# SB70张力闭环控制方案

The Scheme on SB 70 Tension Closed Loop Control

(成都希望电子研究所有限公司) 任光法 李明才



任光法 (1977-)

男,山东肥城人,硕士学历,就职于成 都希望电子研究所有限公司,研究方向 为变频技术及其应用。

摘要:本方案利用森兰SB70系列变频器的可编程模块实现了高精度的张力卷绕控制,极具应用推广价值。

**关键词**: SB70变频器,可编程模块,张力闭环控制,张力锥度

**Abstract:** This scheme realizes high precision winding tension by utilizing the programmable module of the SenLan SB70 inverter, with high applicable and promotional value.

**Key Words:** SB70 inverter; programmable module; closed loop tension control; tension taper

本方案利用森兰SB70系列变频器的可编程模块实现了高精度的张力卷绕控制,极具应用推广价值。

## ■ SB70介绍

SB70变频器是森兰变频器制造有限公司自主开发的新一代低噪声、高性能、多功能的变频器。SB70变频器采用转子磁场定向的矢量控制方式实现了对电机大转矩、高精度、宽范围调速,可靠性高,具有很强的防跳闸能力和适应恶劣电网、温度、湿度和粉尘的能力。SB70变频器应用广泛,这主要得利于

它的模块化设计及多种选配件。

SB70的模块有两个层次:通用功能模块,如PID控制(具有自由PID功能)、多段频率、自动节能运行等;行业专用功能模块,如纺织应用等。SB70还具有丰富的可编程模块,功能非常完整,编程灵活方便,包括:(1)两个多功能比较器,可自定义故障;(2)六个可以实现与、或、异或等运算的逻辑单元;(3)四个定时逻辑单元,可实现多种延时+逻辑功能;(4)一个可预置值、可掉电存储的计数器;(5)六个可以实现加、减、乘、除和绝对值等运算的算术单元;(6)两个低通滤波器;(7)一个模拟多路开关;(8)一个计米器;(9)两个计数器。

此外SB70内置功能完备的过程PID,在闭环张力控制中应用必不可少。具体见图1:

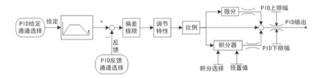


图1 过程PID

PID的输入和反馈通道有很多种选择,反馈信号还可以设置为模拟量的多种运算结果。PID可以预置,并且有两套可以运行中切换的参数。

用户可以随心所欲地对SB70的资源进行编程,既可以利用它的可编程功能模块来配合专用功能模块的使用,更可以使用通用功能模块和可编程模块来实现各种行业的专用功能,这使它能给各种行业需求提供解决平台和一体化解决方案,对降低系统成本,提高系统可靠性,具有极大价值。

本方案利用森兰SB70系列变频器的可编程模块实现了高精度的张力卷绕控制,没有专用张力控制功能模块。

# 2 SB70在收卷机上的应用方案

工业上常见的薄膜卷绕主要包括布、纸张、塑料薄膜等,本文以张力控制精度要求高的薄膜卷绕机为对象,介绍了

解决方案。在卷绕过程中,如果卷径的变化范围大,会增加过程PID的调节负担,使PID参数不易调节,控制性能难以保证。而且薄膜卷绕机最大的特点在于:它对薄膜的张力要求是随卷径增大而不断变化的,这样就不能使用固定的张力给定,需要张力锥度控制,防止损伤卷轴或造成内部褶皱。SB70系列变频器完全可以通过对其自身功能模块进行设置,充分利用算术单元和计数器等功能,实现薄膜卷绕所要求的张力锥度控制。方案如下:

由代表薄膜线速度的主机(加工机)运行频率和卷绕薄膜的实时卷径计算出相应的从机(收卷机)主给定频率,以此作为前馈;同时用PID调节器控制薄膜的张力PID输出,对给定频率进行不断修正,将修正后的频率作为收卷电机的给定频率。这种前馈和反馈共用的复合控制方法可以实现很高的控制精度。系统控制框图如图2所示:

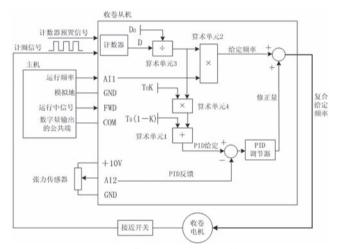


图2 SB70薄膜卷绕机张力闭环控制系统图

注:图中DO—初始卷径百分比值,以最终卷径为100%; TO—初始张力值,以张力传感器最大张力为100%; K——张力锥度系数,由用户设定,范围为0~100%; 主机的模拟运行频率(代表线速度)由AI1输入; 计圈信号使用光电开关由"计数器增"输入; PID反馈值由张力传感器向AI2输入; 外加卷径预置信号对计数值进行预置初值。

下面分两部分来说明这种组合方法。

#### 2. 1 收卷机给定频率的计算

用户需要知道三个值,分别是初始卷径、最终卷径和薄膜厚度。根据这三个值,计算出参数设置所需要的几个数值, 具体包括:

初始卷径百分比值D0=初始卷径/最终卷径;

计数器设定值=最终卷径/(薄膜厚度×2);

计数器预置值=初始卷径/(薄膜厚度×2)。

以下面的例子说明:

假设薄膜的最终卷径为1000mm, 初始卷径为100mm, 薄膜厚度为0.05mm,则

D0 = 100/1000 = 10%;

计数器设定值= $1000/(0.05\times2)=10000$ ;

计数器预置值= $100/(0.05\times2)=1000$ 。

此时计数器计数值(以设定计数值为100%)就相当于一个卷径传感器的输出信号,即为实时的卷径值D(以最终卷径为100%)。计数器的掉电记忆实现了卷径掉电记忆功能,计数器复位实现了卷径复位到初始卷径的功能。

主机频率为F0,从机频率为F,当前卷径值为D(以最终卷径为100%),则可知:

 $F0 \times D0 = F \times D$ ;

即可以算出 $F = F0 \times (D0/D)$ ;

先通过算术单元3算出 DO/D的值; 再通过算术单元2计算FO (即AI1) 乘以算术单元3的输出,即为F的值。此时算数单元2的结果即为收卷机的主给定频率,所以将收卷机的频率给定通道设成算术单元2给定。这样就完成了收卷机主给定频率的设定。

计圈信号还可以使用编码器Z或AB信号。Z信号可以接在 PFI端子实现高速计数; AB通道设置分频系数为编码器每转脉 冲数就能等效Z信号。

#### 2. 2 PID的给定计算

采用闭环张力控制的方法,PID的给定值应该设定为用户需要的张力值。但是,用户需要的张力值并不是一个常数,而是一个随着卷径变化而不断变小的值,即张力有一个锥度。如图3所示:

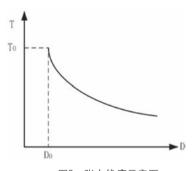


图3 张力锥度示意图

张力的锥度公式为:

 $T = T0 \times [1 - K \times (1 - D0/D)] = T0 \times (1 - K) + T0 \times K \times (D0/D)$ 

其中 T——实际的理想张力(以张力传感器最大张力值为100%);

T0——初始张力值(以张力传感器最大张力值为100%):

K——张力锥度系数,范围为0~100%;

D0——初始卷径(以最终卷径为100%);

D——实时卷径(以最终卷径为100%)。

其中T0×(1-K)和T0×K都是常量。

于是由算术单元4算出T0×K×(D0/D)的值,其中D0/D为

# 秦 例 CASE

算数单元3的结果, $T0 \times K$ 为数字设定;再由算术单元1计算出 T,即 $T0 \times (1-K) + T0 \times K \times (D0/D)$ ,其中 $T0 \times K \times (D0/D)$ 为算术单元4的结果, $T0 \times (1-K)$ 为数字设定。

此时,算术单元1的结果即为用户需要的实时张力值,将 PID的给定通道选择为算术单元1给定。这就完成了PID给定通 道的设定。

至此,就完成了张力控制方案设计。此外,还要把控制需要的一些外部接线和参数设置做好;包括将主机的运行中信号作为从机的起动信号,使从机跟随主机运行;根据实际情况调节PID的相关参数,达到最好的控制效果等。

在出厂值上有变更的参数如下表:

| 参数    | 参数名称             | 设置值    | 参数     | 参数名称           | 设置值                |
|-------|------------------|--------|--------|----------------|--------------------|
| F0-01 | 频率给定通道           | 7      | F9-14  | 设定计数值          | 20000              |
| F0-02 | 运行命令通道选择         | 1      | FE-44  | 算术单元1输入1<br>选择 | 22                 |
| F1-00 | 加速时间1            | 10s    | FE-45  | 算术单元1输入2<br>选择 | 30                 |
| F1-01 | 减速时间1            | 10s    | FE-46  | 算术单元1配置        | 0                  |
| F1-20 | 起动频率             | 0.00Hz | FE-47  | 算术单元1数字设<br>定  | $T_0 \times (1-K)$ |
| F4-00 | X1数字输入端子功<br>能选择 | 0      | FE-48  | 算术单元2输入1<br>选择 | 21                 |
| F7-00 | PID控制功能选择        | 2      | FE -49 | 算术单元2输入2<br>选择 | 10                 |
| F7-01 | 给定通道选择           | 5      | FE -50 | 算术单元2配置        | 2                  |
| F7-02 | 反馈通道选择           | 1      | FE -52 | 算术单元3输入1<br>选择 | 32                 |
| F7-05 | 比例增益1            | 0. 1   | FE -53 | 算术单元3输入2<br>选择 | 18                 |
| F7-06 | 积分时间1            | 5s     | FE -54 | 算术单元3配置        | 3                  |
| F7-13 | 偏差极限             | 0.0%   | FE -55 | 算术单元3数字设<br>定  | $D_0$              |
| F7-17 | PID上限幅值          | 20%    | FE -56 | 算术单元4输入1<br>选择 | 33                 |
| F7-18 | 33               | -20%   | FE -58 | 算术单元4配置        | 8                  |
| F9-12 | PID下限幅值          | 34     | FE -59 | 算术单元4数字设<br>定  | TO×K               |
| F9-13 | 计数器增指令选择         | 2000   |        |                |                    |

如果需要在停机时保持张力可以采用SB70的零伺服功能,保持零速张力。

### (上接第182页)

- 在流程模拟优化的支撑下,结合操作经验,实现了精精馏单元的"卡边"操作,提高了精甲醇收率0.5%以上;
- 在保证产品品质的前提下,优化了装置的能量平衡和 热负荷分配,降低精馏单元蒸汽用量2.5%以上。

常压塔塔内温度是甲醇精馏单元的重要控制参数,是反 映常压塔运行状况和产品品质的主要指标,图3给出了先进控 制与常规控制下加压塔塔内温度控制效果对比情况。

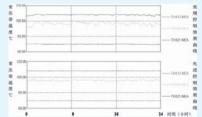


图3 常压塔塔内温度在先进控制和常规控制下控制效果对比情况

从数据统计分析结果来看,先进控制系统投运后,常压 塔塔顶温度TI1613、异丁基油层温度TI1620和塔底温度TI1621 测量值的标准方差比常规控制情况下的相应结果分别减小了 59.5%,63.4%和77.8%。由此可见,先进控制系统有效地克服 了过程中的扰动,提高了平稳性,改善了控制品质。

# 5 结束语

工业应用的结果表明,在甲醇装置上实施先进控制有效地克服了干扰和滞后影响,大大提高了甲醇装置的自动化控制水平,统一了操作人员的操作方法,降低了劳动强度,提高了装置工艺参数的平稳性,并带来明显的经济效益。先进控制系统操作简单,控制效果良好,深受工艺技术人员和操作人员的欢迎。目前,提高收率、节能降耗已是我国甲醇企业提高竞争力的有效途径,本文的成功经验值得同行业企业的关注和借鉴。

#### 参考文献

- [1] 王树青等.先进控制技术及应用.化学工业出版社, 2001.
  - [2] 宋维瑞等.甲醇工学.化学工业出版社,1991.
- [3] 浙江中控软件技术有限公司内部资料,甲醇装置精馏单元先进控制详细设计方案,2008.1.