

Автоматизация управления обобщенной холодильной установкой

А. В. Селиванова¹, Т. Л. Мазурок²

Аннотация – Results of research are given in this report in the field of development of models and methods of automation of control by the generalized refrigeration unit.

Ключевые слова – автоматизация, управление, холодильная установка.

I. ВВЕДЕНИЕ

В технологическом оснащении современного производства автоматизированные системы управления и регулирования играют важную роль. Холодильные установки – это сложные объекты, имеющие разнообразную структуру и назначение от бытовых домашних холодильников и торговых витрин до больших многокамерных промышленных холодильников, используемых промышленными предприятиями. Уровень автоматизации холодильных установок используемых в Украине колеблется от полностью автоматизированных до установок с ручным управлением. Промышленные установки с ручным управлением и частично автоматизированные холодильные установки требуют постоянного присутствия управляющего персонала (операторов). Полностью автоматизированные установки, как правило, также требуют присутствия оператора на случай отказа системы автоматизации.

II. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

При разработке общей схемы управления холодильной установкой необходимо учесть многообразие схемно-циклических решений различных установок, что вызывает необходимость в создании моделей и методов управления обобщенной холодильной установкой.

При управлении холодильными установками используют плавное, многопозиционное или двухпозиционное регулирование [1]. Комбинация плавного регулирования (регулирование подачи холодильного агента в систему) и двухпозиционного регулирования (включение/выключение компрессоров) обеспечивает наиболее высокое качество регулирования, поэтому является наиболее предпочтительным, однако его применение требует от системы автоматизации и от оператора учета таких плохо формализованных факторов как выбор способа регулирования (путем включения выключения оборудования или путем регулирования подачи агента в систему), выбор наилучшего угла поворота вентиля, выбор комбинации позиций различных управляющих механизмов и т. д. Поэтому актуальной и нерешенной проблемой является разработка моделей и

методов автоматизированного управления обобщенной холодильной установкой.

III. МОДЕЛЬ, СХЕМА АЛГОРИТМ УПРАВЛЕНИЯ

Опираясь на классическую модель управления, разработана общая схема управления холодильной установкой

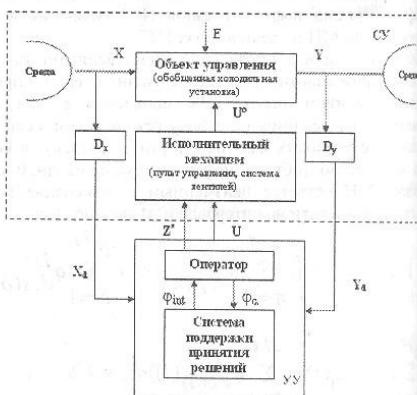


Рис.1. Общая схема управления холодильной установкой

Основой для выработки управляющего воздействия служит информация о сложившейся ситуации:

$$I = \langle X_d, Y_d \rangle, \quad (1)$$

Располагая информацией о состоянии среды, объекта цели можно представить управление как результат работы алгоритма

$$U = \varphi(I, Z^*), \quad (2)$$

где φ – алгоритм управления, представляющий собой оператор, преобразующий информацию о среде, объекте и цели в управление U , реализация которого U^* должна переводить объект в требуемое состояние Z^* . Только помошью модели объекта можно построить управление U , переводящее сложный объект в целевое состояние Z^* . Без модели процесс управления можно реализовать

¹ Институт холода, криотехнологий и экзопрергетики ОНДПТ, ул. Дворянская, 1/3, Одесса, 65002, УКРАИНА, Е-mail: av_selezneva@mail.ru

² Южноукраинский национальный педагогический университет им. К.Д. Ушинского, ул. Стартоптофранковская, 26, Одесса, 65020, УКРАИНА, Е-mail: mazurok6@mail.ru

шь методом проб и ошибок, что неприемлемо в случае холодильной установки.

Под моделью объекта управления будем понимать зависимость F , связывающую состояние Y объекта с входами — неуправляемым X и управляемым U :

$$Y = F(X, U) \quad , \quad (2)$$

Различие от оператора объекта F^* , который неизвестен, в том, что F представляет собой высказывание о взаимосвязи между входами X и U модели и ее выходом на любом удобном языке. В общем случае модель F определяется некоторым алгоритмом, который выывает, как, располагая информацией о входах X и U , определить выход Y , не обращаясь к реальному факту.

Процесс управления холодильной установкой условно состоит из 3 этапов: «пуск», «выход на режим», «поддержание режима». В момент «Пуска» установка находится в начальном состоянии

$$t_{kam} = t_{os} > t_{\varphi_{\text{д}}}, \quad (3)$$

где t_{kam} — температура в камере,

t_{os} — температура окружающей среды

$$Q_{\dot{m}} > Q_{\dot{i}\text{д}} = 0, \quad (4)$$

где $Q_{\dot{m}}$ — величина теплонитритков (через ограждения, персонала, освещения и т. д.),

$Q_{\dot{i}\text{д}}$ — количество теплоты, отводимой холодильной машиной.

С точки зрения теории управления этап «выход на режим» соответствует фазе перехода в исковое состояние. На этом этапе под действием управляющих воздействий $t_{os} \rightarrow t_{\varphi_{\text{д}}}$, $Q_{\dot{m}} \rightarrow Q_{\dot{i}\text{д}}$. При этом как правило этот этап должен протекать заданный промежуток времени

Этап «поддержание режима», с точки зрения теории управления соответствует фазе стабилизации. При этом установка уже достигла $t_{\varphi_{\text{д}}}$ и $Q_{\dot{i}\text{д}} = Q_{\dot{m}}$, и целью управления является поддержание системы в таком состоянии (рис. 2).

На всех представленных этапах управленческие решения принимает оператор и от его решений зависит качество управления. Совершенствование средств автоматизированного управления, в частности средств интеллектуального управления, позволяют решать плохо формулированные задачи. Таким образом, система поддержки принятия решений может иметь интеллектуальную составляющую, прогнозирующую поведение системы и предлагающую рекомендацию по выбору управляющего воздействия.

Для идентификации фазы управления предлагается алгоритм, представленный на рис. 3

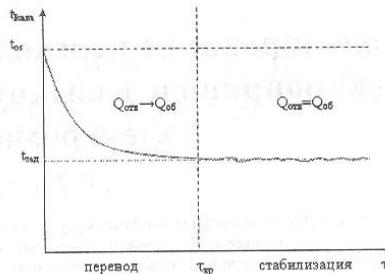


Рис.2. Фазы управления холодильной установкой

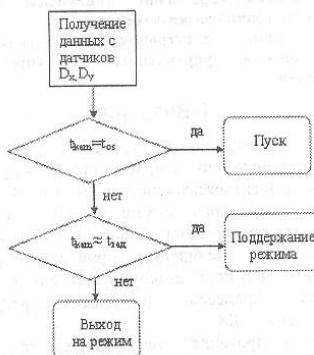


Рис.3. Алгоритм выбора фазы управления

III. Выводы

Применение интеллектуальной поддержки в системе поддержки принятия решений при моделировании управления обобщенной холодильной установкой позволяет сформировать эталонное управляющее воздействие, с помощью которого можно обеспечить аппарат подсказок для оператора, что значительно улучшит качество управления, также такая система может значительно снизить энергозатраты за счет выбора наиболее экономичного управляющего воздействия.

СПИСОК ССЫЛОК

- [1] Полевой А. А. Автоматизация холодильных установок и систем кондиционирования воздуха / А. А. Полевой. – СПб: «Профессия», 2010 – 244 с.: рис., табл.
- [2] Растрогин Л. А. Современные принципы управления сложными объектами / Л. А. Растрогин. – М.: Сов. Радио, 1980 – 232 с.: ил.