

## آخرین دستاورد های کنترل صنعتی کاربردی

محسن منتظری

دانشیار دانشکده مهندسی برق، گروه کنترل، دانشگاه شهید بهشتی، تهران، ایران m\_montazeri@sbu.ac.ir

پذیرش: ۱۴۰۲/۰۶/۲۵

دریافت: ۱۴۰۲/۰۵/۱۰

**چکیده:** یکی از اجزای بسیار مهم و اساسی در هر پلنت صنعتی از قبیل پالایشگاه، نیروگاه، کارخانه سیمان، صنایع خودروسازی و ... سیستم کنترل آن می باشد، که وظیفه تامین ایمنی، کارایی، بهره برداری بهینه و با راندمان بالا، برآورده کردن الزامات زیست محیطی و پاسخ دادن مناسب به درخواست های بهره بردار را بر عهده دارد. با پیشرفت فناوری، طراحی و پیاده سازی سیستم های کنترل و تجهیزات مرتبط کاملاً دگرگون شده و از سیستم های کنترل پنوماتیک و نیمه خودکار به سیستم های الکترونیکی و هوشمند ارتقاء یافته به طوری که تحول فناوری تجهیزات کنترلی چندین برابر تجهیزات اصلی مکانیکی پلنت های صنعتی می باشد. در این مقاله چند فناوری های جدید به همراه نکات کاربردی مربوطه در تحقق سیستم های کنترل در پلنت های صنعتی از قبیل: ترانسیمتر خبره<sup>۱</sup>، حسگر نرم<sup>۲</sup>، کنترل کننده PID با تنظیم خود کارضرایب<sup>۳</sup>، عملگر هوشمند<sup>۴</sup>، شبیه ساز سخت افزار در حلقه<sup>۵</sup>، همزاد دیجیتال<sup>۶</sup>، کاربرد هوش مصنوعی<sup>۷</sup> و یاد گیری ماشین<sup>۸</sup> با اختصار مورد بررسی قرار می گیرد. امروزه هنگام کار با سیستم های کنترل صنعتی، آشنایی با این مباحث بسیار ضروری می باشد.

**کلمات کلیدی:** کنترل صنعتی، فناوری جدید تحقق، ترانسیمتر هوشمند، عملگر هوشمند، PID با تنظیم خود کارضرایب، همزاد دیجیتال، هوش مصنوعی.

## The Latest Achievements in Applied Industrial Control

Mohsen Montazeri

**Abstract:** One of the most important and basic components in every industrial plant such as refinery, power plant, cement factory, automotive industry, etc. is its control system, Which is responsible for ensuring safety, performance, optimal operation with high efficiency, meeting environmental requirements and responding appropriately to user requests. With the advancement of technology, the design and implementation of control systems and related equipment has been completely changed and upgraded from pneumatic and semi-automatic control systems to electronic and intelligent systems so that the evolution of control equipment technology is several times the main mechanical equipment of industrial plants. In this article, some new technologies with related practical points for the implementation of control systems in industrial plants such as: Smart Transmitter, Soft Sensor, Autotuning PID Controller, Intelligent Actuators, Hardware in the loop Simulator, Digital twin, Application of artificial intelligence and Machine Learning are briefly reviewed. Today, when working with industrial control systems, familiarity with these topics is very necessary.

**Keywords:** Industrial Control, New Technology of Implementation, Smart Transmitter, Intelligent Actuator, Auto-Tuning PID Controller, Digital Twin, Artificial Intelligence.

- <sup>1</sup> Smart Transmitter
- <sup>2</sup> Soft Sensor
- <sup>3</sup> Auto-Tuning PID
- <sup>4</sup> Intelligent Actuator
- <sup>5</sup> Hardware in the Loop (HIL)
- <sup>6</sup> Digital Twin
- <sup>7</sup> Artificial Intelligent
- <sup>8</sup> Machin Learning

## ۱- مقدمه (روند پیشرفت فناوری تحقق

## سیستم های کنترل صنعتی)

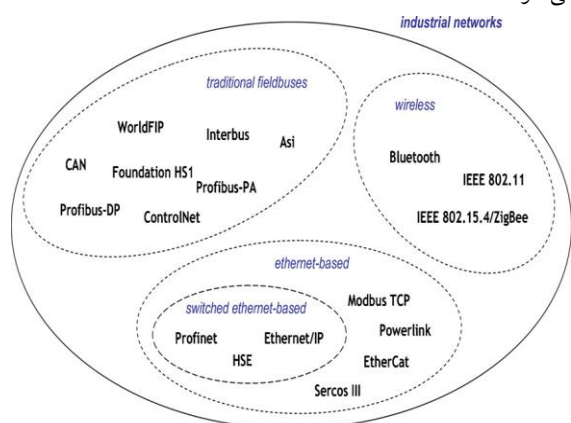
اولین سیستم های کنترل در سطح جهانی و از جمله ایران از نوع سیستم های مکانیکی و پنوماتیکی و دستی بود که در نیروگاه هایی و پالایشگاه هایی از قبیل نیروگاه بعثت تهران و پالایشگاه اصفهان پیاده سازی شدند. در این سیستم ها اندازه گیری کمیت های فرآیندی و ارسال دستورات در سطح واحد، از طریق سیستم های هوای فشرده یا به اصطلاح پنوماتیکی صورت می گرفت و ثبت و ذخیره داده ها با استفاده از ثبت های مکانیکی و به روی کاغذ انجام می شد. در نسل های بعدی از سیستم های الکترونیکی برای کنترل استفاده شد در این روش از سیستم های اندازه گیری با سیگنال الکترونیکی از جمله سیگنال های  $4-20\text{mA}$  یا  $5-1\text{V}$  استفاده شده و برای ثبت داده ها همچنان از ثبت های کاغذی استفاده می شود.

در نسل بعد، از کنترل کننده های منطقی برنامه پذیر<sup>۱</sup> مانند آنچه در نیروگاه های ری و نیروگاه شهید رجایی و پالایشگاه تهران وجود دارد، استفاده شد. کنترل کننده های منطقی برنامه پذیر در ابتدا برای حل کردن مسائل ناشی از کنترل بار رله ها پیشنهاد شدند، استفاده از رله حجم زیادی لازم دارد، سیم کشی فراوانی می خواهد، عیب یابی آن مشکل است و به دلیل مکانیکی بودن عمر کوتاه تری خواهد داشت؛ اما با ایجاد مبدل های آنالوگ به دیجیتال و دیجیتال به آنالوگ کنترل پارامترهای آنالوگ نیز میسر شد. این کنترل کننده ها در انجام کارهای محدود خیلی موفق هستند اما با توجه به محدود بودن تعداد ورودی ها و خروجی ها در این مبدل ها هرچقدر فرایند پیچیده تر و بزرگ تر شود کنترل کردن آن با یک پردازشگر مرکزی<sup>۲</sup> دقت و سرعت خواسته شده را نخواهد داشت. برای بالا بردن سرعت، دقت و امنیت سیستم می توان کارها را تقسیم کرد طوری که هر پردازنده یک بخش از کل پلنت را کنترل کند. پس می توان با بکار گرفتن همزمان چند کنترل کننده منطقی برنامه پذیر و مدیریت عملکرد آن ها یک سیستم کنترل گسترده ساخت. بدین ترتیب نسل بعدی سیستم های کنترل با نام سیستم کنترل گستره<sup>۳</sup> شکل گرفتند. این سیستم ها در کل اتصال چند کنترل کننده منطقی برنامه پذیر است که پردازنده های آن ها شبکه شده اند و یک و یا چند کامپیوتر به عنوان مدیر کارکرد کنترل کننده های دیگر را مدیریت می کند.

سیستم کنترل فیلد باس<sup>۴</sup> جدیدترین فناوری سیستم کنترل در دنیا می باشد، که بعد از سیستم های کنترل گسترده به بازار آمده است. در سیستم کنترل گسترده شبکه فقط در سطح مدیریت وجود دارد. اگر تمام ترانسیمیتورها و عملگرها نیز به عنوان گره هایی از شبکه در نظر گرفته شود و شبکه را به درون محوطه برده شود یک شبکه فیلد باس ایجاد شده است. در سیستم فیلد باس هر ترانسیمیتور خود یک کامپیوتر است. استاندارد هایی در ارتباط آنالوگ ( $4-20\text{mA}$ ) و یا  $5-1\text{V}$  برای سیگنال الکترونیکی و  $15-3\text{PSI}$

برای سیگنال پنوماتیکی جهت انتقال سیگنال کنترل و ابزارهای اندازه گیری، از ادوات محوطه به اتاق کنترل وجود دارد؛ اما فیلد باس یک ارتباط دیجیتال با پروتکل خاص خود می باشد. یکی از مزایای مهم فیلد باس جدا بودن تجهیزات آنالوگ و دیجیتال آن و پیوند آن ها به صورت نرم افزاری است، این امر دقیقاً به مثابه داشتن دو کنترل کننده قدرتمند در کنار هم است که یکی از آن ها فقط پارامترهای آنالوگ را کنترل کرده و دیگری تنها پارامترهای دیجیتال را پردازش می نماید.

در حقیقت در ادامه این سیر تکاملی، رفته رفته ادوات محوطه هوشمندتر شده تا جایی که حتی امکان تشخیص خطا و حتی پیش بینی بروز مشکلات احتمالی در سیستم به وجود آمده است. جهت نیل به این هدف و با توجه به حجم داده های مبادله شده، نیاز به استفاده از شبکه های صنعتی انتقال داده با سرعت بالا بیش از پیش بیشتر شده و باعث به وجود آمدن شبکه های متنوع صنعتی گردید، که این شبکه ها خود به سه دسته شبکه فیلد باس قدیمی<sup>۵</sup> شبکه مبتنی بر ترنت<sup>۶</sup> و شبکه بی سیم<sup>۷</sup> [۱]. این طبقه بندی در شکل ۱ دیده می شود.



شکل ۱ طبقه بندی شبکه های صنعتی موجود [۱]

در این راستا همچنین می توان به استفاده از ترانسیمیتورهای بدون سیم نیز اشاره کرد. از طرفی با توجه به حساسیت سیستم های کنترل، در راستای تأمین امنیت این شبکه ها تحقیقات گسترده ای در حال انجام است.

در این مقاله، سعی می شود مباحث پیشرفته در کنترل صنعتی که امروزه بکار گرفته می شوند مد نظر قرار گیرند. در این راستا جزئیات مباحث پیشرفته در تحقق سیستم های کنترل صنعتی در سه بخش، اجزای یک حلقه کنترل، سیستم های کنترل، تست و شبیه سازی سیستم های کنترل تحلیل می شوند. در بخش ۲، ویژگی ها و مبانی عملکردی دستاورد های جدید فناوری در تحقق اجزای اصلی هر حلقه کنترل صنعتی از قبیل ترانسیمیتور، خبره، سنسور نرم، کنترل کننده PID با تنظیم ضرایب بصورت خودکار و عملگرهای هوشمند آورده می شود که در درک عملکرد و نحوه کاربرد آنها می تواند بسیار مفید واقع شود. در بخش ۳، تاثیر مباحث جدید

<sup>۵</sup> Traditional Fieldbuses

<sup>۶</sup> Ethernet Based

<sup>۷</sup> Wireless Network

<sup>۱</sup> Programmable Logic Controller (PLC)

<sup>۲</sup> Central Processing Unit (CPU)

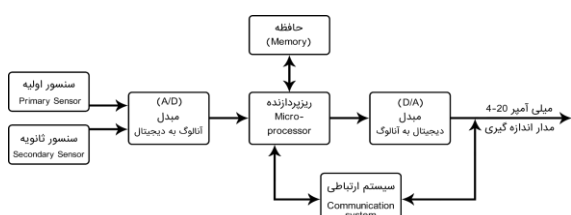
<sup>۳</sup> Distributed Control System (DCS)

<sup>۴</sup> Field Control System (FCS)

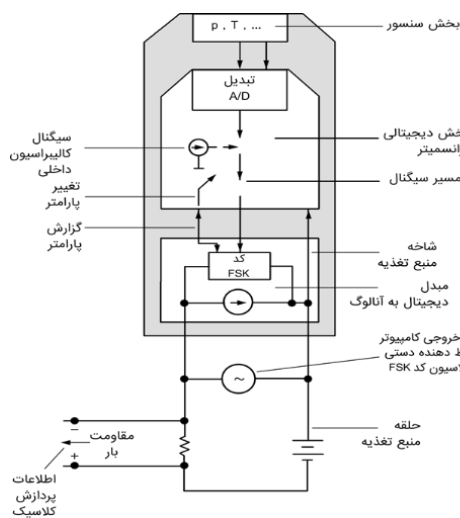
و غیره، در ترانسمیتر ذخیره شوند و از طریق حلقه اندازه گیری که در آن نصب شده است، قابلیت دسترسی داشته باشد. توابع دیگری مانند تنظیم یا بازنشانی پارامتر های کالیبره کردن ترانسمیتر (صفر و دامنه<sup>۳</sup>)، جزئیات مکان و برنامه، و اجرای روشهای تشخیص عیب و اعلام هشدار در مورد عملکرد نادرست نیز قابل اجرا هستند. اصطلاح هوشمند و یا خبره برای شناسایی چنین ترانسمیتر ها بکار گرفته می شود. در شکل ۴ ساختار داخلی یک نمونه ترانسمیتر فشارخبره نشان داده شده است.



شکل ۲ مدار یک ترانسمیتر 4-20mA متداول [۳]



شکل ۳ بخش های یک ترانسمیتر خبره با یک مرکز ارتباطی [۳]



شکل ۴ ساختار داخلی یک نمونه ترانسمیتر فشار خبره [۴]

تکامل بعدی که اکنون در حال پذیرش است این است که به جای اتصال ترانسمیترها از طریق مدارهای جداگانه به اتاق کنترل، خروجی های ترانسمیتر هارا روی یک شبکه ارسال کرد. برای تحقق کامل این مفهوم، یک استاندارد بین المللی لازم است تا اطمینان حاصل شود که ترانسمیتر های ساخته شده توسط سازندگان مختلف قابل تعویض هستند، یعنی می توان یک ترانسمیتر از سازنده دیگری بدون هیچ تغییری به سیستم با یک ترانسمیتر از یک سازنده دیگر را جایگزین کرد. همچنین قابلیت همکاری، یعنی ترانسمیتر از یک سازنده می تواند با یک دستگاه یا میزبان از سازنده

کاربردی از قبیل هوش مصنوعی، یاد گیری ماشین، اینترنت اشیا، کلان داده و همزاد دیجیتال روی عملکرد سیستم های کنترل صنعتی باختصار بررسی می شود. در بخش ۴، اختصاص به آزمایش و شبیه سازی سیستم های کنترل صنعتی و فناوری جدید داده شده است و مباحث سخت افزار در حلقه و همزاد دیجیتال آورده می شوند. در بخش پایانی و جمع بندی، روند پیشرفت فناوری های جدید در آینده و الزامات داخل کشور، در سیستم های کنترل صنعتی باختصار تحلیل خواهند شد.

## ۲- فناوری جدید تحقق اجزای حلقه های

### کنترل در صنعت

در این بخش آخرین فناوری تحقق سه عنصر مهم در هر حلقه کنترل صنعتی یعنی ترانسمیتر، کنترل کننده و عملگر بررسی می شود.

### ۲-۱- ترانسمیتر خبره<sup>۱</sup>

در توسعه و تکامل ترانسمیتر های کلاسیک (شکل ۲) عوامل زیر نقش کلیدی داشته اند:

- نیازهای روز افزون کاربران و درخواست بهبود عملکرد همراه با کاهش هزینه بهره برداری ترانسمیتر
- تکامل فناوری های مرتبط با آن مانند طراحی به کمک کامپیوتر<sup>۲</sup>، میکروالکترونیک، علم مواد و فناوری ارتباطات

که در این راستا می توان مهمترین عامل پیشرفت در توسعه ترانسمیتر ها را، ظهور پردازنده های کم مصرف و مبدل های آنالوگ به دیجیتال ذکر کرد. که با ارتباط با مدارهای اصلی حسگر، می توانند با توان محدود (معمولا کمتر از ۴۰ میلی وات) در ترانسمیترهای معمولی ۴-۲۰mA بکار گرفته شوند. این امر، دو مسیر مجزا برای بهبود عملکرد ترانسمیترها فراهم کرده است:

- اصلاح ویژگی غیر خطی حسگر کاربردی در ترانسمیتر
- امکان بکار گیری حسگر های دیگر علاوه بر حسگر اصلی در جهت بهبود عملکرد حسگر اصلی

در شکل ۳، مدار یک ترانسمیتر خبره آورده شده است که در آن علاوه بر توانمندی برقراری ارتباط با استفاده از سیگنال استاندارد ۴-۲۰mA، امکان برقرار ارتباط با سایر تجهیزات بصورت دیجیتالی نیز میسر است. که این امر بدنبال خود، علاوه بر توانمندی های متداول کنترلی، امکان برقراری ارتباطات مدیریتی نیز میسر شده است. این واقعیت که یک ریزپردازنده می تواند در یک ترانسمیتر گنجانده شود فرصتی را برای انتقال از نسلی که در آن فقط سیگنال اندازه گیری از ترانسمیتر به گیرنده منتقل می شود، مانند یک نشانگر یا کنترل کننده، به نسلی که ریزپردازنده در آن نه تنها توابع مبتنی بر ریزپردازنده را که قبلا ذکر شد پیاده سازی می کند، بلکه یک مرکز ارتباطی را مدیریت می کند، فراهم کرده است. این امر باعث می شود که داده های خاص خود ترانسمیتر، مانند نوع، شماره سریال

<sup>3</sup> Zero and Span

<sup>1</sup> Smart Transmitter

<sup>2</sup> Computer-Aided Design (CAD)

است، امروزه در صنعت این نوع ترانسمیتر های بصورت گسترده استفاده می شوند.

## ۲-۲- حسگر نرم

پلنتهای صنعتی معمولاً دارای تعداد زیادی حسگرهای آنالوگ و دیجیتال می باشند. هدف اولیه این حسگرها دریافت اطلاعات از فرایند برای نمایش و کنترل آن می باشد. تقریباً از سه دهه پیش محققان شروع به پژوهش بر روی داده های اندازه گیری شده و ذخیره شده در صنایع فرایندی برای پیش بینی متغیرهایی که به طور مستقیم قابل اندازه گیری نیستند، نموده اند.

در این مدت، حسگر نرم به عنوان یک ابزار ارزشمند در صنایع و زمینه های کاربردی شناخته شده است. این ابزار مفید برای حل مشکلات متنوعی از قبیل کنترل و پایش بر خط واحدها، ارزیابی سنسورها و استراتژی های تشخیص خطا، مخصوصاً در مواردی که ایجاد نسخه پشتیبان برای سیستمهای اندازه گیری و یا تخمین نسبتاً دقیقی از متغیرهایی که به دلایلی یا قابل اندازه گیری نبوده (ضعف فناوری) و یا نصب سیستمهای اندازه گیری مقرون به صرفه نباشد، به کار برده می شود. هنگامی که متغیری از فرایند قابل اندازه گیری نیست و یا هزینه های گزاف و تجهیزات خاص برای اندازه گیری آن متغیر نیاز باشد، معمولاً سنسور نرم بکار گرفته می شود و حتی سنسور نرم می تواند یک سیستم پشتیبان برای سیستم حسگرهای فیزیکی موجود در فرایند باشند و به طور موازی عمل نمایند و در صورت خروج از سرویس حسگر اصلی، وظیفه جمع آوری داده را به عهده می گیرد.

گام های مختلف طراحی حسگر نرم به صورت ذیل خلاصه می گردد:

- جمع آوری داده و فیلتر کردن
- انتخاب ساختار مدل و متغیرها
- شناسایی مدل
- اعتبار سنجی و تصدیق مدل

سنسور نرم به دو دسته کلی تقسیم می شود: مدل استنتاجی<sup>۱</sup> و داده استنتاجی<sup>۲</sup>، خانواده مدل استنتاجی بر پایه فیلتر کالمن توسعه یافته و یا رویکردهای دیگر می باشد. روش داده استنتاجی، بر پایه ترکیبی از مدل های مشهور مانند مدل رگرسیون، حداقل مربعات جزئی، شبکه عصبی و فازی می باشد [۶].

## ۲-۳- کنترل کننده PID با تنظیم ضرایب بصورت

### خودکار

#### ۲-۳-۱- مقدمه

در صنعت، همواره دنبال روش های هستند که از نظر بهره برداری و کاربرد آسان باشند یکی از این موارد، تنظیم ضرایب کنترل کننده PID بصورت خودکار است. زیرا که استفاده از روشهای دستی، ضرورت شناخت بهره بردار با مفاهیم کنترلی از قبیل مفاهیم مدلسازی، استفاده از جدول زیگلر و نیکولز و غیره را ایجاب می کند. در این راستا، روشهای متعددی برای تنظیم خودکار ضرایب کنترل کننده PID ارائه شده است که یکی از

دیگری ارتباط برقرار کند. کار برای توسعه یک استاندارد بین المللی واحد در سال ۱۹۸۵ آغاز شد، اما در دوره میانی، استانداردهای اختصاصی و ملی تدوین شده است که برای تبدیل شدن به استاندارد پذیرفته شده در صنعت رقابت می کنند.



### SPECIFICATIONS

**Performance:** Unless otherwise stated the performance specifications are at 20°C and nominal range, and errors are shown as a percentage of the nominal span.

|                             |                                                                                                            |
|-----------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Accuracy</b>             | Better than 0.1% including linearity, repeatability and hysteresis errors                                  |
| <b>Resolution</b>           | ≤0.01%                                                                                                     |
| <b>Measuring Span</b>       | 6.25% to 100% of the nominal span (See the Range Tables)                                                   |
| <b>Over-pressure Limits</b> | (See the Range Tables)                                                                                     |
| <b>Adjustments</b>          | Zero & Span                                                                                                |
| <b>Zero Adjustment</b>      | Digital Calibration ±15%                                                                                   |
| <b>Linearity Adjustment</b> | 8 points within the nominal range                                                                          |
| <b>Damping</b>              | Digitally adjustable from 0 to 15 sec.                                                                     |
| <b>Min. Response Time</b>   | 0.1 second                                                                                                 |
| <b>Transfer Function</b>    | Linear or square root (selectable)                                                                         |
| <b>Output Signals</b>       | 4...20 mA, 2-wire; Digital (Bell 202 Standard FSK) using HART protocol                                     |
| <b>Fail-safe Output</b>     | In case of malfunction the analogue output is forced to the fail-safe state of 3.8 or 23.2 mA (selectable) |
| <b>Settling Time</b>        | 120 ms @ 27°C                                                                                              |
| <b>Thermal Drift</b>        | Specified for -10 to 65°C range,                                                                           |
| <b>Zero:</b>                | ±0.1% / 10°C                                                                                               |
| <b>Span:</b>                | ±0.1% / 10°C at nominal range                                                                              |
| <b>Power Supply</b>         | 12.5 to 30 VDC with no load                                                                                |
| <b>Supply vs. Load</b>      | 18.25 VDC for up to 250 Ω<br>24 VDC for up to 500 Ω<br>30 VDC for up to 760 Ω                              |
| <b>Power Supply Effect</b>  | Negligible between 12.5 and 30 VDC                                                                         |
| <b>Display</b>              | 4-digit LCD                                                                                                |

شکل ۵ مشخصات فنی یک ترانسمیتر هوشمند نمونه [۵]

در شکل ۵ مشخصات فنی یک ترانسمیتر هوشمند نمونه آورده شده است. همانطوریکه دیده می شود علاوه بر خروجی سیگنال ۴-۲۰ میلی آمپر، دارای خروجی دیجیتال بصورت پروتکل هارت نیز می باشد. همچنین اثرات منفی تغییرات درجه حرارت روی عملکرد ترانسمیتر خنثی کرده و دارای بازه عملکردی نسبت حداکثر به حداقل ورودی ۱۶:۱ می باشد و در صورت خرابی ترانسمیتر، در حالت ایمن قرار خواهد گرفت. و دارای صحت عملکردی کمتر از یک دهم درصد حتی با وجود خطاهای هیستریزس، خطی بودن و قابلیت تکرار می باشد. و از نظر پاسخ گذرا، میزان میرایی آن از صفر تا ۱۵ ثانیه قابل تنظیم بوده و همچنین زمان صعود و زمان نشست بسیار خوبی است. اثرات تغییرات میزان ولتاژ منبع تغذیه روی عملکرد ترانسمیتر بسیار ناچیز می باشد. با توجه به اینکه مشخصات فنی ترانسمیتر های هوشمند به مراتب بهتر از ترانسمیتر های کلاسیک

<sup>2</sup> Data Driven

<sup>1</sup> Model Driven

یک فیلتر پایین گذر<sup>۳</sup> عمل می کند ( در کاربردهای متداول در صنعت عموماً پلنت های صنعتی بصورت یک فیلتر پایین گذر عمل می کنند) امکان پدیده سیکل حدی<sup>۴</sup> وجود خواهد داشت. در پدیده سیکل حدی، در حالت ماندگار متغیرهای فرآیند تنها در یک نقطه تعادل محدود نمی شوند، بلکه بر روی یک مسیر تعادل به صورت دائمی حرکت می کنند. نوسانات دائم خروجی سیستم، می تواند نمونه ای از یک سیکل حدی باشد. در این حالت یک سیگنال با فرکانس با یک دامنه مشخص در طول حلقه فیدبک به صورت دائم منتشر شده و سیستم در یک تشدید<sup>۵</sup> قرار می گیرد. استفاده از تابع توصیفی<sup>۶</sup> رله، تجزیه و تحلیل در مورد امکان پدیده سیکل حدی را تسهیل می کند. تابع توصیفی یک رله با رابطه زیر مشخص می شود.

$$N(a) = \frac{4d}{\pi a} \quad (1)$$

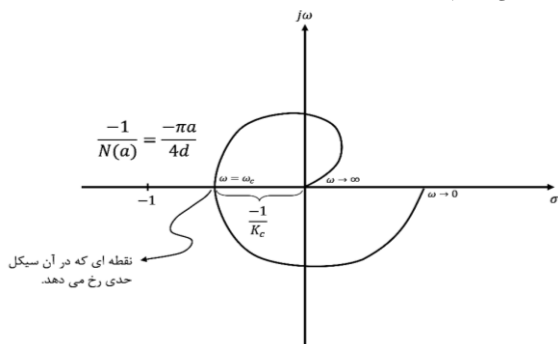
که  $d$  دامنه رله و  $a$  دامنه سیگنال سینوسی تحریک است. در صورتی که عکس منفی تابع توصیفی رله نمودار نایکویست فرآیند را قطع نماید در محل برخورد آنها پدیده سیکل حدی اتفاق می افتد. در مورد رله ساده عکس منفی تابع توصیفی رله قسمت منفی اعداد حقیقی است و با تغییر  $a$  از صفر تا بینهایت بین صفر تا منفی بینهایت تغییر می کند. شکل زیر نمودار نایکویست یک فرآیند نوعی و عکس منفی تابع توصیفی رله را نشان می دهد.

همانطوریکه از شکل مشخص است محل برخورد دو نمودار همان نقطه بحرانی است که در آزمایش  $Z-N$  بدست می آید. دامنه و فرکانس نوسانات ناشی از سیکل حدی طبق روابط زیر تعیین می گردد.

$$G(j\omega_c) = -\frac{1}{N(a)} \quad (2)$$

$$K_c = \frac{4d}{\pi a} \quad (3)$$

در رابطه بالا  $d$  دامنه رله و  $a$  دامنه نوسانات در ورودی رله است که با دامنه نوسانات خروجی حول مقدار مرجع برابر است. پریود نوسانات نیز همان پریود نهایی  $t_c$  است. بنابراین با تعیین  $K_c$  و  $t_c$  و با استفاده از جدول  $Z-N$  می توان پارامترهای کنترل کننده  $PID$  را محاسبه نمود.



شکل ۸ نمودار نایکویست یک نمونه پلنت صنعتی

متداولترین و کاربردی ترین الگوریتم های مطرح در این زمینه، روش فیدبک رله<sup>۱</sup> است. در این بخش این روش بررسی خواهد شد.



شکل ۹ کنترل کننده PID با تنظیم ضرایب بصورت خودکار [۷]

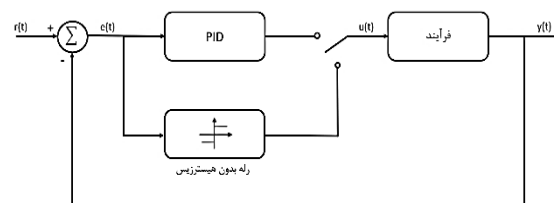
## ۲-۳-۲ روش فیدبک رله – Åström – (A-H) Hägglund

اساس کار روش پاسخ فرکانسی  $Z-N$  بر شناسایی نقطه بحرانی پاسخ فرکانسی قرار دارد، اما چنان که آورده شد انجام آزمایش  $Z-N$  برای شناسایی نقطه بحرانی با مشکلات قابل توجهی روبرو است. در سال ۱۹۸۴ Åström و Hägglund با ارائه مقاله ای روش نوین و کارآمدی را برای شناسایی

نقطه بحرانی مطرح نمودند که به سرعت مورد استقبال محافل علمی قرار گرفت و پس از مدت اندکی در کنترل کننده های صنعتی به کار گرفته شد. به عنوان مثال می توان از The SATT Control Instruments Autotune نام برد [۸].

ایده اصلی روش A-H استفاده از فیدبک رله برای ایجاد یک نوسان دائم در سیستم است. شکل ۷ ساختار کلی کنترل کننده ترکیبی پیشنهاد شده توسط (A-H) را نشان می دهد.

این کنترل کننده شامل سه قسمت است که عبارتند از کنترل کننده  $PID$ ، رله و یک کلید دو وضعیتی که در لحظه یکی از دو بلوک  $PID$  یا رله را



شکل ۷ روش فیدبک رله

در مدار قرار می دهد. هنگامی که رله وارد عمل می شود، سیستم حلقه بسته شامل یک عنصر غیرخطی<sup>۲</sup> و یک فرآیند است. طبق تئوری های کنترل غیرخطی در صورت توالی یک عنصر غیرخطی و یک فرآیند که بصورت

<sup>4</sup> Limit Cycle

<sup>5</sup> Resonance

<sup>6</sup> Describing Function

<sup>1</sup> Relay Feedback

<sup>2</sup> Non linear Element

<sup>3</sup> Low Pass Filter

تابع خطی راست و موازی قسمت منفی اعداد حقیقی می باشد. در شکل ۹ نمونه ای از نمودار این تابع رسم شده است. نقطه  $C$  محل برخورد نمودار این تابع با نمودار نایکویست فرآیند بوده و نقطه ای است که در آن سیکل حدی رخ می دهد. با استخراج اطلاعات مربوط به آن نقطه می توان کنترل کننده را تنظیم نمود. جدول  $Z-N$  که بر پایه اطلاعات نقطه بحرانی تنظیم شده است در اینجا قابل استفاده نیست و باید از روش  $Z-N$  توسعه یافته استفاده نمود. توجه کنید که با تغییر مقدار هیستریزس در فیدبک رله و ارزیابی مشخصات سیکل های حدی بدست آمده نقاط متعددی از پاسخ فرکانسی سیستم را شناسایی نمود. اگر  $\omega = \omega_c$  فرکانس مربوط به نقطه  $C$  باشد. خواهیم داشت.

$$G(j\omega_c) = r_c e^{-j\varphi_c} \quad (5)$$

$$r_c = \frac{\pi a}{4d} \quad (6)$$

$$\varphi_c = 180 \tan^{-1} \left( \frac{\varepsilon}{\sqrt{a^2 - \varepsilon^2}} \right) \quad (7)$$

بنابراین با محاسبه دامنه نوسان سیکل حدی، محاسبه بهره و فاز پاسخ فرکانسی فرآیند در فرکانس نوسان سیکل حدی به آسانی انجام می پذیرد.

## ۴-۲- عملگر هوشمند

عملگر ها و حسگرها نقش مهمی در سیستم های کنترل خودکار دارند. آنها باید به طور دقیق و با قابلیت اعتماد عمل کنند زیرا مستقیماً بر عملکرد صحیح سیستم کنترل تأثیر می گذارند. در بسیاری از موارد، عملگر ها جریان های انرژی، جریان های جرمی یا نیروها را به عنوان پاسخی به سیگنال های ورودی کم انرژی مانند ولتاژ یا جریان الکتریکی و فشارها یا جریان های نیوماتیکی و هیدرولیکی، کنترل (تنظیم) می کنند. اجزای اصلی معمولاً یک سوئیچ قدرت یا یک شیر، یک تقویت کننده یا موتور الکتریکی، پنوماتیکی یا هیدرولیکی هستند که گاهی اوقات برای ایجاد یک رفتار استاتیکی و دینامیکی خاص و یک سنسور برای خروجی عملگر مانند موقعیت یا نیرو، به همراه فیدبک بکار می روند.

به دلیل حرکت یا تغییرات پیوسته و تقویت توان، محرک ها معمولاً دچار فرسودگی می شوند. بنابراین مشخصه های آنها حداقل با گذر زمان تغییر می کند و ممکن است کارایی آن تضعیف شود. خطاها ممکن است ظاهر شده و تا زمانی که خرابی رخ ندهد، گسترش یابند. حسگرهای صنعتی معمولاً وابستگی های متفاوتی نسبت به زمان در مقایسه با عملگرها دارند. فرسودگی و کهنگی ممکن است کمتر باشد، بسته به محیط، تبیین یک قانون کلی دشوار است. به نظر می رسد خرابی حسگر به طور تصادفی و ناگهانی رخ می دهد.

شکل ۱۰ طرح یک عملگر کلاسیک بدون و با کنترل موقعیت آنالوگ را نشان می دهد. سیگنال فرمان آنالوگ  $U_R$  مقدار مرجع یا کنترل کننده

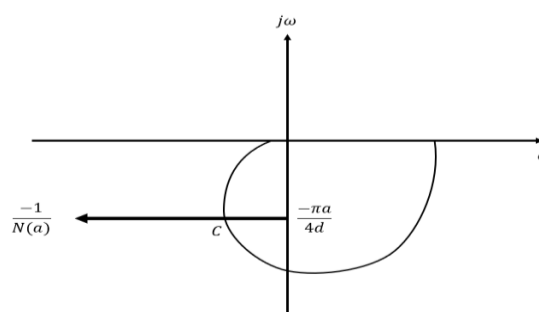
توجه کنید که در این روش  $K_c$  با نسبت دامنه رله بر دامنه نوسانات متناسب است و لذا دامنه نوسانات خروجی را می توان کاملاً توسط دامنه رله کنترل نمود. این امر اجازه می دهد، در حالتی که سیستم در حال کار است و خطای کنترل خیلی بزرگ نیست با وارد نمودن رله، در خروجی سیستم حول مقدار مرجع نوسانات کوچک و قابل تحملی ایجاد کرده و با ارزیابی مشخصات این نوسان، پارامترهای کنترل کننده را تنظیم نمود. البته تعیین دامنه مناسب برای رله حائز اهمیت است. این دامنه باید به گونه ای تعیین شود که اولاً دامنه نوسانات خروجی به قدر کافی کوچک باشد تا در کار سیستم خللی وارد نشود و حتی الامکان اثر نوسانات خروجی قابل اغماض باشد. ثانیاً دامنه این نوسانات به قدر کافی بزرگ باشد تا از نویز و اغتشاشات مختلف موجود در سیستم قابل تشخیص باشد.

## ۲-۳-۳ استفاده از هیستریزس در روش فیدبک

### رله

در بخش قبل استفاده از رله ساده برای شناسایی یک نقطه از پاسخ فرکانسی بررسی شد. با تحلیل تابع توصیفی مشخص شد که فیدبک رله ساده، فرآیندهایی را که نمودار نایکویست آنها قسمت منفی اعداد حقیقی را قطع می کنند، به نوسان می اندازد. شکل ۹ نمودار نایکویست یک فرآیند نوعی که قسمت منفی اعداد حقیقی را قطع نمی کند، نشان می دهد. در این فرآیند استفاده از یک رله ساده در فیدبک، سیکل حدی و نوسان دائم ایجاد نمی کند. یک روش برای شناسایی نقطه ای از پاسخ فرکانسی چنین سیستمی استفاده از هیستریزس در فیدبک رله است. عکس منفی تابع توصیفی این عنصر غیرخطی طبق رابطه زیر مشخص می شود.

$$-\frac{1}{N(a)} = -\frac{\pi}{4d} \sqrt{a^2 - \varepsilon^2} - j \frac{\pi \varepsilon}{4d} \quad (4)$$



شکل ۹ نمودار نایکویست یک نمونه پلنت صنعتی [۸]

که  $d$  دامنه رله،  $\varepsilon$  مقدار هیستریزس و  $a$  دامنه سیگنال سینوسی تحریک است. بنابراین عکس منفی تابع توصیفی رله همراه با هیستریزس از دو جزء حقیقی و موهومی تشکیل شده است. جزء موهومی آن به  $a$  بستگی ندارد بلکه به  $\varepsilon$  و  $d$  وابسته است و جزء حقیقی آن با تغییرات  $a$  از صفر تا بینهایت بین صفر و منفی بینهایت تغییر می کند. این بدان معنی است که نمودار این

جدول ۱ عوامل موثر بر عملکرد عملگرها [۹]

| پارامترهای متغیر<br>فرآیند | اثرات غیر خطی      |                    | هیستریزس<br>واکنش -<br>برگشتی | خطی<br>استاتیکی | → مشخصه<br>نوع عملگر<br>↓ |
|----------------------------|--------------------|--------------------|-------------------------------|-----------------|---------------------------|
|                            | خارجی <sup>b</sup> | داخلی <sup>a</sup> |                               |                 |                           |
| 0-                         | 0                  | 0-                 | 0-                            | +               | موتور DC/AC با<br>تغذیه   |
| 0-                         | 0-                 | 0-                 | 0-                            | +               | موتور پله ای با<br>تغذیه  |
| 0-                         | -                  | -                  | -                             | 0-              | آهنربای الکتریکی          |
| 0                          | -                  | -                  | -                             | -               | سیلندر پهنمایکی           |
| 0                          | -                  | -                  | -                             | -               | سیلندر<br>هیدرولیکی       |
| -                          | -                  | -                  | -                             | 0               | مهرج مبتنی بر<br>پیرو     |

**+: خوب ، قابل صرف نظر.**

**0: متوسط ، رایج.**

-: بد، قابل، توجه.

a: ناشی از فیزیک درونی (یارامترهای وابسته به موقعیت و غیره)

b: ناشی از اثرات خارجی (ویژگی منبع انرژی پشتیبان مختلف،

ویژگی‌های حرارتی و غیره)

بنابراین استفاده از کنترل کننده ای متداول برای این نوع عملگرها برای مقابله با این محدودیت های اصلی، کافی نیست. لذا، ترکیب سخت افزار عملگر، میکروکنترلر و نرم افزار کنترل پیچیده برای بهبود دینامیک و همچنین ویژگی های استاتیکی عملگرها و افزودن عملکردهای هوشمندتر دیگر از مباحث مورد توجه است. بهبود عملکرد محرک ها از نظر موارد

زیر همواره مد نظر بهره برداران می باشد:

- قابلیت اطمینان و در دسترس بودن بیشتر

- دقت بیشتر در موقعیت یابی

- موقعیت نامی، سرِ بعتِ بدونِ بالازدگی،<sup>۱</sup>

- ساخت ساده تر و به صرفه تر (هزینه کمتر)

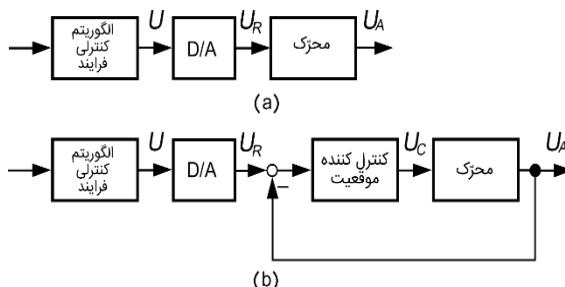
طراحی و ساخت عملگر های های کلاسیک به استاندارد بسیار بالایی رسیده است. اگر تعداد قطعات تولید شده زیاد باشد، قیمت نسبتاً پایین است. از این رو نمی توان انتظار تغییر چشمگیری داشت. با این حال، از اصول عملگر جدید و ادغام میکروالکترونیک می توان اثرات جدیدی را انتظار داشت. محرک های جدید، به عنوان مثال، پیزوالکتریک و مغناطیسی و یا واکنش های الکتروشیمیایی هستند. تأثیر قوی تری ممکن است از ادغام میکروالکترونیک در عملگر های (کلاسیک) حاصل شود زیرا قیمت میکرو کنترلرها اکنون به اندازه کافی پایین است. پس نه تنها کنترل کننده موقعیت آنالوگ میتواند جایگزین شود، بلکه بسیاری از کارکردهای دیگر نیز میتوانند لحاظ گردند. با گذشت زمان، این امر ممکن است به محرک های های با ویژگی های "هوشمندتر" منجر شود.

تعاریف متفاوتی از عملگر هوشمند تاکنون داده شده است. به عنوان مثال یک تعریف از کنترل هوشمند را سطح سلسله مراتبی بعد از کنترل تطبیقی

موقعیت است. بسته به نوع عملگر، انواع عملگرهای زیر را می توان در نظر گرفت [۹]:

- عملگر های تناسبی (مانند عملگر های پیزوالکتریک یا الکترومغناطیسی)
- عملگر های انتگرالی (جمع کننده) با سرعت متغیر (مانند سیلندرهای نیوماتیک یا هیدرولیک یا موتورهای DC)
- عملگر های انتگرالی (جمع کننده) با سرعت ثابت (به عنوان مثال، موتورهای AC)
- عملگر های با عملکرد گسسته (به عنوان مثال، موتورهای پله ای)

هدف از کنترل کننده موقعیت بدست آوردن یک موقعیت دقیق، مستقل از اختلالاتی مانند تغییرات ولتاژ منبع تغذیه، اصطکاک شفت و دنده، واکنش برگشتی، یا نیروهای عکس العمل مکانیسم یا وسیله ی کنترل شده است. کنترل کننده های موقعیت آنالوگ عمدتاً کنترل کننده های تناسبی خطی (P)، تناسبی-انتگرالی (PI) یا تناسبی-انتگرالی-مشتقی (PID) هستند، بنابراین عملکرد کنترل خیلی قابل قبول نیست زیرا عملگرها عموماً رفتار غیر خطی نشان می دهند.



شکل ۱۰ عملگر کنترلی کلاسیک، (a) کنترل موقعیت پیشخور (b) کنترل موقعیت آنالوگ، فیدبک [۹]

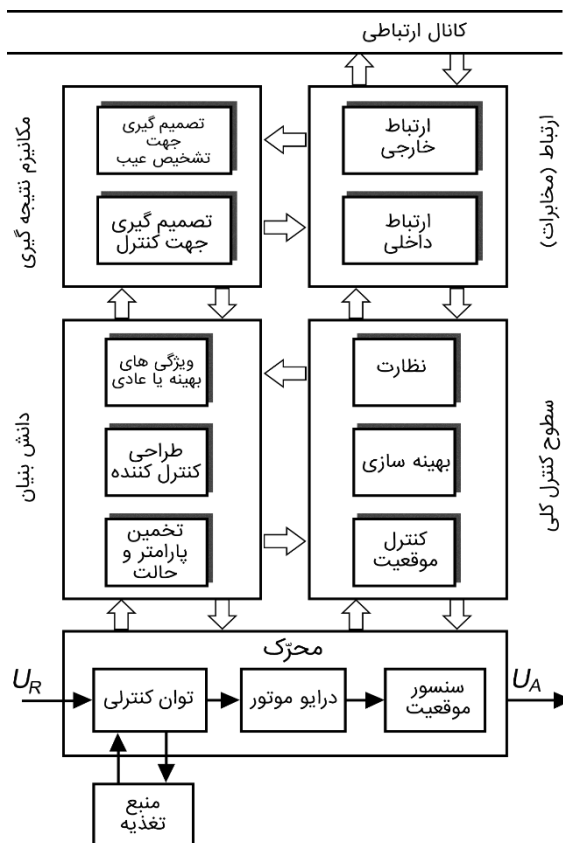
کنترل کننده موقعیت همچنین خطاهای عملگر را تا حد معینی پنهان می کند. اگر خطاهای یک عملگر به اندازه کافی بزرگ باشد، ممکن است به طور غیرمستقیم توسط متغیرهای نظارت شده مانند جریان منبع تغذیه یا انحراف موقعیت در کنترل کننده موقعیت یا بوسیله بازرسی شناسایی شوند. عوامل مختلفی بر عملکرد عملگر ها اثر دارند که قطعاً بر عملکرد حلقه کنترل از نظر دقت، دینامیک، محدوده موقعیت یابی و غیره نیز تاثیر گذار می باشد. از این عوامل میتوان به موارد زیر اشاره کرد:

مانند رفتار ورودی/خروجی استاتیکی، اثرات غیر خطی (اصطکاک، واکنش برگشتی، هیستریزیس)، و پارامترهای فرآیند متغیر (با زمان) حائز اهمیت هستند. که از این نظر در جدول ۱ هر یک از عملگرهای متداول ارزیابی شده اند. دیده می شود عواملی مانند اصطکاک، ویژگی های غیر خطی و پارامترهای فرآیند متغیر به ویژه در درایوهای الکترومغناطیسی، نیوماتیکی و هیدرولیک وجود دارد. آنها عملکرد کلی کنترل موقعیت در یک حلقه بسته را محدود کرده و یا موجب تاخیرشان می شوند، به خصوص اگر تأثیر آنها زیاد باشد (مانند عملگرها با قیمت پایین).

<sup>1</sup> Overshoot

بهینه سازی عملکرد دینامیکی (سرعت در مقابل دقت)  
 نظارت و تشخیص عیب  
 • دانش محور  
 دانش تحلیلی  
 تخمین پارامتر و حالت (مدل های عملگر)  
 روش های طراحی کنترلر  
 دانش استنتاجی  
 ویژگی های عادی (ذخیره رفتار آموخته شده)  
 • مکانیسم تداخل  
 تصمیم گیری جهت کنترل (تطبیقی).  
 تصمیم گیری جهت تشخیص عیب  
 • ارتباط (تبادل داده)  
 داخلی: اتصال ماژول ها و پیام ها  
 خارجی: با سایر عملگرها و سیستم اتوماسیون

و کنترل یادگیرنده در نظر میگیرد تا بوسیله این آموزش، جایگزین ذهن انسان در تصمیم گیری، برنامه ریزی استراتژی های کنترل و یادگیری توابع جدید شود. و یا سیستم های کنترل هوشمند را به عنوان سیستم هایی تعریف می کند که مفاهیم کنترل سنتی را با قابلیت های تشخیصی و پیش بینی عیب زمان واقعی ادغام می کنند. همچنین تعریف ساده تر از یک سیستم کنترل هوشمند، سیستمی است که توانایی درک، استدلال و یادگیری پیرامون فرآیندها را دارد.  
 بهتر است در استفاده از واژه هوش برای کنترل خودکار احتیاط کرد. در مقایسه با یک اپراتور انسانی بسیار باهوش نباید انتظار زیادی داشت. در اینجا، فقط درجه بسیار پایینی از "هوش" با توانایی مدلسازی، استدلال و یادگیری در مورد محرک و کنترل آن مد نظر می باشد. شکل ۱۱ ماژول های مختلف تبادل کننده اطلاعات یک محرک هوشمند درجه پایین را نشان می دهد که شامل موارد زیر است:  
 • کنترل در سطوح مختلف  
 خود تنظیم و کنترل تطبیقی (غیرخطی)



شکل ۱۱ ساختار یک عملگر هوشمند (درجه پایین) [۹]

در صورت بروز شکست، بصورت ایمن<sup>۱</sup> شکست می خورد (تصمیم گیری در مورد اقدامات).

### ۳- سیستم های کنترل صنعتی جدید و روند پیشرفت فناوری در این حوزه

از این رو عملگر های «هوشمند»، کنترل کننده را عمدتاً با رفتار غیرخطی تطبیق می دهد (انطباق) و پارامترهای کنترل کننده آن را بسته به موقعیت و بار ذخیره می کند (یادگیری)، بر همه عناصر مربوطه نظارت کرده و برای درخواست تعمیر و نگهداری، تشخیص عیب را انجام می دهد (نظارت). یا

۱- قدرت محاسباتی بهتر: قدرت محاسباتی بهتر این اجازه را به سیستم می‌دهد تا با استفاده از مجموعه داده‌های بزرگ‌تر و متنوع‌تر، تجزیه و تحلیل سریع‌تر، دقیق‌تر و قابل اطمینان‌تری انجام دهد.

۲- الگوریتم‌های پیشرفته: الگوریتم‌های جدید و پیشرفته، تجهیزات را به روشی بهتر آموزش می‌دهند تا عملکرد بهتری داشته باشند و از هر تکرار یاد بگیرند.

۳- کلان داده و سیستم‌های تراکنش ترکیبی/پردازش همراه با تجزیه و تحلیل<sup>۳</sup> کلان داده: این سیستم‌های در کاربردهای به هنگام و در لحظه قدرت بیشتری دارند و قابلیت‌های تصمیم‌گیری را بهینه می‌کنند. برخی از کاربردهای هوش مصنوعی و یادگیری ماشین در آینده نزدیک:

۱- پیش‌بینی درخواست‌های مصرف کننده: از الگوریتم‌های یادگیری ماشین برای یادگیری میزان تقاضا و تولید و پیش‌بینی میزان عرضه و تقاضا در لحظه، برای بهینه‌سازی استفاده می‌شود.

۲- بهینه‌سازی عملکرد: بهینه‌سازی بهره‌وری تولید به صورت به هنگام و در لحظه، با پایش و بهینه‌سازی عملکرد تجهیزات پلنت صنعتی انجام می‌شود که منجر به افزایش میزان تولید تا حدود ۲۰٪ می‌شود.

۳- تعمیر و نگهداری پیش‌بینانه: استفاده از روش‌ها مبتنی بر الگوریتم‌های یادگیری ماشین برای بازرسی تجهیزات، به این صورت که با استفاده از الگوریتم‌های یادگیری عمیق، سیستم آموزش دیده و برای شناسایی نقص در تجهیزات و پیش‌بینی خرابی به کار گرفته می‌شود. این امر باعث افزایش میزان دسترسی پذیری واحدها می‌شود.

۴- مدیریت تقاضا: الگوریتم‌های یادگیری ماشین، سیستم را برای درک میزان عرضه و تقاضای تولید آموزش می‌دهند و مدیریت تجهیزات نمونه کار<sup>۴</sup> ذخیره‌سازی را برای پشتیبانی از شبکه تعلیم می‌دهند. برنامه‌های پاسخگویی درخواست مصرف کننده را می‌توان بر اساس نتایج این تجزیه و تحلیل‌ها طراحی کرد.

۵- بهبود عملکرد تجهیزات: روند عملکرد تجهیزات را می‌توان برای درک رفتار تجهیزات مورد مطالعه قرار داد و الگوریتم‌های یادگیری ماشین می‌توانند اپراتور را برای انجام اقدامات لازم برای حفظ عملکرد در سطح مطلوب تعلیم دهند.

۶- تشخیص عیب از راه دور: الگوریتم‌های یادگیری ماشین می‌توانند سیستم را با توجه به داده‌های عملیاتی نرمال و غیر نرمال آموزش دهند و در این صورت امکان تشخیص عیب به سیستم داده می‌شود.

۷- پشتیبانی میدانی از راه دور

۸- خطر و انطباق: هوش مصنوعی نقشی اساسی در امنیت سایبری ایفا می‌کند، زیرا از انواع حملات سایبری درس گرفته و سیستم را برای هوشیاری در برابر حملات سایبری آینده آماده می‌کند. سیستم توسط الگوریتم‌های یادگیری ماشین آموزش دیده و به راحتی می‌تواند تهدیدهای آینده را شناسایی کند و به اپراتورها اجازه می‌دهد اقدامات لازم را انجام دهند.

سال‌ها است که استفاده از سیستم‌های کنترل گسترده و کنترل کننده‌های منطقی برنامه پذیر در پلنت‌های صنعتی پیشرفته به امری عادی بدل شده است و این دو نقشی اساسی در کنترل پلنت‌های صنعتی داشته و دارند، اما باید به این نکته توجه داشت که فناوری همچنان در حال توسعه است. سیستم‌های امروزی شروع به ترکیب هوش مصنوعی و یادگیری ماشین برای توسعه سیستم کنترل‌های صنعتی کرده‌اند [۱۰].

سیستم‌های کنترل گسترده‌های امروزی قابلیت‌های جدیدی مانند مدیریت ناوگان، عیب‌یابی تجهیزات، پایش عملکرد، کنترل هشدار در هنگام بروز خطا، و اولویت‌بندی هشدارها را در خود جای داده‌اند که اقدامات انجام شده در هنگام بروز خطا در سیستم را کاهش می‌دهند. به دلیل پیشرفت در قدرت محاسبات، با کاهش ابعاد سخت‌افزاری، پردازش‌ها بسیار سریع‌تر و کارآمدتر انجام می‌شود. در سیستم کنترل‌های قدیمی‌تر برای هر کار خاصی یک زیرسیستم اختصاصی ارائه می‌شد. با این حال، فناوری یکپارچه‌ای تحت عنوان خدمات اجزای تعبیه شده<sup>۱</sup> در سیستم‌های کنترل گسترده‌های اخیر، زیرسیستم‌ها را حذف می‌کند، شیء‌گرا است و قابلیت اطمینان داده را حفظ می‌کند. یکی دیگر از قابلیت‌های این سیستم‌های مدرن، انعطاف‌پذیری در اتصال به شبکه‌های داخلی و خارجی است. پیاده‌سازی معماری ابر برای ذخیره‌سازی و تجزیه و تحلیل داده‌ها، روشی ایمن برای ذخیره‌سازی داده‌ها و تجزیه و تحلیل آن‌ها بر اساس آن فراهم کرده است. یکی دیگر از قابلیت‌های سیستم‌های کنترل گسترده‌های جدید این است که می‌توانند به صورت برخط به‌روز شده و بسته‌های امنیتی بسته‌های امنیتی جدید را بدون خاموش کردن واحد دریافت کنند. به دلیل افزایش اهمیت داده‌ها و افزایش حملات سایبری، افزایش چشمگیری در برنامه‌های پیشگیری از حملات سایبری مشاهده شده است. سخت‌افزار فعلی با بسته‌های امنیتی جدیدی که از سرور مرکزی دریافت می‌کند، به صورت برخط و بدون نیاز به هیچ گونه خاموشی به‌روز می‌شود. این سیستم‌های امروزی همچنین از قابلیت مراکز خبره از راه دور<sup>۲</sup> برخوردارند. این مراکز دسترسی به متخصصان واجد شرایط را برای تشخیص و رفع خطاها فراهم می‌کند. این قابلیت از آنجا که به عنوان یک لایه پیشگیرانه برای کاهش احتمال وقوع شرایط اضطراری عمل می‌کند، محبوبیت زیادی در بین شرکت‌های صنعتی پیدا کرده است.

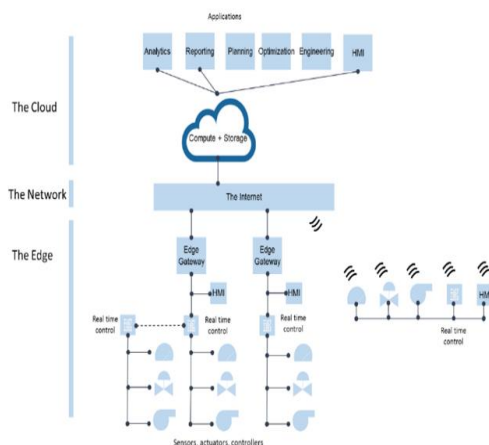
نقش هوش مصنوعی و یادگیری ماشین در صنعت همچنان در مراحل آغازین خود قرار دارد. به عنوان مثال، انرژی‌های تجدیدپذیر یکی از حوزه‌هایی در صنعت است که تا حدودی از قدرت هوش مصنوعی، یادگیری ماشین، مدل‌سازی پیش‌بینانه و علم داده استفاده می‌کند و این باعث کاهش هزینه‌ها، پیش‌بینی‌های بهتر و درآمدزایی بیشتر شده است. هوش مصنوعی و یادگیری ماشین قابلیت‌های زیر را نسبت به سیستم‌های فعلی ارائه می‌دهند:

<sup>3</sup> Hybrid Transaction/Analytics Processing (HTAP)

<sup>4</sup> Portolio

<sup>1</sup> Embedded Component Services

<sup>2</sup> Remote Expert Centers



شکل ۱۲ اینترنت اشیا صنعتی

- نرخ تولید داده از کسری از ثانیه تا دقیقه متغیر است و رویکردهای اندازه گیری و اکتساب داده بلادرنگ و در لحظه باید در نظر گرفته شوند.
- داده های تولید شده در فرمت های مختلفی از قبیل متن، تصویر، ویدئو، صفحات گسترده<sup>۹</sup> و پایگاه های داده هستند.
- یکی از کاربردهای مفهوم کلان داده در شبکه برق است. بخصوص با ظهور شبکه هوشمند و جایگزینی تدریجی آن با شبکه سنتی، صنعت برق شاهد افزایش روزافزون تعداد بایتهای مختلف است. با یک رویکرد دقیق و مقیاس پذیر می توان گفت تحلیل داده ها به سرعت به نقطه ای کانونی درک موقعیت های واقعی در شبکه ای برق تبدیل می شود. کاربردهای تحلیل کلان داده در شبکه ای برق را می توان به چهار دسته اصلی تقسیم کرد. این دسته ها عبارتند از:
  - تحلیل سازمانی
  - تحلیل کلان داده های بهره برداری
  - تحلیل عملیات و تعامل مشتری
  - تحلیل داده های امنیت سایبری
- چنانچه صحبت از امنیت سایبری به میان آمد، باید اشاره کرد که روشهای تامین امنیت سایبری بسیار مورد توجه و در حال پیشرفت هستند. در محصولات برخی شرکتهای، از کاربرد همزاد دیجیتال برای تامین امنیت سایبری اشاره شده است. در ادامه بطور خلاصه مفهوم همزاد دیجیتال را توضیح داده می شود، این مفهوم با توضیحات بیشتر در بخش فناوری آزمایش و شبیه سازی بحث خواهد شد.
- همزاد دیجیتالی کپی دیجیتالی از یک محصول فیزیکی است که همزمان با طراحی اولیه محصول ایجاد شده و توسعه می یابد. در واقع همزاد دیجیتالی بازتاب دهنده وضعیت فعلی شیء مورد نظر است. یک همزاد دیجیتالی با دو هدف خلق می شود: هدف اول این است که هرگونه تغییر، اصلاح و توسعه قبل از ساخت محصول اصلی بر روی همزاد دیجیتالی آن

۹- مدیریت ناوگان: الگوریتم های یادگیری ماشین، سیستم را برای درک عملکرد سطح ناوگان و پایش و تشخیص عیب تجهیزات برای اطمینان از عملکرد مناسب ناوگان آموزش می دهند.

همانطور که در بخش اول، اشاره شد؛ مفهوم انقلاب صنعتی چهارم بسرعت در حال پیشرفت و فراگیری است. در صنعت و کنترل صنایع نیز مفاهیم جدیدی در حال پر رنگ شدن هستند. در ادامه برای اشاره به بعضی از این مفاهیم به توصیف اینترنت اشیا صنعتی<sup>۱</sup> (IIoT)، کلان داده<sup>۲</sup> و همزاد دیجیتال<sup>۳</sup> پرداخته میشود.

اینترنت اشیا صنعتی به حسگرها، عملگرها و سایر تجهیزاتی اطلاق می شود که با کامپیوترهای صنعتی شبکه شوند. در واقع اینترنت اشیا صنعتی یک تحول جدید در کنترل توزیع یافته است و بدلیل وجود و پیشرفت فناوری هایی چون سیستم های سایبر فیزیک<sup>۴</sup> و امنیت سایبری، رایانش ابری<sup>۵</sup>، رایانش لبه ای<sup>۶</sup>، تحلیل کلان داده<sup>۷</sup>، رباتیک پیشرفته و رایانش شناختی<sup>۸</sup> امکان رشد یافته است. سیستم های سایبر فیزیک، فناوری پایه برای بستر اینترنت اشیا و اینترنت اشیا صنعتی است، چراکه امکان اتصال ماشینهای فیزیکی که قبلاً متصل نبودند را بهم فراهم می آورد. با رایانش ابری سرویسهای فناوری اطلاعات و منابع می توانند در اینترنت بارگذاری و بازیابی شوند و لازم نیست به یک سرور متصل باشند. رایانش لبه ای یک الگوی رایانش توزیع یافته است که ذخیره داده کامپیوتری را نزدیکتر به محل کاربری آن در نظر می گیرد. در واقع برخلاف رایانش ابری، رایانش لبه ای در ذخیره و تحلیل داده بصورت غیرمتمرکز طراحی می شود. اینترنت اشیا صنعتی نیاز به ترکیب رایانش ابری و لبه ای دارد. با پیشرفت قدرت پردازنده ها و پیشرفت تئوریهای تحلیل، مفاهیمی چون مدیریت هشدارها و کاربرد روشهای پیشرفته تر آنالیز داده ها نیز در سیستم های کنترل توزیع یافته بیشتر دیده می شود. در واقع در این خصوص باید بصورت دقیقتر به مفهوم کلان داده ها پرداخت. در سال های اخیر با نرخ بالای نفوذ حسگرها، ادوات دیجیتال و اینترنت اشیا در انواع کسب و کارهای عمومی و صنعتی مواجه هستیم که این امر سبب رشد سریع تر داده های اخذ شده و فراهم شدن کلان داده ها شده است. بنابراین تشکیل کلان داده ها و تحلیل آن ها، منجر به تغییرات زیادی در چگونگی انجام کارها و اخذ تصمیمات شده و بسیاری از صنایع را تحت تأثیر خود قرار داده است.

کلان داده دارای مشخصات زیر می باشد:

- حجم بسیار بالایی دارد؛ اندازه ای در حدود ترابایت یا حتی بیشتر. از این رو به فضای ذخیره سازی نیازمندیم. بنابراین زیرساخت های نرم افزاری و سخت افزاری باید مرتباً ارتقا پیدا کنند تا پاسخگوی حجم زیاد داده باشند.

<sup>5</sup> Cloud Computing

<sup>6</sup> Edge Computing

<sup>7</sup> Big Data Analysis

<sup>8</sup> Cognitive Computing

<sup>9</sup> spreadsheets

<sup>1</sup> Industrial Internet of Things

<sup>2</sup> Big DATA

<sup>3</sup> Digital Twin

<sup>4</sup> Cyber Physical Systems

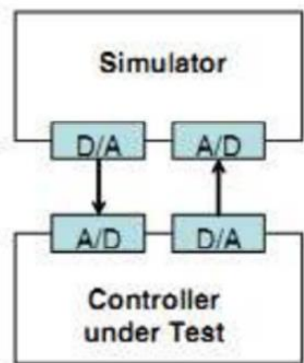
شبیه سازی نرم افزاری در مقایسه با روش های آزمایش با تجهیز واقعی و همچنین امکان انجام تست های آزمایشگاهی پیچیده با حفظ ایمنی که به صورت سنتی تنها با شبیه سازی های نرم افزاری بررسی می شد. و علاوه بر این امکان انجام آزمایش خطاهای محتمل در شرایط واقعی را دارا می باشد. ممکن است طراح بخواهد بخش های مختلف یک سیستم را به صورت مجزا آزمایش کند تا مطمئن شود که همه عناصر به همان صورتی که قرار بوده است کار می کنند. بطور مثال در طراحی و ساخت سیستم های الکترونیک قدرت هم شبیه سازی HIL به دو نوع شبیه سازی HIL بخش کنترل و شبیه سازی HIL بخش قدرت تقسیم بندی می شوند. در شبیه سازی HIL بخش کنترل در صورتی که مدل دینامیکی استفاده شده در شبیه سازی به اندازه کافی دقیق باشد و نمایش مناسبی از سیستم واقعی ارائه دهد، حتی می توان از این روش برای تنظیم پارامترهای کنترل کننده نیز استفاده کرد. از دیگر مزایای روش تست HIL می توان به امکان تست طراحی های پیچیده اشاره کرد. با افزایش پیچیدگی سیستم و سخت افزارهای مرتبط، پیچیدگی سیستم کنترل نیز افزایش خواهد یافت. شبیه سازی HIL روشی است که به میزان بسیار زیادی در فرآیندهای توسعه و تست سیستم های پیچیده استفاده می شود.

#### ۴-۱-۱- شبیه ساز سخت افزار در حلقه، بخش

##### کنترل صنعتی

شبیه سازی HIL کنترل شامل آزمایش یک تجهیز به کمک پورت های داده آن است. در این تکنیک سیگنال های دیجیتال (و یا سیگنال های آنالوگ تبدیل شده به سیگنال های دیجیتال) ما بین سیستم تحت آزمایش و شبیه ساز HIL در حال مبادله است. این فرآیند در شکل ۱۳ نشان داده شده است. این تکنیک امکان تست عملکردهای کنترلی یک تجهیز را فراهم می کند. برخی از کاربردهای این تکنیک عبارتند از:

- ارزیابی کنترل کننده های صنعت فضایی
- ارزیابی کنترل کننده های الکترونیکی صنعت خودرو
- ارائه تجهیزات و عملکردهای جدید
- ژنراتورهای سیستم نیروگاه بادی
- خودروهای برقی و هایبرید



شکل ۱۳ شبیه ساز CHIL

آزمایش شود تا هزینه های عملیاتی تولید کاهش یابد. برای نمونه یک مدل سه بعدی خودرو که با نرم افزار CAD طراحی شده است، می تواند برای آزمایش های مختلف نظیر مقاومت هوا استفاده شود. البته پیش از این نیز شبیه سازی و آزمایش طرح اولیه یک محصول در صنعت متداول بوده است؛ پس سؤال این است که چه چیزی یک همزاد دیجیتالی را متمایز و کارآمدتر از یک مدل کامپیوتری می سازد؟ پاسخ به این سؤال در هدف دوم از ساخت همزاد دیجیتالی خلاصه می شود؛ این که همزاد دیجیتال با تعبیه حسگرهایی در سیستم فیزیکی ساخته می شود، به این ترتیب وضعیت فعلی سیستم فیزیکی به طور لحظه ای و بلادرنگ در همزادش بازتاب داده می شود. همزاد دیجیتال علاوه بر شکل، از نظر موقعیت، وضعیت و حرکت هم به دستگاه اصلی شبیه است. هزاران حسگر در طول فرآیند تولید فیزیکی کار گذاشته می شوند که هر کدام داده های جنبه خاصی از تولید را جمع آوری می کنند. مانند شرایط محیطی، خصوصیات رفتاری ماشین و کاری که در حال انجام است. تمامی این داده ها به صورت پیوسته به همزاد دیجیتال منتقل شده و توسط آن مورد استفاده قرار می گیرد. برای مثال حسگرهای دما که در بخش های مختلف یک دستگاه مکانیکی نصب شده اند، اطلاعاتی را از دمای دستگاه در حال کار فراهم می سازند که عیناً در همزاد دیجیتالی قابل مشاهده است. در نتیجه عیب یابی آن دستگاه ساده تر و سریع تر انجام می شود و در پی آن هزینه های خرابی تجهیزات کاهش خواهد یافت. بنا به ویژگیهای نامبرده کاربردهای مختلفی برای همزادهای دیجیتال متصور است که در بخش بعد مفصلتر توضیح داده می شود. شاید بتوان اهداف جدید در کنترل صنعتی را به عناوین تمرکززدایی<sup>۱</sup>، کربن زدایی<sup>۲</sup> و دیجیتال سازی<sup>۳</sup> خلاصه نمود.

#### ۴-۲- کاربرد سیستم های آزمایش و شبیه سازی

##### جدید در کنترل صنعتی

شایان ذکر است که امروزه با فناوری و با روی کار آمدن شبیه ساز های مانند همزاد دیجیتال، دیگر مفهوم شبیه سازهای آموزشی و مهندسی را نمی توان به طور قطع از یکدیگر جدا دانست. در ادامه با توضیح مفاهیم آزمایشگاه های سخت افزار در حلقه و همزادهای دیجیتال به بررسی این روشهای آزمایش خواهیم پرداخت.

#### ۴-۱-۱- شبیه ساز سخت افزار در حلقه

رهیافت ترکیب شبیه سازی و آزمایش عملیاتی را شبیه سازی سخت افزار در حلقه HIL می نامند. شبیه سازی HIL نوعی از انواع شبیه سازی زمان حقیقی است. تفاوت عمده بین شبیه سازی HIL با سایر روش های شبیه سازی زمان حقیقی، وجود بخشی از سیستم واقعی به صورت فیزیکی در حلقه شبیه سازی است. در واقع نکته مهم در شبیه سازی HIL ایجاد تمامی سیگنال های مورد نیاز برای بخش فیزیکی است به صورتی که بخش فیزیکی این تصور را داشته باشد که در حال کار با پلنت واقعی است. روش HIL مزایای روش های سنتی تست را یکجا دارد: هزینه کم روش های

<sup>3</sup> Digitalization

<sup>4</sup> Simulation and Test Systems

<sup>1</sup> Decentralization

<sup>2</sup> Decarbonization

## ۵- جمع بندی و نتیجه گیری (تحلیل روند پیشرفت فناوری سیستم های کنترل صنعتی و الزامات داخل کشور)

با توجه به مباحث مطروحه در این مقاله و روند سریع پیشرفت فناوری در سیستم های کنترل صنعتی، به منظور بکارگیری صحیح این فناوری ها در سیستم های کنترل صنعتی در کشور، ذکر موارد زیر ضروری به نظر می رسد.

در پیاده سازی هر سیستم کنترل صنعتی می بایست به دو مولفه اساسی آن همواره توجه داشت، بخش عملکردی<sup>۵</sup> و بخش فناوری اجرا<sup>۶</sup> (سخت افزار و نرم افزار). در بخش عملکردی سیستم های کنترل صنعتی توجه به موارد زیر ضروری است:

- آشنایی کامل به فرآیند عملکردی پلنت صنعتی به طور کامل و به صورت جزئی که در طراحی سیستم کنترل پلنت صنعتی بسیار مهم و اساسی می باشد و می توان گفت گام اصلی در طراحی سیستم کنترل پلنت صنعتی است که در آن ارتباط کلیه اجزاء پلنت صنعتی از نظر کمی و کیفی آمده است و در تهیه شبیه ساز سیستم کنترل پلنت صنعتی که یکی از الزامات طراحی سیستم کنترل صنعتی قبل از اعمال سیستم طراحی شده به پلنت صنعتی واقعی می باشد بکار می آید. لازمه این امر داشتن دانش فنی در زمینه طراحی فرآیند پلنت صنعتی، و همچنین دانش فنی در زمینه طراحی تجهیزات مکانیکی و الکتریکی، مباحث شیمی و خوردگی و ... می باشد.
- آشنایی با نحوه طراحی سیستم های کنترل در قالب لاجیک نویسی و ساختارهای و الگوریتم های کنترلی مختلف
- طراحی سیستم های حفاظت و آشنایی با مباحث قابلیت اطمینان و قابلیت دسترسی در سیستم های کنترل صنعتی
- روش های مختلف اندازه گیری کمیت های غیر الکتریکی و الکتریکی با در نظر گرفتن الزامات پلنت صنعتی از قبیل خطا، قابلیت تکرار و ...
- نحوه بکارگیری و طراحی انواع محرک ها از قبیل طراحی سیستم های پنوماتیکی، هیدرولیکی و الکتریکی و عناصر نهایی کنترل طراحی سیستم کنترل پلنت صنعتی در بخش عملکردی خاص هر صنعت بوده ولی در بخش فناوری اجرا کاملاً با سایر صنایع مشترک می باشد. از سوی دیگر اعم فعالیت های تحقیق و توسعه بر روی بخش نرم افزاری سیستم های کنترل صنعتی صورت می گیرد و به نحوی که در دهه های گذشته تنها دو نسل از سخت افزار سیستم های کنترلی زیرمنس تحت عناوین S7 و S5 تولید گردیده است در صورتی که در نقطه مقابل در همین بازه زمانی ۴ نسل از نرم افزار سیستم های کنترلی رونمایی شده است. نسل های متوالی نرم افزارهای سیستم های کنترلی از جوانب مختلف مانند رابط کاربری، ساختار بلادرنگ، پایگاه داده، ماژول ها و کتابخانه های کارا، امنیت و توان مقابله با نفوذپذیری ارتقاء پیدا نموده اند.

در حال حاضر بسیاری از سازندگان سخت افزار کنترلی PLC امکان برقراری ارتباط PLC با نرم افزارهای شبیه سازی بلادرنگ (مانند MATLAB در مد XPC، LABVIEW و...) به منظور ایجاد آسان شبیه ساز HIL کنترلی را به عنوان قابلیت مهم و جدید بر محصول خود را مطرح می کنند.

## ۴-۲- همزاد دیجیتال

همزاد دیجیتال عموماً به صورت یک کپی دیجیتال از مفهوم فیزیکی جاندار یا بی جان تعریف می شود... کاربرد این مفهوم پس از بوجود آمدن اینترنت اشیا (IOT) از نظر هزینه ها مناسب و قابل پیاده سازی شد.

## ۴-۲-۱- نحوه کارکرد همزاد دیجیتال

گام اول و مهمترین گام در ساخت و ایجاد یک همزاد دیجیتال به کمک متخصصین علوم داده و ریاضیات کاربردی انجام می شود. هدف موضوع مذکور، تحقیق ماهیت فیزیکی مدل شونده و استفاده از داده ها و روابط ریاضی برای ساخت یک مدل ریاضی است. تفاوت این مدل با مدلسازی ها و شبیه سازی های دیگر در این است که به گونه ای درست می شود که بتواند از حسگر ها داده بگیرد و خود را شبیه همزاد فیزیکی اش کند. توجه شود که میزان دقت در شباهت یک همزاد دیجیتال و همزاد فیزیکی اش بنا به کاربرد می تواند متفاوت باشد.

در اینجا می توان به تفاوت این فن آوری با فن آوری واقعیت افزوده<sup>۱</sup> دقیق شد. در فناوری واقعیت افزوده مدل ها براساس داده های جمع آوری شده با دقت بالا ساخته می شوند در حالیکه فناوری همزاد دیجیتال با استفاده از داده های جمع آوری شده توسط حسگرها مرتب به روز رسانی می شود. به مرور زمان بنا به کاربرد فناوری همزاد دیجیتال به سه نوع مختلف تقسیم شده است.

- نمونه اولیه همزاد دیجیتال<sup>۲</sup>
- نمونه همزاد دیجیتال<sup>۳</sup>
- تجمیع همزاد دیجیتال<sup>۴</sup>

فناوری نمونه اولیه همزاد دیجیتال شامل طراحی ها، آنالیزها و فرایندها برای تحقق یک محصول فیزیکی است. در واقع این فناوری پیش از وجود محصول فیزیکی وجود دارد. نمونه همزاد دیجیتال، همزاد دیجیتالی هر جز سازنده یک ماهیت فیزیکی است و تجمیع همزاد دیجیتال برآیند نمونه همزاد دیجیتال ها بوده و اطلاعاتش می تواند برای بهینه سازی، تشخیص و پیش بینی و یادگیری راجع به ماهیت فیزیکی مدل شونده بکار رود.

## ۴-۲-۲- کاربرد های همزاد دیجیتال

از کاربردهای آن می توان از مزارع بادی و نیروگاه ها برای تامین امنیت سایبری، پیش بینی عیب و بهسازی راندها تا کشاورزی و تست موبایل هوشمند و... مثال های زیادی عنوان کرد.

<sup>4</sup> Digital Twin Aggregate (DTA)

<sup>5</sup> Functional

<sup>6</sup> Implementation

<sup>1</sup> Augmented Reality (AR)

<sup>2</sup> Digital Twin Prototype (DTP)

<sup>3</sup> Digital Twin Instance (DTI)

- [13] Sirkka-Liisa Ja"msa"-Jounela. "Future trends in process automation" Annual Reviews in Control 31 (2007) 211–220.
- [14] S. Neil. "Pigler Automation Tests Siemens 'Next-Gen DCS." <https://www.automationworld.com/products/control/article/13743028/pigler-automation-tests-siemens-nextgen-dcs>.
- [15] <https://www.marketsandmarkets.com/Market-Reports/electrical-digital-twin-market-192874390.html>.

در این راستا با توجه به افق روشن و درآمد درخور توجه، به دلیل وجود تقاضا برای سیستم‌های با عملکرد بالا و امنیت تضمین شده، سرمایه‌گذاری‌های کلانی توسط شرکت‌های مربوطه در حوزه تحقیق و توسعه این نرم‌افزارها صورت می‌گیرد از جمله تحقیقات و فعالیت‌های انجام گرفته در سال‌های اخیر می‌توان به ظهور کنترل پیش‌بین بر پایه مدل و کاربرد روش‌های هوش مصنوعی در فرایندهای صنعتی اشاره کرد [۱۲].

لذا پیشنهاد می‌شود به بخش عملکردی سیستم‌های کنترل صنعتی توجه بیشتری شود تا کشور بتواند همگام با کشور های صنعتی در طراحی و پیاده سازی سیستم‌های کنترل صنعتی پیشرو باشد.

## مراجع

- [1] Multiple vulnerabilities in ABB 800xA DCS." <https://ics-cert.kaspersky.com/news/2020/04/30/abb-vulnerabilities>.
- [2] E. Kovacs. "Flaws in ABB DCS Allow Hackers to Cause Disruption in Industrial Environments." <https://nimbus-t.com/flaws-in-abb-dcs-allow-hackers-to-cause-disruption-in-industrial-environments>
- [3] C.L. Albert and D.A. Coggan, "Fundamentals of Industrial Control, Practical Guides for Measurement and Control ", Second Edition, Instrument Society of America (ISA), 1996.
- [4] Frank Jovic, "Expert Systems in Process Control ", First Edition, Chapman & Hall, 1992
- [5] <https://www.indumart.com>.
- [6] P. Kadlec, B. Gabrys, S. Strandt, Data-driven Soft Sensors in the process industry, Comput. Chem. Eng. 33 (2009) 795–814.
- [7] <https://www.shimaden.com>.
- [8] Cheng-Ching, Yu, "Autotuning of PID Controllers, A Relay Feedback Approach ", Second Edition, Springer -Verlog London Limited, 2006.
- [9] M.M. Gupta and N.K. Sinha, "Intelligent Control System, Theory and Applications ", IEEE Press, 1996.
- [10] A.Larson. "The POWER Interview: How Modern Control System Technology Is Changing Power Plant Operation." <https://www.powermag.com/the-power-interview-how-modern-control-system-technology-is-changing-power-plant-operation>.
- [11] jburke. "'Intelligent' Controller For Gas Turbines Announced." <https://diesलगasturbine.com/intelligent-controller-for-gas-turbines-announced>.
- [12] "Multiple vulnerabilities in ABB 800xA DCS." <https://ics-cert.kaspersky.com/news/2020/04/30/abb-vulnerabilities>.