SSR内蔵1ch温度調節計

# SB1

# 簡易操作説明書

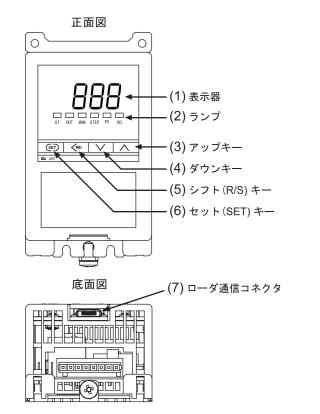
All Rights Reserved, Copyright © 2010, RKC INSTRUMENT INC

IR02M02-J

本製品をお使いになる前に、本書をよくお読みいただき、内容を理解された上でご使用ください。なお、本書は大切に保管し、必要なときにご活用ください。本書はSB1の各部の名称や基本的なキー操作等を説明したものです。

詳細な取り扱いや各機器の操作などについては、別冊の SB1 取扱説明書 (IMR02M04-J口) を参照してください。 本説明書は、当社ホームページからダウンロードできます。 ホームページアドレス: http://www.rkcinst.co.jp/down\_load.htm

## 1 各部の名称

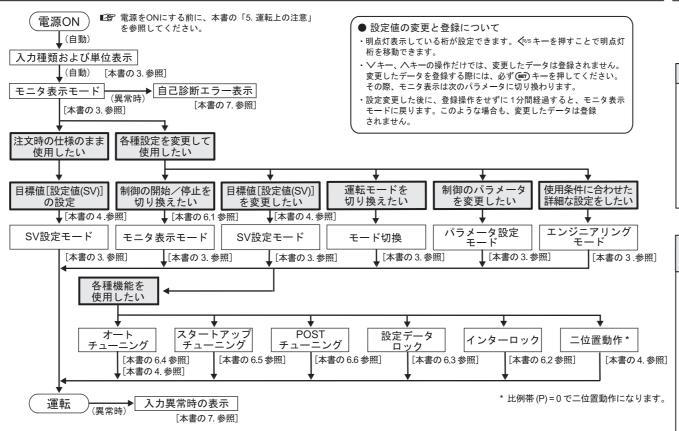


(1)	表示器	[緑]	測定値 (PV) 、設定値 (SV)、操作出力値 (MV) または各種パラメータの記号や設定値を表示します。
(2) ATランプ [		[緑]	オートチューニング (AT) 実行中に点滅します。 オートチューニング (AT) が終了すると消灯します。 スタートアップチューニング (ST) 実行中は点灯します。
	OUTランプ	[緑]	出力がONのときに点灯します。
	MANモードランプ	[緑]	マニュアル (MAN) モードのときに点灯します。
	PVランプ	[緑]	表示器に測定値 (PV) が表示されているときに点灯します。
	STEP設定値ランプ	[緑]	設定値(SV)にSV2が選択されているときに点灯します。
	DO出カランプ	[赤]	イベント出力 (DO) がONのときに点灯します。
(3)	アップキー1		数値を増加するときに使用します。
(4)	ダウンキー <sup>1</sup>		数値を減少するときに使用します。
(5)	シフト(R/S) キー		設定変更時の桁移動に使用します。 モニタ項目、RUN/STOPや各モードの切換操作に使用します。
(6)	セット(SET) キー		パラメータの呼び出しや設定値の登録に使用します。
(7)	ローダ通信コネク: (標準装備)	タ	本機器のローダ通信コネクタ、当社製USB通信変換器 COM-K-1(別売り)2およびパソコンを専用ケーブルで接続し、 当社製通信ツール3をパソコンにインストールすることで、 パソコン側でのデータ管理のモニタと設定が可能になります。

- 1 モード切換 (AUTO/MAN、設定データロック、インターロック解除) 内での切換操作にも使用します。
- <sup>2</sup> COM-Kについては、COM-K取扱説明書 (IMR01Z01-J□) を参照してください。
- 3 当社ホームページからのダウンロードのみ

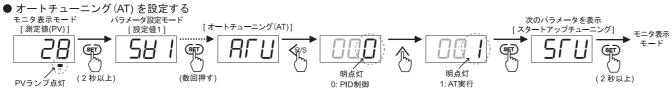
## ↓ キー操作は必ず指で行ってください。先の尖ったものでキーを押すと、故障の原因となります。

## 2. 操作フロー



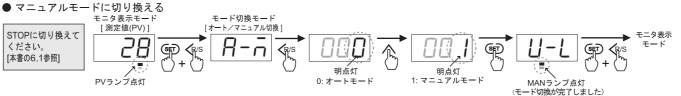
## 4. 設定例

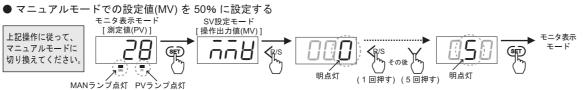




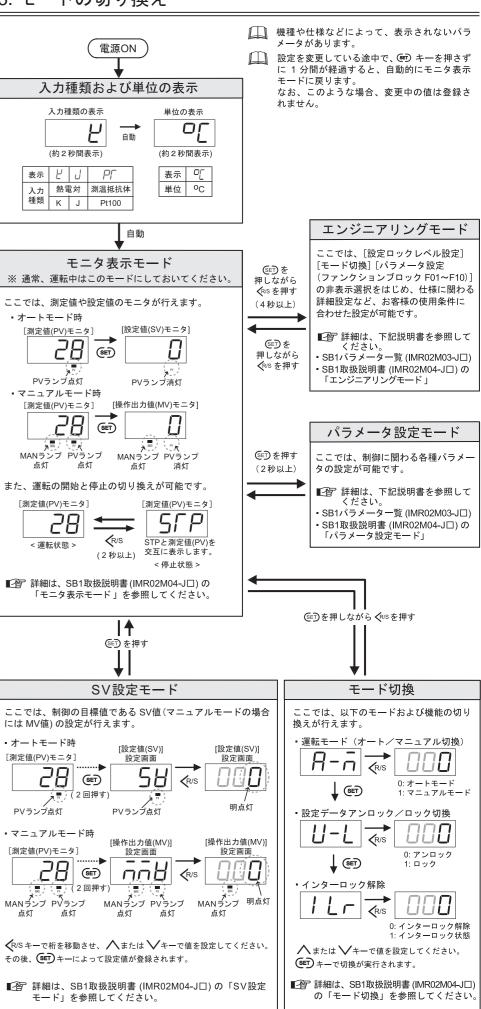








## 3. モードの切り換え



## 5. 運転上の注意

#### 注 意

- 本機器には電源スイッチがありませんので、初めて本機器の電源をONにすると、す ぐに運転を開始します。[出荷時: RUN (制御開始)]
- ▶ 入力信号線がオープンまたはショート (測温抵抗体入力のみ) 状態の場合、本機器は 入力異常 (バーンアウト) と判断します。

〈バーンアウト方向〉 熱電対入力: アップスケール

測温抵抗体入力: アップスケール (入力断線時)、ダウンスケール (入力短絡時) 〈バーンアウト時の出力〉

制御出力:「バーンアウト時の制御出力選択」の設定内容に従う (出荷値: 0 [制御演算の結果])

イベント出力:「入力バーンアウト時のイベント出力状態選択」の設定内容に従う (出荷値: 0 [バーンアウト時にイベント出力を強制ONにしない])

■ 10 ms 以下の停電に対しては、動作に影響はありません。10 msを超える停電の場合 には、電源OFFと判断します。停電復帰時には、電源OFF直前のデータおよび状態で 運転を再開します\*。

\*オート (AUTO) モードの場合

出力リミッタ下限値から制御演算結果を反映させた値を出力

マニュアル (MAN) モードの場合

エンジニアリングモードの「バンプレス動作選択」の設定内容により、以下のように動作する 「0: バンプレスなし」のとき: 設定されているマニュアル値を出力

「1: バンプレスあり」のとき: 出カリミッタ下限値を出力

- イベントの待機動作は電源をONしたとき、またはSTOPからRUNに切り換えたときに 働きます。(待機動作付きの場合)
- イベントの再待機動作はSVを変更したとき以外にも、電源をONしたとき、または STOPからRUNに切り換えたときにも働きます。(再待機動作付きの場合)

## 6. 運転操作にかかわる機能

データ設定の基本については、[本書の2.操作フロー(設定値の変更と登録について)]を参照 してください。

#### 6.1 RUN/STOPの切り換え ====

制御を開始(RUN)するか、または制御を停止(STOP)するかを切り換えることができます。 RUN/STOPの切り換えは、1回のキー操作で行う方法と、エンジニアリングモードの 「RUN/STOP設定」で設定する方法があります。いずれの方法とも、操作結果が連動しあ う関係を持っています。たとえば、キーでRUNからSTOPに切り換えた場合、エンジニアリ ングモードの「RUN/STOP設定」の設定も「STOP」を設定した状態となります。

#### ● STOPにしたときの本機器の状態

STOP表示	表示器にSTOPキャラクタ (5 <i>ГP</i> ) を表示します
制御出力	出力OFF
イベント出力	「STOP時の出力状態」の設定内容に従う [出荷時: 出力OFF (接点オープン)]
オートチューニング	中止 (PID定数は更新されません)
パラメータ	設定値 (SV)、パラメータ設定モードの設定、およびモード切換の 切換操作は可能

● RUNにしたときの本機器の状態

STOPからRUNへ切り換えたときは、電源投入時と同じ動作 (制御開始、イベントの 判断開始)を行います。

#### ■1回のキー操作で切り換える

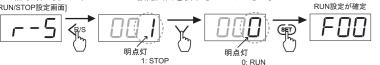


## ■「RUN/STOP設定」画面で設定する

● RUNからSTOPへ切り換える モニタ表示モード エンジニアリングモード [ ファンクションブロック(F00) ] [ RUN/STOP設定画面 ] [測定値(PV)モニタ 28 (F) (4回押す) (4秒以上) STOP状態 STOP設定が確定 (F)

● STOPからRUNへ切り換える

上記手順に従って、RUN/STOP設定画面を表示させてください。



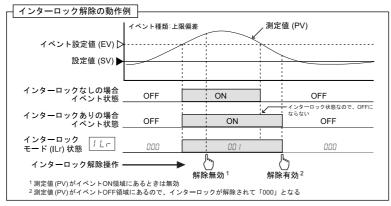
1. STOP

## 6.2 インターロック機能の解除 \_\_\_\_

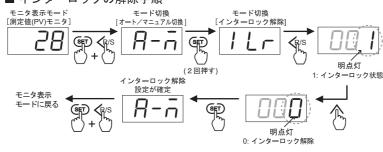
測定値 (PV) が一度イベント状態の領域に入ると、その後、測定値 (PV) がイベント状態の 領域を外れてもイベント状態を保持するのがインターロック機能です。 インターロックの解除は、キー操作で行います。

## インターロック機能を有効にするには、エンジニアリングモードのインターロック (IL1) を「1: 使用」に設定する必要があります。(出荷時: 機能OFF)

■ SB1 パラメーター覧 (IMR02M03-J□) 参照



## ■ インターロックの解除手順



#### 6.3 設定データロック機能の設定 ■

設定データロック機能を利用することで、運転中の誤操作を防止できます。 設定データロックの設定は、モード切換の「設定データアンロック/ロック」で行います。 ロックしたいパラメータ\*は、エンジニアリングモードの設定ロックレベルで設定します。

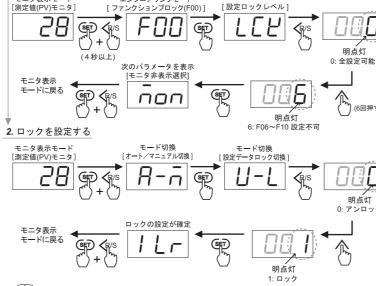
#### 設定データロック機能を有効にするには、エンジニアリングモードの設定ロック レベル (LCK) で設定する必要があります。(出荷時: 機能OFF [全設定可能]) ■ SB1 パラメーター覧 (IMR02M03-J□) 参照

### ■ 設定データロックの設定手順

設定例: パラメータ設定モードの「比例帯」以降のパラメータをロックする場合

#### 1. 設定ロックレベルを設定する

モニタ表示モー



## ↓ 設定ロックレベル (LCK) の設定は、ロックを確定した後でも変更できます。

## 6.4 オートチューニング(AT) の開始/停止 ■

オートチューニング (AT) は、設定された温度に対する最適なPID定数を自動的に計測、演 算、設定する機能です。

## ■ オートチューニング (AT) 使用上の注意

- 温度変化が非常に遅い制御対象では、ATが正常に終了しない場合があります。このよう なときは、手動でPID定数を調整してください (温度変化の目安として昇温または、降温 時の速度が1℃/分以下の場合)。また、温度変化が遅い、周囲温度付近や制御対象の上 限温度付近でのAT実行に際しても注意してください。
- ●出カリミッタによって操作出力値を制限している場合は、ATを行っても最適なPID定数 が得られないことがあります。

#### ■ オートチューニング (AT) の開始条件

以下の条件をすべて満たしていることを確認してから、ATを実行してください

10米目をすって同たしていることを確認してある。 ハモ矢目してくたこい。				
<b>軍転時の状態</b>	PID制御			
星粒时の人忠	RUN状態			
パラメータの設定	出力リミッタ上限値 ≧ 1 %、出力リミッタ下限値 ≦ 99 %			
人力値の状態	アンダースケール、オーバースケールの状態でないこと			

#### ■ オートチューニング (AT) の中止条件

ATは以下のいずれかの状態になったとき、直ちにATを中止し、PID制御へと切り換わりま す。そのときのPID定数は、AT開始以前の値のままとなります。

	PID制御へ切り換えたとき	
運転時の状態	STOP状態へ切り換えたとき	
	マニュアル (MAN) モードへ切り換えたとき	
	設定値 (SV) を変更したとき	
パラメータの変更	PVバイアス、PVデジタルフィルタを変更したとき	
	出カリミッタ値を変更したとき	
入力値の状態	アンダースケール、オーバースケールになったとき	
ATの実行時間	AT開始後、約9時間を経過してもATが終了しないとき	
停電	10 ms以上停電したとき	
計器異常	フェイル状態になったとき	
	•	

## ■ オートチューニング (AT) の開始/停止操作

ATは、電源投入後、昇温中または制御安定時いずれの状態からでも開始できます。

ATが正常に終了した場合、制御ループ断線警報 (LBA) 時間は積分時間結果の2倍の 値が自動的に設定されます。

## 6.5 スタートアップチューニング (ST) の設定

スタートアップチューニング(ST) は、電源ON時、STOPからRUN切換時または、設定値 (SV)変更時に制御対象の応答特性から、PID定数を自動的に算出、設定する機能です。 簡易オートチューニングとして、電源ON時に応答が遅い制御対象に対して、制御性を乱 さずに、短時間でPID定数を求めることができます。

#### ■ スタートアップチューニング (ST) 使用上の注意

- 電源ON 時またはSTOPからRUN切換時のSTの場合は、チューニング開始と同時、また はチューニング開始前に必ずヒータ電源をONにしてください。
- STの開始時には、測定値 (PV) と設定値 (SV) の温度差が比例帯の 2 倍以上あるような 状態で、STを開始してください。
- ●出カリミッタによって操作出力値を制限している場合は、STを行っても最適なPID定数 が得られないことがあります。

#### ■ スタートアップチューニング (ST) の開始条件

STは、以下の条件をすべて満たした状態のときに、実行されます。

運転時の状態	PID制御
建铅时0/1/2	RUN
パラメータの設定	STの設定がON (1回実行、毎回実行)
ハファータの設定	出カリミッタ上限値 ≧ 1 %、出カリミッタ下限値 ≦ 99 %
入力値の状態	アンダースケール、オーバースケールの状態でないこと
八万世の水忠	設定値 (SV) 変更時のSTでは、測定値 (PV) が安定していること
出力値の状態	起動時に出力が変化し、出力リミッタ上限値または下限値で飽和
山川胆の状態	すること

## ■ スタートアップチューニング (ST) の中止条件

STは、以下のいずれかの状態になったとき、直ちに STを中止し、PID制御へ切り換わり ます。そのときのPID定数は、ST開始以前の値のままとなります。

	ATを実行したとき
運転時の状態	STOPへ切り換えたとき
	マニュアル (MAN) モードへ切り換えたとき
	STの設定を「0: ST不使用」に変更したとき
パラメータの変更	PVバイアス、PVデジタルフィルタを変更したとき
	出カリミッタ値を変更したとき
入力値の状態	アンダースケール、オーバースケールになったとき
STの実行時間	ST開始後、約100分を経過してもSTが終了しないとき
停 電	10 ms以上停電したとき
計器異常	フェイル状態になったとき

#### ■ スタートアップチューニング (ST) の設定手順

<設定例> STを電源 ON 時に1回だけ実行する場合

#### 1. 起動条件を確認する

最初に、エンジニアリングモードの「ST起動条件」で 0 (電源ON時) が設定されている ことを確認します。

出荷値: 0 (電源ON時、STOPからRUNへの切換時、またはSV変更時に起動)

### 2. 実行方法を設定する



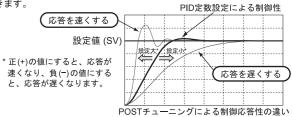
## 3. STを実行する

一旦、電源をOFFにしてから、電源を再度ONにすると、自動的にSTを開始します。 PID定数の算出、設定が終了すると、STの設定は「0: ST不使用」に戻ります。

- STが中止になった場合、設定は「0: ST不使用」にならず、再度起動条件が成立 したときに、STを開始します。
- STが正常に終了した場合、制御ループ断線警報 (LBA) 時間は積分時間結果の2倍 の値が自動的に設定されます。

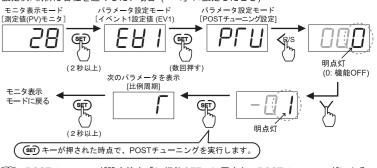
## 6.6 POSTチューニングの設定 ===

POSTチューニングは、設定されたPID定数での制御性に対して、その制御応答性を変え ることができる機能です。パラメータ設定モードのPOSTチューニング設定 (6段階:-3~ +3) を変更するだけで、PID定数はそのままで、制御応答性を「速く」または「遅く」に 設定できます。



#### ■ POSTチューニングの設定手順

設定例:制御応答性を遅くしたい場合(「-1」に設定したとき)



POSTチューニング設定値を「0:機能OFF」に戻すと、POSTチューニングによる 補正が掛からない制御に戻ります。

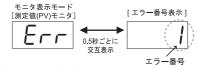
## 7. 異常時の表示

#### 入力異常時の表示

表示	内 容	対処方法		
測定値 (PV) [点滅表示]	測定値 (PV) が入力レンジを超えた			
□□□ [点滅表示]	オーバースケール: 測定値 (PV) が表示限界範囲の上限 を上回った	以下の点を確認してください。 ・入力レンジ		
<b>リリリ</b> [点滅表示]	アンダースケール: 測定値 (PV) が表示限界範囲の下限 を下回った	・センサ ・センサの接続		

### ■ 自己診断時のエラー表示

エラーが発生した場合、モニタ表示モードに表示されるエラー番号からエラー内容を確認 することができます。



内容	表示	エラー時の動作	対処方法
調整データ異常  データバックアップエラー  A/D変換値異常 (温度補償異常も含む)	表示ランプ: すべて消灯 [イベント (EV) ICFAILが選択 されている場 合を除く]	制御出力: OFF  FAIL出力: 接点オープン [イベント (EV) にFAIL が選択されている場合]	一度、電源をOFFにしてください。 電源を再度ONにした後もエラー状態になる場所またはには、当社営業所または代理店までご連絡ください。
電源電圧の異常ウォッチドッグタイマ	全表示消灯		
<b>15</b> SBリンク異常	表示ランプ: すべて消灯 [イベント(EV) にFAILが選択 されている場 合を除く]	制御出力: 制御続行/停止の設定 が可能 FAIL出力: 接点オープン [イベント (EV) にFAIL が選択されている場合]	異常要因の除去によって 正常復帰します。

書に記載されている会社名や商品名は、一般に各社の商標または登録商標です

理化工業株式会社 RKC INSTRUMENT INC. 初 版: 2011年 3月 [IMQ00 本社 〒146-8515 東京都大田区久が原 5-16-6 TEL: 03-3751-8111 (代) FAX: 03-3754-3316

技術的なお問い合わせは、カスタマーサービス専用電話TEL(03)3755-6622をご利用ください。

MAR. 2011