

บทที่ 8

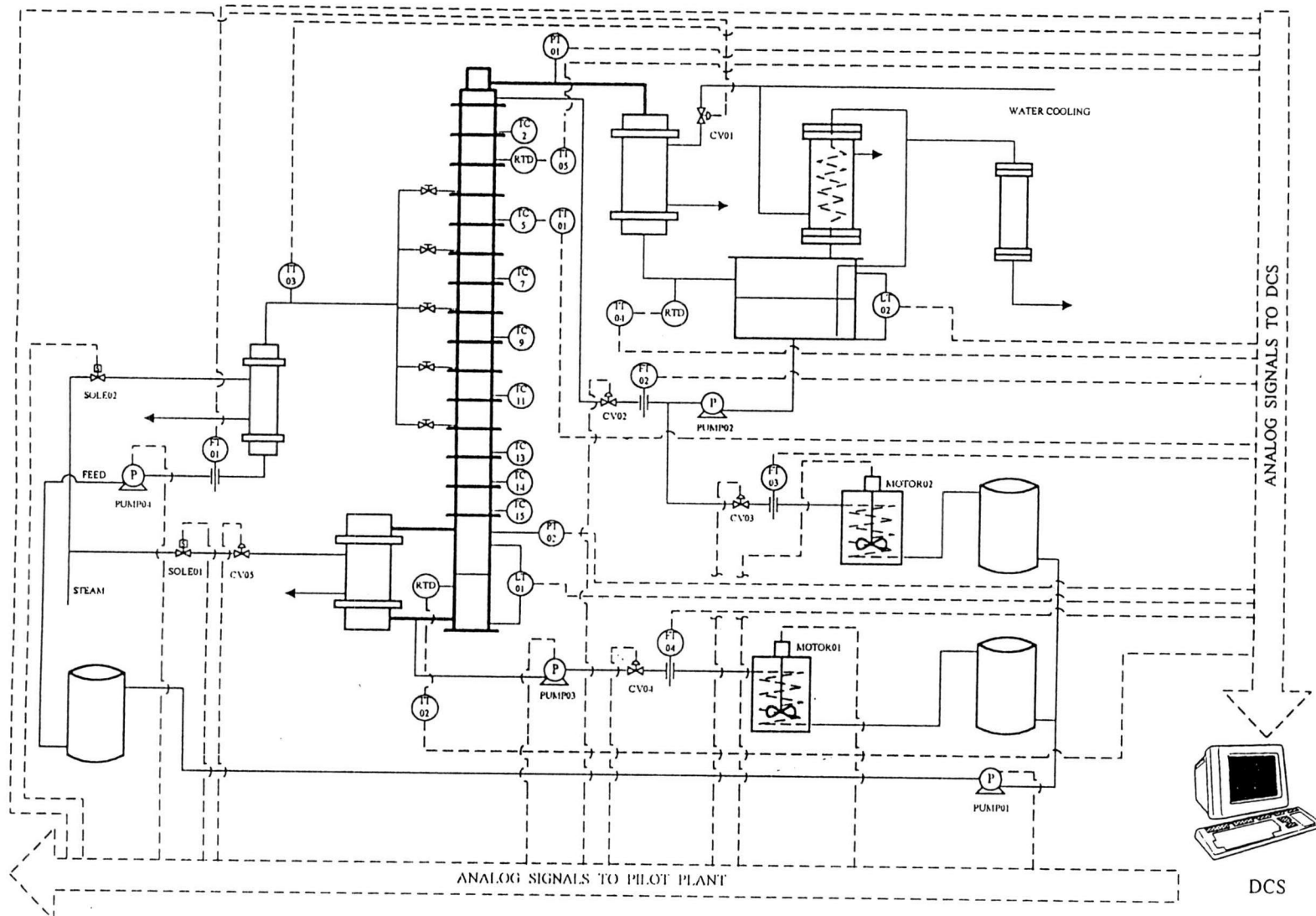
สรุปและวิเคราะห์ผล

8.1 บทนำ

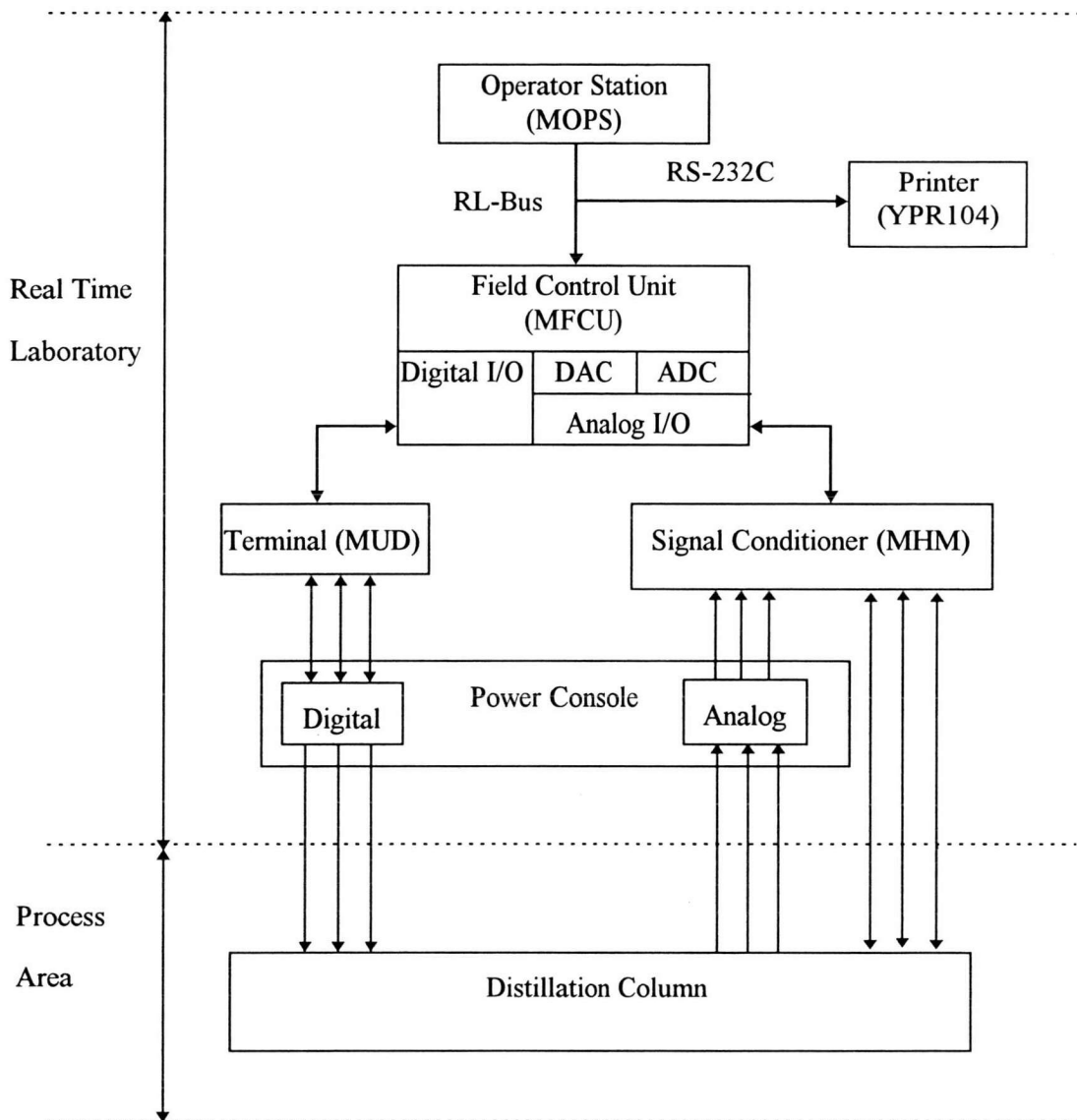
ในบทนี้จะกล่าวถึงการสรุปและวิเคราะห์ผลการปฏิบัติการสร้างและติดตั้งโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นพร้อมอุปกรณ์การวัดและการควบคุม รวมทั้งสรุปและวิเคราะห์ผลการทำวิศวกรรมระบบควบคุมแบบกระจายส่วนเพื่อใช้เป็นระบบปฏิบัติการในการติดตามและการควบคุม โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นด้วยคอมพิวเตอร์ และการหาโมเดลแบบทรานส์เฟอร์ ฟังก์ชันของหอกกลั่นที่มีรูปแบบโครงสร้างการควบคุมแบบ (L V) พร้อมการทดสอบโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นด้วยการควบคุมแบบป้อนกลับโดยใช้ตัวควบคุมแบบพีไอดี นอกจากนี้ยังแสดงข้อเสนอแนะเพื่อประโยชน์ในการพัฒนาโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นต่อไป

8.2 โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่น

ผลการปฏิบัติการสร้างและติดตั้งโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นพร้อมอุปกรณ์การวัดและการควบคุมสรุปได้ดังนี้



รูปที่ 8.1 ไดอะแกรมโรงงานนำร่องเพื่อการกักันพร้อมอุปกรณ์การวัดและการควบคุม



รูปที่ 8.2 รูปแบบ โครงสร้างการควบคุมสำหรับหอกลิ้นของ PCEL

1. หอกลิ้นทำด้วยเหล็กไร้สนิมที่ประกอบด้วยชุดเทรย์ 15 ชุด ประกอบเข้าด้วยกันโดยการใช้หน้าแปลนยึดติดด้วยน็อต ซึ่งทำให้สามารถถอดออกเพื่อทำการเปลี่ยนแปลงหรือเคลื่อนย้ายได้ พร้อมการติดตั้งอุปกรณ์วัดและตัวส่งสัญญาณเพื่อความคล่องตัวในการปรับรูปแบบ

โครงสร้างการควบคุม หอกลับันถูกอินเทอร์เฟซกับระบบควบคุมแบบกระจายส่วน ดังแสดงในรูปที่ 8.1 และตารางที่ 8.1 แสดงอุปกรณ์วัดและตัวส่งสัญญาณสำหรับโรงงานนำร่องหอกลับัน

ตารางที่ 8.1 แสดงอุปกรณ์วัดและตัวส่งสัญญาณสำหรับ โรงงานนำร่องหอกลับัน

ตัวแปรกระบวนการ	อุปกรณ์วัด	ตัวส่งสัญญาณ
อัตราการไหลของสารป้อน	ออริฟิซ	FT01
อัตราการไหลของรีฟลักซ์	ออริฟิซ	FT02
อัตราการไหลของคิสทิลเลต	ออริฟิซ	FT03
อัตราการไหลของผลิตภัณฑ์ก้นหอ	ออริฟิซ	FT04
อุณหภูมิยอดหอที่เทรย์ 5	เทอร์โมคัปเปิล	TT01
อุณหภูมิก้นหอ	อาร์ทีดี	TT02
อุณหภูมิสารป้อน	อาร์ทีดี	TT03
อุณหภูมิสารควบแน่นที่ยอดหอ	อาร์ทีดี	TT04
อุณหภูมิยอดหอที่เทรย์ 3	อาร์ทีดี	TT05
ความดันยอดหอ	ตัววัดความดัน	PT01
ความดันก้นหอ	ตัววัดความดัน	PT02
ระดับของเหลวก้นหอ	ตัววัดความดันต่าง	LT01
ระดับของเหลวในถังเก็บรีฟลักซ์	ตัววัดความดันต่าง	LT02

2. หอกลับันถูกอินเทอร์เฟซกับระบบดีซีเอสซึ่งเป็นระบบการควบคุมระดับสูง โดยมีการแสดงผลและการอินเทอร์เฟซกับมนุษย์ที่สถานีของพนักงาน (MOPS) การรายงานผลด้วยเครื่องพิมพ์ YPR104 การอินเทอร์เฟซกับหน่วยควบคุม (MFCU) และการรับส่งสัญญาณที่เป็นทั้งดิจิทัลอินพุท/เอาต์พุท และอะนาล็อกอินพุท/เอาต์พุท ดังแสดงในรูปที่ 8.2

3. โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นนี้สามารถปฏิบัติการได้ทั้งแบบแมนนวลและอัตโนมัติ โดยการเปลี่ยนแบบการควบคุมที่คอนโซลกำลัง (Power Console) เมื่อระบบควบคุมเสียหรือ วาล์วควบคุมไม่ทำงานสามารถเปลี่ยนมาทำงานในแบบแมนนวลได้แต่ไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ ในขณะที่กระบวนการยังดำเนินอยู่ต้องหยุดกระบวนการเพื่อทำการเปลี่ยนแปลงเป็นแบบการทำงาน เนื่องจากวาล์วควบคุม ไม่ได้ติดตั้งสายบายพาส (Bypass Line)

4. การทำงานของระบบควบคุมแรงดันไอของผลิตภัณฑ์ยอดหอสามารถควบคุมแรงดันไอได้อย่างมีประสิทธิภาพด้วยการติดตั้งเครื่องควบคุมหลักและเครื่องควบคุมแบบน็อคเอาท์ที่ใช้ควบคุมแรงดันไอที่เหลือจากเครื่องควบคุมหลักหรือไอที่เกิดขึ้นในถังเก็บรีฟลักซ์ พร้อมติดตั้งตัววัดความชื้น ก่อนที่จะระบายไอที่ไม่สามารถควบคุมออกสู่บรรยากาศ

5. การทำงานของระบบให้พลังงานความร้อนแก่สารในการกลั่นด้วยไอน้ำนั้นมีการสูญเสียพลังงานความร้อนให้กับสิ่งแวดล้อม เนื่องจากอุปกรณ์การแลกเปลี่ยนความร้อนและตัวหอกลั่นไม่ได้หุ้มฉนวน ซึ่งทำให้ไอน้ำถูกควบคุมแรงดันมาก เป็นผลสตีมแทร์เปิดเกือบตลอดเวลา ไอน้ำและน้ำจึงถูกปล่อยทิ้งพร้อมกัน เป็นผลให้การกระบวนการกลั่นสิ้นเปลืองไอน้ำมาก

6. การติดตั้งโซลินอยด์วาล์วซึ่งสามารถสั่งการเปิดหรือปิดได้ทันทีจากระบบควบคุม และตัวรับไอน้ำที่สามารถปรับได้ที่โรงงาน ทำให้ความปลอดภัยในการปฏิบัติงานสูงขึ้น เมื่อเกิดเหตุการณ์ฉุกเฉินการสั่งปิดไอน้ำได้ทันทีโดยไม่ต้องรอสัญญาณปรับเปลี่ยนจากตัวควบคุม

7. ตัวส่งสัญญาณความดันต่างที่ใช้สำหรับการวัดและส่งสัญญาณการไหล รวมทั้งใช้วัดและส่งสัญญาณระดับเป็นตัวส่งสัญญาณแบบสมาร์ต (Smart Transmitter) ทำให้สะดวกในการ

ใช้งานและการเทียบมาตรฐาน (Calibration) และสามารถเลือกใช้งานช่วงการปฏิบัติงานที่เหมาะสมกับกระบวนการได้

8. การวัดอุณหภูมิด้วยเทอร์โมคัปเปิลจะมีความคลาดเคลื่อนจากการวัดค่าอุณหภูมิเกิดขึ้น เนื่องจากการลดลงของความต่างศักย์ที่เกิดจากความต้านทานของสายสัญญาณที่ต่อจากจุดวัดมายังหน่วยควบคุม ในโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นนี้อุณหภูมิที่อ่านได้จะมีความคลาดเคลื่อน -2 เปอร์เซ็นต์ ส่วนการวัดอุณหภูมิด้วยอาร์ทีดีด้วยการต่อวงจรแบบ 3 สาย จะให้ความถูกต้องของการวัดค่ามากกว่าเนื่องจากไม่เกิดปัญหาจากความต้านทานของสายต่อ

9. โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นนี้ปฏิบัติการกลั่นที่ความดันบรรยากาศ และความดันในการปฏิบัติการกลั่นมีการเปลี่ยนแปลงเล็กน้อย ซึ่งตัววัดและส่งสัญญาณความดันที่ใช้ในโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นมีหน่วยทางวิศวกรรม เท่ากับ กิโลกรัมต่อตารางเซนติเมตร ทำให้การวัดความดันมีพลวัตน้อยจนไม่สามารถนำค่าความดันที่อ่านได้มาใช้เป็นค่าตัวแปรในการควบคุมได้ การควบคุมความดันในหอกลั่นหรือการทำสมดุลพลังงานของหอกลั่นจึงต้องใช้การควบคุมอุณหภูมิของสารควบแน่นแทน ซึ่งถือว่าเป็นการควบคุมความดันทางอ้อม

10. ถังเก็บรีฟลักซ์ที่มีปริมาตร 200 ลิตรและเส้นผ่านศูนย์กลางขนาด 0.6 เมตร มีขนาดใหญ่ซึ่งจะไม่ทำให้เกิดการล้นของเหลว แต่จะทำให้พลวัตของการเปลี่ยนแปลงน้อยมาก อาจไม่เหมาะสมที่จะใช้ตัวควบคุม หรือการควบคุมเพียงป้องกันของเหลวในถังเก็บรีฟลักซ์แห้ง

11. การทดสอบโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นนี้จะนำผลิตภัณฑ์ที่ได้จากการกลั่นทั้งสองผลิตภัณฑ์กลับมาใช้เป็นวัตถุดิบในการทดลองครั้งต่อไป ซึ่งมีผลทำให้คุณภาพและส่วน

ประกอบของสารป้อนในแต่ละเบตซ์ของสารป้อนไม่คงที่ รวมทั้งเกิดการสูญเสียของเอทธานอลจากการกลายเป็นไอ อันเป็นผลทำให้เกิดความคลาดเคลื่อนในการหาข้อมูลของหอกลับได้

12. ค่าประสิทธิภาพของเมอร์ฟีร์ที่หาได้จากโปรแกรม Aspen Plus มีค่าเท่ากับ 0.85 และค่าประสิทธิภาพรวม (Over All Efficiency) ที่หาจากไดอะแกรมของแม็คเคบ-ธิล (McCabe-Thiele Diagram) (Perry, 1984) มีค่าเท่ากับ 0.87 โดยสามารถหาจำนวนเทรย์ที่สมดุลตามทฤษฎีได้ เท่ากับ 13 เทรย์ และจำนวนเทรย์ที่ใช้จริงเท่ากับ 15 เทรย์

8.3 การทำวิศวกรรมระบบควบคุมแบบกระจายส่วน

การรับส่งข้อมูล การติดตามและควบคุมหอกลับ รวมทั้งการอินเตอร์เฟซกับมนุษย์ของระบบควบคุมแบบกระจายส่วนทำได้โดยงานวิศวกรรมระบบควบคุมแบบกระจายส่วน ซึ่งสรุปได้ดังนี้

1. การปฏิบัติการกลั่นด้วยระบบควบคุมแบบกระจายส่วนเป็นระบบควบคุมที่มีความสะดวกและง่ายต่อการปฏิบัติการติดตามและควบคุมกระบวนการ วิศวกรสามารถออกแบบระบบหรือทำวิศวกรรมการควบคุมให้เหมาะสมกับกระบวนการต่าง ๆ หรือโรงงานเฉพาะในแต่ละอุตสาหกรรมได้
2. การแก้ไขปรับปรุงหรือการเปลี่ยนแปลงรูปแบบโครงสร้างการปฏิบัติงานและการแสดงผล รวมทั้งการเพิ่มหรือลดอุปกรณ์การวัดและการควบคุมสามารถทำได้โดยการแก้ไขทาง

โปรแกรมเป็นส่วนใหญ่ซึ่งมีความสะดวกกว่าการควบคุมแบบดั้งเดิมที่อาจจะต้องเสียค่าใช้จ่าย และมีความยุ่งยากในการติดตั้งหรือการแก้ไขทางฮาร์ดแวร์มากกว่าระบบที่ใช้ดีซีเอส

3. ส่วนของการแสดงผลซึ่งแบ่งเป็นระดับการแสดงผล คือ ระดับโรงงาน ระดับกลุ่ม และระดับลู่พ ช่วยให้ปฏิบัติงานมีความสะดวกและรวดเร็วในการปฏิบัติการติดตามและการควบคุมกระบวนการ รวมทั้งทำให้ผู้ใช้มีความเข้าใจในกระบวนการได้ง่าย ลดข้อผิดพลาดที่จะเกิดขึ้นในขณะปฏิบัติงาน โดยเฉพาะระบบการสัมผัสเพียงครั้งเดียวที่ทำให้ผู้ใช้สามารถเข้าถึงระดับการแสดงผลต่าง ๆ ได้อย่างรวดเร็วและง่ายยิ่งขึ้น

4. การแสดงกราฟฟิคของการทำงานและการควบคุมโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นที่สามารถแสดงข้อมูลและค่าตัวแปรต่าง ๆ ในกระบวนการทำให้ผู้ใช้ทราบค่าตัวแปรต่าง ๆ ของกระบวนการในขณะนั้นได้ทันทีจากหน้าจอการแสดงผลเพียงหน้าจอเดียว และหน้าจอกราฟฟิคนี้ยังแสดงการเตือนภัยสำหรับเหตุการณ์ต่าง ๆ ที่อาจก่อให้เกิดความเสียหายต่อกระบวนการผลิตหรือต่อความปลอดภัยของโรงงานด้วยการเปลี่ยนสี หรือการกระพริบของสัญลักษณ์ รวมทั้งการส่งเสียงเตือน ซึ่งทำให้ผู้ใช้ทราบถึงสถานะการณ์ที่เกิดขึ้นได้อย่างรวดเร็วและสามารถแก้ไขได้ทันต่อเหตุการณ์ ตารางที่ 8.2 แสดงภาวะการเตือนสำหรับการตรวจสอบกระบวนการ

5. การศึกษาการทำวิศวกรรมของระบบควบคุมแบบกระจายส่วนเป็นสิ่งที่ยุ่งยาก เนื่องจากระบบการควบคุมแบบกระจายส่วนยังอยู่ในระบบปิด และเป็นระบบที่ค่อนข้างผูกมัดผู้ใช้พอสมควรเพราะผู้ขายจะผลิตแทบทุก ๆ ส่วนของระบบเองไม่ว่าจะเป็น ตัวควบคุมอุปกรณ์รับ

และแสดงผล อุปกรณ์ติดต่อระหว่างผู้ใช้กับกระบวนการ และรายงานในการติดต่อสื่อสารภายในระบบรวมทั้งซอฟต์แวร์ในการจัดการ ซึ่งมีรูปแบบเฉพาะในของแต่ละบริษัท

ตารางที่ 8.2 ภาวะการเตือนสำหรับการตรวจสอบกระบวนการ

ตัวแปรกระบวนการ	รูปแบบของการเตือน
อุณหภูมิที่ก้นหอ	ค่าสูงสุดและค่าต่ำสุด
อุณหภูมียอดหอ	ค่าสูงสุดและค่าต่ำสุด
ระดับของเหลวที่ก้นหอ	ค่าสูงสุดและค่าต่ำสุด
อัตราการไหลของสารป้อน	ค่าสูงสุดและค่าต่ำสุด
อัตราการไหลของผลิตภัณฑ์ก้นหอ	ค่าสูงสุดและค่าต่ำสุด
อัตราการไหลของรีฟลักซ์	ค่าสูงสุด
ความดันที่ก้นหอและยอดหอ	ค่าสูงสุด
อุณหภูมิของสารป้อน	ค่าสูงสุด
อัตราการไหลของดิสทิลเลต	ค่าสูงสุด
ระดับของเหลวที่ถังเก็บรีฟลักซ์	ค่าต่ำสุด

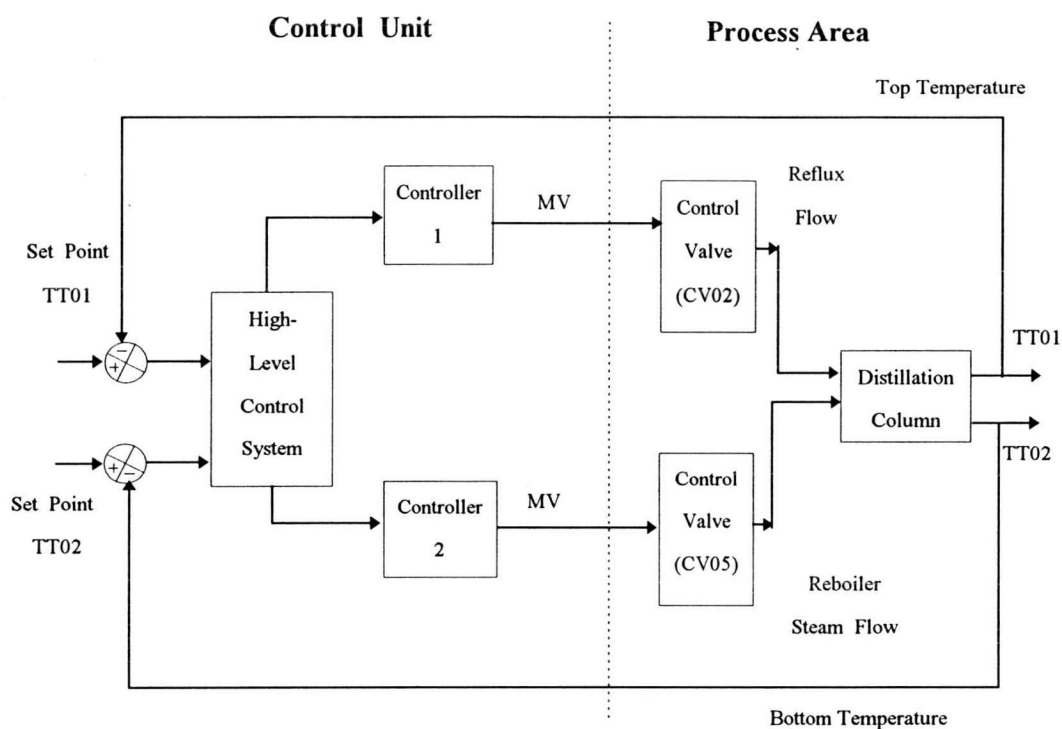
8.4 การสร้างโมเดลของหอกถัน

โมเดลของหอกถันถูกสร้างขึ้นด้วยโมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันและการใช้โปรแกรม Aspen Plus ซึ่งสรุปได้ดังนี้

8.4.1 ทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันและพลวัตของหอกถัน

การหาทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันและการศึกษาพลวัตของหอกถันที่มีรูปแบบโครงสร้างแบบ (L V) นั้น เป็นการใช้อัตราการไหลของรีฟลักซ์เป็นตัวแปรปรับเปลี่ยนในการควบคุมอุณหภูมิ

ยอดหอกลั่น และใช้อัตราการให้ความร้อนของไอน้ำแก่ม้อต้มซ้ำเป็นตัวแปรปรับเปลี่ยนในการควบคุมอุณหภูมิกันหอกลั่น ดังแสดงในรูปที่ 8.3 สรุปได้ดังนี้



รูปที่ 8.3 โครงสร้างรูปแบบการควบคุมคุณภาพ

1. การทดลองหาผลการตอบสนองของตัวแปรกระบวนการต่อการเปลี่ยนแปลงตัวแปรปรับเปลี่ยนแบบสแต็ปเพื่อหาโมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันนั้นจะทำการทดลองที่สแต็ปต่าง ๆ กัน แล้วนำค่าที่ได้มาเฉลี่ยเพื่อให้ได้โมเดลที่ครอบคลุมช่วงการปฏิบัติงาน จากการทำการทดลองพบว่าในแต่ละค่าของการทดลองจะต้องทำซ้ำหลายครั้ง แล้วเลือกค่าที่ถูกรบกวนน้อยที่สุด (สังเกตจากเส้นโค้งที่ค่อนข้างราบเรียบหรือแกว่งได้เล็กน้อย และให้ค่าเกินของกระบวนการ

ที่ใกล้เคียงกัน) การทดลองแต่ละครั้งอาจถูกรบกวนจากค่าตัวแปรอินพุทที่ไม่ต้องการ ซึ่งควบคุมได้ยาก เช่น ความดันของน้ำหล่อเย็นจากแหล่งกำเนิดที่ไม่คงที่ ความดันของไอน้ำที่ไม่คงที่ เนื่องจากการเปิดและปิดของสตริมแทร์ปทำให้อุณหภูมิของสารป้อนและอุณหภูมิของกันห่อไม่คงที่ อุณหภูมิบรรยากาศที่ไม่คงที่มีผลต่อกระบวนการกลั่นเนื่องจากหอกถันไม่ได้หุ้มฉนวน และอุณหภูมิของรีฟลักซ์ที่ไม่คงที่ เป็นต้น

2. การตอบสนองของตัวแปรกระบวนการที่มีต่อการเปลี่ยนแปลงแบบสตีพเพิ่มขึ้น และการลดลงของตัวแปรอินพุทนั้นเป็นลักษณะแบบไม่สมมาตร ซึ่งจะได้โมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันได้ 2 โมเดล นั่นคือ โมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันของการเพิ่มค่าตัวแปรอินพุทแบบสตีพและโมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันของการลดค่าตัวแปรอินพุทแบบสตีพ ในที่นี้ หอกถันจะสมมุติในเป็นกระบวนการแบบสมมาตร โดยการใช้โมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันของการเฉลี่ยในการอธิบายลักษณะการตอบสนองของตัวแปรกระบวนการต่อการเปลี่ยนแปลงแบบสตีพของตัวแปรอินพุทเมื่อลูฟเปิด ซึ่งทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันที่ได้จากการเฉลี่ยสามารถนำไปใช้ในการหาพารามิเตอร์ของตัวควบคุมแบบพีไอดีได้

4. เมตริกซ์ทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันของกระบวนการกลั่นที่มีรูปแบบโครงสร้างแบบ (L V) ได้แก่

$$\begin{bmatrix} T_T(s) \\ T_B(s) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{-0.0315e^{-32s}}{39s+1} & \frac{0.0355e^{-13s}}{84s+1} \\ \frac{-0.042e^{-127s}}{248s+1} & \frac{0.101e^{-51s}}{263s+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} L(s) \\ V(s) \end{bmatrix} \quad (8.1)$$

3. การเพิ่มอัตราการใช้ของรีฟลักซ์ให้มีของเหลวกลับเข้าหอก้นมากขึ้น มีผลทำให้ อุณหภูมิยอดหอลดต่ำลงเนื่องจากองค์ประกอบของสารเบาในของเหลวนั้นชั้นเทอร์ย์มากขึ้น ซึ่ง จากแผนภูมิจุดเดือดสำหรับสารสององค์ประกอบแสดงได้ว่าเมื่อองค์ประกอบของสารเบาใน ของผสมมีค่ามากขึ้นจะทำให้จุดเดือดของสารผสมลดต่ำลง ดังแสดงความสัมพันธ์ตาม โมเดล แบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันแบบดูพเปิดของการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิยอดหอกับอัตราการใช้ ของรีฟลักซ์ที่มีค่าเกินของกระบวนการเป็นลบ ($K_p = -0.0315$) โดยในช่วงเวลาแรกของการ เปลี่ยนแปลงจะเกิดการแลกเปลี่ยนมวลสารและการแลกเปลี่ยนพลังงานความร้อนกันระหว่าง รีฟลักซ์ซึ่งเป็นของเหลวที่อุณหภูมิต่ำกว่าจุดเดือดของของเหลวนั้นชั้นเทอร์ย์กับ ไอและของเหลว บนชั้นเทอร์ย์อันเป็นผลทำให้อุณหภูมิจุดเดือดของของเหลวนั้นชั้นเทอร์ย์ต่ำลง

4. การเพิ่มขึ้นของอัตราการใช้ของรีฟลักซ์ส่งผลต่ออุณหภูมิก้นหอก้น โดยทำให้ อุณหภูมิก้นหอลดต่ำลงเนื่องจากสารเบาและของเหลวไหลตกลงมายังก้นหอก้นมากขึ้น ดังแสดง ความสัมพันธ์ตาม โมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันแบบดูพเปิดของการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิก้น หอก้นกับอัตราการใช้ของรีฟลักซ์ที่มีค่าเกินของกระบวนการเป็นลบ ($K_p = -0.042$) เมื่อ อุณหภูมิก้นหอก้นอยู่ในสถานะอัตโนมัติโดยตัวควบคุมแบบพีไอดี ตัวควบคุมจะนำค่าผลต่าง ระหว่างค่าเซตพอยท์กับค่าตัวแปรกระบวนการของอุณหภูมิก้นหอก้นที่เกิดขึ้นมาคำนวณค่า สัญญาณควบคุมเพื่อเป็นสัญญาณให้กับวาล์วควบคุม อัตราการใช้ความร้อนแก่หม้อต้มซ้ำจะ ถูกเพิ่มขึ้นเพื่อให้อุณหภูมิก้นหอก้นเพิ่มขึ้นเท่ากับเซตพอยท์ที่กำหนดไว้

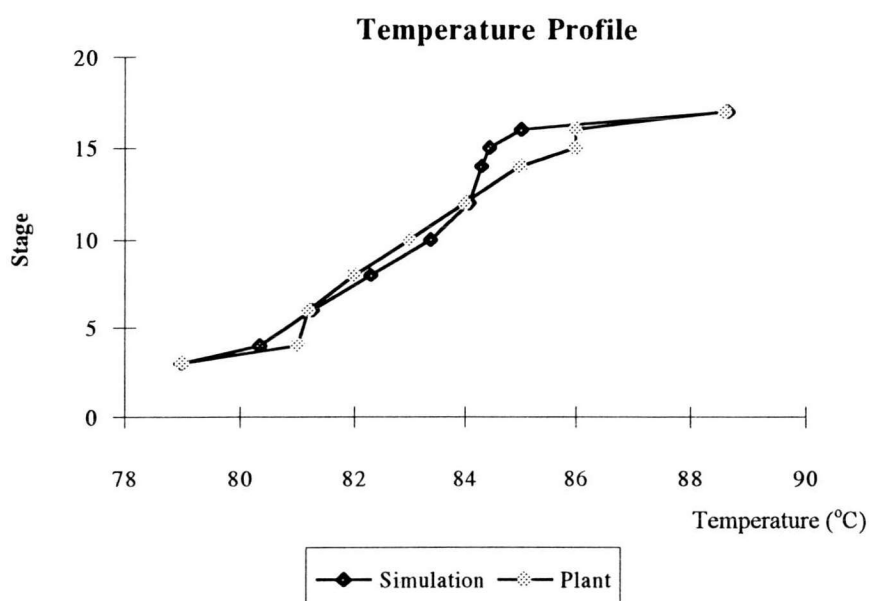
5. อัตราการให้ความร้อนแก่หม้อต้มชาที่เพิ่มขึ้นนี้เป็นผลทำให้ของเหลวกลายเป็นไอน้ำได้มากขึ้นซึ่งทำให้เกิดคุณมวลสาร และมีผลกระทบต่ออุณหภูมิยอดหอกถัน ดังความสัมพันธ์ตามโมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันแบบลูฟเปิดของการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิยอดหอกถันกับการเปลี่ยนแปลงค่าตัวแปรปรับเปลี่ยนแบบสตีพของตัวควบคุมอุณหภูมิกันห่อที่มีค่าเกนของกระบวนการเป็นบวก ($K_p = 0.0355$) นั่นคือ ทำให้อุณหภูมิยอดหอกสูงขึ้น การเปลี่ยนแปลงคงดำเนินต่อไปจนกว่าระบบจะเข้าสู่สมดุลใหม่

6. เมื่อมีการเปลี่ยนแปลงอัตราการให้ความร้อนของไอน้ำแก่หม้อต้มชาโดยการลดปริมาณไอน้ำที่ให้แก่หม้อต้มชาจะมีผลทำให้อุณหภูมิกันห่อลดต่ำลง ดังแสดงความสัมพันธ์ตามโมเดลแบบทรานส์เฟอร์ฟังก์ชันแบบลูฟเปิดของการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิกันห่อถันกับการเปลี่ยนแปลงค่าตัวแปรปรับเปลี่ยนของตัวควบคุมอุณหภูมิกันห่อที่มีค่าเกนของกระบวนการเป็นบวก ($K_p = 0.101$) มวลของเหลวที่กลายเป็นไอน้ำจะลดลงซึ่งทำให้การแลกเปลี่ยนพลังงานความร้อนระหว่างไอน้ำที่ไหลขึ้นกับของเหลวที่ไหลลงลดน้อยลง อันเป็นผลทำให้อุณหภูมิยอดหอกถันลดต่ำลง เมื่ออุณหภูมิยอดหอกถันอยู่ในสถานะอัตโนมัติโดยตัวควบคุมแบบพีไอดี ตัวควบคุมจะนำค่าผลต่างระหว่างค่าเซ็ทพอยท์กับค่าตัวแปรกระบวนการของอุณหภูมิยอดหอกถันที่เกิดขึ้นมาคำนวณค่าสัญญาณควบคุมเพื่อเป็นสัญญาณให้กับวาล์วควบคุม อัตราการให้การไหลของรีฟลักซ์จะถูกลดลงเพื่อให้อุณหภูมิยอดหอกถันเพิ่มขึ้นเท่ากับเซ็ทพอยท์ที่กำหนดไว้ และอัตราการให้การไหลของรีฟลักซ์ที่ลดลงนี้เป็นผลทำให้ของเหลวไหลตกลงมาที่กันห่อถัน

ได้น้อยลงซึ่งทำให้เกิดสภาพคุณมวลสารขึ้นในระบบและยังมีผลกระทบต่ออุณหภูมิกันดังที่กล่าวมาแล้วด้วย พลวัตของกระบวนการจะดำเนินต่อไปจนระบบเข้าสู่สมดุลใหม่

8.4.2 การสร้างโมเดลของหอกลับด้วยโปรแกรม Aspen Plus

การสร้างโมเดลของหอกลับด้วยโปรแกรม Aspen Plus โดยการใช้ข้อมูลและค่าตัวแปรกระบวนการที่สถานะคงตัวของกระบวนการกลับด้วยโรงงานนำร่องหอกลับที่สร้างขึ้นทำให้สามารถหาค่าประสิทธิภาพของเมอร์ฟี่ได้เท่ากับ 0.85



รูปที่ 8.4 โพรไฟล์อุณหภูมิของโรงงานนำร่องการกลั่นและการเลียนแบบกระบวนการ

โพรไฟล์อุณหภูมิของโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นมาเปรียบเทียบกับโพรไฟล์อุณหภูมิที่ได้จากโมเดลของหอกลับที่สร้างด้วยโปรแกรม Aspen Plus แสดงผลได้ดังรูปที่ 8.4 ซึ่งให้ผลที่

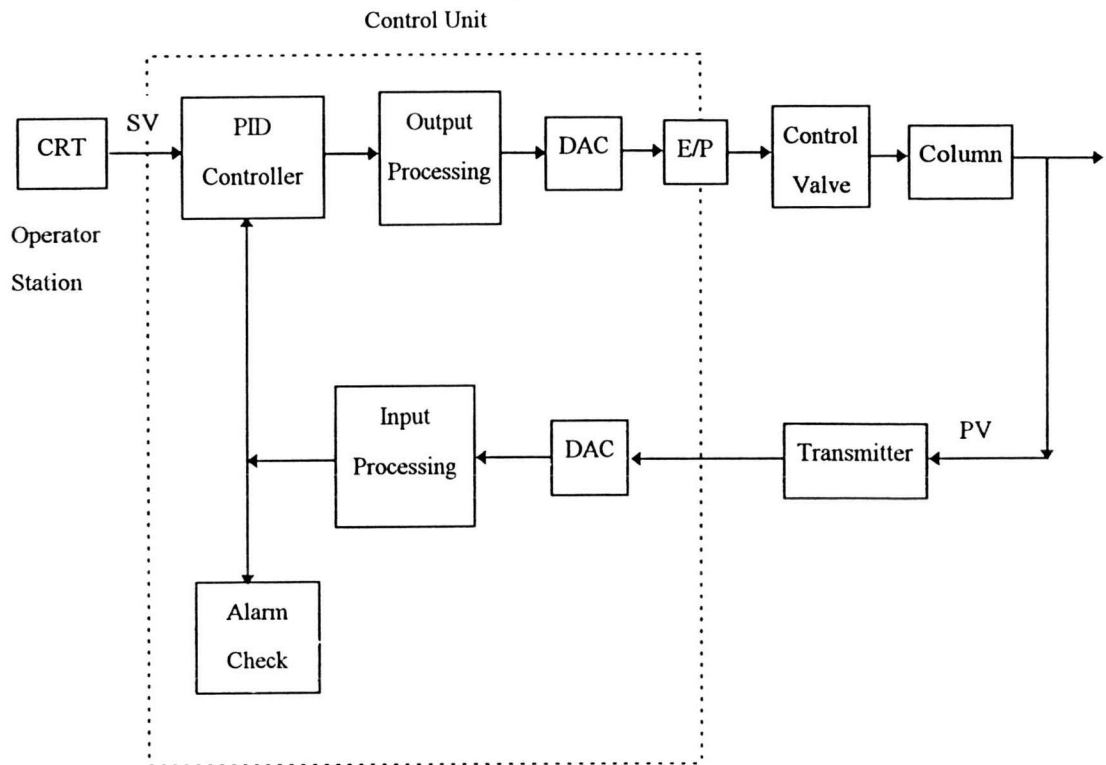
สอดคล้องกัน โดยอุณหภูมิของโรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นจะถูกวัดด้วยเทอร์โมคัปเปิลและตัววัดอุณหภูมิแบบวัดความต้านทานที่เทอร์ย์ต่าง ๆ ได้แก่ เทร์ย์ที่ 3 4 6 8 10 12 14 15 16 และ 17 (นับจากยอดหอโดยรวมเครื่องควบแน่นและหม้อต้มซ้ำ) ดังรายละเอียดที่แสดงในบทที่ 4 ค่าอุณหภูมิที่อ่านได้จากการวัดด้วยเทอร์โมคัปเปิลสามารถอ่านได้เป็นเลขจำนวนเต็มทำให้ขาดความละเอียดของข้อมูลและการต่อสายสัญญาณของเทอร์โมคัปเปิลกับอุปกรณ์อินพุท/เอาต์พุทของหน่วยควบคุมที่มีความยาวจะมีผลทำให้อุณหภูมิที่วัดได้เกิดความเคลื่อนจากความต้านทานของสายสัญญาณได้

8.5 การควบคุมกระบวนการกลั่นด้วยการควบคุมแบบป้อนกลับ

การควบคุมกระบวนการกลั่นด้วยการควบคุมแบบป้อนกลับ โดยใช้ตัวควบคุมแบบพีไอดี แสดงในรูปที่ 8.5 การควบคุมตัวแปรควบคุมต่าง ๆ แสดงในตารางที่ 8.3 ซึ่งสรุปได้ดังนี้

ตารางที่ 8.3 ลู่วควบคุมของโรงงานนำร่องหอกลั่น

วาล์วควบคุม	ตัวควบคุม	ตัวแปรควบคุม	ตัวแปรปรับเปลี่ยน
CV01	PID	อุณหภูมิสารควบแน่น	วาล์วน้ำหล่อเย็น
CV02	PID	อุณหภูมิยอดหอ	วาล์วรีฟลักซ์
CV03	PI	ระดับในถังรีฟลักซ์	วาล์วคิสทิลเลต
CV04	PID	ระดับที่ก้นหอ	วาล์วผลิตภัณฑ์ก้นหอ
CV05	PID	อุณหภูมิก้นหอ	วาล์วไอน้ำ



รูปที่ 8.5 ลูฟควบคุมของระบบควบคุมแบบกระจายส่วน

1. การควบคุมอุณหภูมิกันห่อโดยการปรับเปลี่ยนอัตราการให้ความร้อนแก่หม้อต้มซ้ำของไอน้ำสามารถควบคุมได้อย่างดี ตัวควบคุมสามารถรักษาเซ็ทพอยท์เดิมได้อย่างต่อเนื่องและสามารถปรับกระบวนการเมื่อมีการรบกวนจากการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมียอดหอให้เข้าสู่เซ็ทพอยท์เดิมได้ รวมทั้งสามารถปรับกระบวนการเพื่อให้เข้าสู่เซ็ทพอยท์ใหม่ได้ดี โดยมีช่วงอุณหภูมิการปฏิบัติงานอยู่ที่ 87.0-90.5 °C การกลั่นที่ระดับอุณหภูมิกันห่อสูงกว่า 90.5 °C อาจทำให้ไอน้ำในหอกลั่นมีค่ามากเกินไปและเป็นผลทำให้ความดันที่กันห่อกลั่นมีค่าสูง ซึ่งทำให้เกิดปรากฏการณ์ท่วมของของเหลวบนเทรย์ได้ และการกลั่นที่อุณหภูมิกันห่อต่ำกว่า 87 °C ทำ

ให้ไอระเหยขึ้นไปได้น้อย ซึ่งอาจเป็นผลทำให้ปรากฏการณ์รั่วของของเหลวได้ (ความดันตก
 คร่อมหอกลับที่สามารถปฏิบัติงานได้อยู่ในช่วง เท่ากับ $0.01-0.06 \text{ Kg/cm}^2$)

2 การควบคุมอุณหภูมิยอดหอโดยการปรับอัตราการไหลของรีฟลักซ์สามารถควบคุม
 ได้ถึงแม้จะมีภาระเนื่องจากอุณหภูมิของรีฟลักซ์ที่ไม่คงที่ และมีข้อจำกัดทางปริมาณผลิตภัณฑ์
 ยอดหอที่มีปริมาณน้อย ตำแหน่งของเทรย์ที่ถูกวัดเพื่อใช้เป็นตัวแปรกระบวนการหรือตัวแปร
 ควบคุม คือ อุณหภูมิที่ตำแหน่งเทรย์ที่ 6 เนื่องจากเป็นตำแหน่งเทรย์ที่อยู่ใกล้ยอดหอมากที่สุดที่
 สามารถสังเกตการเปลี่ยนแปลงได้ชัดจากอุปกรณ์การวัดและการแสดงค่า อุณหภูมิการปฏิบัติ
 งานอยู่ในช่วง $80.5-82.0 \text{ }^\circ\text{C}$ (อัตราการไหลของรีฟลักซ์อยู่ในช่วงประมาณ 25-60 L/Hr)

3 การควบคุมระดับของเหลวที่ก้นหอสามารถควบคุมให้คงที่ได้อย่างดี ทำให้หอกลับ
 สามารถปฏิบัติงานได้อย่างต่อเนื่อง การที่ระดับของเหลวที่ก้นหอคงที่จะช่วยให้การหมุนเวียน
 ของสารผสมในหม้อต้มช้าเป็นไปอย่างสม่ำเสมอ และทำให้เกิดการแลกเปลี่ยนความร้อนได้
 อย่างมีประสิทธิภาพ ตัวควบคุมสามารถปรับเซตพอยท์ของระดับของเหลวที่ก้นหอกลับได้
 อย่างมีประสิทธิภาพ

4 การควบคุมระดับของเหลวในถังเก็บรีฟลักซ์สามารถควบคุมได้ แต่เนื่องจากถังเก็บ
 รีฟลักซ์ที่มีพื้นที่หน้าตัดมาก (เส้นผ่านศูนย์กลาง เท่ากับ 60 เซนติเมตร) และถังมีขนาดใหญ่ ทำ
 ให้พลวัตของระดับของเหลวมีน้อย การควบคุมจึงไม่ยุ่งยากเพียงระวางไม้ให้ของเหลวในถังแห้ง

5 การควบคุมอุณหภูมิสารควบแน่นให้คงที่เป็นไปได้ลำบากเนื่องจากความดันของ
 น้ำจากแหล่งกำเนิดไม่คงที่ การปรับตำแหน่งของวาล์วจึงให้อัตราการไหลของน้ำที่ไม่แน่นอน

8.6 ข้อเสนอแนะ

1. เพื่อให้โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นในงานวิจัยปฏิบัติการได้สามารถปฏิบัติการได้ สมบูรณ์ยิ่งขึ้นควรมีการหุ้มฉนวนกันความร้อนเพื่อลดการสูญเสียความร้อนซึ่งทำให้เกิดการ ประหยัดพลังงานที่ใช้ในการกลั่น และยังช่วยให้ระบบมีเสถียรภาพมากขึ้นจากการรบกวนของ อุณหภูมิภายนอก นอกจากนี้การไม่หุ้มฉนวนกันความร้อนจะทำให้ไอในหอกลั่นเกิดการควบแน่นเป็นของเหลวได้มากทำให้ของเหลวในหอกลั่นมาก ส่วนของไอที่แยกออกจากหอกลั่นมี ปริมาณน้อยทำให้ได้ผลิตภัณฑ์ออกน้อย
2. เพื่อให้โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นเป็นระบบอัตโนมัติที่สมบูรณ์ควรติดตั้งวาล์วควบคุมเพิ่มเติม คือ วาล์วควบคุมอัตราการไหลของสารป้อน และวาล์วควบคุมอัตราการให้ความร้อนของไอน้ำแก่พรีฮีตเตอร์ รวมทั้งควรติดตั้งโซลินอยด์วาล์วที่สายสารป้อนทั้ง 5 สายการป้อนเพื่อการเลือกตำแหน่งเทรย์ป้อน
3. ถังเก็บรีฟลักซ์ควรแก้ไขให้มีเส้นผ่านศูนย์กลางน้อยลง เพื่อให้มีการเปลี่ยนแปลงทางพลวัตของระดับของเหลวที่สามารถนำไปใช้ในการควบคุมได้ดีขึ้น
4. น้ำที่ใช้ในการหล่อเย็นสำหรับเครื่องควบแน่นควรติดตั้งผ่านปั๊มพร้อมถังเก็บน้ำเพื่อประสิทธิภาพในการปรับอัตราการไหลของน้ำที่ใช้ในการควบคุมความดันในหอกลั่น (ในงานวิจัยนี้ สายน้ำหล่อเย็นถูกต่อกับสายน้ำประปาโดยตรง)
5. โรงงานนำร่องเพื่อการกลั่นที่จัดสร้างขึ้นนี้ถูกทดสอบโดยการใช้อุปกรณ์ควบคุมแบบพื้นฐาน ดังนั้น จึงควรมีงานวิจัยที่ใช้อุปกรณ์ขั้นก้าวหน้าหรืองานวิจัยที่จะนำไปสู่การเป็นผู้

นำทางด้านกระบวนการควบคุม เพื่อให้เกิดประโยชน์สูงสุดแก่อุตสาหกรรมในระดับประเทศ โดยเฉพาะในสภาวะการแข่งขันที่สูงของอุตสาหกรรมการผลิต ซึ่งจะทำให้โรงงานนำร่องเพื่อการกลับที่สร้างขึ้นเป็นอุปกรณ์ช่วยนี้เกิดประโยชน์อย่างสูง ตารางที่ 8.4 เป็นหัวข้อตัวอย่างที่เสนอสำหรับการศึกษาระบบการควบคุมหอกลับ

ตารางที่ 8.4 โครงการวิจัยการควบคุมกระบวนการ โดยใช้โรงงานนำร่องหอกลับ

ลำดับที่	โครงการวิจัย
1.	โมเดลและการควบคุมของระบบทวิเชิงเส้น (Modelling and control of bilinear system)
2.	การควบคุมแบบหลายตัวแปร (Multivariable control)
3.	การควบคุมแบบจูนตัวเอง (Self-tuning control)
4.	การควบคุมแบบไม่เชิงเส้น (Nonlinear control)
5.	การออกแบบตัวควบคุมสำหรับระบบขนาดใหญ่ (Large-scale system)