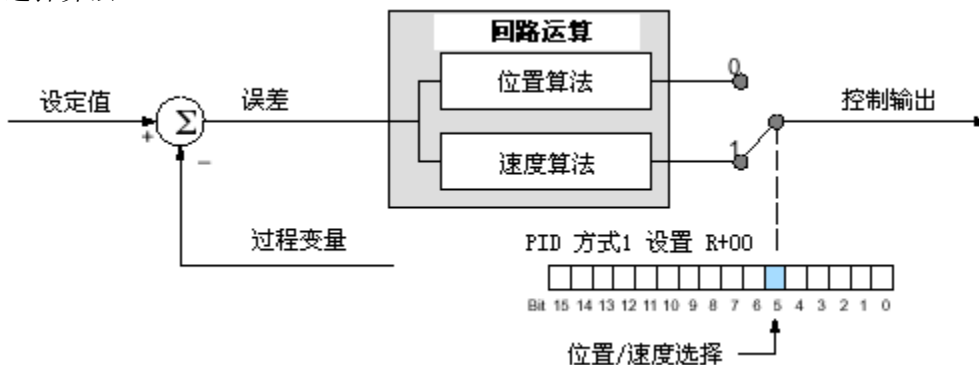
比例-积分-微分（PID）算法广泛用于过程控制。NK1 CPU通过软件来执行PID算式。I/O模块只用于把电信号转换成数字形式（或反之）。

NK1 具有两种PID控制类型：“位置”和“速度”，视控制情况而定：

—PID位置算法—控制输出运算以响应PV向SP的误差（误差项）。

—PID速度算法—控制输出运算以代表PV的变化速率（速度）等于SP。

多数应用使用PID算式的位置算法。如果无法确定使用哪种算法，就首先选用位置算法。用KPPsoft软件的PID视图设置对话框选择算法，或使用如下所示的PID方式1 设置 R+00的Bit5来选择算法。



注意：选择PID算法是控制回路工作的基础，一旦回路设置好之后，一般不再被改变。

一、位置算法

位置算法用PID公式计算控制输出 M_n ：

$$M_n = K_c * e_n + K_i * \sum_{i=1}^n e_i + K_r * (e_n - e_{n-1}) + M_0$$

在上面的公式中，积分项的求加项与初始输出值相加成为“偏差”项： M_x 。用偏差项，定义采样时刻的偏差项和控制输出公式：

$$M_{x0} = M_0$$

$$M_{xn} = K_i * e_n + M_{xn-1}$$

$$M_n = K_i * \sum_{i=1}^n e_i + M_0$$

$$M_n = K_c * e_n + K_r * (e_n - e_{n-1}) + M_{xn} \dots \text{第 } n \text{ 次采样时刻输出}$$

位置算法变量及相关变量为：

T_s =采样周期

K_c =比例增益

$K_i=K_c*(T_s/T_i)$ 积分项系数

$K_r=K_c*(T_d/T_s)$ 微分项系数

T_i =积分时间常数

T_d =微分时间常数

SP_n =第“n”次采样时刻的设定值（SP值）

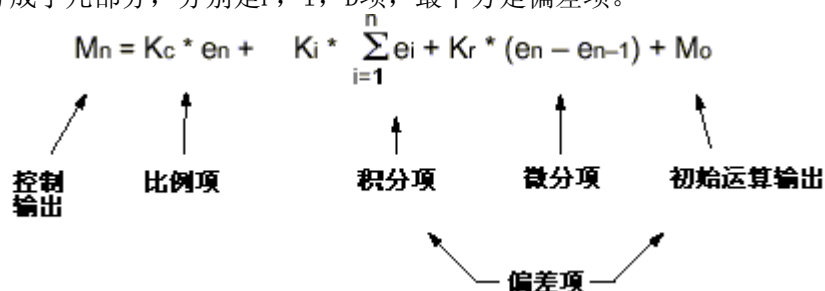
PV_n =第“n”次采样时刻的过程变量（PV）

$e_n=SP_n-PV_n$ =第“n”次采样时刻的误差项

M_0 =初始控制输出值

M_n =第“n”次采样时刻的控制输出

这些公式的分析可在有关控制过程的大多数文献资料中找到。如下图所示，PID位置算式被分成了几部分，分别是P，I，D项，最下方是偏差项。



初始输出是假定当回路从手动方式转换成自动时的输出值。初始输出和积分项的和是偏差项，它锁定输出的“位置”。所以，下面讨论的速度算法没有偏差项部分。

二、速度算法

PID公式的速度算法可以通过位置算法的第n次算式减去第（n-1）次算式的变换得到。

速度算法的变量和相关变量是：

T_s =采样周期

K_c =比例增益

$K_i=K_c*(T_s/T_i)$ 积分项系数

$K_r=K_c*(T_d/T_s)$ 微分项系数

T_i =积分时间常数

T_d =微分时间常数

SP_n =第“n”次采样时刻的设定值（SP值）

PV_n =第“n”次采样时刻的过程变量（PV）

$e_n=SP_n-PV_n$ =第“n”次采样时刻的误差项

M_n =第“n”次采样时刻的控制输出

PID速度算法的最后公式是：

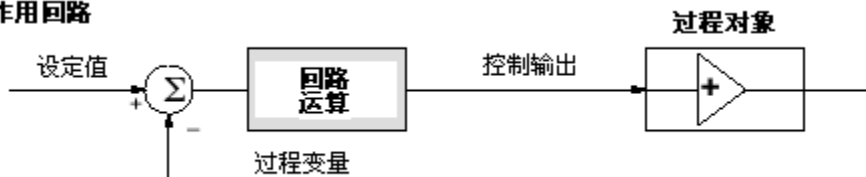
$$\Delta M_n = M_n - M_{n-1}$$

$$\Delta M_n = K_c * (e_n - e_{n-1}) + K_i * e_n + K_r * (e_n - 2*e_{n-1} + e_{n-2})$$

三、正作用和反作用回路

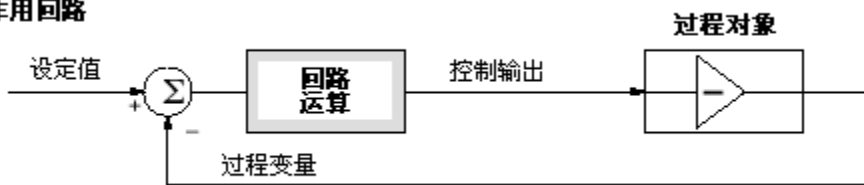
一个过程的增益部分在一定程度上决定了它如何被控制。下图所示的过程有一个正增益，我们称“正作用”。这表示当控制输出增加时，控制变量也增加。当然，一个真正的过程通常是一种复杂的函数转换包括时间延迟。这里，我们只讨论被控过程变量的变化方向。大多数过程回路是正作用的，例如温度回路，升温则PV值也增加。

正作用回路



“反作用”回路就是过程有负增益的回路，如下所示。控制输出的增加导致PV的减小。通常在冷却控制中会碰到，冷却输入的增加导致PV（温度）的减小。

反作用回路

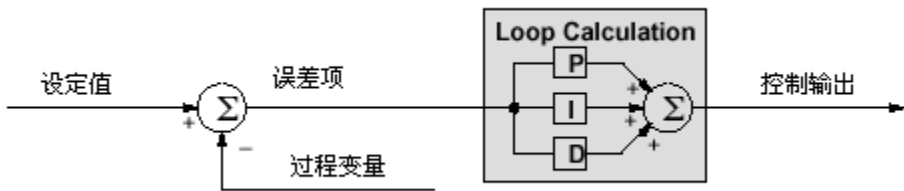


知道一个特定回路是正作用还是反作用是十分关键的！在流量控制中，无论是反作用还是正作用，阀位控制回路的设置和接线都是一样容易的。要弄清楚回路作用的最简单的方法就是在手动方式下运行回路，此时必须手动产生控制输出值。观察PV随着控制输出的增加是上升了还是下降了。

在自动或串级方式下，控制回路必须正确设置（参见上一段有关控制输出设置的内容）。把“正输出”用于正作用回路，把“反输出”用于反作用回路。为了对反作用回路进行补偿，PID控制器必须使控制输出相反。如果对回路进行设置并接成正作用，在回路调整过程中将更便于观察和解释回路的数据。

四、比例、积分、微分项

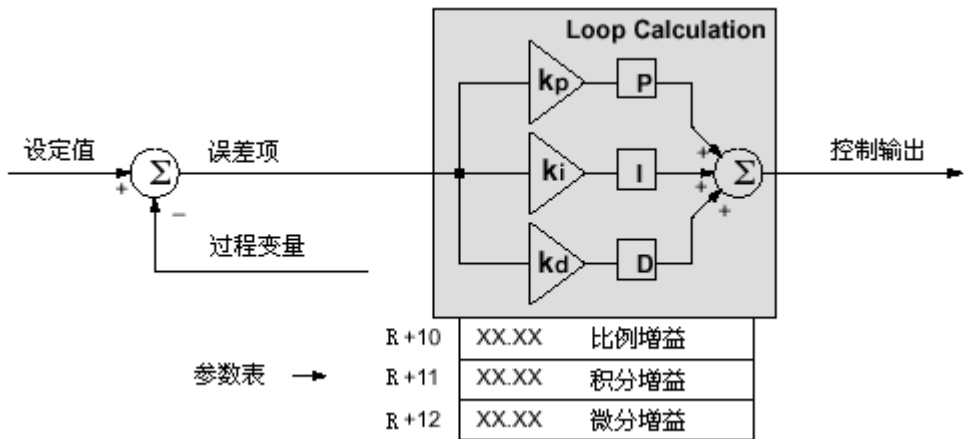
下图是PID运算的结构图，图中，控制输出是比例，积分和微分项的和。在回路每次运算时，每一项都会得到同样的误差信号值。



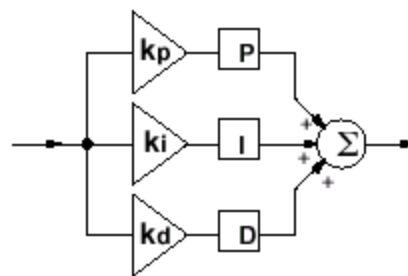
- 比例、积分和微分项在控制中的作用是：
- 比例—比例项与当前误差成正比。每次PID运算时回路控制器都计算出比例项，当误差为零时，比例项也是零。
 - 积分—积分项求取历次采样时刻的误差的累积值。在进入自动方式后，开始进行PID运算，积分器保留误差的累积值。对于PID的位置算式，当达到动态平衡时，保持当前PV的位置。
 - 微分—微分项正比于从上次PID运算的误差到当前误差的变化。它的作用就是预计可能出现的误差的增加并预先对输出产生作用。
- 下图中P, I和D三项分别包括增益值Kp, Ki和Kd，它们在回路参数表中的位置如图所示。回路调整的目的是使所有的回路获得最好的增益值。



注意：比例增益也称为“放大系数”。

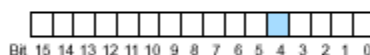


P、I和D增益是4位BCD码，数值范围0000~9999。中间包含一个隐含的十进制小数点，所以数值实际上是从00.00~99.99。一些增益值有单位：积分增益以秒或分为单位，按如下所示设置位；微分增益以秒为单位。



R+10	XX.XX P 增益	-
R+11	XX.XX I 增益	0= 秒, 1= 分
R+12	XX.XX D 增益	秒

PID 方式2 设置 R+01



单位选择

在KPPsoft软件的趋势图中，可以在回路运行时实时地设置增益值和单位。仅在回路调整过程中进行。

比例增益—这是最基本的增益。数值范围从0000~9999，内部视作xx.xx。键入“0000”可去掉比例项。用于ID算法或I算法。

积分增益—数值范围0001~9998，内部视作xx.xx。键入“0000”或“9999”将使积分时间为“∞”，可去掉积分项。用于PD算法。积分增益的单位可以是秒或分，如上所示。

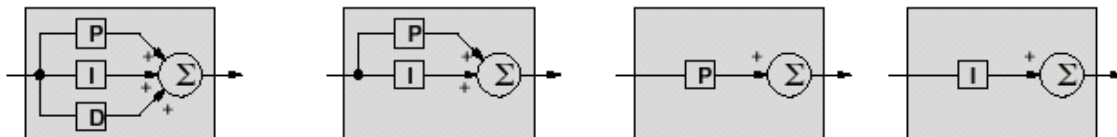
微分增益—数值范围0001~9999，内部视作xx.xx。键入“0000”可去掉微分项。用于PI或I算法。微分项可选择增益限幅特性，详见下一节。



注意：怎样增加和减少增益是很重要的。比例和微分增益数值越小，比例、微分作用越小，数值越大，比例、微分作用越大。但是，积分作用是增益的倒数（ $1/Ts$ ），即数值越小，积分作用越大，数值越大，积分作用越小。

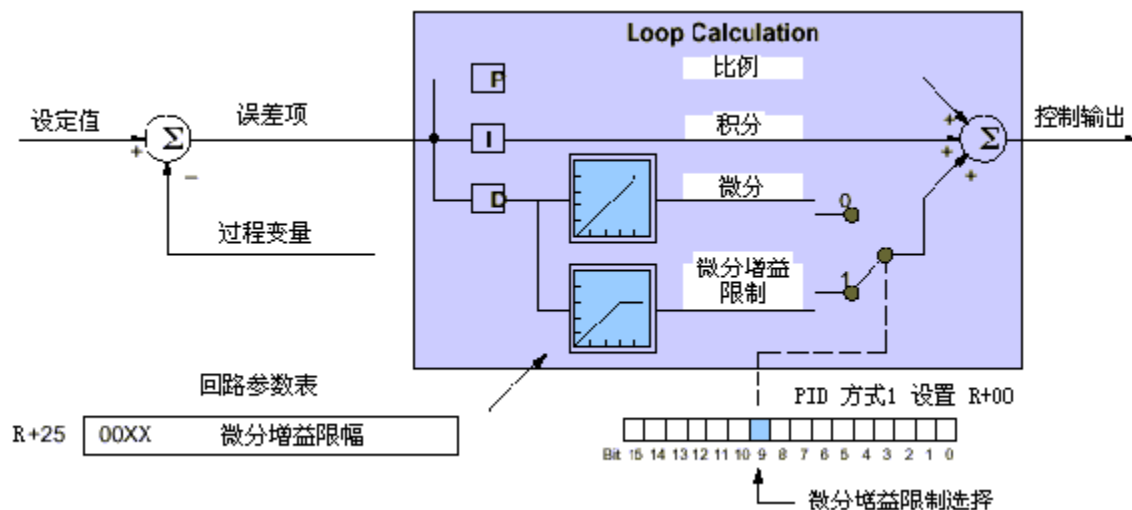
五、使用 PID 控制运算子模块

P、I、D作用都可以从PID公式中去掉。实际上许多应用使用PID控制运算子模块可很好地工作。下图提供了NK1 的各种PID控制相结合的情况。建议不要使用其它种类的控制，因为它们多数不稳定。



六、微分增益的限幅

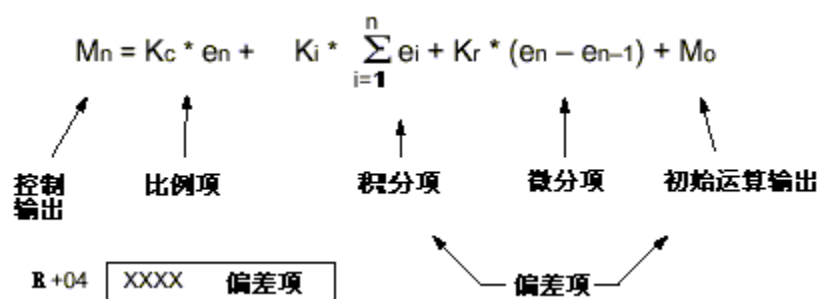
微分项是唯一具有增益限幅特性的项。该功能在微分项对PV信号干扰或其它引起PV突然波动时起作用。增益限幅功能如下所示，用PID方式1 设置字R+00 的Bit9使增益限幅有效。



在R+25中的微分增益限幅值必须是一个0~20之间的BCD码。只有当允许位=1时该设置值才起作用。增益限幅在回路调整中尤为有用。大多数回路在不发生剧烈波动时允许加一点微分增益。

七、偏差项

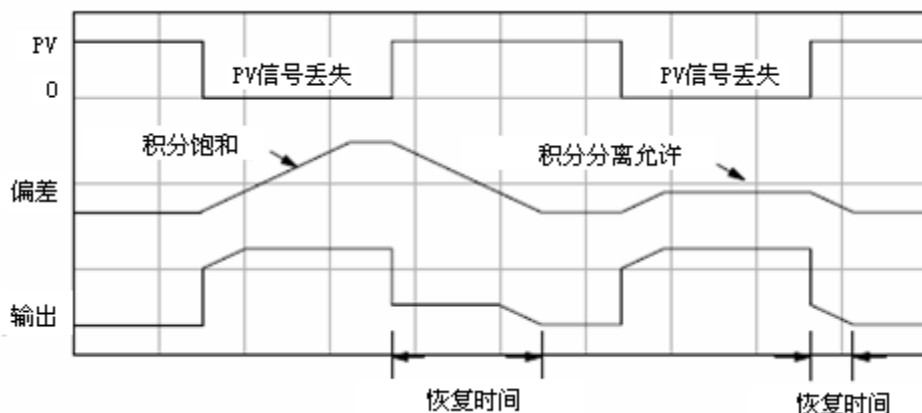
在PID广泛使用的位置控制方式中，控制输出值的重要部分是如下所示的偏差项。它在控制回路参数表中的地址是R+04。在每次回路运算后，回路控制器存入一个新的偏差项。



如果我们使两个或两个以上的采样周期的误差变成零，那么比例和微分项就取消掉了。偏差项就是积分项和初始输出（ M_o ）的和。偏差项为控制输出建立一个“工作区”。当误差接近零时，输出就会在偏差值附近波动。这个概念非常重要，因为它说明了为什么积分项对误差的响应必须比比比例项或微分项慢得多的原因。

八、偏差冻结（积分分离）

“积分饱和”是积分累积中在某些条件下发生的不期望的特性，参见下图。假设PV信号断开，且PV值变成了零。当发生这种回路故障时，积分作用会使它变得更糟。注意，在PV断开时，偏差项（积分）仍然使积分起作用，直到达到极限值。当PV信号恢复后，偏差值处于饱和并要花很长时间才能恢复到正常值。因此回路输出恢复时间会延长。在恢复之前，执行机构的输出量是错误的，会引起超调。



在图中第二次PV信号丢失时，偏差冻结（积分分离）功能起作用。当控制输出超出限度时，它使偏差值冻结，取消积分作用。从而避免了积分饱和，输出从饱和区的恢复时间也短得多。

在大多数应用情况下，偏差冻结（积分分离）功能如上述所示工作。可以用KPPsoft软件的PID视图设置对话框，或如右图所示将PID方式1设置字的Bit10置位使该功能起作用（PID设置对话框中没有这个设置项）。



注意：当控制输出达到极限值时，偏差冻结（积分分离）功能就停止偏差项的作用。如果对控制输出还设置了其它的限制范围（例如，对于单精度/12位回路设置为0-4095），则偏差项仍为最大数值，偏差冻结，不起作用。

在本章后面讨论的前馈方法下，直接在梯形图逻辑程序写偏差值，但是，这不与偏差冻结（积分分离）特性相矛盾，这是因为偏差项很少与前馈有关。

第八节 回路调整过程

在闭环过程控制中这可能是最重要的。回路调整过程的目的是为了调整回路的增益，从而使回路在动态状况下具有最佳的工作性能。回路工作的质量一般根据SP阶跃变化后，PV是否能很好地跟踪SP来判断的。

自动调节与手动调节—可以直接改变PID增益值（手动调节），或用CPU内藏的PID处理工具自动计算增益（自整定），许多富有经验的过程工程师都会用某种控制手段，而NK1也可以选择一种手段，使用自整定可以避免很多手动调节要进行的反复尝试，尤其是回路调节经验不足时。虽然执行自整定程序所获得的增益会接近最佳值，但附加手动调节也能够起到很好的辅助作用。



警告：只有熟练掌握过程控制的人员才能对回路调整常数进行改动。用回路自整定程序会对控制过程产生作用，包括引起控制输出值的巨大变化。要全面考虑任何变化产生的影响，以使人员伤害和设备损坏的危险达到最小。

一、开环测试

将回路切换到闭环方式（自动）之前，我们先在开环方式（手动）下检查下列参数：

- 设定值—验证产生设定值的信号源。可以将PLC置于运行方式，但回路处于手动方式。然后监视控制回路参数表R+02，观察SP的值。即测试的是上升/保持程序控制。
- 过程变量—核实PV值是一个精确的测量值，并且在控制回路参数表R+03中的PV数据是正确的。如果PV信号受到干扰，可以通过硬件（RC低通滤波器），或使用数字式S/W滤波器对输入进行滤波。
- 控制输出—如果安全的话，手动将输出值作较小的改变（大概10%）并观察对过程变量的影响。弄清楚过程是正作用还是反作用的，并检查控制输出的设定值（正反方向）。保证控制输出的上限和下限不相等。
- 采样周期—开环工作是找到理想采样周期的好时机（其步骤在本章的前面已给出）。但是，如果打算使用自整定的话，注意除了PID增益之外，自整定过程还将自动计算采样周期。

下一页开始讨论的是手动调整过程。如果只想进行自整定的话，请跳过下一段，直接进行自整定那一段。

二、手动调节过程

在切换到自动方式前，先检查以下项目：

- 监视带回路趋势仪表的回路参数，推荐使用KPPsoft软件的PID监视功能。



注意：建议使用PID趋势图设定菜单选择手动的纵坐标、SP/PV区和偏差/控制输出区，自动缩放功能会改变过程参数的纵坐标，并会造成回路调节过程的混乱。

- 调整增益，使得比例增益=10，积分增益=9999，微分增益=0000，这样就取消了积分项和微分项，而提供一个很小的比例增益。
- 检查回路参数表（R+04）中的偏差项值，如果不是0，则使用编程软件或手持编程器写入0。

现在可以把回路切换到自动方式，检查方式监视位以确保正确的调节方式，如果回路不在自动方式，请参考故障处理一节。



警告：如果PV值和控制输出值开始振荡，请立即减小增益值，如果回路不能马上稳定下来，则要把回路切换回手动方式，手动给控制输出写入一个安全值。在回路调整过程中，需要人在急停开关附近，以备切断给回路的供电。

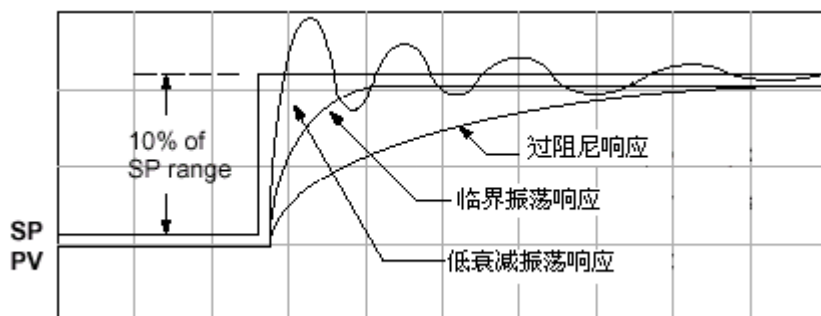
- 因采用无扰动切换功能，SP=PV。为产生一个误差值，增大一点SP，仅加上比例增益，并使偏差项=0，我们就可以容易地检查控制输出值：

$$\text{控制输出} = (\text{SP} - \text{PV}) \times \text{比例增益}$$

- 如果控制输出值改变，执行机构、加热器或其它设备就会作用于回路，PV不久就会接近SP值。如果PV不改变，则增大比例增益直到它有变化。
- 现在，加入少量的积分增益，要记住，数值越大则积分增益越小，数值越小则积分增益越大！经过这一步后，PV应当等于SP或非常接近SP。

直到这时，我们仅使用了比例和积分增益，现在我们可以给过程加入一个“阶跃变化”（改变SP增加10%），并调节增益值，则PV会有最佳的响应，参考下图，根据PID趋势图调节增益，PV值没有振荡的快速响应为临界振荡。

- 过阻尼响应—增益太小，所以要逐渐加大增益，首先是比例增益。
- 低衰减振荡响应—增益太大，先减小积分增益，必要的话减小比例增益。
- 临界振荡响应—这是最佳增益设定值，可以通过稍微增加比例增益来检验它是否是最好的响应，然后应该有1~2次小波动。



现在可能想要增加一点微分增益来进一步改善上述的临界振荡响应。注意比例和积分增益将十分接近这个点的最终值。在不引起回路波动的情况下，增加一些微分作用允许稍微增加一些比例增益。微分作用受比例作用影响，所以要一起调整这些增益。

三、自整定过程

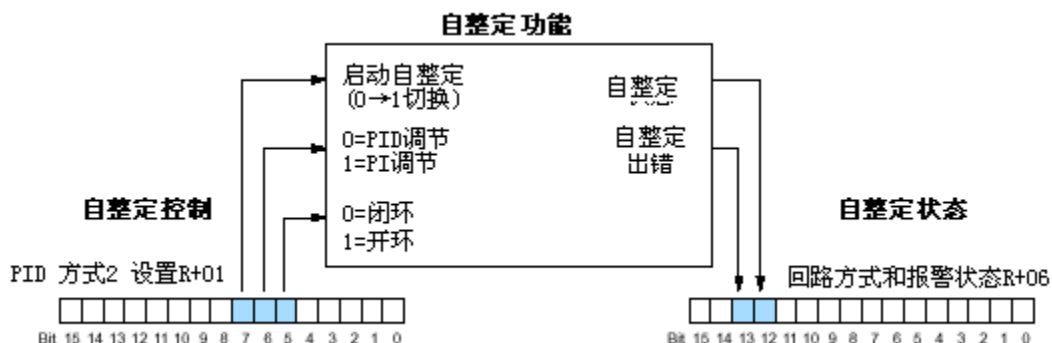
在运转过程中自动调节不是连续进行的（是自适应控制），无论何时在回路发生大的动态变化时（大量处理、大的执行机构等），都需要重复调整过程以得到最佳控制所要求的新增益。



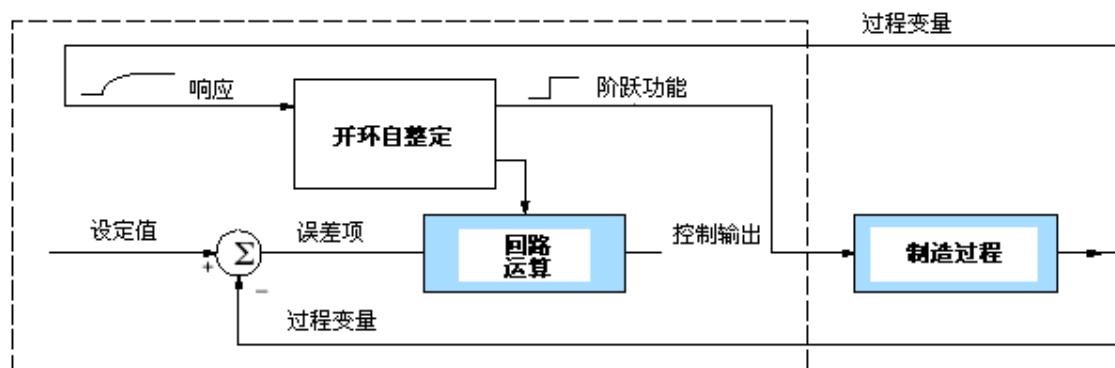
警告：只有熟练掌握过程控制的人员才能对回路调整常数进行改动。用回路自整定程序会对控制过程产生作用，包括引起控制输出值的巨大变化。要全面考虑任何变化产生的影响，以使人员伤亡和设备损坏的危险降到最小。

回路控制器提供了开环和闭环方式。如果打算使用自整定功能的话，我们建议先使用开环方式。当回路在自动方式下时，允许使用自整定的闭环方法。下一节说明了如何使用自整定功能，以及在开环和闭环自整定时情况。

如下所示，自整定控制功能使用了PID 方式2字R+01中的三个位。当使用KPPsoft软件中的自整定特性时，KPPsoft软件将利用这些位，也可以使用专门的操作界面通过程序直接访问这些位。各个控制位可让您启动自整定过程，选择PID或PI调节，选择开环或闭环调节。如果选择PI调整，自整定过程将把微分增益置为0。回路方式和报警状态字R+06报出自整定的状态。当处于自整定时，Bit12位将为on（1），当自整定结束后，它自动回到off（0）。



开环自整定—在开环自整定期间，回路控制器按下图所示工作。在开始此程序之前，先使回路处于手动方式，保证PV和控制输出值在限幅范围的中间位置（远离极值）。

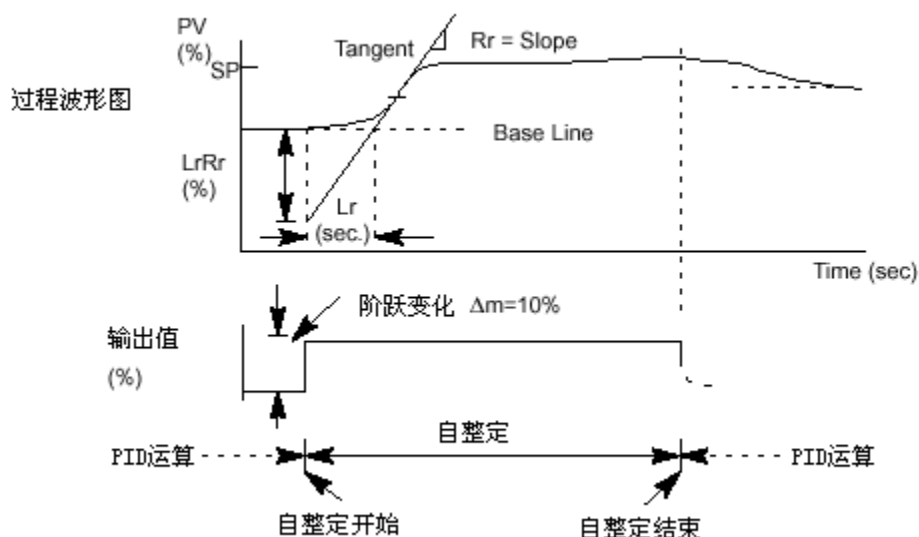


注意：理论上，SP的值无关紧要，因为回路不是闭环的。但是，系统要求在开始自整定周期前SP的数值应比PV数值大205（正作用时SP大于等于205，反作用时SP小于等于205）。

自整定时，回路控制器会使输出产生一个阶跃变化，观察PV的响应，自整定功能计算出增益和采样时间。它自动地将结果存放在控制回路参数表相应的寄存器中。

下面的时序图显示了开环下的自整定过程。自整定功能控制输出并产生10%的阶跃变化。如果回路控制器观察到的PV变化小于2%，那么将输出阶跃变化增加至20%。

开环自整定波形：阶跃响应方法



- 自整定开始时，阶跃变化输出 $\Delta m = 10\%$ 。
- 自整定时，控制器输出达到满刻度正极限值。自整定停止，在报警标志位中的自整定错误标志位被接通。
- 当PV的变化小于2%时，输出应有20%的变化。

当回路调整监控结束后，回路控制器计算出 R_r （最大斜率，以%/秒为单位）和 L_r （静止时间，以秒为单位）。自整定功能按齐格勒-尼古拉斯公式计算出增益，如下所示：

PID调节：

$$P = 1.2 * \Delta m / L_r R_r$$

$$I = 2.0 * L_r$$

$$D = 0.5 * L_r$$

$$\text{采样周期} = 0.056 * L_r$$

$$\Delta m = \text{输出阶跃变化} \quad (10\% = 0.1, 20\% = 0.2)$$

PI调节：

$$P = 0.9 * \Delta m / L_r R_r$$

$$I = 3.33 * L_r$$

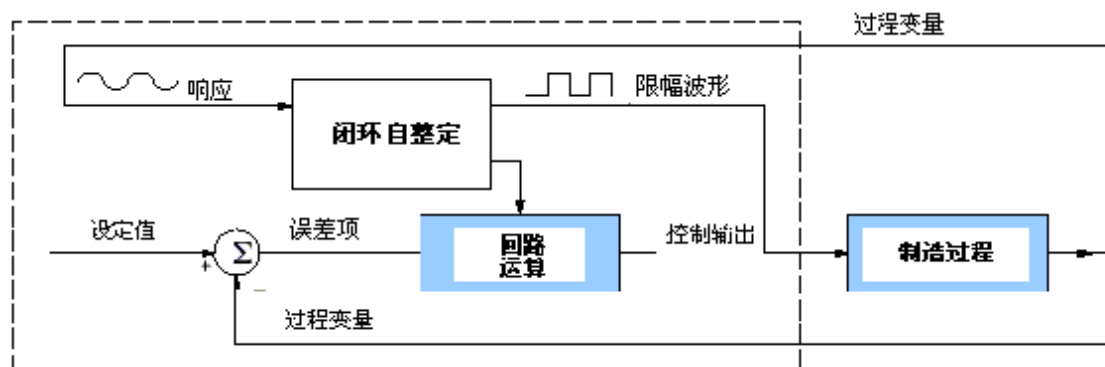
$$D = 0$$

$$\text{采样周期} = 0.12 * L_r$$

建议把KPPsoft软件用于自整定的界面。每次自整定的持续时间取决于过程对象。PV变化得慢，将会导致自整定的周期时间延长。自整定结束时，在控制回路参数表地址R+10, R+11和R+12中相应的比例，积分和微分增益值会自动被刷新。在R+07中的采样时间也被自动刷新。可以通过闭环时调节输出使PV产生变化来测试自整定是否有效。方法请参见手动调节过程一节。

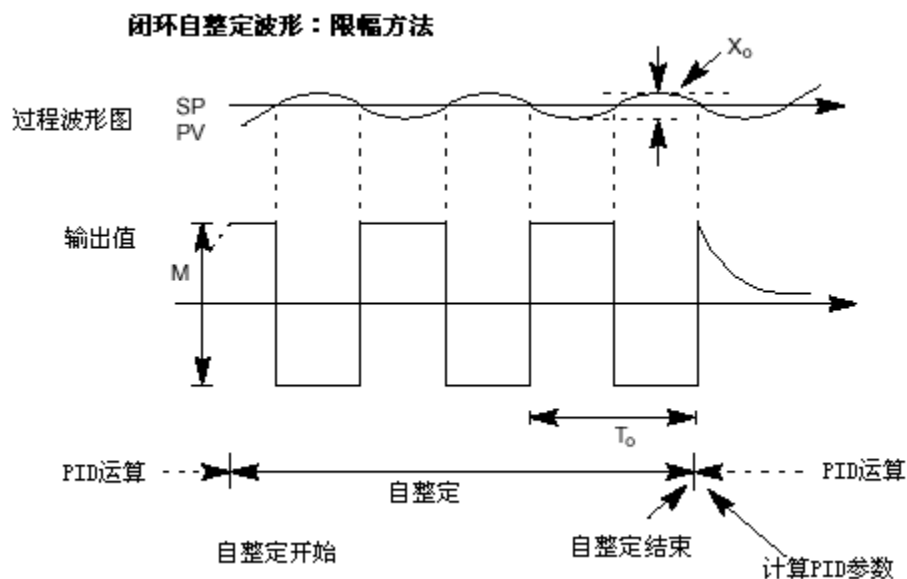
自整定错误—如果自整定错误位on（回路方式和报警状态字R+06中的Bit13），要检查PV和SP值是否在自整定功能要求的满量程的 $\pm 5\%$ 范围内，如果使用闭环方法，输出达到范围的极限值。此Bit位也会on。

闭环自整定—在闭环自整定时，回路控制器的工作如下所示。



自整定时，回路控制器把一个方波加到输出端上。当PV值超过（或低于）SP值时，就会发生一次输出变换。因此，限幅次数大致与过程对象的变化次数成正比。PV开始响应调节后，自整定功能计算出增益和采样时间。它自动地将结果存放在控制回路参数表相应的寄存器中。

下面的时序图显示了闭环回路自整定的过程。自整定功能检查PV偏差SP的方向，然后自整定功能对控制输出进行控制并产生与PV变化幅度方向相反的满幅度阶跃变化。每次当误差SP-PV的符号发生改变时，输出按与PV变化幅度相反方向发生变化，这种变化将持续三个周期。



*Mmax=输出值的上限设定值 Mmin=输出值的下限设定值

*此例为正作用。当设为反作用时，输出相反。

结束回路调整监控完成以后，回路控制器计算出 T_o （阶跃周期）和 X_o （PV的变化幅度），然后用这些值计算出 K_{pc} （灵敏度限幅）和 T_{pc} （周期限幅）。从这些值中，回路控制器的自整定功能按如下所示的齐格勒-尼古拉斯公式计算出PID增益和采样周期：

$$K_{pc} = 4M / (\pi * X_o) \quad T_{pc} = 0$$

$M =$ 输出幅度

PID调节：

$$P = 0.45 * K_{pc}$$

$$I = 0.60 * T_{pc}$$

$$D = 0.10 * T_{pc}$$

$$\text{采样周期} = 0.014 * T_{pc}$$

PI调节：

$$P = 0.30 * K_{pc}$$

$$I = 1.00 * T_{pc}$$

$$D = 0$$

$$\text{采样周期} = 0.03 * T_{pc}$$

自整定出错—如果自整定的错误位（回路方式和报警方式字R+06的Bit13）为on，请确保PV和SP的值应在满量程的5%以内，正如自整定功能所要求的。如果使用闭环方式，该位也接通，输出在限幅范围内。

四、串级调整回路

串级回路调整中，首先断开串级方式，用前述单个回路的调整方法对回路逐个调整。

1. 如果没有使用自整定，在手动方式下，用本章前述方法找出副环的回路采样周期。使主环的采样周期比副环的采样周期慢10倍。用这个值作为起始值。

2. 先调整副环，将主环切换到手动方式，按上述所说的回路调整过程手动改变副环的SP值。

3. 在自动方式下，确保副环对SP值的变化产生10%的临界振荡，这样就完成了副环的调整。

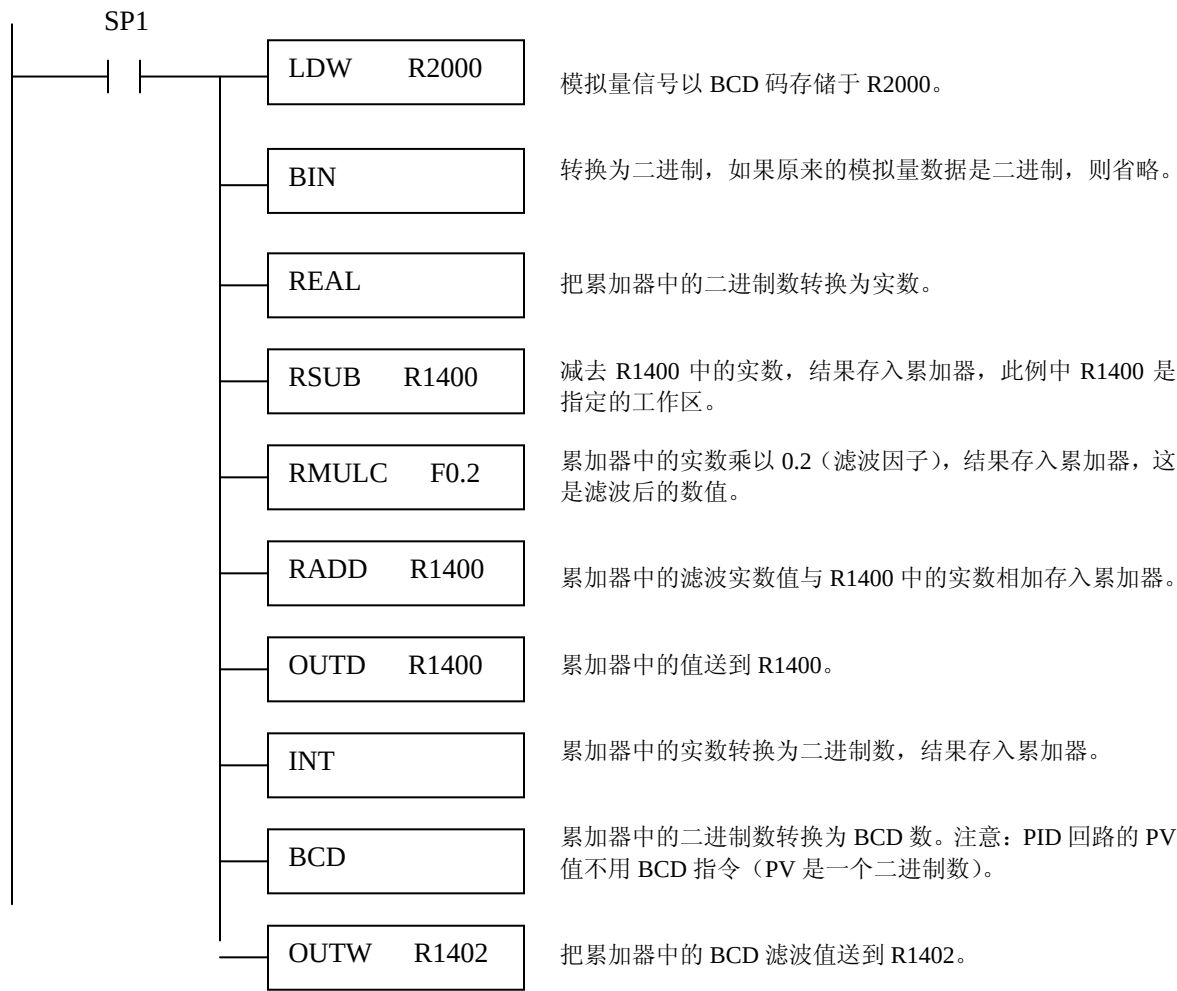
4. 在这一步中，将副环切换到串级方式下，主环在自动方式下。我们将把副环看作是整个过程的一个串联部分来调整主环。因此，调整主环时就不要再回过头去调整副环了。

5. 按本节中标准回路调整步骤来调整主环。主环PV值的变化实际上就是整个串级回路的响应。

五、在程序中加入模拟量滤波

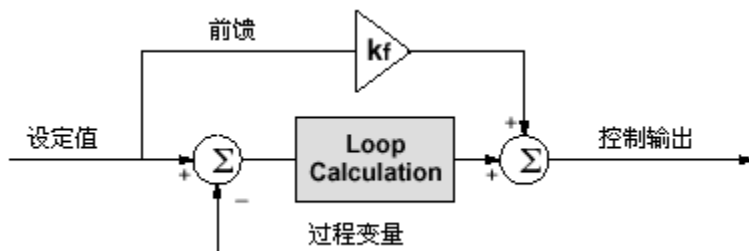
为了去除从模拟量输入端进来的干扰信号，需要对模拟量输入进行滤波，下面是滤波程序的例子，可以根据自己的应用情况改变例子程序中的寄存器。

因“四舍五入”的原因，滤波会引起小的误差，由于可能的化整误差，请不要使用0或满量程刻度作报警点，另外，滤波常数越小，则滤波效果越好，但会减慢响应时间，要确保控制过程的最慢响应速度在可接受的范围内。



第九节 前馈控制

前馈控制比标准闭环控制更为优化。它能预估干扰并减小干扰或设定值引起的突然变化对回路的影响。可以对NK1使用此特性。不过，前馈对于回路调整不是最好的调节手段，只有在需要时才加上它。“前馈”参见如下图所示的有关控制技术。围绕PID运算并与输出值相加的是前馈。

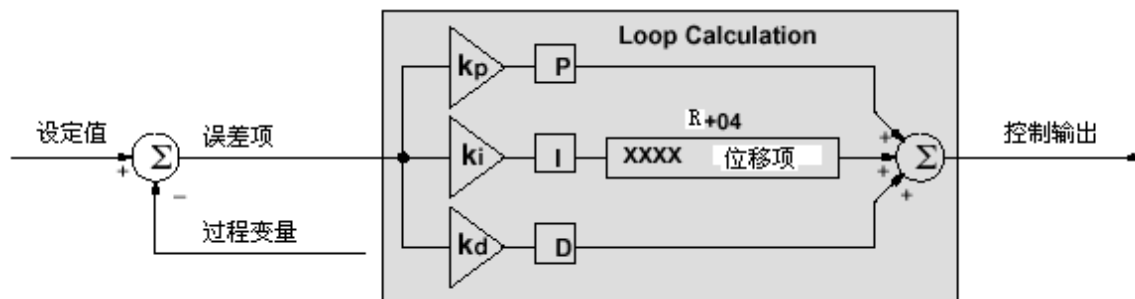


在上一节偏差项的介绍中，我们讲过偏差值确定了一个“工作区”或控制输出的运行点。当误差越接近零点时，输出就越接近偏差值。当设定值发生变化时，产生了误差且产生新的输出值。如因干扰产生新的偏移量，也会如此。积分作用必须增加/减少，直到消除误差。

假定我们知道设定值改变会使输出发生某种变化，如果能尽快调整输出，就可以在一开始就避免许多误差。如果知道被控对象会怎样跟踪设定值变化，那么就可以直接改变输出值（这就是前馈），使用前馈的益处在于：

- 在预计的设定值变化时或回路输入信号受到干扰时，可减小SP-PV的误差。
- 前馈的正确使用可减少积分增益，减小积分增益会使控制系统更稳定。

NK1 回路控制器的前馈控制使用很容易，如下所示，允许用户在特殊的PID控制参数表读/写地址R+04中填写偏差项。



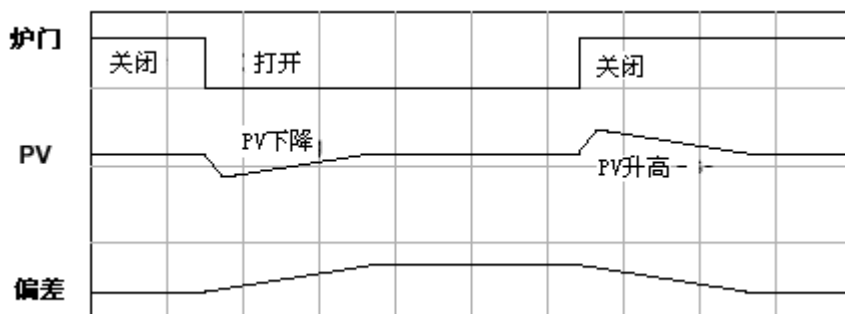
为了改变偏差，梯形图程序只须把理想值写入R+04。PID运算回路首先从R+04中读出偏差值并根据当前积分运算修正偏差，然后再把结果写到地址R+04。这种方式一目了然，所以前馈控制就是将合适的数值在适当的时候写入偏差项（如下例所示）。



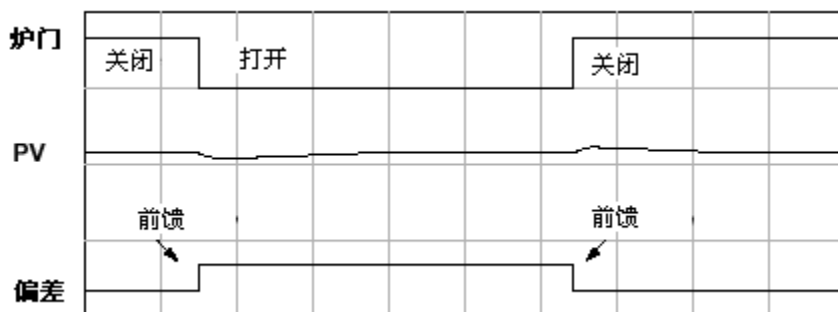
注意：必须注意设计梯形图程序时会产生新的偏差，但偏差项只能写入一次。如果在每次扫描时梯形图程序都写偏差值，那么回路积分器就无法有效工作。

前馈举例

假定我们有一个炉温控制回路，并且我们已经把回路调整到最佳工作方式。参见下图。当操作工打开炉门时，温度会下降一点，则要调整回路偏差减少热损失。当门关上时，温度就升高，超过SP，直到回路再次调整它。前馈控制会有助于减小这种影响。



首先，回路控制器记下当门打开或关上时产生的偏差值的变化大小。然后，写入一段梯形图程序来监控炉门的限位开关的位置。当门打开时，梯形图程序就从R+04中读出当前的偏差值，加上理想的变化量，再写回到R+04中。当门关上时，重复这些步骤，但要减去理想的变化量。结果如下图所示。



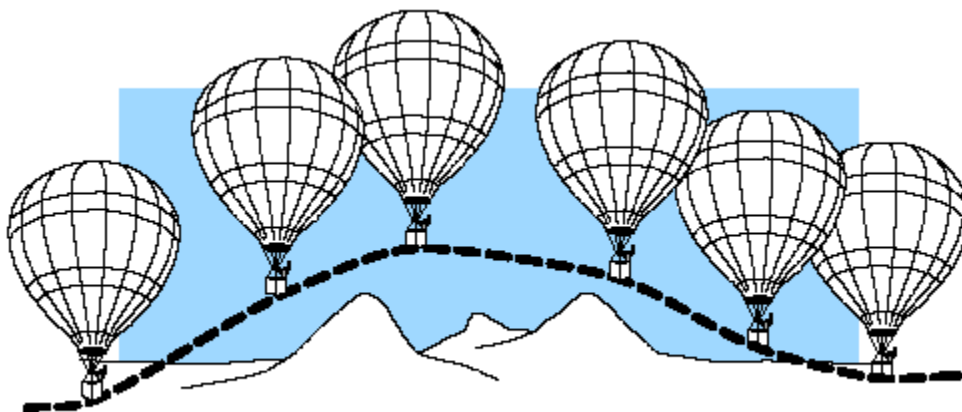
偏差的阶跃变化是我们两次前馈写入偏差值的结果。我们可以看到PV的变化被大大减少了。同样的方法也可用于设定值的改变。

第十节 时间—比例控制

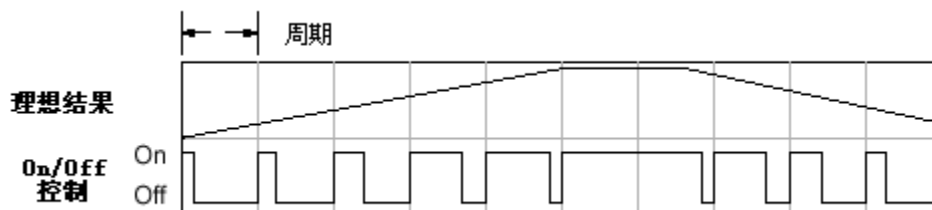
在NK1 CPU中的PID回路控制器会产生一个平滑的控制输出信号。这个控制输出值适于驱动一个与过程相连接的模拟量输出模块。在过程控制领域中，它被称作连续控制，因为输出始终是连续的。

要使连续控制平滑而又稳定，回路构成的成本（例如调整器，加热器放大元件）可能很昂贵。有一种简单的控制方式被称作时间-比例控制，此方法使用可on或off的执行机构（没有中间方式）。基于on/off型的控制系统的回路构成比同样的连续控制部分的成本更低。

本节中，将介绍怎样把回路的控制输出转换成时间-比例控制。先来回顾一下如何交替地接通、断开一个负载来控制一个过程。下图给出了一只热气球按某条路径越过一些山脉的示意图。理想的路径就是设定值。气球飞行员不断地接通和断开燃烧器，这就是他的控制输出。气球中的大量空气有效地平衡了燃烧器的作用，把燃烧的热量转换成一种连续的作用：慢慢地改变气球的温度，达到最终的高度，这就是过程变量。



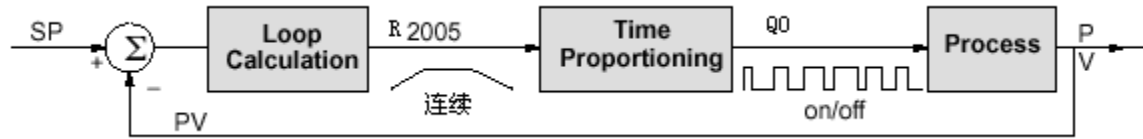
时间-比例控制由于其ON-OFF时间的占空周期比率的优点，近似于连续控制。下图表示了占空周期平均到一个大的过程量时如何接近于一个连续曲线的例子。



如果我们绘制出热气球中燃烧器的on/off时间，我们可能会看到影响气球温度和海拔高度的类似的关系。

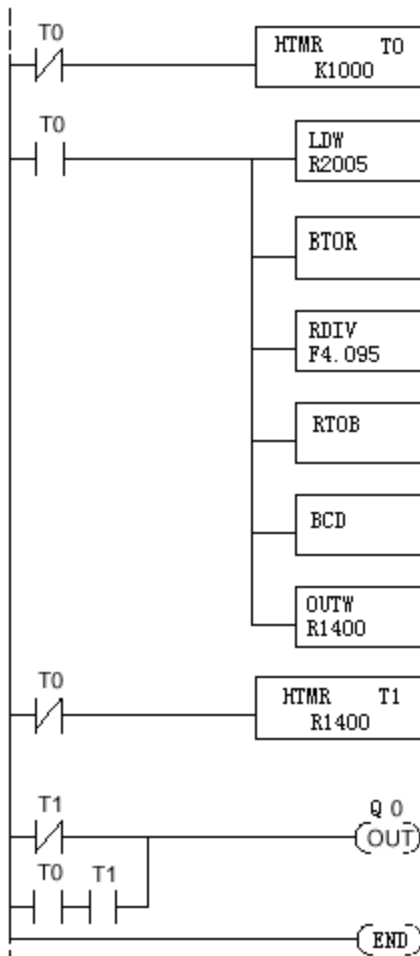
On/Off控制的程序例子

下面的一段程序提供了一个时间比例on/off控制输出。它把R2005中的连续输出值转换成输出线圈Q0的on/off控制。



例子中的程序使用两个定时器来进行On/Off控制，要做下列设定：

- 控制回路参数表从R2000开始，控制输出在R2005。
 - 控制输出的数据类型为12位，单精度（0~FFF或0~4095）。
 - On/Off波形的时基（一个完整周期）是10秒，约等于采样周期。我们用一个高速定时器（0.01s/时钟脉冲），计到1000个时钟脉冲（10s），使控制输出的分辨率为1/1000，如果回路的采样周期比此分辨率快得多，就要用连续控制。
 - On/Off的控制输出是Q0。Q0波形的循环周期与10秒周期的R2005中的控制输出值相匹配。
- 注意：一些时间-比例控制的过程变化太快，当选择这种控制方法时要考虑过程反应的速度，对于连续的控制过程不适合使用时间-比例控制。



使用0.01秒定时器, K1000为10秒预置值, T0常闭触点使其自复位, T0每到10秒就ON

到10秒, T0接通, 从回路参数表R+05地址R2005读入控制输出值(二进制)

因为要作无量纲换算, 所以将数值转换为实数

用4.095除以控制输出, 将0~4095之间的数值转换为0~1000范围的数值, 和10秒计时器范围相匹配

将实数转换为二进制数

将累加器中的数值转换为BCD码, 作为计时器预置值

结果输出到R1400, 作为第二个计时器预置值

第二个定时器也从0计到1000, 10秒定时, 当达到预置值时, T1由ON变为OFF

输出线圈在10秒时基开始时on

主程序结束

第十一节 串级控制

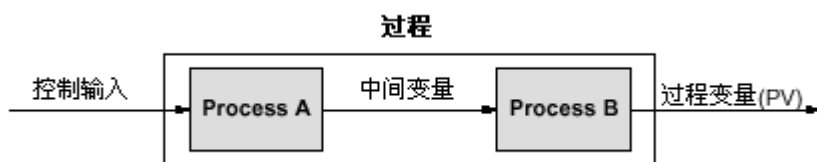
一、简介

串级回路是一种先进的控制技术，它优于某些情况下的单个控制回路。串级的意思就是一个回路与另一个回路相串联。除了手动（开环）和自动（闭环）方式，NK1 还提供串级方式。



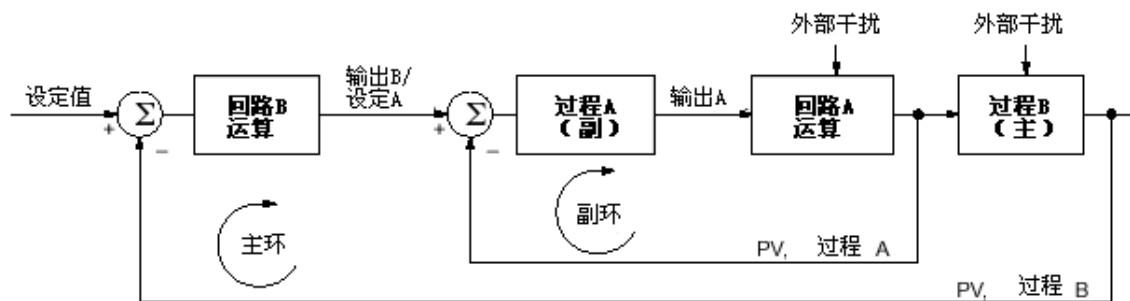
注意：串级回路是一种先进的过程控制技术。所以我们建议只有富有经验的过程控制工程师才能使用它。

当加工过程较复杂且从控制输入到过程变量输出之间有一段滞后时间的话，就算对单个回路进行最完善的调整，可能也只能得到缓慢而不精确的控制。它可能只是一种纯粹的调节器，由不同的物理特性来计量，最后会影响过程变量。识别出了中间变量，我们就可以把过程分成下图所示的两个部分。



串级回路的原理很简单，我们只要加上另一个过程回路来更精确地控制中间变量就行了！它把控制滞后的对象也分成两部分。

下图给出了一个串级控制系统，可以看到它很简单，把一个回路嵌入另一个回路就好了。里面的回路被称作副环，外面的回路被称为主环。为了整个回路的稳定性，副环必须是两个回路中响应最快的那个回路。我们不必再另外增加传感器测量中间变量（过程A的PV）。注意，通过使用主环的输出，自动产生副环的设定值。一旦串级控制被程序设置并调试好，那么我们只需处理初始设定值和过程变量。串级回路可当作一个回路，但同时它改进了以前的单回路的工作性能。



通过检查它对外部干扰的响应，可以看到串级控制有其优越性。记住，副环比主环动作得更快。因此，如果干扰影响了副环中的过程A，那么回路A的PID运算会在主环受到影响之前修改误差。

二、NK1 CPU 中的串级回路

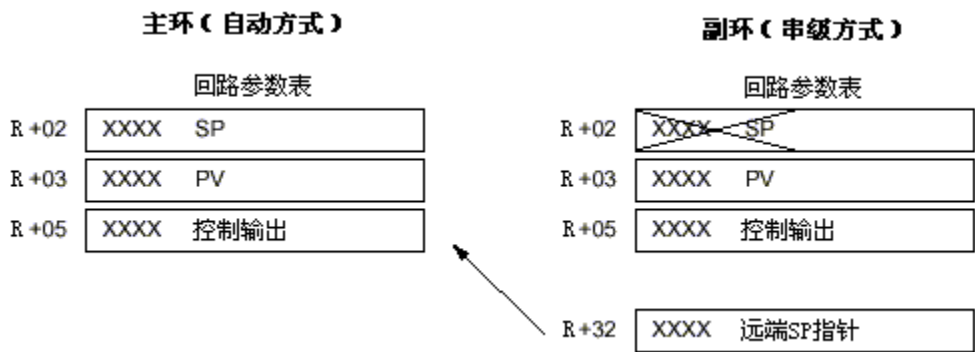
在使用“串级回路”时，必须注意实际上只有副环切到串级方式，通常，主环必须处于自动方式。如果把两个以上的回路串联在一起，那么运行时最外面的回路（主）回路必须在自动方式下，里面的回路在串级方式下。



注意：按严格的过程控制术语，主环和副环都是“串联”的。遗憾的是，在控制中我们无法恪守此规定。只要记住，所有副环都将处于串级方式，只有最外面的（主）回路处于自动方式。

可以按NK1的需要把许多回路串联起来，还可以有多组串级回路。为了使用串级回路，必须对主环和副环使用相同的数据范围（12/15位）和相同的单精度/双精度设定。

为了把串级方式下工作的回路作成副环，必须用程序在其回路参数表地址R+32中设置间接设定值指针，如下所示。指针必须是主环的R+05地址（控制输出）的地址。在串级方式下，副环将无视它本身的SP寄存器（R+02），而读出主环的控制输出作为它的SP值。



使用KPPsoft软件的PID视图来监视副环的SP值时，KPPsoft软件自动读出主环的控制输出并把它显示成副环的SP，副环的SP地址R+02仍然不变。

现在，我们用上面回路参数的排列画出它的等效回路图，如下所示。



记住，如果副环去掉了串级方式，那么主环自动变成手动方式。

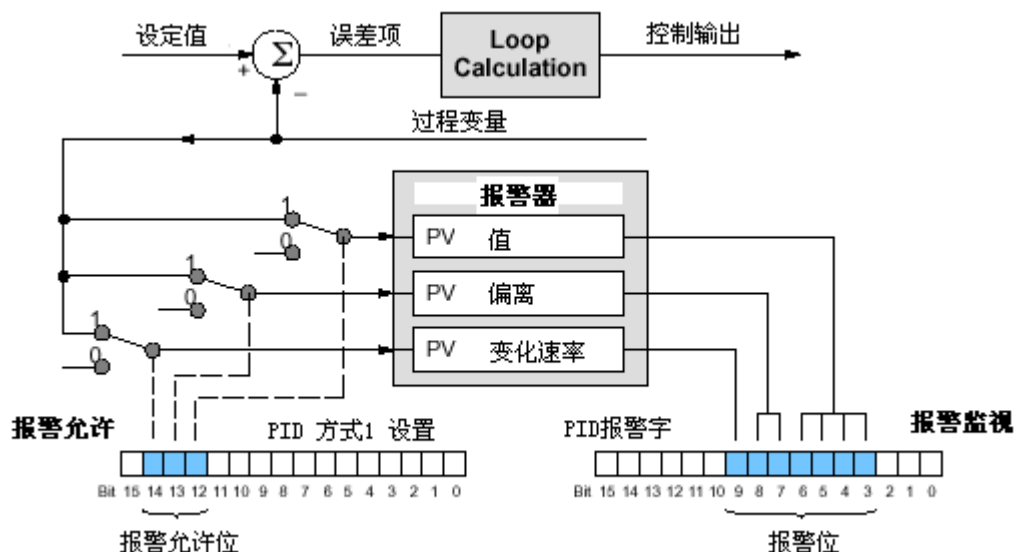
第十二节 过程报警

一个过程控制回路的性能通常由过程变量如何跟踪设定值来确定。大多数工业过程控制回路是连续工作的，由于误差，可能会使PV失控。为了及早发现回路错误情况，过程报警是非常重要的，它可以引起车间人员警觉，然后人工控制回路或采取其它措施直到故障被清除。

NK1 CPU给每个回路提供了一套卓越的报警性能：

- PV绝对值报警—监视PV的两个下限值和两个上限值，当PV超出这些设定限幅值时就产生报警。
- PV偏离报警—监视PV与SP之间的偏差值。当PV和SP之间的偏差达到设置的报警值时就报警。
- PV变化率报警—计算PV的变化率，超过设定的报警值就报警。
- 报警滞后—它与绝对值报警和偏离报警一起作用，以消除报警极限附近的“抖动”。

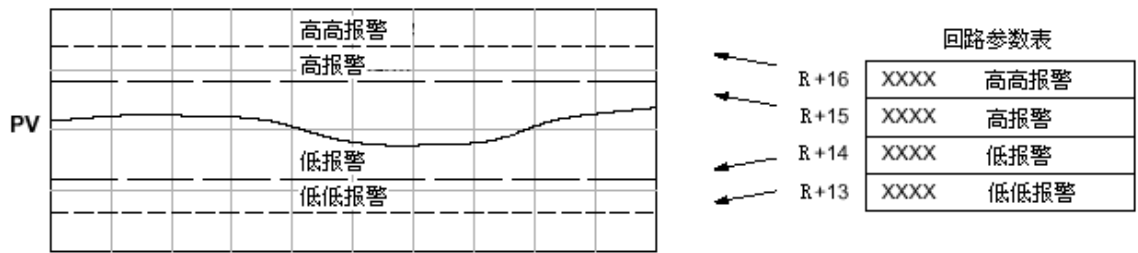
报警极限值是完全可以编程的，并且每一种报警都可以独立地进行监控。下图说明了PV的监控功能。在回路参数表的PID方式 1 设置字 R+00的Bit12, Bit13和Bit14可使报警有效/无效。KPPsoft软件的PID视图设置画面可以对报警进行设置和监控。通过检查控制回路参数表PID报警状态字R+06的Bit3-Bit9，可以监控报警状态。



与PID运算不同，只要CPU处于运行方式，报警就会起作用。回路可能是手动，自动或串级方式，如果上面所示的Bit位被置为1则报警就起作用。

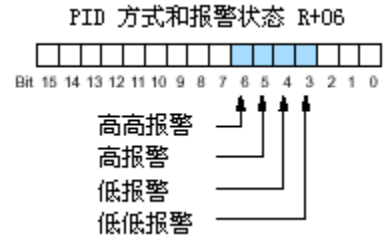
一、PV 绝对值报警

PV绝对值报警由两个上限报警和两个下限报警组成。只要PV值处于上限报警和下限报警之间的区域内，就不会产生报警，如下图所示。靠近安全区的报警被称为高报警和低报警。如果回路失控了，PV将首先越过其中一个限幅点。所以，可以在如右图所示的控制回路参数表地址中设置合适的报警限幅值，数据类型与PV和SP一样（12位或15位）。



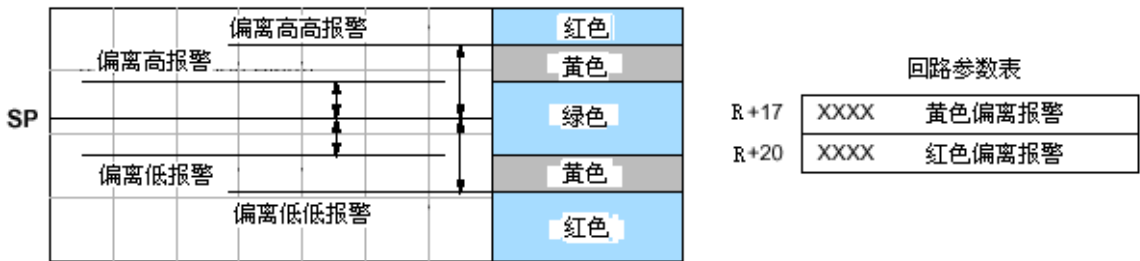
如果在一段时间内过程仍然失控，最后PV将越过报警限幅，即高-高报警和低-低报警。它们的限幅值用上面列出的控制回路参数表寄存器设置。高-高或低-低报警表明情况严重，需要操作员立即注意。

控制回路参数表中PID方式和报警状态字中的4个标志位报告了PV的绝对值报警，如右图所示。我们建议用梯形图程序监控这些位，位操作指令会很容易地办到。除此之外，还可以用KPPsoft软件监视PID报警。



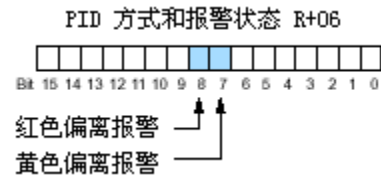
二、PV 偏离报警

PV偏离报警监视PV偏离SP的值。偏离报警有两个可编程的极限值，每个极限值都对称于当前SP值的上端和下端，使之大于或小于它。在下图中，较小的偏离报警被称为“黄色偏离”，回路为报警警告；较大偏离的报警被称为“红色偏离”，表明回路PV严重偏离。极限值使用所示的回路参数表地址R+17和R+20。



限幅确定了相对于SP值的波动区域。SP值周围的绿区代表安全（无报警）方式，黄区在绿色区域的外面，红区在这两个区的外面。

PV偏离报警由控制回路参数表中PID方式和报警状态字中的两个Bit位表示，如右图所示。我们建议使用梯形图程序来监控这些位。位操作指令可很容易地做到。另外，还可以用KPPsoft软件监控PID报警。

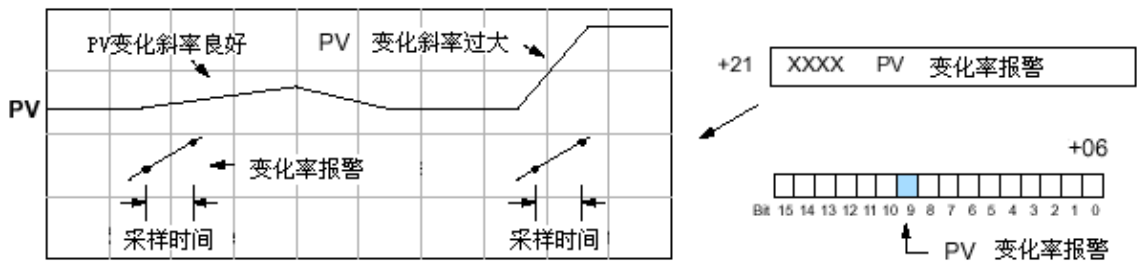


用PID 方式设置字R+00的Bit13，PV偏离报警可单独报警。
记住报警滞后要与偏离报警和绝对值报警相关，要配合使用，在本节的末尾再讨论。

三、PV 变化率报警

要得到过程错误的早期警告的一个有效办法就是监视PV的变化率。大多数批量过程都有大量的、变化缓慢的PV值。PV的变化相对快，则是由于PV或控制输出的信号线断、SP值出错、或其它原因引起的。如果操作者能迅速有效地响应PV的变化率报警，那么PV的绝对值将不会使生产中的物料报废。

NK1 回路控制器提供了一种可编程的PV变化率报警，如下所示。变化率被定义为单位PV的变化量/回路采样时间。该值可用编程方法在控制回路参数表R+21中设置。



在本例中，假定PV是过程的温度值，并且当温度变化超过15度/分时，我们想要它报警。我们必须知道PV counts/度和回路采样周期。然后，假定PV值（在R+03地址中）表示成10 counts/度，并且回路采样周期为2s。我们用下面的公式把我们的工程量转换成数量值/采样周期：

$$\text{报警变化率} = \frac{15 \text{ 度}}{1 \text{ 分}} \times \frac{10 \text{ counts/度}}{30 \text{ 个回路采样/分}} = \frac{150}{30} = 5 \text{ counts/采样周期}$$

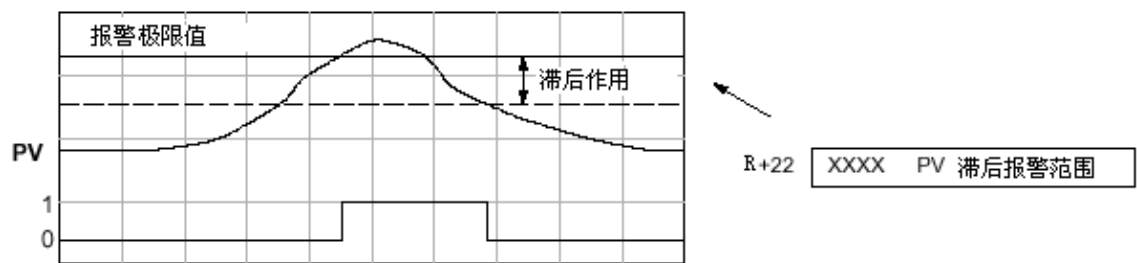
根据计算结果，在控制回路参数表中我们把变化率设置成值“5”。用PID方式1设置字R+00的Bit14，PV变化率报警可单独报警。

报警延迟特性（下面要讨论的）不影响变化率报警。

四、PV 报警滞后

PV绝对值报警和PV偏离量报警用限幅值来设置。当绝对值或偏离量超过限幅值时，报警状态变为1。实际上，PV信号会有一些干扰，这将引起CPU中PV值的波动。当PV值超过某个报警限幅时，这种波动会使报警断断续续，干扰操作人员。解决的办法就是使用PV报警滞后功能。

PV报警滞后值可程序设置，范围1-200（十六进制）。当使用PV偏离量报警时，设置的滞后值必须小于设定的偏离值。下图说明了当PV值超过极限值并再次降到极限值时，滞后值是如何起作用的。



滞后值比报警限幅值更靠近安全区。使用此功能时，一旦PV值超过报警限幅值就报警，PV值低于报警限幅值后并不会立即停止报警，而是延迟到PV值低于设定的滞后值后才停止报警。

五、报警出错

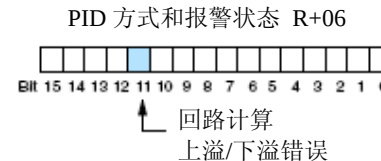
PV报警极限值必须按某种数学关系得出。所列要求如下。如果不符合，报警编程错误标志位将被置位，如右图所示。

- PV绝对值报警要求：
低-低<低<高<高-高
- PV偏离量报警要求：
黄<红



六、回路计算上溢/下溢错误

当输出超出上限或下限，没有达到设定值时，就会发生错误。一个典型的例子是，当阀门卡住时，输出到极限了，但是PV值还没有达到设定值。

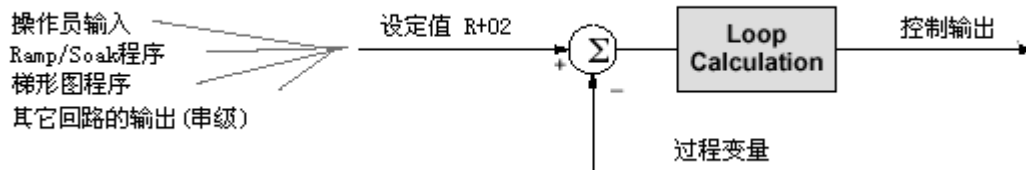


第十三节 上升/保持程序控制

一、简介

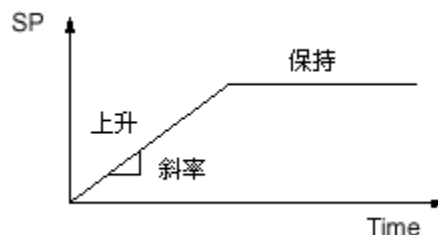
我们讨论基本回路工作时，要注意回路的设定值将以各种方法产生，它取决于回路工作方式和程序的参数选择。下图中，上升/保持程序控制是产生SP的方法之一。梯形图程序就是要保证在任一特定的时间只有一个设定值来源向R+02中写SP值。

设定值来源：



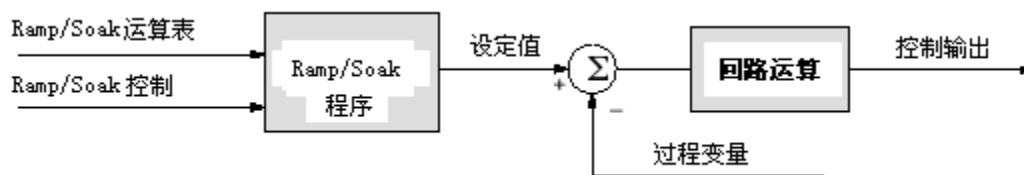
如果过程中的SP极少变化或允许阶跃变化的话，可能不需要使用上升/保持程序控制。但是，一些过程需要根据不断变化的SP的值来进行精确控制。上升/保持程序控制可大大减小这些应用需要的编程量。

在过程控制行业中，“上升”和“保持”有特殊的含义，在温度控制应用中要参考理想的设定值（SP）。右图中，设定值在上升段时增加。在保持段时它稳定地保持在某个值。



通过规定一系列上升/保持段可以产生复杂的SP控制。上升段被定义成单位SP/秒，保持段时间也以分来进行编程。

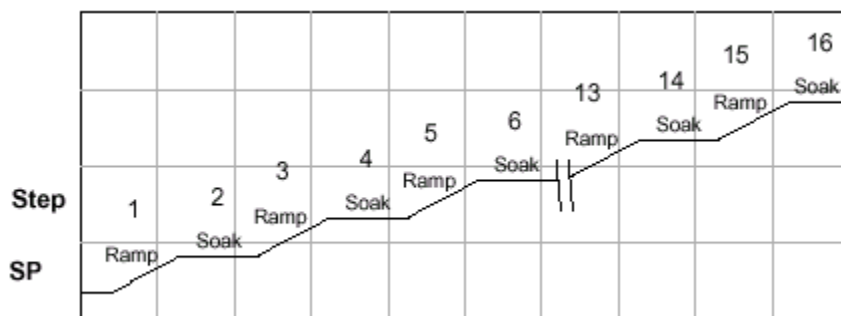
把上升/保持程序控制看作是产生SP值的一种专用功能是具有指导意义的，如下所示。有两类输入决定了SP值的产生。上升/保持表必须被提前设置好，包括定义上升/保持控制的值。每次PID进行运算时，回路从表中读出它们。上升/保持控制字就是特殊控制回路参数表字中的位，c该表控制上升/保持程序控制的实时启/停工作。梯形程序可监视上升/保持控制的方式（当前上升/保持段号）。



现在我们已经说明了一般上升/保持程序控制的工作情况，它的特殊性能如下：

- 每个回路都有各自的上升/保持程序控制（可任选）。
- 最大可以规定八步上升/保持（16段）。
- PLC处于RUN方式时，上升/保持程序控制就可以工作，与回路方式（手动或自动）无关。
- 上升/保持实时控制包括启动，锁定，继续和缓行工作。
- 上升/保持监控包括控制完成，保持段偏离（SP-PV），和当前上升/保持步号。

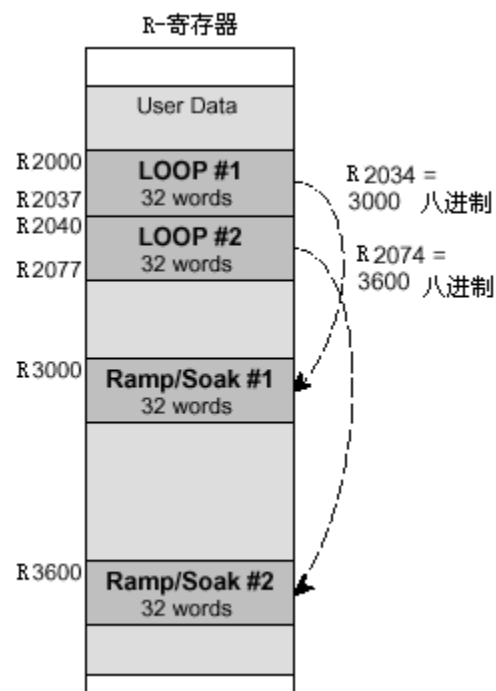
下图表示了由上升/保持构成的SP控制曲线图。每个段分别按数字编成1-16个段。每个上升的斜率可以是增加的或减小的。根据上升终点的相对值，上升/保持程序控制自动获知SP是增加的还是减小的，这些值来自上升/保持表。



二、上升/保持表

回路上升/保持控制的参数在上升/保持表中。每个回路有它各自的上升/保持表，它是可选择的。因每个回路的回路参数表由32-字的存储器组成，一起占用一个连续的存储器区。但是，回路的上升/保持表的位置是独立的，因为对于每个回路来说，它是可选择的。在控制回路参数表地址R+34中的地址指针规定了上升/保持表的起始地址。

右边的例子中，回路#1和#2的回路参数表占用相邻的32-字存储器块。每块都有上升/保持表的一个指针，单独被放在用户R-寄存器的某个地方。当然，可以把所有表组成一组，只要它们不重迭。



在上升/保持表中的参数必须是用户定义的，最方便的方法是使用KPPsoft软件，它有对该表的特殊编辑器。需要四个参数来确定一对上升和保持段，如下所示。

- 上升的终点值—规定上升终点的目标SP值。这个数字的数据类型必须与使用的SP的数据类型相同。它可能大于或小于起始的SP值，所以斜率可能是上升或下降的（我们不必知道上升#1的起始SP值）。
- 上升斜率—指定SP每秒的增加量（单位），它是BCD数，范围00.00–99.99（使用隐含的十进制小数点）。
- 保持持续时间—指定保持段的时间，以分为单位，范围000.1–999.9分，BCD码（隐含十进制小数点）。
- 保持段PV偏离量—（可选的）指定了保持期间内PV偏离SP值的偏离量，PV偏离报警状态位由上升/保持程序控制产生。



当上一个保持段结束后，下一个上升段就开始工作。如果上升是第一段，那么当上升/保持程序控制启动时它就开始工作，并且自动把当前的SP值假设成起始的SP。

地址偏移	步	说明	地址偏移	步	说明
+00	1	上升段终点SP值	+20	9	上升段终点SP值
+01	1	上升段斜率	+21	9	上升段斜率
+02	2	保持段持续时间	+22	10	保持段持续时间
+03	2	保持段 PV 偏离量	+23	10	保持段 PV 偏离量
+04	3	上升段终点SP值	+24	11	上升段终点SP值
+05	3	上升段斜率	+25	11	上升段斜率
+06	4	保持段持续时间	+26	12	保持段持续时间
+07	4	保持段 PV 偏离量	+27	12	保持段 PV 偏离量
+10	5	上升段终点SP值	+30	13	上升段终点SP值
+11	5	上升段斜率	+31	13	上升段斜率
+12	6	保持段持续时间	+32	14	保持段持续时间
+13	6	保持段 PV 偏离量	+33	14	保持段 PV 偏离量
+14	7	上升段终点SP值	+34	15	上升段终点SP值
+15	7	上升段斜率	+35	15	上升段斜率
+16	8	保持段持续时间	+36	16	保持段持续时间
+17	8	保持段 PV 偏离量	+37	16	保持段 PV 偏离量

三、上升/保持表的标志

许多应用不需要全部的16段上升/保持步，不使用的段在表中全为零。当发现上升段斜率=0时，R/S程序控制不控制。

下表列出了上升/保持参数表标志（地址+33）字的各个Bit位的定义。

Bit	上升/保持标志位的说明	读/写	Bit=0	Bit=1
0	启动上升/保持控制	写	—	0→1启动
1	锁定上升/保持控制	写	—	0→1锁定
2	继续上升/保持控制	写	—	0→1继续
3	缓行上升/保持控制	写	—	0→1缓行
4	上升/保持控制完成	读	—	结束
5	PV输入上升/保持偏离量	读	Off	On
6	上升/保持控制锁定	读	Off	On
7	保留	读	—	—
8-15	上升/保持控制过程中的当前步	读	按字节编码（十六进制）	

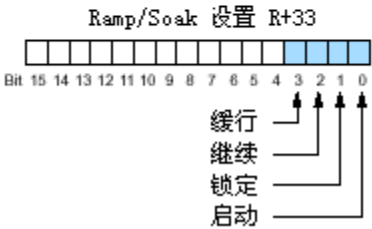
四、上升/保持程序控制有效

允许SP值的上升/保持程序控制有效，如右所示的PID方式1设置字R+00的Bit11。上表中在R+33中的其它上升/保持控制不工作，整个上升/保持过程中此bit=1时除外。



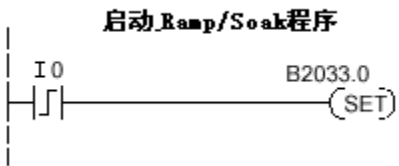
五、上升/保持控制

上升/保持程序控制的四个主要控制是在回路参数表中上升/保持设置字的Bit0~3。KPPsoft软件直接从上升/保持设置对话框中控制这些位。但是，在程序执行期间，必须用梯形图程序设置这些位，建议使用位操作指令。



梯形图程序必须把控制位设置成“1”，执行相应的功能。当回路控制器读到上升/保持的值时，它自动切断该位。因此，当CPU处于运行方式时，此位不需要复位。

右边所示的程序回路例子说明了一个外部开关I0怎么接通，以及PD触点如何使用上升沿设置控制位来启动上升/保持程序控制，要使用位设置指令。



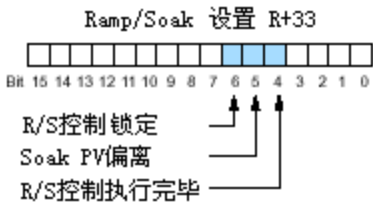
上升/保持控制位的正常状态是全为零。梯形图程序一次只能设置一个控制位。

- 启动——一次0-1的跳变可启动上升/保持控制过程。CPU必须处于运行方式，回路可以处于手动或自动方式。如果控制过程不被锁定(Hold)或缓行(Jog)命令中断的话，就能正常工作。
- 锁定——0-1跳变将停止当前方式下的上升/保持控制过程，SP值将被冻结。
- 继续——如果上升/保持程序控制处于锁定方式时，0-1跳变将使它继续工作。SP值将继续使用以前的值。
- 缓行——0-1的上升沿将使上升/保持程序控制中止当前段（步），转到下一段。

六、上升/保持程序控制的监控

可以用上升/保持 设置R+33字中的其它位来监视上升/保持控制状态，如右图所示。

- 当被设置的最后一步完成后，R/S控制执行完毕=1。
- 当误差（SP-PV）超过R/S表中规定的偏离量时，保持段 PV偏离=1。
- 当控制执行但现在正处于锁定方式时，R/S控制锁定=1。

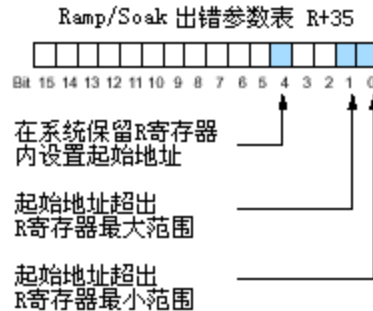


当前步可在上升/保持 设置 R+33字的高8位中得到。这些位表示了2位十六进制数，范围1~10。梯形图程序可监视这些位，使程序的其它部分与上升/保持控制过程同步。把这个字装入累加器中并且右移8位，就能得到步号。



七、上升/保持编程错误

上升/保持的起始地址必须是一个有效地址。如果地址指针超出了用户R-寄存器范围，那么当上升/保持程序控制被启动时右边的一位将被接通。我们建议用KPPsoft软件来设置上升/保持参数表，它自动检查地址范围。



八、测试上升/保持控制过程

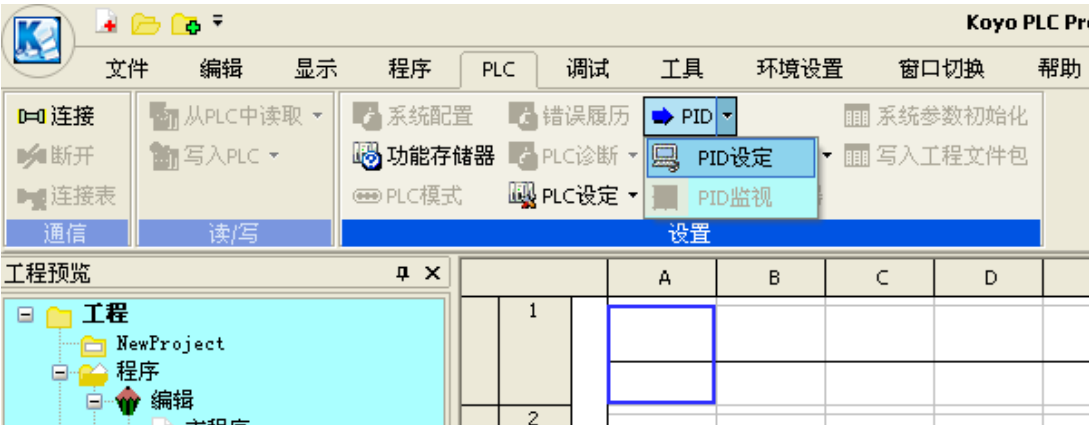
使用上升/保持控制过程前要先进行测试，这很容易做到，因为当回路处于手动方式时，上升/保持程序控制将会运行。用KPPsoft软件的PID监视是一种实时保护图，因为它将在屏幕上画出控制过程。要确保把趋势时基设置的足够慢以便在波形图中完整地显示上升-保持阶梯图。

第十四节 利用KPPsoft软件设置PID参数

一、打开 PID 设定窗口

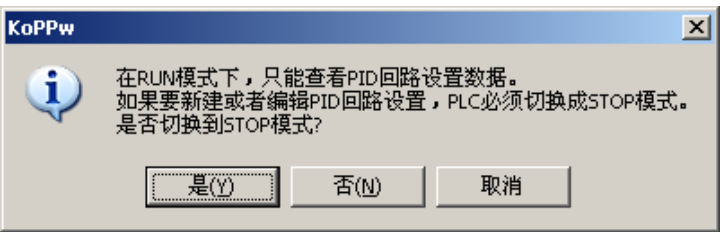
您当然可以用梯形图程序来设置 PID 回路的控制参数,但最方便的设置方法还是用 KPPsoft 软件自带的 PID 设置工具。使用时,首先利用一个对话框设定好使用的回路数和参数表开始地址,然后用 PID 趋势监视画面对每个 PID 回路进行设置调整。设定和调整情报被自动存入对应的参数表中。

点击“PLC→PID”,找到 PID 设定选项,如下图所示:



如果这时 NK1 处于用户程序运行模式下,则 KPPSoft 会弹出提示窗口如右所示。

选择[是],使 NK1 切换到用户程序停止运行模式,并进入下一步。

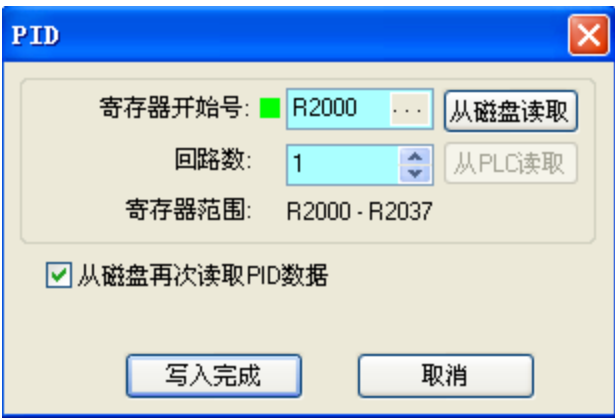


如果连接的 PLC 之前没有进行过 PID 功能的设置,则会跳出 PID 数据存放区域的设置框:

起始地址是指 PLC 中存放 PID 功能设定数据的寄存器的起始地址,回路个数则是预设 PID 通道的个数 (NK1 系列 PLC 最多可设定 16 回路的 PID),每个回路占用 32 个字节的寄存器空间。完成设定后,点击“写入完成”按钮保存设置。

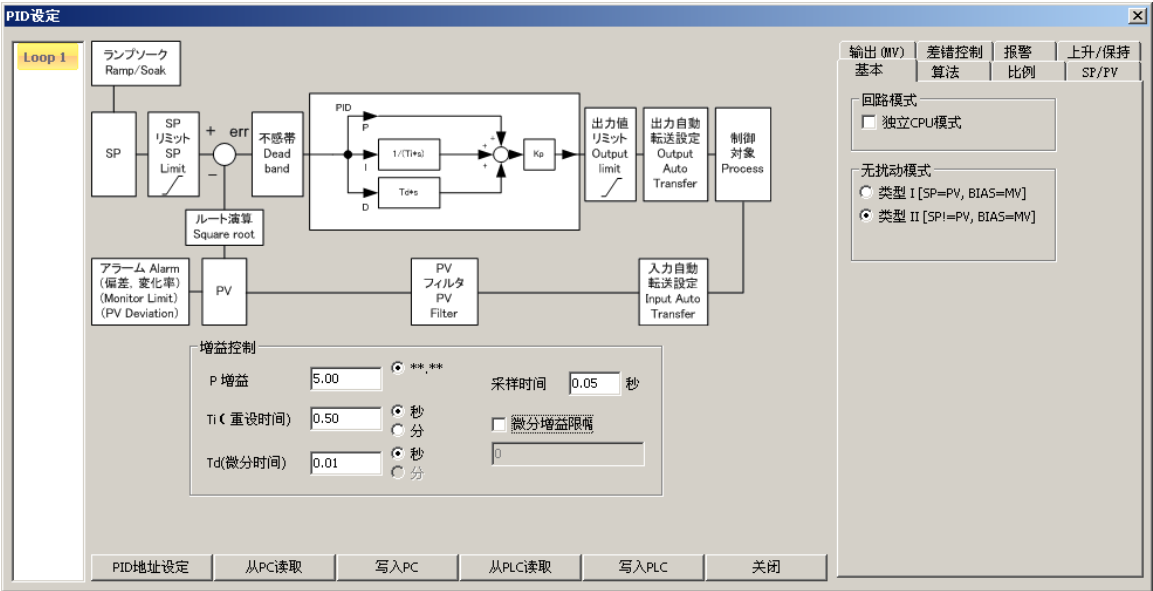
完成设定后,点击“写入完成”按钮保存设置。KPPSoft 编程工具软件自动弹出“PID 设定”窗口如下页。

PID 功能设置窗口中有 1 个勾选项:
[从 PLC 再次读取 PID 数据]: 指示在打开“PID 设定”窗口时,从 PLC 读出相关的参数数据;



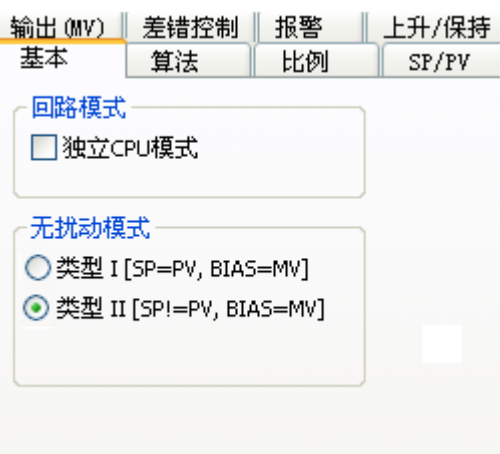
二、设置参数

“PID 设定”窗口由左右 2 部分组成，左边部分是针对每个回路的增益控制参数的设定以及使用的算法的图形表示，右边是针对每个 PID 回路的参数设置页，包括基本、算法、比例、SP/PV、输出、差错控制、报警、上升/保持等 8 个页。



下面介绍 8 页 PID 参数设置页的设置。

“基本”页主要是供用户进行回路模式与无扰动切换模式的选择。



回路模式：指定 PID 回路的运行是与 NK1 的运行模式相关联。还是独立有于 NK1 运行模式。

无扰动模式：选择从手动 PID 运行模式到自动 PID 运行模式时的无扰动切换类型。

“算法”页则是用于对 PID 控制的方式和数据算法以及串级功能进行设定。

算法：选择 PID 控制回路的算法。

控制方向：选择 PID 控制回路的控制方向。

控制类型：选择 PID 控制的类型。

“比例”页设定输入输出数据格式。

输入/输出数据格式：指定输入/输出数据的格式，包括数据位数以及数据值的正负情况。

通用格式：输入/输出指定相同的数据格式。

单独格式：输入/输出分别指定各自的数据格式。

通用数据格式：指定通用格式下的输入/输出数据格式；

SP/PV 数据格式

输出 (MV) 数据格式：分别指定单独格式下输入、输出的数据格式。

“SP/PV” 页用于设定 SP（设定值）数值范围、PV（过程变量）采集方式。

输出(MV)	差错控制	报警	上升/保持
基本	算法	比例	SP/PV

☒ SP值限制

SP上限: 4095
 SP下限: 0

☐ PV线性/平方根选择

SP 值限制: 设置 SP 值的最大最小值，防止非法 SP 值的输入。

PV 线性/平方根选择: 选择如何从过程变量得到 PV 值的方法，可选择常规数据（线性）或开平方后的数据。（勾选表示选择平方根数据）

“输出” 页用于设定 PID 控制的数据输出范围。

基本	算法	比例	SP/PV
输出(MV)	差错控制	报警	上升/保持

输出(MV)限制
 MV上限: 4095
 MV下限: 0

输出(MV) 限制: 设置输出值的最大最小值，防止超范围数据的输出。

“差错控制” 页用于设定平方误差、误差死区等功能参数。

基本	算法	比例	SP/PV
输出(MV)	差错控制	报警	上升/保持

误差
☐ 平方误差
☐ 误差死区
 死区大小
☐ 偏差冻结

平方误差: 勾选选择把误差的平方作为误差项使用；不勾选误差项直接使用线性误差。

误差死区: 设置使用误差死区，以及死区的数值大小。

偏差冻结: 选择使用积分分离功能，以使得在控制输出超出限制值时，使偏差值冻结，积分起作用。

“报警”页中可进行 PID 控制中所需的报警临界值等数据的设置。

基本

算法

比例

SP/PV

输出 (MV)

差错控制

报警

上升/保持

☒ PV值报警

高-高: 1500

高: 1000

低: 500

低-低: 100

清除

☒ PV偏差报警

红: 1000

黄: 100

清除

☒ PV值变化率报警

0

报警滞后

值: 0

PV 值报警：设置是否使用 PV 绝对值报警，以及其高-高、高、低、低-低报警值的设置。

PV 偏差报警：设置是否使用 PV 值与 SP 值间的偏差值范围报警，以及其报警范围的设置。

PV 变化率报警：设置是否使用 PV 变化率报警，以及设置其报警变化率大小。

报警滞后：设置 PV 报警的滞后量。

“上升/保持”页用于在使用 PID 的上升/保持功能时，设定 PID 运行的上升/保持相关参数，点击“位置”后的“...”按钮可以设定对应于 PLC 数据存放区域，使用“向导”按钮可进入设定向导页面。

在这儿可设置使用上升/保持（RAMP/SOAK）算法控制 SP 值变化时的上升/保持算法参数表参数。

基本

算法

比例

SP/PV

输出 (MV)

差错控制

报警

上升/保持

位置:

???? - ????

...

☐ 有效

向导

步

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

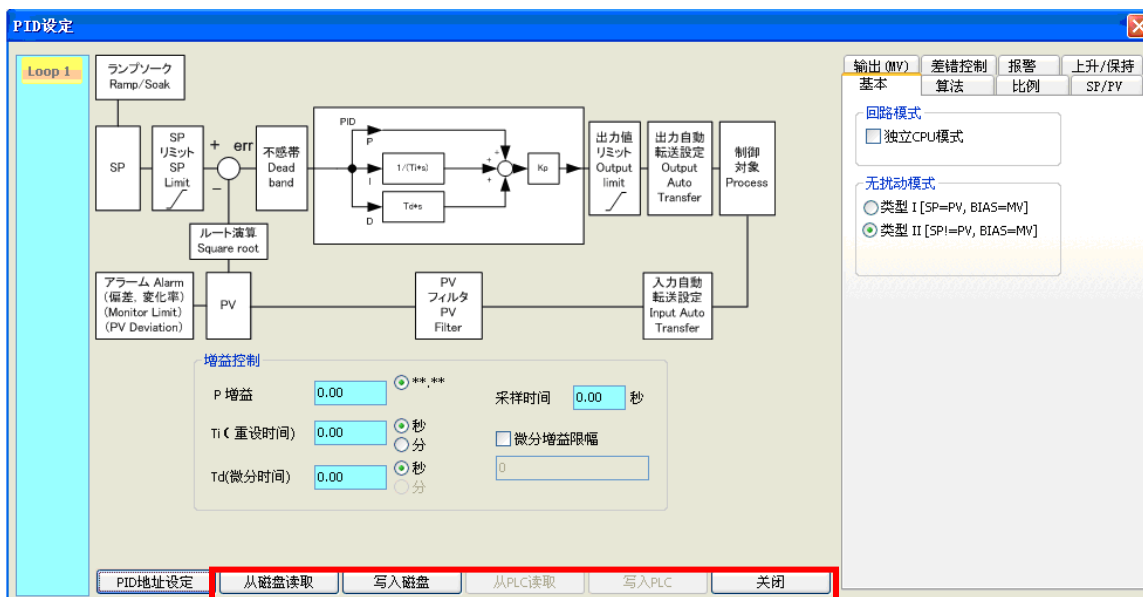
0

上升

保持

步	SP	斜率	时间(分)	偏差
1 & 2	0	0.00	0.0	0
3 & 4	0	0.00	0.0	0
5 & 6	0	0.00	0.0	0
7 & 8	0	0.00	0.0	0
9 & 10	0	0.00	0.0	0
11 & 12	0	0.00	0.0	0
13 & 14	0	0.00	0.0	0
15 & 16	0	0.00	0.0	0

以上参数全部设定完成后，点击下图红色方框中的“写入 PLC”按钮，将数据保存到 PLC 中。还可以点击写入到磁盘图标按钮，把设置参数保存到计算机磁盘。注意：必须在连接上 NK1 系列 PLC 后，下图中的[写入 PLC]按钮才可选。



点击“关闭”按钮关闭 PID 设定窗口。注意点击“关闭”按钮时，如还未保存有关设置内容，则 KPPSoft 会弹出提醒保存有关内容的提示窗，点击“确定”即可。

注意：如果用以上的方法来设置各 PID 参数，为了长久保存这些设置好的 PID 参数，分配给各 PID 参数用的寄存器区必须设置成停电保持。例子中 R2000~R2037 这 32 个寄存器必须设置为停电保持寄存器。

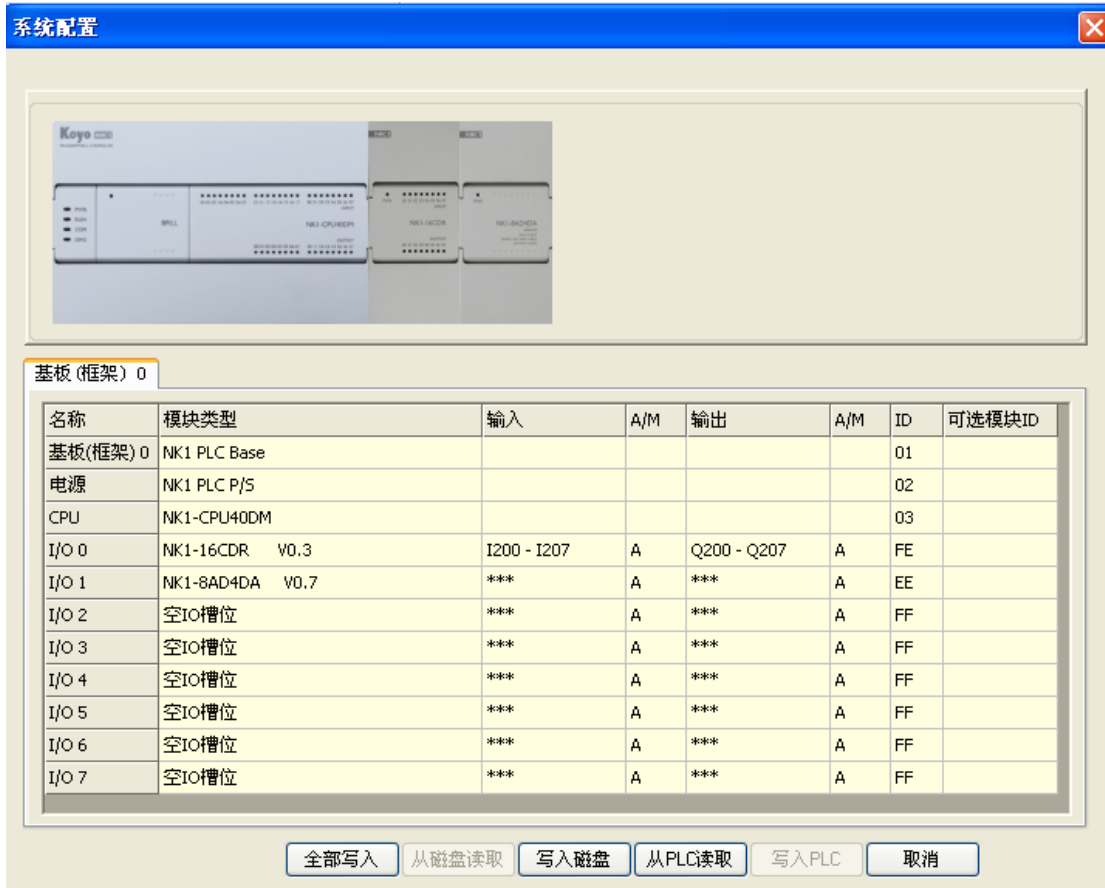
三、PID 设置及编程举例

通过上面的步骤设置好 PID 参数后，为了让 PID 回路功能启用，还需要编制一段 PLC 用户程序，以设置一些基本的模拟量模块工作参数、设置 PID 回路的 SP 值、启动 PID 自动运行模式、以及取得 PID 回路 PV 值和把控制输出值送到模拟量输出通道中去等等。

下面给出一个 PID 设置及编程示例：

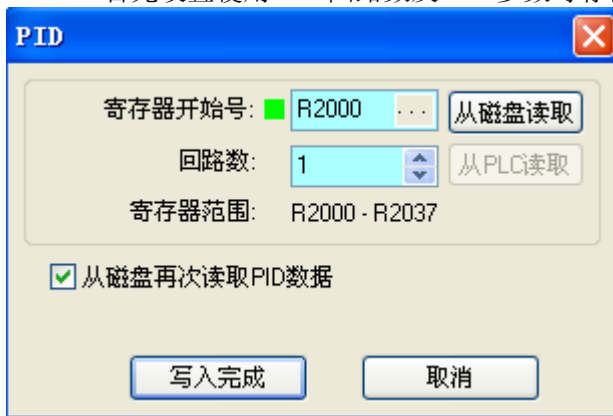
在本例中，NK1 系统由本体单元、16 点输入/输出扩展单元 NK1-16CDR 和一个模拟量输入/输出扩展单元 NK1-8AD4DA 组成，NK1 的 PID 功能使用一个 PID 回路，PID 回路参数起始地址为 R2000，NK1-8AD4DA 使用 1 号输入通道（0-20mA）与 1 号输出通道（0-10V）作为 PID 回路的 PV 值来源和控制输出。

其系统组成图如下。



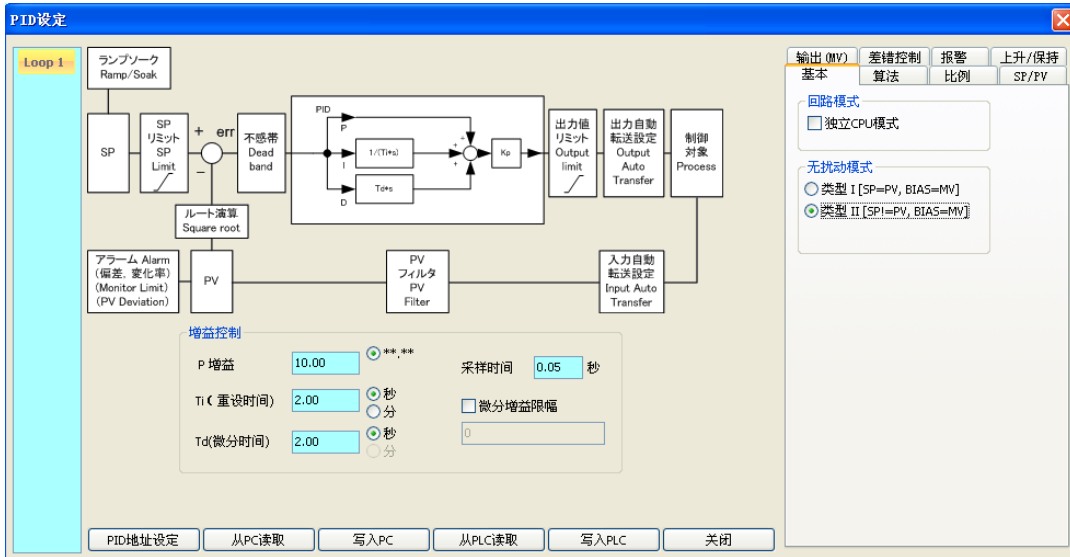
PID 参数设置按以下图示进行。

首先设置使用 PID 回路数及 PID 参数寄存器区起始地址。



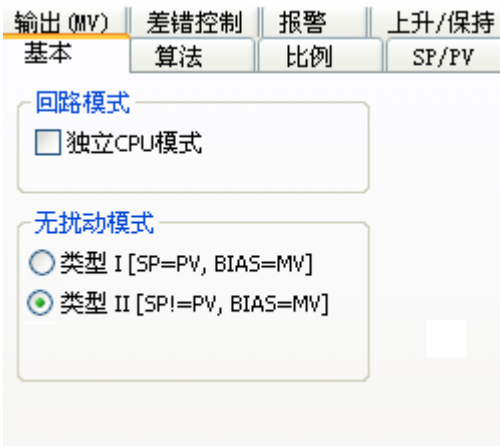
按[写入完成]按钮，弹出[PID 设定] 窗口，进行各种 PID 参数设置如下。

先按下图左边部分，设置好每个回路的增益控制参数。



后设置 PID 回路的 8 页 PID 基本参数如下：

基本



设置为：不使用独立回路；无扰动切换模式为“类型 II”。

算法



选用位置型算法，控制方向为正向控制，控制类型为常规。

比例

输出 (MV)	差错控制	报警	上升/保持
基本	算法	比例	SP/PV

输入/输出数据格式

☒ 通用格式

☐ 单独格式

通用数据格式

12位数据格式

SP/PV正负

☒ 正

☐ 正负

使用通用的 12 位数据格式，并仅指定 SP/PV 值为正数据。

SP/PV

输出 (MV)	差错控制	报警	上升/保持
基本	算法	比例	SP/PV

☒ SP值限制

SP上限: 4095 4095

SP下限: 0 0

☐ PV线性/平方根选择

设定 SP 值上限为 4095，下限为 0；采用常规过程变量数据作为 PV 值。

输出

基本	算法	比例	SP/PV
输出 (MV)	差错控制	报警	上升/保持

输出(MV)限制

MV上限: 4095 4095

MV下限: 0 0

设定输出 (MV) 值上限为 4095，下限为 0。

差错控制

基本	算法	比例	SP/PV
输出 (MV)	差错控制	报警	上升/保持

误差

☐ 平方误差

☐ 误差死区

死区大小 0

☐ 偏差冻结

差错控制项都不勾选。

报警

基本

算法

比例

SP/PV

输出 (MV)

差错控制

报警

上升/保持

☒ PV值报警

高-高: 1500

高: 1000

低: 500

低-低: 100

清除

☒ PV偏差报警

红: 1000

黄: 100

清除

☒ PV值变化率报警

10

报警滞后

值: 0

上升/保持

基本

算法

比例

SP/PV

输出 (MV)

差错控制

报警

上升/保持

位置:

???? - ????

有效

向导

步

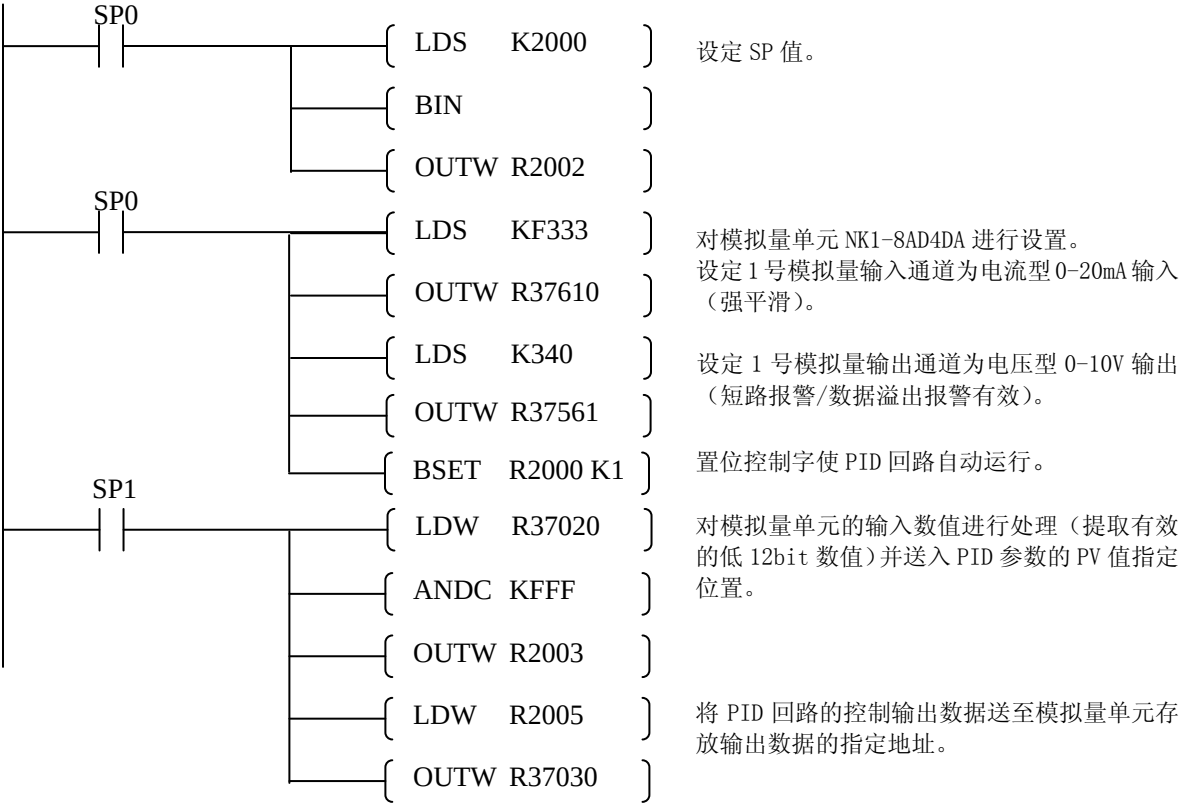
上升

保持

步	SP	斜率	时间(分)	偏差
1 & 2	0	0.00	0.0	0
3 & 4	0	0.00	0.0	0
5 & 6	0	0.00	0.0	0
7 & 8	0	0.00	0.0	0
9 & 10	0	0.00	0.0	0
11 & 12	0	0.00	0.0	0
13 & 14	0	0.00	0.0	0
15 & 16	0	0.00	0.0	0

设置各 PV 值报警和 PV 偏差报警如上图；PV 变化率报警值为 10，报警滞后没有设置。没有使用上升/保持算法控制 SP 值变化功能。

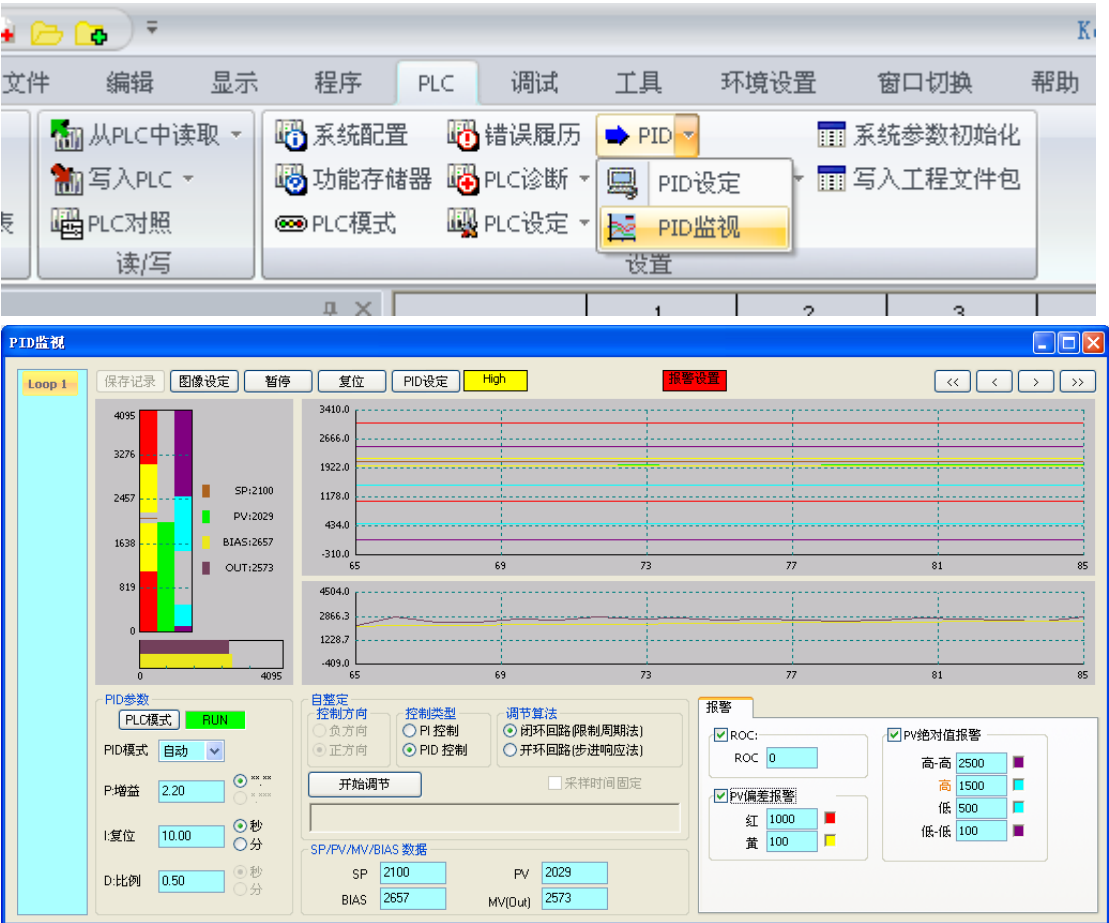
上面的 PID 参数设置完成后，为了让 PID 回路功能启用，还需要编制一段 PLC 用户程序，以设置一些基本的模拟量单元工作参数、启动 PID 自动运行模式、以及取得 PID 回路 PV 值和把控制输出值送到模拟量输出通道中去等。



注意：上面的例子中只设置了 1 路 PID 回路，所以只有对该 1 路 PID 回路参数进行设置的说明，当然，也只有针对该 1 路 PID 回路的程序例子。当应用中设置有多路 PID 回路时，需要对每路 PID 回路进行如上的设定并编制必要的用户程序。

四、PID 运行监视

PLC 的 PID 控制运行后,可利用 KPPsoft 的 PID 监控窗对 PID 运行状态进行监控。点击“PID →PID 监视”。



利用此视图，可以查看 PID 的控制曲线，也可以对一些控制参数进行在线编辑调整，以优化控制算法。在这儿，你也可以启动 NK1 系列 PLC 的 PID 自整定功能，以自动得到 PID 算法的各回路增益控制参数。

第十五节 故障检修提示

Q. 回路不进入自动方式。

A. 检查下列可能的原因：

— PLC 在编程模式。回路要运行，必须使 PLC 在 RUN 模式。

— 存在 PV 报警，或存在 PV 报警程序错误。

— 回路为串级回路的主环，副环不在串级方式下。

Q. 当回路处于自动方式时，控制输出始终是零。

A. 检查下列可能的原因：

— 控制回路参数表地址 R+31 中的控制上限是零。

— 所有的整定参数都为 0。

— 回路达到饱和，因为误差不可能是零值并且不能改变（运算）符号。

Q. 控制输出值不是零，但也不正确。

A. 检查下列可能的原因：

— 输入的增益不正确。记住，当 SP 和 PV 是二进制数时，输入控制回路参数表中的增益就是 BCD 码。如果使用的是 KPPsoft 软件，它以十进制（BCD）显示 SP，PV，偏差和控制输出，在变更控制回路参数表之前把它转换成二进制。

Q. 当激活启动位时，上升/保持程序控制不工作。

A. 检查下列可能的原因：

— 上升/保持有效位禁止。检查回路参数表地址 R+00 的第 11 位的方式，它必须被置为 1。

— 在上升/保持控制中，保持位或其它位为 on。

— 起始的 SP 值和第一个上升段结束时的 SP 值相同，所以第一个上升段没有斜率而且没有持续周期。上升/保持程序控制很快地移到保持段，给出了一种第一个上升段不工作的假象。

— 回路处于串级方式，正努力接收远程的 SP。

— 在控制回路参数表地址 R+27 中的 SP 上限值太低。

— 检查梯形图程序，确认它不对 SP 地址（在控制回路参数表中的 R+02）写操作。做这项工作最快的方法就是临时在程序开头放一个结束线圈，然后转入 PLC 运行方式，手动启动上升/保持程序控制。

Q. 即使模拟量模块收到了 PV 信号，在表中的 PV 值仍是不变。

A. 梯形图程序必须成功地从模块中得到模拟量值并把它写到控制回路参数表 R+03 的地址中。

确认模拟量模块工作正常，而且梯形图正在工作。

Q. 微分增益似乎对输出没有影响。

A. 可能达到了微分限幅值（见有关微分增益限制值一段）。

Q. 回路设定值自己变化。

A. 检查下列可能的原因：

— 上升/保持程序控制起作用，并且正在产生设定值。

— 如果在回路从手动-自动方式转换时出现此现象，那么回路自动设置为 SP=PV（无扰动转换特性）。

— 检查梯形图程序，确认它不对 SP 地址（控制回路参数表中的 R+02）进行写操作。进行这些工作最快的办法就是在程序开头临时放一个结束线圈，然后进入 PLC 运行方式。

Q. 用 KPPsoft 软件输入的 SP 和 PV 值能正常工作，但当梯形图程写数据时这些值没有工作。

A. KPPsoft 软件的 PID 视图可让您输入十进制的 SP，PV 和偏差值并且经十进制方便地显示出来。例如，当数据类型是单精度 12 位时，数值范围从 0-4095。但是，控制回路参数表实际上需要十六进制的数，所以 KPPsoft 软件要把它们进行转换。在表中的数值的范围从 0-FFF，12 位单精度类型。

Q. 无论使用什么方法，回路似乎不稳定而且无法调整。

A. 检查下列可能的原因：

- 回路采样时间被设得太长。参见本章前面的有关选择回路刷新时间的段落。
- 增益太高。把微分增益减小到零，然后减小积分增益，必要的话减小比例增益。
- 在过程中的传送滞后作用太多。此意味着 PV 控制输出的作用缓慢，可能是由于调整器和 PV 传感器之间的“距离”太长，或调整器传输到过程中的能力太弱。
- 可能有超过回路调整能力的过程干扰。当 SP 不变化时，保证 PV 相对稳定。

附录1 PID回路术语汇总

自动方式	回路的一种操作方式，在此方式下，回路进行 PID 运算并刷新回路的控制输出。
偏差冻结	当控制输出超出范围时，将偏差值保留下来，抑制积分作用，其好处在于使回路调节恢复得更快。
偏差项	PID 公式的位置方式，它是积分器和初始控制输出值的和。
无扰动切换	改变回路工作方式的一种方法，以避免控制输出的突变。通过人工地使 SP=PV，或在方式改变的那一刻使偏差=控制输出来避免突变。
串级回路	串级回路把另一个回路的输出作为其设定值。串级回路有主/副关系，并且共同工作并最终控制一个 PV。
串级方式	回路的一种工作方式，在此方式下，它使用另一个回路的输出作为其 SP。
连续控制	过程控制是通过传送平滑的（模拟量）信号作为控制输出来完成的。
正作用回路	PV 增加，控制输出也增加的回路，换句话说，过程有正增益。
误差	SP 与 PV 之间的差值，误差=SP-PV。
误差死区	当误差很小时，回路对误差灵敏度的选择特性，可以规定死区的大小。
误差平方	误差乘以误差的可选特性，但是保留最初的运算符号，它减小了小误差的影响，而扩大了大误差的作用。
前馈	当设定值改变，或输入信号有干扰时，对回路的控制进行优化的一种方法。
控制输出	PID 算式的运算结果。
微分增益	决定了 PID 微分项的大小。
积分增益	决定了 PID 积分项的大小。
主环	在串级控制中，它就是产生串级回路设定值的回路。
手动方式	回路的一种工作方式，在此方式下，PID 运算被禁止。操作者必须直接写入控制输出值来控制回路。
副环	在串级控制中，副环就是从主环中接收其 SP 的副回路。
On/Off 控制	控制过程的一种简单的方法，将整个过程化为对 on/off 的响应，以得到相对平滑的 PV。一个简单的梯形程序就可以把 NK1 的连续回路输出转换成 on/off 控制。
PID 回路	一种闭环回路控制的数学方法，其中包含三个基本项：比例，积分和微分项的和，这三项都有其独立的增益值，可以用其中一项来优化（调整）回路以得到某一特殊的应用系统。
位置运算	计算出控制输出，使它响应 PV 对于 SP（误差项）的偏离量（位置）。
过程	把数据值施加到原材料上去的控制过程，过程控制尤指过程中引起的材料的化学变化。
过程变量（PV）	过程中材料的物理特性的一种定量的测量值，它会影响最终的产品质量因此监视和控制它是十分重要的。
比例增益	这个常量决定了当前误差的 PID 比例项的大小。
PV 绝对值报警	把 PV 值与报警阈值进行比较的一种可编程报警。
PV 偏离量报警	把 SP 与 PV 的差值与偏离极限值进行比较的一种可编程报警。
上升/保持控制过程	一系列的 SP 值称作一个控制过程，它在每次回路计算时实时产生，控制包括一系列成对的上升和保持段。
速率	也叫微分器，响应误差项的变化的速率。
间接设定值	在串级回路中当回路被设置成副环时，它读取其设定值的地址。
复位	也称作积分器，复位项就是把每次被采样到的误差与上一次的误差相加，保持一个偏差累加值。
积分饱和	当回路无法达到平衡时并且误差使积分（复位）累加过剩（超调）时，出现的一种情况。当原始回路故障被修复后，积分饱和将使恢复时间延长。

反作用回路	PV 增加控制输出减少的回路，换句话说，过程有负增益。
采样时间	PID 运算间隔时间，过程控制的 CPU 方式被称为采样控制器，因为它只周期地采集 SP 和 PV。
设定值 (SP)	过程变量的理想值，在闭环回路工作时，设定值 (SP) 是回路控制器的输入值。
保持偏离量	保持偏离量是当上升/保持程序控制工作时，在上升/保持控制过程处于保持段内时测量的 SP 与 PV 间的偏差值。
步序响应	过程变量响应 SP 的步序变化（闭环工作时），或控制输出的步序变化（开环工作时）的工作情况。
切换	把回路从一种工作方式变成另一种工作方式（手动，自动或串级）。
速度算法	使 PV 等于 SP 的控制输出，表达成 PV 的变化速率（速度）。

光洋电子(无锡)有限公司

Koyo ELECTRONICS (WUXI) CO., LTD.

地址：江苏省无锡市滨湖区建筑西路 599 号 1 栋 21 层

邮编：214072

电话：0510-85167888

传真：0510-85161393

[http: //www.koyoele.com.cn](http://www.koyoele.com.cn)

KEW-M2527A

2015 年 8 月