



**T.C.
ERCIYES ÜNİVERSİTESİ
MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ
MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ**

MEKATRONİK LABORATUVARI – 1

BASINÇ, AKIŞ ve SEVİYE KONTROL DENEYLERİ

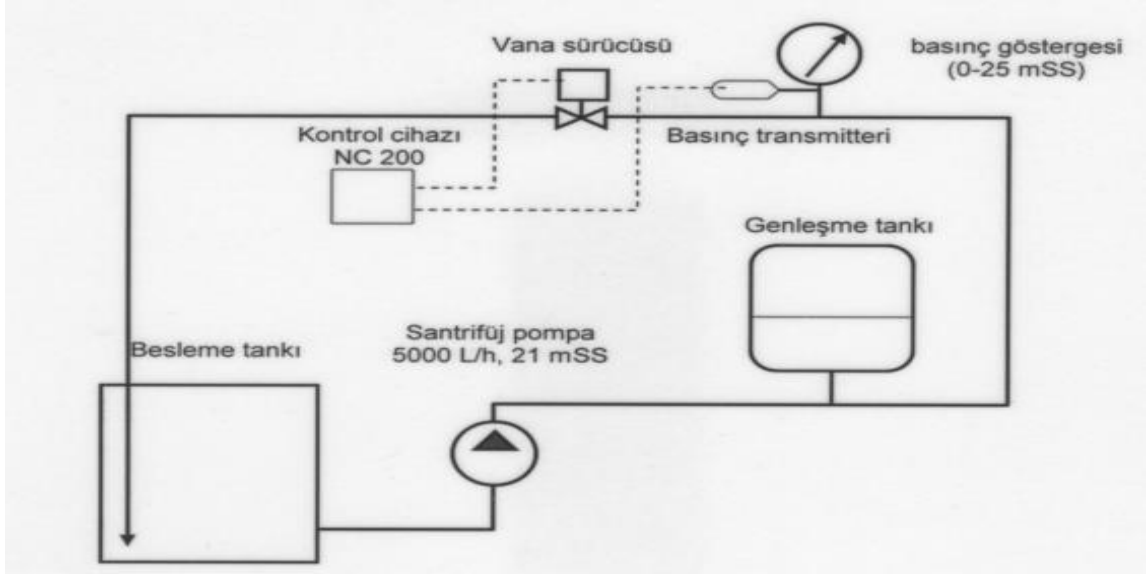
DENEY SORUMLUSU

Arş.Gör. Şaban ULUS

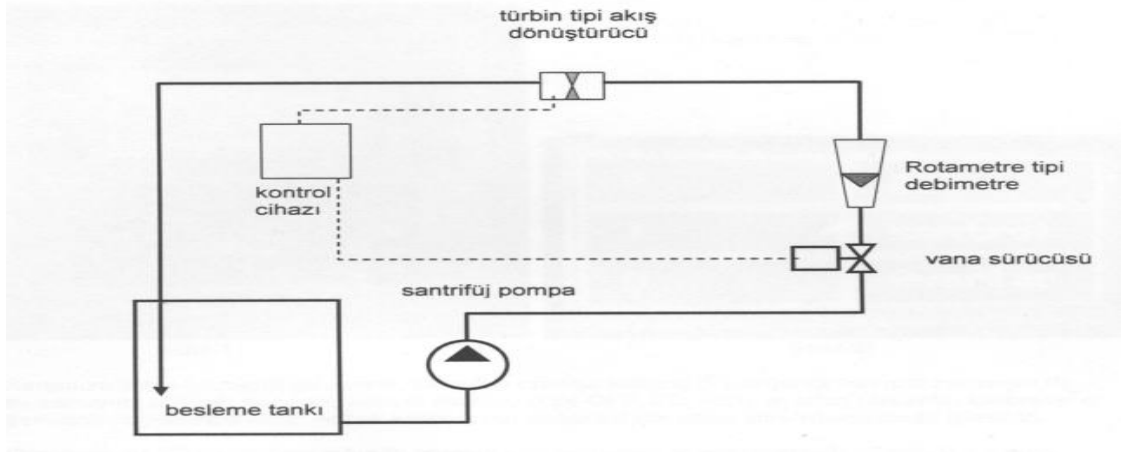
Haziran 2012

KAYSERİ

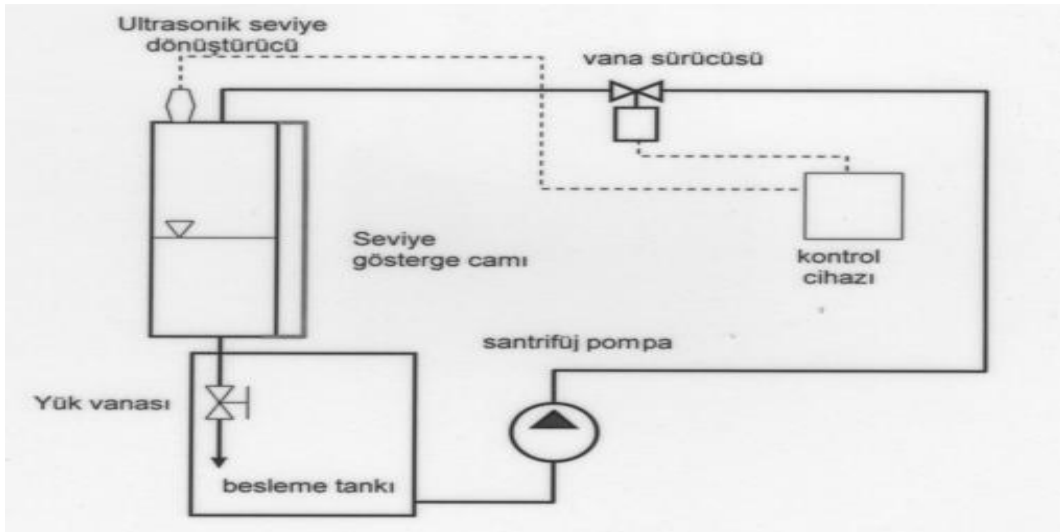
A) KN-780 BASINÇ KONTROL EĞİTİM SETİ ŞEMASI



B) KN-780 AKIŞ KONTROL EĞİTİM SETİ ŞEMASI



C) KN-790 SEVİYE KONTROL EĞİTİM ŞEMASI



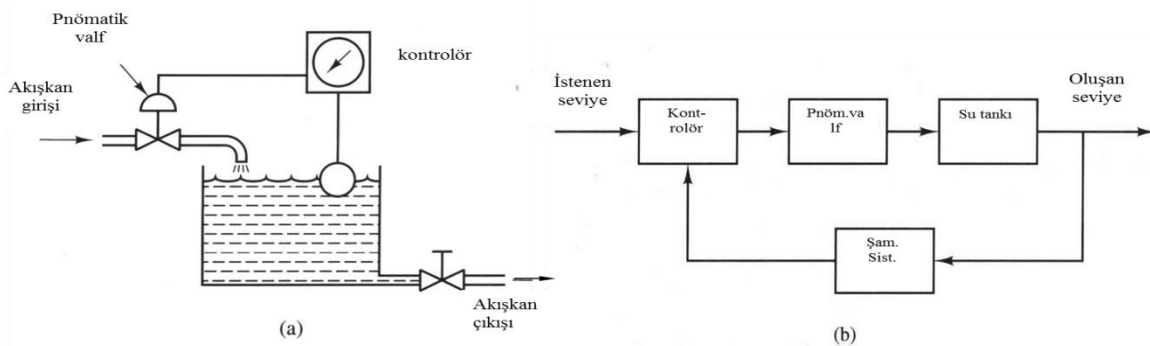
1. AKIŞ, SEVİYE ve BASINÇ KONTROL UYGULAMALARI

1.1 Giriş

Kontrol, ayarlamak, düzenlemek, veya kumanda etmek manasına gelir. Herhangi bir işlemin belirli şartlarda gerçekleşmesini sağlar. Kontrol, doğal ve yapay kontrol olmak üzere ikiye ayrılabilir. Doğal kontrol kendiliğinden gerçekleşen olayları kapsarken, yapay kontrol ise insan katkısı ile gerçekleştirilen kontroldür.

1.1.1. Elle (manuel) Kontrol: İnsanın bir kontrol elemanı gibi doğrudan kontrol olayına katılmasıyla gerçekleştirilen kontrol uygulamasıdır. Örneğin, bir depoda sabit sıvı seviye kontrolünde; sıvı seviyesinin gözlenmesi, belirlenen seviyeye göre giriş veya çıkış vanalarına kumanda edilmesi insan tarafından gerçekleştirilir.

1.1.2. Otomatik Kontrol : Bu kontrol türü ise, insanın dolaylı katkısı ile teknolojik elemanlar yardımıyla yapılan kontroldür. Bir sistemde kontrol etkinliklerinin doğrudan insan katkısı olmaksızın önceden belirlenen bir amaca göre gerçekleştirilmesi ve yönlendirilmesidir.



Şekil 1.1 Otomatik olarak kontrol edilen bir depo-vana sistemi ve blok diyagramı

Otomatik kontrol sistemleri, sistemde oluşabilecek olumsuzlukları gidermede yardımcı olduğu gibi, sistemin işletme şartlarını düzelterek verimliliğini de artırabilir. Otomatik kontrol, istenen fiziksel değerlerin sabit ve kararlı olarak alınabilmesini bozucu etkilere tam ve gecikmesiz olarak cevap verebilmeyi amaçlar.

2. KONTROL ORGANLARI :

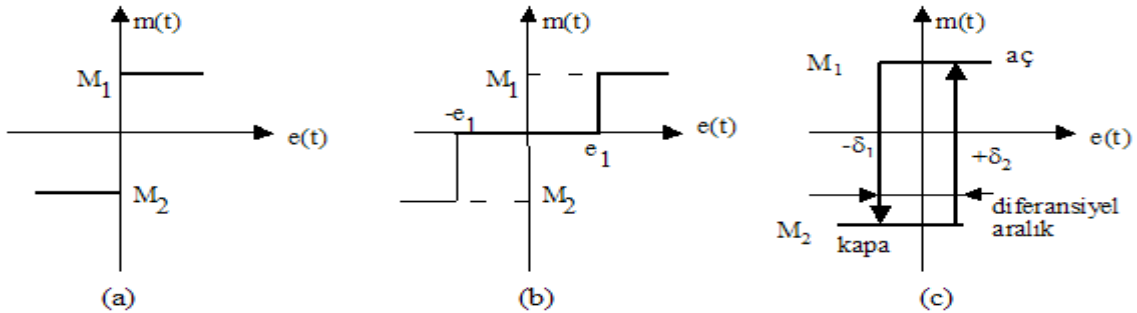
Kontrol organları, giriş büyüklüğü olan hataya ve kendi dinamik davranışını tanımlayan transfer fonksiyonuna bağlı olarak bir kontrol etkisi üretirler ve bu etki, kumanda sinyali şeklinde son kontrol elemanına gönderilir. Fiziksel olarak, örneğin; bir vana açılır-kapanır

veya bir elektrik motorunun çalışması gibi bir hareket sağlanır, böylece kontrol edilen sistem girişinde hatayı küçültecek değişme meydana gelir. Hatanın belirlenmesi için referans değer ile ölçülen kontrol büyüklüğünün karşılaştırılması gerekir.

Endüstriyel kontrol organlarında kontrol etkilerinin sağlanması için elektrik, hidrolik, pnömatik gibi enerji kaynaklarından yararlanılmaktadır. Deney sistemimizde de bulunan ikili ve sürekli çalışan kontrol organı tipleri mevcuttur. Deneysel sistemimizde On-Off (iki konumlu) kontrol, elle kontrol, P, PI, PD, PID kontrol sistemi mevcuttur. Çeşitli kontrol parametrelerine göre sistemin kararlılığı ve verdiği cevabı analiz edilerek en uygun kontrol parametreleri belirlenmeye çalışılmalıdır.

2.1. İKİLİ KONTROL ORGANLARI

Bu tip kontrol organı sadece belirli iki konumda devrede bulunur. Yani, açık (devrede) yada kapalı (devre dışı) şeklinde tanımlanır. Aç-kapa kontrol etkisi kullanan kesikli çalışan kontrol organları, basit yapılı ve düşük maliyetli olmaları nedeniyle günlük yaşantımızın bir parçası olan çeşitli cihaz veya sistemlerde ve endüstride yaygın olarak kullanılır.



Şekil 1.2 İkili kontrol sistemi

Şekil 1.2-a' da verilen, girişi hata sinyali $e(t)$ ve çıkışı kumanda sinyali $m(t)$ olan grafiği ele alalım. İki konumlu kontrolde, kumanda sinyali, $m(t)$ hata sinyalinin pozitif veya negatif olmasına bağlı olarak ya M_1 maksimum değerinde ya da M_2 minimum değerinde kalır. Buna göre;

$$e(t) > 0 \text{ için } m(t) = M_1 \quad \text{ve} \quad e(t) < 0 \text{ için } m(t) = M_2$$

Burada M_1 ve M_2 sabitler olup, minimum değer olan M_2 sıfır ya da negatif değerlidir.

Şekil 1.2-c' de gösterilen diferansiyel aralık, devre açılmadan önce hata sinyalinin içinde değişmesi gereken ara konumdur. Bu aralık, aktif hata sinyalinin sıfır değerinin biraz ötesine geçmesine kadar kontrol organının çıkış büyüklüğünün yani $m(t)$ 'nin mevcut değerinin korunmasını sağlar. Bazen, diferansiyel aralık, istenmeyen sürtünme veya kayıpların bir

sonucudur. Açma-kapama mekanizmasının sık olarak çalışmasını önlemek amacıyla özellikle diferansiyel aralık oluşturulur.

2.2. Sürekli Kontrol Organı Tipleri

Endüstriyel kontrol organlarında, aşağıdaki çeşitli kontrol etkilerinin tek başına ya da birlikte kullanımlarını görebiliriz. Başlıca kontrol etkilerinin temel özellikleri aşağıda özetlenmiştir.

- Orantı etki,
- İntegral etki,
- Diferansiyel etki şeklinde bu etkiler sınıflandırılmaktadır.

2.2.1 Orantı Etki (P Etki)

Orantı etkide, kontrol organının girişi olan hata bir sabit sayı ile çarpılarak çıkış elde edilir.

$$m(t)=K.e(t) \quad M(s)= K.E(s) \quad \text{ve orantı etkisi } K= E(s)/M(s) \quad \text{şeklindedir.}$$

2.2.2 İntegral Etki (I Etki)

İntegral etki, giriş değeri olan hatanın integralini alır.

$$m(t) = \frac{1}{T_i} \int_0^t e(t). dt \quad \text{ve} \quad M(s) = \frac{1}{T_i \cdot s} E(s)$$

Burada, T_i integral zaman adını alır ve zaman boyutundadır. Kontrol elemanının çıkış büyüklüğü, giriş hatası ile orantılı bir hızla değişir. $e(t)$ iki katına çıktığında, $m(t)$ değeride iki kat hızla değişir.

2.2.3. Diferansiyel Etki (D Etki)

Diferansiyel etki hatanın türevini alır.

$$\frac{M(s)}{E(s)} = T_d \cdot s$$

Diferansiyel etki, sabit hata üzerinde herhangi bir etkiye sahip değildir. Bu nedenle hata değişmeye başladığı an devreye girer ve bu nedenle de "önceden sezgi" şeklinde adlandırılır.

Yapılacak olan kontrol uygulamalarında tüm bu etkiler, tek başına kullanılabildiği gibi üç etkininde (P, I, D) bir arada kullanıldığı PID kontrol uygulamaları yapılarak en etkili kontrol parametreleri seçilebilir.

A) DENEY NO : P 780-01

B) DENEYİN ADI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” elle (manuel) Kontrolü

C) DENEYİN AMACI : Tanktaki su basıncı, seviyesi ve akış debisinin, elle (manuel) nasıl kontrol edildiğinin anlaşılması, ayar değerinin nasıl değiştirilebileceğinin anlaşılması.

D) DENEYİN YAPILIŞI:

- 1) Ana şalteri açın.
- 2) Sigortayı 1 konumuna getirip anahtar yardımıyla pompayı çalıştırın.
- 3) Oransal vana sürücüsü üzerindeki ayar düğmesini kontrol kalemiyle elle kumanda konumuna getirin.
- 4) Set değerini önce elle basınç kontrolü için 10 mSS, akış kontrolü için 1000 L/h, seviye kontrolü için 20 cm değerlerine ayarlamaya çalışın.
- 5) Kontrolün proses değişkenlerinin verilen set değerlerine ulaşım ulaşmadığını kontrol ediniz.
- 6) Set değerini bu defa elle basınç kontrol için 20 mSS, akış kontrol için 2000 L/h, seviye kontrol için 30 cm değerlerine ayarlamaya çalışın.
- 7) Kontrolün proses değişkenlerinin istenen değerlerine ulaşım ulaşmadığını kontrol edin.
- 8) Başka bir deneye geçmeyecek iseniz pompa ve sistemi durdurun.

E) RAPORDA İSTENENLER: Deney no, deneyin adı ve amacı, ölçüm değerleri.

A) DENEY NO : P 780-02

B) DENEYİN ADI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” iki konumlu(On-Off) Kontrolü

C) DENEYİN AMACI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” iki konumlu olarak nasıl kontrol edildiğini, üst sınır, alt sınır ve diferansiyel gibi değişkenlerin nasıl kullanıldığını kavramak.

D) DENEYİN YAPILIŞI:

- 1) Ana şalteri açın.
- 2) Sigortayı 1 konumuna getirip anahtar yardımıyla pompayı çalıştırın.
- 3) Oransal vana sürücüsü üzerindeki ayar düğmesini kontrol kalemiyle otomatik (A) konumuna getirin.
- 4) Kontrol cihazının ayarlar kısmına girip KONTROL tuşuna basın.
- 5) Bu konumdan ON-OFF kontrol formunu seçin.
- 6) Diferansiyel değerini basınç kontrol için 4mSS, set ayar değerini 15 mSS olarak Akış kontrolünde diferansiyel değerini 100 L/h, set değerini 2000 L/h olarak, seviye kontrolünde diferansiyel değerini 5cm, set değerini 15 cm olarak seçin.
- 7) Sistemin kararlı hale gelmesi için belirli bir süre bekleyin (2-4 dakika).
- 8) Tablo değerlerini kaydedip gerçek sapma değerlerini (diferansiyeli) hesaplayın.

Ölçülen Özellik/Ölçüm Sayısı	1	2	3	4
Üst Sınır				
Alt Sınır				
Diferansiyel				

E) RAPORDA İSTENENLER: Deney no, deneyin adı ve amacı,.

A) DENEY NO : P 780-03

B) DENEYİN ADI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” oransal (P) Kontrolü

C) DENEYİN AMACI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” istenen değere daha hassas ayarlanması oransal kontrol ile mümkün olur. Bu deneyde oransal kontrol kavramlarının anlaşılması sağlanacaktır.

D) DENEYİN YAPILIŞI:

- 1) Ana şalteri açın.
- 2) Sigortayı 1 konumuna getirip anahtar yardımıyla pompayı çalıştırın.
- 3) Kontrol menüsünden (PID) kontrol formunu seçin.
- 4) Oransal kazanç değerini (P) %50 olarak ayarlayın. İntegral ve türev zamanlarını sıfır (0) olarak girin.
- 5) Set değerini basınç kontrol için önce 10, sırasıyla 15, 20 mSS, akış kontrol için 1000, 1500, 2000 L/h, seviye kontrol için 10, 15, 20 cm değerlerine ayarlayınız.
- 6) Ölçülen değerler SP ile gerçek değerler (PV) arasındaki değişimleri izleyin.
- 7) Farklı oransal kazanç değerlerinde bu deneyleri tekrarlayın.

Ölçülen Özellik/Ölçüm Sayısı	1	2	3
Set Değeri (SP)			
Proses Değişkeni (PV)			
Oransal Kazanç $K_p=0.5$			
İntegral Zamanı	0	0	0
Türev Zamanı	0	0	0

$$V_p = K_p \cdot e + V_o$$

V_p : oransal kontrol çıkışı

K_p : oransal kazanç

e : hata sinyali veya sapma

V_o : sapma ayar parametresi

E) RAPORDA İSTENENLER: Deney no, deneyin adı ve amacı.

A) DENEY NO : P 780-04

B) DENEYİN ADI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” oransal ve integral (PI) Kontrolü

C) DENEYİN AMACI : Oransal kontroldeki hata sinyaline niçin integral zamanının eklendiğini ve set değerinde neden daha kararlı bir değişimin gözlemlendiğini anlamak.

D) DENEYİN YAPILIŞI:

- 1) Ana şalteri açın.
- 2) Sigortayı açarak pompayı çalıştırın.
- 3) Kontrol menüsünden (PID) kontrol formunu seçerek oransal kazancı %50'ye, integral zamanını 5sn değerine getirin.
- 4) Türev zamanını sıfır (0) değerine getirin.
- 5) Ayar menüsünden set değerlerini uygun bir değere ayarlayın.
- 6) Sistemin reaksiyon zamanını ve proses değişkenindeki sapmaların değişimini gözleyin.
- 7) İntegral zamanını bu defa 15 sn'ye ayarlayarak değişimleri gözleyin.
- 8) Bu deneyi farklı oransal kazanç değerlerinde tekrarlayabilirsiniz.

Ölçülen Özellik/Ölçüm Sayısı	1	2	3
Set Değeri (SP)			
Proses Değişkeni (PV)			
Oransal Kazanç $K_p=0.5$	50	50	50
İntegral Zamanı	5	10	15
Türev Zamanı	0	0	0

$$V_p = K_p \cdot e + K_i \int e \cdot d\theta + V_o$$

V_p : kontrol çıkışı

K_i : İntegral kazancı

K_p : oransal kazanç

θ : zaman

e : hata

V_o : sapma ayar parametresi

E) RAPORDA İSTENENLER: Deney no, deneyin adı ve amacı.

A) DENEY NO : P 780-05

B) DENEYİN ADI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” oransal ve türevsel (PD) Kontrolü

C) DENEYİN AMACI : Oransal kontroldeki hata sinyaline niçin türev zamanının eklendiğini kavramak.

D) DENEYİN YAPILIŞI:

- 1) Ana şalteri açın.
- 2) Sigortayı açarak pompayı çalıştırın.
- 3) Kontrol menüsünden (PID) kontrol formunu seçerek oransal kazancı %50'ye, türev zamanını 5s değerine getirin.
- 4) İntegral zamanını sıfır (0) değerine getirin.
- 5) Ayar menüsünden set değerlerini uygun bir değere ayarlayın.
- 6) Sistemin reaksiyon zamanını ve proses değişkenindeki sapmaların değişimini gözleyin.
- 7) Türev zamanını bu defa 15 sn'ye ayarlayarak değişimleri gözleyin.
- 8) Bu deneyi farklı oransal kazanç değerlerinde tekrarlayabilirsiniz.

Ölçülen Özellik/Ölçüm Sayısı	1	2	3
Set Değeri (SP)			
Proses Değişkeni (PV)			
Oransal Kazanç $K_p=0.5$			
İntegral Zamanı	0	0	0
Türev Zamanı	5	10	15

$$V_p = K_p \cdot e + K_D \cdot s + V_o$$

V_p : oransal kontrol çıkışı

K_D : Türev kazancı

K_p : oransal kazanç

e : hata

V_o : sapma ayar parametresi

E) RAPORDA İSTENENLER: Deney no, deneyin adı ve amacı, karakteristik eğri.

- A) DENEY NO : P 780-06
- B) DENEYİN ADI : “Su Basıncı, Seviyesi ve Akış debisinin” oransal, integral ve türevsel (PID) Kontrolü
- C) DENEYİN AMACI : Oransal kontroldeki hata sinyaline (e), niçin integral ve türev zamanının birlikte eklendiğini kavramak.
- D) DENEYİN YAPILIŞI:
- 1) Ana şalteri açın.
 - 2) Sigortayı açarak pompayı çalıştırın.
 - 3) Kontrol menüsünden (PID) kontrol formunu seçerek oransal kazancı %50’ye, integral zamanını 5s değerine getirin.
 - 4) Türev zamanını 5 değerine getirin.
 - 5) Ayar menüsünden set değerlerini uygun bir değere ayarlayın.
 - 6) Sistemin reaksiyon zamanını ve proses değişkenindeki sapmaları izleyin.
 - 7) İntegral ve türev zamanını 10 s’ye getirerek reaksiyon eğrisinin ve sapmaların değişimini gözleyin.
 - 8) İntegral ve türev zamanlarını bu defa 15 s’ye ayarlayarak değişimleri izleyin.
 - 9) Bu deneyi farklı oransal kazanç değerlerinde tekrarlayabilirsiniz.

Ölçülen Özellik/Ölçüm Sayısı	1	2	3
Set Değeri (SP)			
Proses Değişkeni (PV)			
Oransal Kazanç $K_p=0.5$	50	50	50
İntegral Zamanı	5	10	15
Türev Zamanı	5	10	15

$$V_p = K_p \cdot e + K_i \int e \cdot d\theta + K_D \cdot \frac{de}{d\theta} + V_o$$

- E) RAPORDA İSTENENLER: Deney no, deneyin adı ve amacı, karakteristik eğri.