



รายงานสหกิจศึกษาฉบับสมบูรณ์

การใช้ซอฟต์แวร์ COMOS สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่ง่ายขึ้น :
กรณีศึกษาของกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม
Utilizing COMOS Software for Simplified Engineering Phase :
A Case Study of Syrup Evaporation

นายภูริณัฐ ทองใบใหญ่

หลักสูตรวิศวกรรมอัตโนมัติ

ภาควิชาวิศวกรรมการวัดและควบคุม

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2562

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ชื่อโครงการสหกิจศึกษา	การใช้ซอฟต์แวร์ COMOS สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่ง่ายขึ้น :	
	กรณีศึกษาของกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมในการผลิตน้ำตาล	
ชื่อ-สกุล นักศึกษา	นายภูริณัฐ ทองใบใหญ่	รหัสนักศึกษา 59011081
หลักสูตร	วิศวกรรมอัตโนมัติ	
คณะ	วิศวกรรมศาสตร์	
ชื่อ-สกุล อาจารย์นิเทศ	รศ.ดร.ธีรวัฒน์ เทพมณี	
	รศ.ดร.ไสว พงษ์สวัสดิ์	
ชื่อ-สกุล ผู้นิเทศงาน	นายวิบูลย์ ธรรมทินโน	
ชื่อสถานประกอบการ	บริษัท ซีเมนส์ จำกัด	

บทคัดย่อ

โครงการนี้นำเสนอวิธีการใช้ซอฟต์แวร์ COMOS ร่วมกับ SIMATIC MANAGER และ SIMATIC WinCC เพื่อแสดงให้เห็นถึงข้อดีของซอฟต์แวร์นี้สำหรับขั้นตอนวิศวกรรมที่ง่ายขึ้น โดยใช้ระบบการควบคุมและเผื่อสำรองสำหรับกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมในการผลิตน้ำตาลเป็นกรณีศึกษา ซึ่งเป็นระบบที่ใช้ตัวควบคุมรุ่น SIMATIC S7-400 และโมดูลเชื่อมต่อรุ่น ET-200M ในการใช้ COMOS เพื่อสร้างข้อมูลที่ต้องการจำเป็นต่อการอิมพอร์ตรายการสัญญาณอินพุต/เอาต์พุตในรูปแบบไฟล์ MS Excel และไฟล์ข้อมูลที่ได้จากการกำหนดตั้งค่าอุปกรณ์ฮาร์ดแวร์และ “CMT” ด้วยซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER ซึ่งข้อมูลที่ได้จากการประมวลผลของ COMOS คือ “CMI” และ “Block Icons” เป็นข้อมูลที่น่าไปใช้ในการกำหนดรูปแบบการควบคุมด้วย SIMATIC MANAGER และการสร้างหน้าจอเอชเอ็มไอด้วย SIMATIC WinCC ตามลำดับ จากผลการตรวจสอบการใช้งาน “CMI” ที่ได้จาก COMOS สำหรับ CMTที่เกี่ยวข้องใน SIMATIC MANAGER รวมถึงผลการตรวจสอบความถูกต้องของ “Block Icon” ที่ได้จาก COMOS ในการแสดงผลบนหน้าจอเอชเอ็มไอที่สร้างขึ้นสามารถยืนยันได้ว่าซอฟต์แวร์ COMOS ช่วยลดเวลาในขั้นตอนการดำเนินงานทางวิศวกรรมได้ด้วยการแลกเปลี่ยนข้อมูลที่ต้องการระหว่างซอฟต์แวร์ที่ใช้งานร่วมกัน

คำสำคัญ : ซอฟต์แวร์ COMOS, การกำหนดตั้งค่า, การควบคุม, กระบวนการต้มระเหย, เอชเอ็มไอ, ซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER, ซอฟต์แวร์ SIMATIC WinCC

Cooperative Project Title	Utilizing COMOS Software for Simplified Engineering : A Case Study of Evaporation in Sugar Production	
Student	Mr. Purinat Thongbaiyai	Student ID 59011081
Program	Automation Engineering	
Faculty	Engineering	
Advisors	Assoc.Prof.Dr. Teerawat Thepmanee Assoc.Prof.Dr. Sawai Pongswatd	
Mentor	Mr. Wiboon Thamtinno	
Company	Siemens Limited	

ABSTRACT

In order to demonstrate the benefits of COMOS software for simplified engineering phase, this project presents a method to utilize this software in combination with SIMATIC MANAGER and SIMATIC WinCC. The control and monitoring system for syrup evaporation in sugar production is employed as a case study. The studied process is based on the use of SIMATIC S7-400 controllers and ET-200M Interface modules. The input/output (I/O) list in MS Excel file and details from configuring hardware and control module types (CMT) with SIMATIC MANAGER are required to import to COMOS for making control module instances (CMI) and block icons, which are available for configuring the control strategy using SIMATIC MANAGER and creating the human machine interface (HMI) screens using SIMATIC WinCC, respectively. Results from checking the data consistency of the CMI obtained from COMOS for the related CMT in SIMATIC MANAGER as well as the correctness of the block icons obtained from COMOS for the created HMI screens verify that COMOS software can shorten engineering time through consistent data sharing.

Keywords: COMOS, Configuration, Control, Evaporation, HMI, SIMATIC MANAGER, SIMATIC WinCC

กิตติกรรมประกาศ

โครงการเรื่องการใช้ซอฟต์แวร์ COMOS สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่ง่ายขึ้น : กรณีศึกษาของกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมในการผลิตน้ำตาล สำเร็จลุล่วงได้ด้วยดี เนื่องจากความกรุณาของรองศาสตราจารย์ ดร.ธีรวัฒน์ เทพมณี และ รองศาสตราจารย์ ดร.อัมพวัน จุลเสรีวงศ์ ผู้ซึ่งเป็นอาจารย์ที่ปรึกษาและได้ให้คำแนะนำ อีกทั้งแนวคิดและตรวจสอบปัญหาข้อบกพร่องต่าง ๆ อย่างต่อเนื่องมาโดยตลอด จนกระทั่งโครงการนี้เสร็จสมบูรณ์ ทั้งนี้ผู้จัดทำจึงกราบขอพระคุณเป็นอย่างสูง

นอกจากนี้ทางผู้จัดทำขอขอบคุณภาควิชาวิศวกรรมการวัดและควบคุม หลักสูตรวิศวกรรมอัตโนมัติ คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ที่ได้ให้การสนับสนุนเป็นอย่างดีในการทำโครงการนี้

ขอขอบคุณบริษัทซีเมนส์ที่ให้การช่วยเหลือด้านข้อมูลมาโดยตลอด

ขอขอบคุณแหล่งข้อมูลต่าง ๆ ที่เป็นประโยชน์ โดยเปิดโอกาสให้ผู้จัดทำสามารถเข้าถึงข้อมูลต่าง ๆ ได้อย่างง่ายและ สะดวก

ภุริณัฐ ทองใบใหญ่

สารบัญ

หน้า

บทคัดย่อ.....	I
ABSTRACT	II
กิตติกรรมประกาศ.....	III
สารบัญ.....	IV
สารบัญตาราง	VI
สารบัญรูป.....	VII
บทที่ 1 บทนำ.....	1
1.1 ที่มาและความสำคัญ.....	1
1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ.....	1
1.3 ขอบเขตของโครงการ.....	2
1.4 วิธีการดำเนินงาน.....	2
1.5 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ.....	2
บทที่ 2 แนวคิดและหลักการที่เกี่ยวข้อง.....	4
2.1 กล่าวนำ.....	4
2.2 กระบวนการผลิตน้ำตาล [1].....	4
2.3 กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม	5
2.3.1 ระบบการทำงานของการระเหยน้ำ.....	5
2.3.2 เครื่องทำระเหยน้ำ.....	6
2.3.3 อุปกรณ์ที่ใช้ในกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม	7
2.4 SIMATIC WinCC [5].....	10
2.5 SIMATIC MANAGER [6].....	12
2.5.1 Hardware Configuration [6].....	12
2.5.2 Continuous Function Chart (CFC) [10]	13
2.5.3 Control Module Type (CMT) [8]	13
2.6 ซอฟต์แวร์ COMOS สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรม.....	14
บทที่ 3 วิธีการดำเนินการ.....	16
3.1 กล่าวนำ.....	16
3.2 กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมที่เป็นกรณีศึกษา.....	16
3.2.1 หลักการควบคุมเครื่องทำระเหยน้ำในโรงงานน้ำตาล	16
3.2.2 รายการตัวแปรอินพุต เอาต์พุตของพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้อง (I/O List).....	17

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
3.3 การใช้ซอฟต์แวร์ COMOS, SIMATIC MANAGER และSIMATIC WinCC.....	18
สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่ศึกษา.....	18
3.4 การเชื่อมโยงข้อมูลระหว่าง Control Field Unit และ Control Module Instance.....	23
บทที่ 4 ผลการตรวจสอบ.....	29
4.1 กล่าวนำ.....	29
4.2 ผลการตรวจสอบ.....	29
บทที่ 5 สรุป ปัญหา และข้อเสนอแนะ.....	32
5.1 สรุป.....	32
5.2 ปัญหาและข้อเสนอ.....	32
เอกสารอ้างอิง.....	32



สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
1.1 แผนการดำเนินงาน	3
3.1 ตัวอย่างข้อมูลที่จำเป็นของ I/O List เพื่อใช้สำหรับการ Import เข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS.....	17
4.1 การตรวจสอบ Block Icon ของกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมของหน้า HMI ในกระบวนการ	29
4.2 การตรวจสอบ Continuous Function Chart ที่ได้กับ Control Module Type.....	31



สารบัญรูป

รูปที่	หน้า
2.1 กระบวนการผลิตน้ำตาล	5
2.2 ระบบการทำงานของการระเหยน้ำแบบ Multi-Effect Evaporator.....	6
2.3 เครื่องทำระเหยน้ำแบบ Calandria Evaporator.....	7
2.4 ตัววัดอุณหภูมิ.....	7
2.5 เครื่องมือวัดระดับ.....	8
2.6 เครื่องมือวัดความดัน.....	9
2.7 มอเตอร์.....	9
2.8 วาล์วควบคุม.....	10
2.9 หน้าต่างซอฟต์แวร์ WinCC.....	11
2.10 Picture สำหรับจัดสร้าง HMI.....	11
2.11 สัญลักษณ์ของซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER.....	12
2.12 หน้าต่างการกำหนดค่าอุปกรณ์.....	12
2.13 ตัวอย่างการกำหนดค่าอุปกรณ์ของโรงงานน้ำตาลในส่วนของกรตัม.....	13
2.14 การสร้าง Control Module Instance (CMI) จาก Control Module Type (CMT).....	14
2.15 หน้าต่างซอฟต์แวร์ COMOS.....	15
2.16 การเข้าถึงได้ทุกที่ของซอฟต์แวร์ COMOS.....	15
3.1 ตัวอย่างของเครื่องทำระเหยน้ำในโรงงานผลิตน้ำตาล.....	16
3.2 แผนภาพการ Import และ Export ข้อมูลของซอฟต์แวร์ COMOS.....	Error! Bookmark not defined.
3.3 Layer ในซอฟต์แวร์ COMOS.....	19
3.4 การ Import ไฟล์ I/O list จากซอฟต์แวร์ EXCEL.....	20
3.5 การ Import ไฟล์ Hardware Configuration จากซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER.....	21
3.6 รายชื่อของอุปกรณ์ต่าง ๆ ที่อยู่ในกระบวนการผลิต.....	22
3.7 Mapping Data เพื่อใช้ในการกำหนดตัวแปรจากอุปกรณ์ระดับฟิลด์กับ ซอฟต์แวร์ COMOS..	23
3.8 การเข้าไปตั้งค่า Mapping Table.....	24
3.9 Source Object ใช้สำหรับเลือกที่อยู่ของค่าที่ต้องการแสดง.....	25
3.10 การ Generate ของซอฟต์แวร์ COMOS.....	26
3.11 HMI ของโรงงานน้ำตาลในส่วน Evaporation Line A.....	27
3.1.2 HMI ของโรงงานน้ำตาลในส่วน Evaporator Overview.....	27
4.3 Control Module Instance ของ AnaMon	30
4.4 Control Module Instance ของ PIDCon	30

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ที่มาและความสำคัญ

ในปัจจุบันอุตสาหกรรมส่วนใหญ่ที่มีการผสมผสานการทำงานร่วมกันระหว่างแผนกต่าง ๆ หลายแผนก ซึ่งมีการแลกเปลี่ยนข้อมูลระหว่างกันจำนวนมาก จึงจำเป็นต้องมีการบริหารจัดการข้อมูลที่เกิดขึ้นสำหรับวิศวกรและผู้ที่เกี่ยวข้องทุกฝ่าย เพื่อให้การแลกเปลี่ยนข้อมูลและเข้าถึงข้อมูลที่เกิดขึ้นได้อย่างต่อเนื่อง การบริหารจัดการข้อมูลที่ดีส่งผลให้การดำเนินงานในแต่ละโครงการมีความราบรื่นลดระยะเวลาในการดำเนินการทางวิศวกรรม และลดค่าใช้จ่าย นอกจากนี้ ยังสามารถส่งมอบงานให้แก่ลูกค้าได้ภายในระยะเวลาที่กำหนด ทำให้เกิดความพึงพอใจแก่ลูกค้า และอาจช่วยให้ลูกค้าได้เริ่มต้นกระบวนการผลิตทางอุตสาหกรรมได้เร็วขึ้น ดังนั้น วิศวกรโครงการจึงจัดหาเครื่องมือที่ทันสมัยที่สามารถนำมาใช้ในการบริหารจัดการข้อมูลให้มีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น เพื่อลดเวลาในการทำงานทางด้านวิศวกรรม เช่น การกำหนดค่าฮาร์ดแวร์ (Hardware Configuration) การกำหนดชนิดของมอดูลที่ใช้ในการควบคุม (Control Module Type) และการจัดทำรายการของอินพุตและเอาต์พุต (I/O List) เป็นต้น เพื่อเข้าถึงข้อมูลได้ตลอดเวลา และสามารถแลกเปลี่ยนข้อมูลแบบเวลาจริง (Real Time) ได้ ดังนั้นฐานข้อมูล (Database) จึงเป็นส่วนสำคัญในการสื่อสารและแลกเปลี่ยนข้อมูลระหว่างส่วนงานต่างที่เกี่ยวข้องในโครงการ

โครงการนี้จึงเลือกใช้ซอฟต์แวร์ COMOS ซึ่งเป็นระบบฐานข้อมูลสำหรับบริหารจัดการโครงการร่วมกับซอฟต์แวร์ทางวิศวกรรม SIMATIC MANAGER และ SIMATIC WinCC ในการกำหนดค่าฮาร์ดแวร์ที่ใช้ในกระบวนการผลิต และจัดสร้างเอชเอ็มไอ (Human Machine Interface: HMI) ตามลำดับ เพื่อลดเวลาในขั้นตอนการดำเนินการทางวิศวกรรมและเพิ่มความถูกต้องของข้อมูลที่ใช้ร่วมกันระหว่างซอฟต์แวร์ต่าง ๆ ในการประมวลผล (Consistence Data)

1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ

นำเสนอวิธีการใช้ซอฟต์แวร์ COMOS ร่วมกับซอฟต์แวร์ทางวิศวกรรม SIMATIC MANAGER และ SIMATIC WinCC สร้าง Control Module Instance (CMI) และ Block Icon เพื่อลดเวลาในการเขียนโปรแกรมควบคุมและการสร้างส่วน HMI ตามลำดับ โดยใช้กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม (Syrup Evaporation) เป็นกรณีศึกษาประกอบการอธิบาย เพื่อเป็นตัวอย่างในการใช้ซอฟต์แวร์ COMOS สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่มีประสิทธิภาพ

1.3 ขอบเขตของโครงการงาน

- Continuous Function Chart (CFC) ที่ถูกสร้างขึ้นด้วยซอฟต์แวร์ COMOS ตามเงื่อนไขสำหรับการวัดและเฝ้าระวังค่าสัญญาณต่อเนื่อง (AnaMon) และการควบคุมแบบคาสเคดด้วยพีไอดี (PIDCon) ซึ่งได้มาจาก Control Module Type (CMT) ในซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER เพื่อการควบคุมและเฝ้าระวังกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม โดย CFC ที่ได้จะอยู่ในรูปของไฟล์เพื่อใช้ในการดาวน์โหลดลงตัวควบคุมรุ่น S7-400

- สร้าง Block Icon สำหรับแสดงค่าพารามิเตอร์ที่สำคัญในกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม ซึ่งประกอบด้วยพารามิเตอร์สำหรับแสดงค่าระดับ อุณหภูมิ ความดัน สถานะของมอเตอร์ และสถานะของวาล์ว โดยใช้ซอฟต์แวร์ COMOS เพื่อนำไปจัดสร้างหน้าเอชเอ็มไอในซอฟต์แวร์ SIMATIC WinCC

1.4 วิธีการดำเนินงาน

1. ศึกษาข้อมูลโรงงานน้ำตาล
2. ศึกษาการใช้งานซอฟต์แวร์ SIMATIC WinCC, SIMATIC MANAGER และซอฟต์แวร์ COMOS
3. การเตรียมข้อมูลเพื่อใช้ในการทำ Control loop ในส่วนของ Hardware Configuration
4. การเตรียมข้อมูลเพื่อใช้ในการทำ Control loop ในส่วนของ I/O List
5. การเตรียมข้อมูลเพื่อใช้ในการทำ Control loop ในส่วนของ Control Module Type
6. ตรวจสอบและแก้ไขข้อมูลให้ถูกต้อง
7. สรุปผล และนำเสนอ

1.5 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. ลดเวลาในการสร้างกราฟฟังก์ชันในกรณีที่อุปกรณ์มีจำนวนมาก
2. ลดความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจากการสร้าง Continuous Function Chart (CFC) แบบเดิม

จากวิธีการดำเนินงานข้างต้นสามารถวางแผนการดำเนินงานได้ดังตารางที่ 1.1

ตารางที่ 1.1 แผนการดำเนินงาน

ลำดับ	หัวข้อปฏิบัติงาน	เดือนที่ 1	เดือนที่ 2	เดือนที่ 3	เดือนที่ 4
1	ศึกษาข้อมูลของโรงงานน้ำตาล	■			
2	ศึกษาการใช้งานซอฟต์แวร์ SIMATIC WINCC, SIMATIC MANAGER และ ซอฟต์แวร์ COMOS		■		
3	การเตรียมข้อมูลเพื่อใช้ในการทำ Control loop ในส่วนของ Hardware Configuration		■	■	
4	การเตรียมข้อมูลเพื่อใช้ในการทำ Control loop ในส่วนของ I/O List			■	
5	การเตรียมข้อมูลเพื่อใช้ในการทำ Control loop ในส่วนของ Control Module Type			■	■
6	แก้ไขและปรับปรุงข้อมูลให้ถูกต้อง			■	■
7	สรุปผล และนำเสนอ		■	■	■

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 2

แนวคิดและหลักการที่เกี่ยวข้อง

2.1 กล่าวนำ

ในรายงานเล่มนี้ ผู้จัดทำได้ทำการศึกษาเกี่ยวกับโรงงานน้ำตาลในส่วนของกระบวนการต้มระเหยโดยมีหัวข้อที่ศึกษาดังนี้ กระบวนการผลิตน้ำตาล กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม ซอฟต์แวร์ทางวิศวกรรม SIMATIC WinCC, SIMATIC MANAGER และ COMOS

2.2 กระบวนการผลิตน้ำตาล [1]

ในกระบวนการผลิตน้ำตาลนั้น สามารถแบ่งขั้นตอนในการผลิตได้ออกเป็น 5 ขั้นตอนดังนี้

กระบวนการสกัดน้ำอ้อย (Juice Extraction)

ทำการสกัดน้ำอ้อยโดยผ่านอ้อยเข้าไปในชุดลูกทีบ (4-5 ชุด) และกากอ้อยที่ผ่านการสกัดน้ำอ้อยจากลูกทีบชุดสุดท้าย จะถูกนำไปเป็นเชื้อเพลิงเผาไหม้ภายในเตาหม้อไอน้ำ เพื่อผลิตไอน้ำมาใช้ในกระบวนการผลิต และน้ำตาลทราย

การทำความสะอาด หรือทำใส่น้ำอ้อย (Juice Purification)

น้ำอ้อยที่สกัดได้ทั้งหมดจะเข้าสู่กระบวนการทำใส่น้ำอ้อยเนื่องจากน้ำอ้อยมีสิ่งสกปรกต่าง ๆ จึงต้องแยกเอาส่วนเหล่านี้ออกโดยผ่านวิธีทางกล เช่นผ่านเครื่องกรองต่าง ๆ และวิธีทางเคมีเช่น โดยให้ความร้อนและผสมปูนขาว

การต้มระเหย (Evaporation)

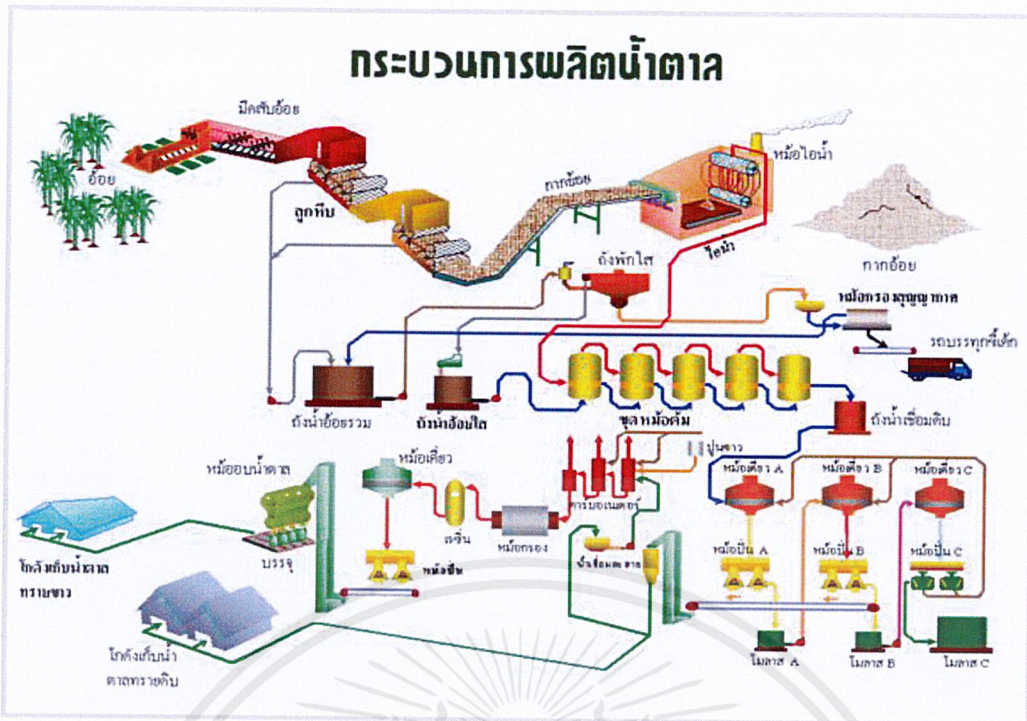
น้ำอ้อยที่ผ่านการทำใสแล้วจะถูกนำเข้าสู่ชุดเครื่องทำระเหยน้ำ (Multiple Evaporation) เพื่อระเหยเอาน้ำออก(ประมาณ 70 %) โดยน้ำอ้อยชั้นที่ออกมาจากเครื่องทำระเหยน้ำลูกสุดท้ายเรียกว่า น้ำเชื่อม (Syrup)

การเคี้ยว (Crystallization)

น้ำเชื่อมที่ได้จากการต้มจะถูกนำเข้าหม้อเคี้ยวระบบสุญญากาศ (Vacuum Pan) เพื่อระเหยน้ำออกจนน้ำเชื่อมถึงจุดอิ่มตัว ที่จุดนี้ผลึกน้ำตาลจะเกิดขึ้นมา โดยที่ผลึกน้ำตาลและกากน้ำตาลที่ได้จากการเคี้ยวนี้รวมเรียกว่า เมสสิควิท (Messequite)

การปั่นแยกผลึกน้ำตาล (Centrifuging)

เมสสิควิทที่ได้จากการเคี้ยวจะถูกนำไปปั่นแยกผลึกน้ำตาลออกจาก กากน้ำตาล โดยใช้เครื่องปั่น (Centrifugals) ผลึกน้ำตาลที่ได้นี้จะเป็นน้ำตาลดิบ



รูปที่ 2.1 กระบวนการผลิตน้ำตาล [1]

2.3 กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม

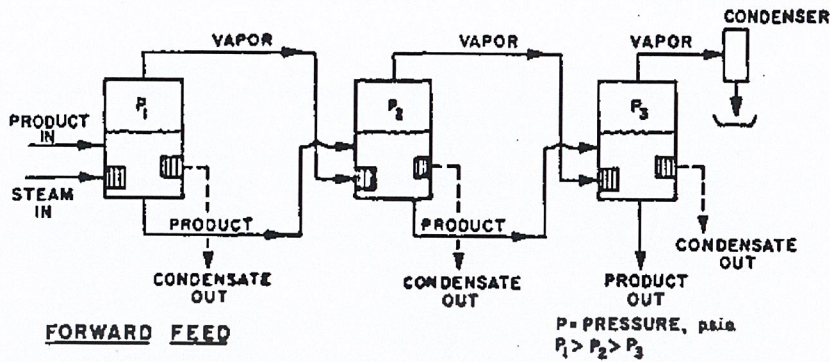
การต้มระเหยน้ำเชื่อม เป็นขั้นตอนที่ใช้ความร้อนมากที่สุดในกระบวนการผลิตน้ำตาล โดยการต้มระเหยน้ำออกจากน้ำอ้อยเพื่อให้ได้น้ำเชื่อมออกมา ซึ่งการควบคุมระดับความร้อนต้องสัมพันธ์กับระดับน้ำอ้อยที่เพิ่มขึ้น เพื่อให้เกิดการสูญเสียน้ำตาลน้อยที่สุด โดยระบบการทำงานของโรงงานน้ำตาลที่ศึกษา มีระบบการทำงานของกระบวนการระเหยน้ำเป็นระบบ Multi-Effect Evaporator และการป้อนของเหลวเข้าไปในเครื่องเป็นแบบ Forward Feed

2.3.1 ระบบการทำงานของกระบวนการระเหยน้ำ

ระบบการทำงานของกระบวนการระเหยน้ำเป็นแบบ Multi-Effect Evaporator เป็นระบบการระเหยน้ำที่นำเครื่องทำระเหยน้ำตั้งแต่ 2 ตัวขึ้นไปมาจัดเรียงเป็นชุดและมีการทำงานอย่างต่อเนื่อง การที่นำเครื่องระเหยหลาย ๆ ตัวมาจัดวางเรียงต่อกันนี้ ทำให้การใช้พลังงานความร้อนจากไอน้ำสามารถทำได้เต็มที่ โดยไอน้ำใหม่จะเข้าที่เครื่องแรก และไอน้ำที่เกิดจากการระเหยของของเหลวจะใช้ในการให้ความร้อนในเครื่องทำระเหยน้ำตัวถัดไปตามลำดับ ทำให้สามารถจัดระดับความร้อนกับคุณภาพของของเหลวที่เข้มข้นขึ้นได้อย่างเหมาะสม

โดยการป้อนเข้าของเหลวของระบบที่ศึกษานี้เป็นแบบ Forward Feed ซึ่งเป็นระบบที่มีการป้อนของเหลวเข้าทางด้านเดียวกับไอน้ำ และของเหลวที่เข้มข้นขึ้นกับไอน้ำที่ใช้แล้วจะออกอีกด้านหนึ่งด้วยกัน ระบบการป้อนแบบนี้จะทำให้ของเหลวเข้มข้นขึ้นตามลำดับของเครื่อง และความ

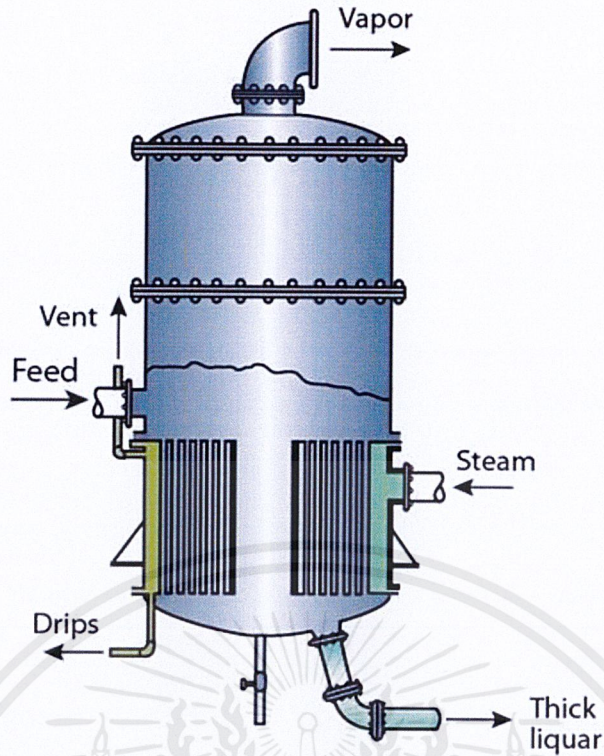
ร้อนในแต่ละเครื่องจะลดลงตามลำดับ ทำให้ช่วยป้องกันการสูญเสียคุณภาพเนื่องจากความร้อนได้เป็นอย่างดี



รูปที่ 2.2 ระบบการทำงานของเครื่องระเหยน้ำแบบ Multi-Effect Evaporator

2.3.2 เครื่องทำระเหยน้ำ

เครื่องทำระเหยน้ำที่ใช้ คือแบบ Calandria Evaporator เป็นเครื่องทำระเหยน้ำที่มีลักษณะเหมือนเครื่องทำระเหยน้ำ มีท่อส่งความร้อนสั้น ๆ ที่วางเรียงขนานกันในแนวตั้ง การทำงานแบบดั้งเดิมนั้น ของเหลวจะเคลื่อนที่ลงมาในแนวตั้งตามผิวของท่อส่งผ่านความร้อนในลักษณะแบบตามธรรมชาติและทำงานเป็นแบบ Batch แต่ปัจจุบันได้มีการนำมาประยุกต์ใช้ในการระเหยน้ำแบบต่อเนื่อง โดยการนำเครื่องทำระเหยน้ำหลาย ๆ ใบมาวางเรียงต่อกันในลักษณะเป็น Multi-Effect Evaporator เช่น ในการต้มระเหยน้ำเชื่อม เป็นต้น



รูปที่ 2.3 เครื่องทำระเหยน้ำแบบ Calandria Evaporator

2.3.3 อุปกรณ์ที่ใช้ในกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม

อุปกรณ์ที่ใช้ในกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมประกอบไปด้วยตัววัดอุณหภูมิ ตัววัดระดับ ตัววัดความดัน มอเตอร์ และ วาล์วควบคุม

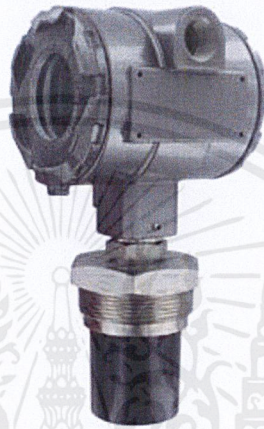
1. เครื่องมือวัดอุณหภูมิ [7]



รูปที่ 2.4 ตัววัดอุณหภูมิ [7]

Temperature Sensor หรือเรียกว่า เซนเซอร์วัดอุณหภูมิ คือ เซนเซอร์เพื่อการรับรู้หรือตรวจจับระดับอุณหภูมิ เซนเซอร์วัดอุณหภูมิเป็นเซ็นเซอร์อีกหนึ่งชนิดที่สามารถนำมาประยุกต์ใช้ในอุตสาหกรรมการผลิตต่าง ๆ ทั้งในงานอุตสาหกรรม เกษตรกรรม อาหาร เครื่องดื่มและยารักษาโรค โดยในส่วนของการต้มจะติดตั้งตัววัดอุณหภูมิเอาไว้ที่ถังเพื่อให้รู้ค่าอุณหภูมิของถังที่ใช้ต้มว่ามีค่าอยู่ที่ระดับใด เพื่อใช้ในการควบคุมกระบวนการ

2. เครื่องมือวัดระดับ [7]



รูปที่ 2.5 เครื่องมือวัดระดับ [7]

เซนเซอร์วัดระดับน้ำ (Level Sensor) คือ อุปกรณ์ที่ใช้วัดระดับของน้ำ การตรวจวัดส่งผลย้อนกลับไปยังระบบ เช่น ระบบควบคุม SCADA หรือโดยตรงไปยังเครื่องสูบน้ำ ระบบเครื่องสูบน้ำจะเริ่มหรือหยุดทำงานขึ้นอยู่กับข้อมูลที่ได้รับ โดยตัวเซนเซอร์วัดระดับจะใช้ในการวัดระดับของเหลวในถังในกระบวนการต้มเพื่อแสดงค่า หรือส่งค่าจากกระบวนการไปใช้ในการควบคุมอุปกรณ์

3. เครื่องมือวัดความดัน [7]



รูปที่ 2.6 เครื่องมือวัดความดัน [7]

ตัวส่งสัญญาณแรงดัน (pressure transmitter) ส่งค่าแรงดันที่วัดได้ในรูปแบบสัญญาณแอนะล็อก 0/4-20 mA (analogue 0/4-20 mA signal) ไปยังเครื่องรับ ตัว pressure transmitter มีชิ้นส่วน piezoelectric ซึ่งจะสร้างสัญญาณไฟฟ้าที่เป็นสัดส่วนโดยตรงกับแรงดัน โดยอุปกรณ์นี้จะติดตามถึง หรือ ท่อ เพื่อให้รู้ความดันที่จุดนั้น ๆ ใช้ในการแสดงค่าและควบคุมกระบวนการผลิต

4. มอเตอร์ [7]

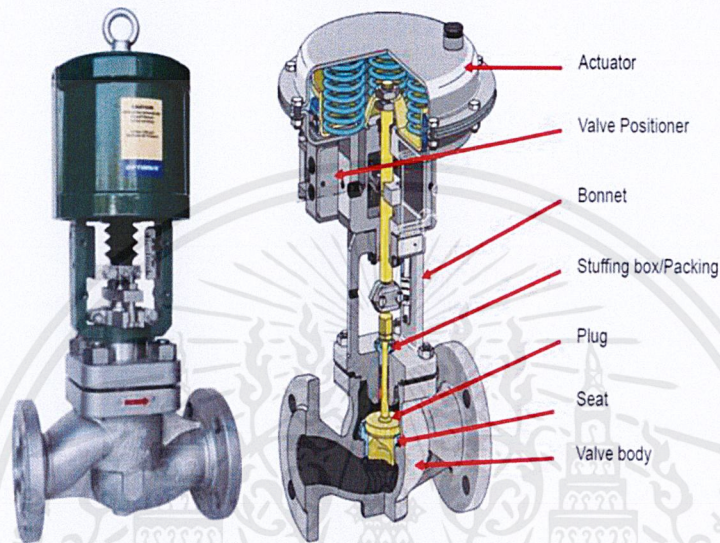


รูปที่ 2.7 มอเตอร์ [7]

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การทำงานของมอเตอร์เกิดจากการทำงานร่วมกันระหว่างสนามแม่เหล็กของแม่เหล็กในตัวมอเตอร์ และสนามแม่เหล็กที่เกิดจากกระแสในขดลวดทำให้เกิดแรงดูดและแรงผลักของสนามแม่เหล็กทั้งสอง ทำให้เกิดเป็นแรงกล ซึ่งค่าที่ต้องการจากมอเตอร์คือค่าสถานะการทำงานของมอเตอร์ว่ามีการทำงานที่เป็นปกติหรือไม่

5. วาล์วควบคุม [7]



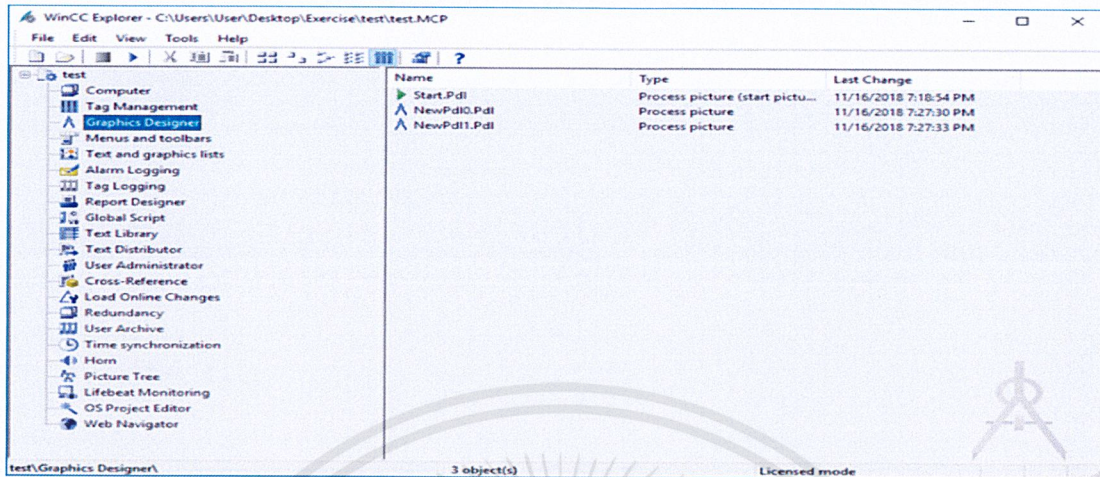
รูปที่ 2.8 วาล์วควบคุม [7]

วาล์วควบคุมหรือ Control Valve หมายถึง อุปกรณ์ที่ถูกขับเคลื่อนด้วยกำลังจากภายนอกเพื่อปรับเปลี่ยนอัตราการไหลของของไหลในระบบการควบคุมกระบวนการทำงานหนึ่ง วาล์วควบคุมจึงประกอบด้วย ตัววาล์วและอุปกรณ์เชื่อมต่อกันลึนวาล์วกับกลไกการกระตุ้นสามารถเปลี่ยนแปลงตำแหน่งของชิ้นส่วนควบคุมการไหล ภายในตัววาล์วหรือตำแหน่งของลึนวาล์วตามสัญญาณที่ได้รับจากระบบควบคุม โดยในกระบวนการตมั้นนั้นจะมีการใช้วาล์วควบคุมเพื่อควบคุมของไหลในกระบวนการ เพื่อให้กระบวนการสามารถทำงานได้ปกติ

2.4 SIMATIC WinCC [5]

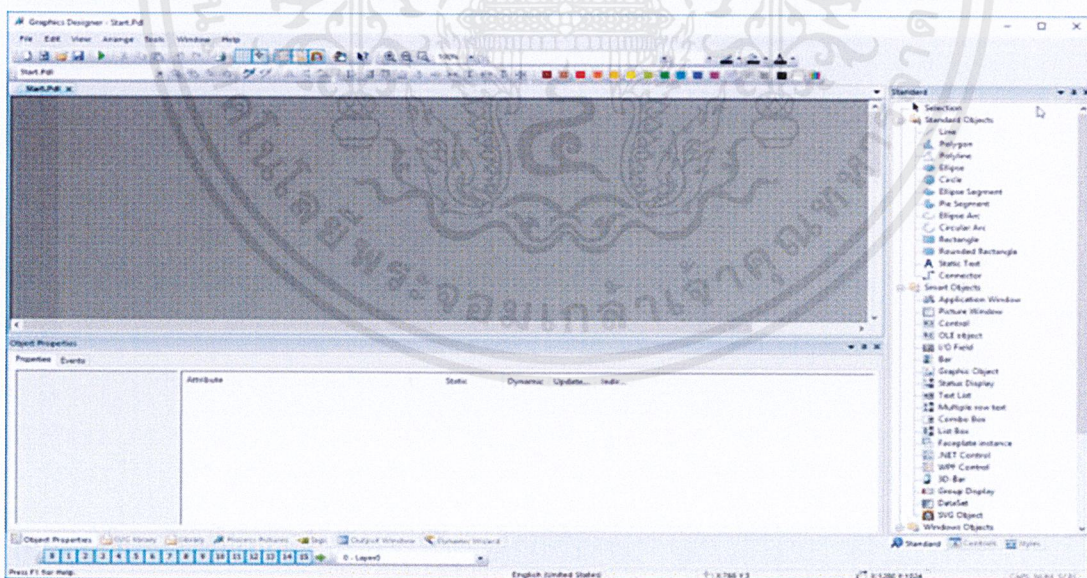
SIMATIC WinCC เป็นซอฟต์แวร์ SCADA ของบริษัท Siemens ประเทศเยอรมัน มักจะใช้งานในอุตสาหกรรมการผลิตต่าง ๆ เช่นอุตสาหกรรมยานยนต์ อุตสาหกรรมปิโตรเคมี อุตสาหกรรมอาหาร โดยซอฟต์แวร์นี้จะใช้ในการสร้าง HMI เพื่อให้ผู้ปฏิบัติงานใช้ในการดูและควบคุมกระบวนการ ซึ่งจะมี Block Icon เป็นตัวแสดงค่าสถานะและค่าจากกระบวนการต่าง ๆ โดยเชื่อมต่อผ่าน Tag

name โดยการวาด HMI ผ่านซอฟต์แวร์นั้นจะทำในส่วนของ Graphic Designer ดังแสดงในรูปที่ 2.9



รูปที่ 2.9 หน้าต่างซอฟต์แวร์ WINCC [5]

โดยซอฟต์แวร์ SIMATIC WINCC ในส่วนของ Graphic designer นั้น จะเป็นส่วนที่ใช้ในการสร้าง HMI เพื่อใช้ในการดูกระบวนการต่าง ๆ ผ่านทางหน้าจอของผู้ปฏิบัติงาน โดย Block Icon ทั้งหมดของอุปกรณ์จะถูกนำมาจัดวางใน Picture ที่วางดังรูปที่ 2.10



รูปที่ 2.10 Picture สำหรับจัดสร้าง HMI [5]

2.5 SIMATIC MANAGER [6]

SIMATIC MANAGER คือศูนย์กลางของการดำเนินการทางวิศวกรรมในโปรเจกของ PCS7 ซอฟต์แวร์นี้แบ่งออกได้เป็น 3 ส่วน คือ plant view , component view , process object view เพื่อใช้ในการจัดการข้อมูลในโปรเจก การสร้างโปรเจก การคัดลอก การเคลื่อนย้าย หรือการแก้ไขโปรเจก ทั้งหมดนี้ถูกทำผ่านซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER

ซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER นั้นมีฟังก์ชันการใช้งานต่าง ๆ มากมาย แต่ในที่นี้ผู้จัดทำจะขอกล่าวถึงส่วนที่มีความเกี่ยวข้องกับรายงานนี้เท่านั้น ซึ่งแบ่งออกเป็น 3 หัวข้อ คือ Hardware Configuration , Continuous Function Chart (CFC) และ Control Module Type (CMT) โดยมีสัญลักษณ์ดังรูปที่ 2.11

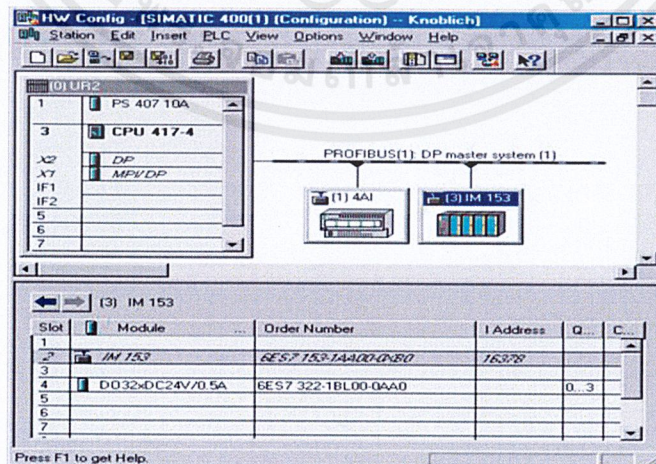


SIMATIC Manager

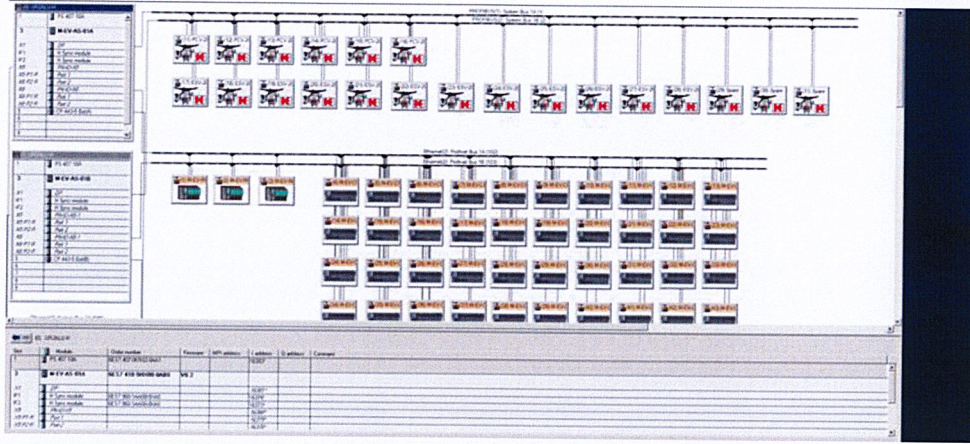
รูปที่ 2.11 สัญลักษณ์ของซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER

2.5.1 Hardware Configuration [6]

การกำหนดค่าให้กับอุปกรณ์ต่าง ๆ ที่อยู่ในโปรเจก PCS 7 สามารถทำได้ในซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER ในส่วนของเครื่องมือ Hardware Configuration ใช้ในการกำหนดค่าทั้งในส่วนของ CPU, Interface Module และอุปกรณ์อื่น ๆ ในระบบ ล้วนถูกทำในส่วนของ Hardware Configuration โดย CPU ที่ใช้ในโปรเจก คือ SIMATIC S7-400 และ Interface Module ที่ใช้คือ ET-200M ตัวอย่างการตั้งค่าแสดงในรูปที่ 2.12 และรูปที่ 2.13



รูปที่ 2.12 หน้าต่างการกำหนดค่าอุปกรณ์ [6]



รูปที่ 2.13 ตัวอย่างการกำหนดค่าอุปกรณ์ของโรงงานน้ำตาลในส่วนของการต้ม

2.5.2 Continuous Function Chart (CFC) [10]

Continuos Function Chart (CFC) หรือ แผนภูมิฟังก์ชันต่อเนื่อง เป็นซอฟต์แวร์แก้ไขกราฟิกที่สามารถใช้ร่วมกับแพ็คเกจซอฟต์แวร์ใน STEP 7 ได้ และถูกใช้เพื่อสร้างโครงสร้างซอฟต์แวร์ทั้งหมดของ CPU จากบล็อกสำเร็จรูป เมื่อทำงานกับเอ็ดิเตอร์ วางบล็อกบนแผนภูมิฟังก์ชัน กำหนดพารามิเตอร์ให้กับตัวแปรและเชื่อมต่อระหว่างกัน ยกตัวอย่างเช่น การเชื่อมต่อระหว่างกัน หมายถึง ค่านั้นถูกถ่ายโอนจากหนึ่งเอาต์พุตไปยังอินพุตหนึ่งหรือมากกว่าในระหว่างการสื่อสารระหว่างบล็อก แผนภูมิฟังก์ชันต่อเนื่องนั้นใช้สำหรับควบคุมกระบวนการต่อเนื่องโดยที่ตรรกะทั้งหมดจะถูกดำเนินการและเอาต์พุตจะถูกคำนวณในการสแกน PLC แต่ละครั้ง

2.5.3 Control Module Type (CMT) [8]

การวางมาตรฐานของวิศวกรรมเป็นปัจจัยสำคัญสำหรับการปรับปรุงความสามารถในการแข่งขันอย่างต่อเนื่องและเพื่อให้ได้คุณภาพในการวางแผนที่สูงขึ้น ขั้นตอนและกระบวนการที่แตกต่างกันอุปกรณ์ที่แตกต่างกันและความยืดหยุ่นในการผลิตทำให้การสร้าง Control Loop มีความยากและซับซ้อน วิธีหนึ่งในการสร้างมาตรฐานคือการใช้ชนิดของโมดูลควบคุม (Control Module Type : CMT) ที่สอดคล้องกันเพื่อสร้าง Control Loop เพื่อใช้ในการควบคุมกระบวนการ

ประโยชน์ของการใช้ CMT ในการเข้ามาช่วยในการดำเนินการทางวิศวกรรม

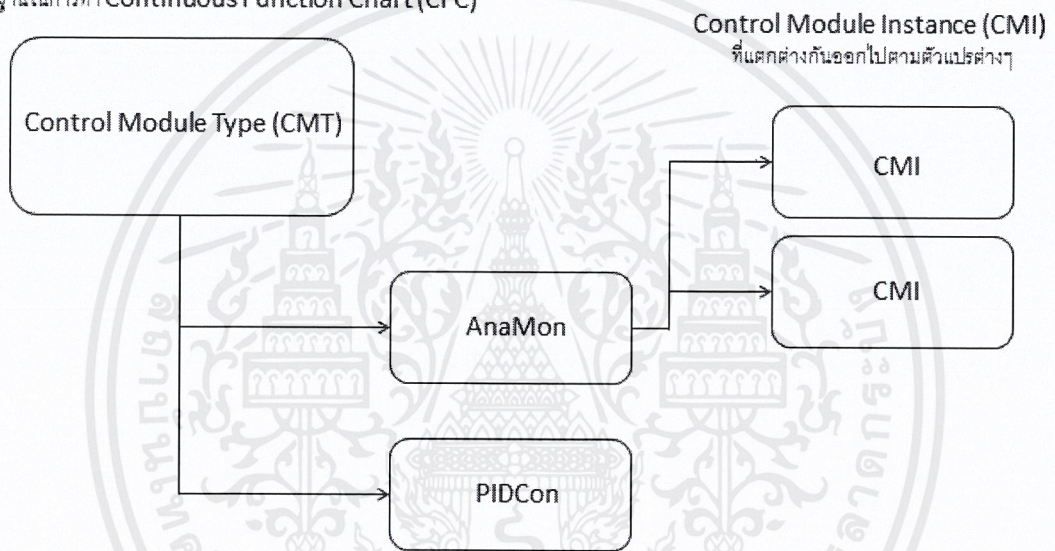
- ลดเวลาในการทดสอบระบบ
- การวางแผนในการทำโปรเจค สามารถทำได้รวดเร็วขึ้น ผ่านตัวอย่างที่มีมาก่อนแล้ว
- ลดการบำรุงรักษาสำหรับ libraries
- เปลี่ยนตัวแปรในระบบได้หลากหลายด้วยอินสแตนซ์

ตัวอย่าง CMT ที่ใช้ในโครงการนี้ ได้แก่

- AnaMon (Analog Measurement Monitoring) ใช้สำหรับการวัดและเฝ้าระวังค่าของสัญญาณต่อเนื่อง

- DigMon (Digital Input Monitoring) ใช้สำหรับการวัดและเฝ้าระวังสัญญาณเข้าที่เป็นสัญญาณดิจิทัล
- PIDCon (PID Standard Controller) หรือ Cascade slave ใช้ในการทำ PID และการควบคุมกระบวนการแบบคาสเคด (Cascade Control)
- Vlv (Valve single) หรือ dual drive feedback เกี่ยวกับวาล์วและการควบคุมต่าง ๆ รูปต่อไปเป็นการนำ library ที่มีอยู่ของ CMT นำมาปรับให้เข้ากับ Control loop ที่ต้องการ ซึ่งแต่ละลู่วัดควบคุมก็จะมี ความแตกต่างกันตามฟังก์ชันการใช้งาน ซึ่งฟังก์ชันต่าง ๆ ที่แยกย่อยเพิ่มออกมานั้นจะเรียกว่า Control Module Instance (CMI) ดังแสดงในรูปที่ 2.14

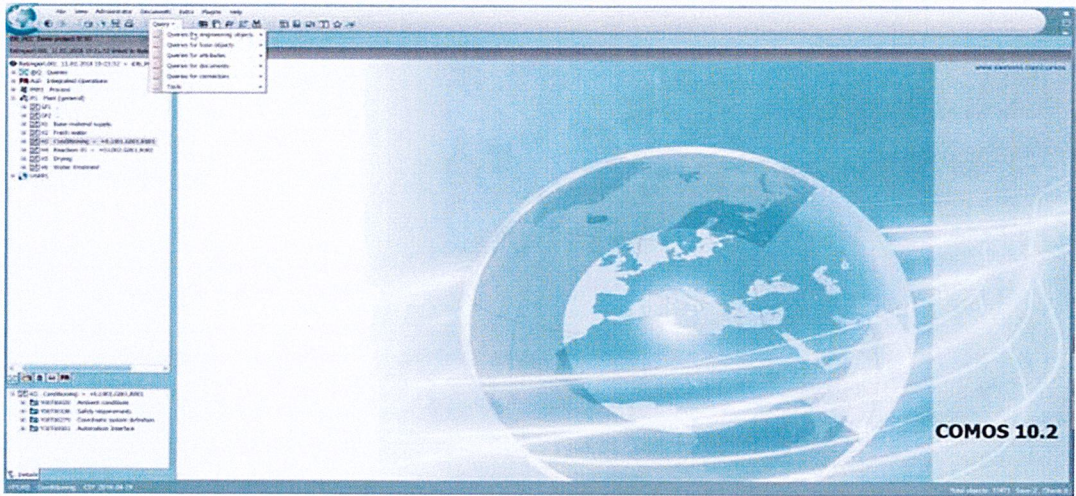
มาตรฐานในการทำ Continuous Function Chart (CFC)



รูปที่ 2.14 การสร้าง Control Module Instance (CMI) จาก Control Module Type (CMT)

2.6 ซอฟต์แวร์ COMOS สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรม

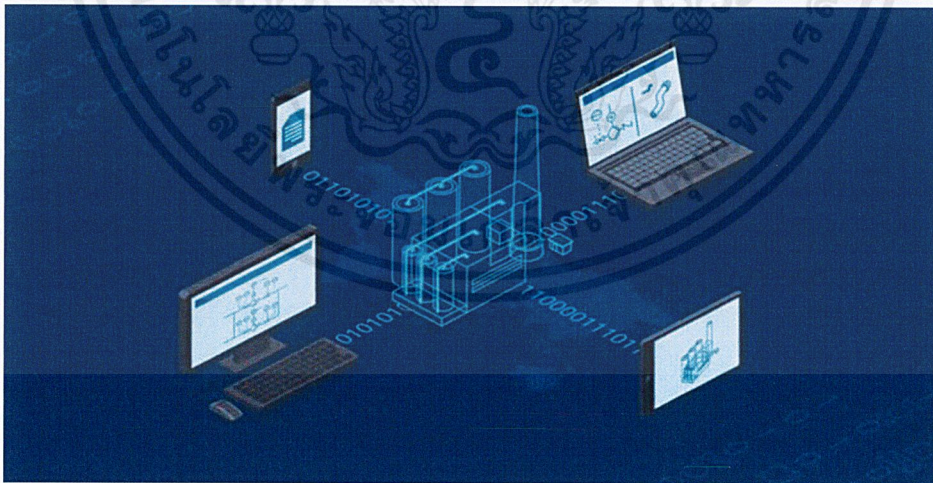
COMOS คือ ซอฟต์แวร์ที่ถูกสร้างขึ้นเพื่อใช้ในการแก้ไขปัญหาทางวิศวกรรมต่าง ๆ เช่นการรวมระบบการผลิตหลาย ๆ ระบบเข้าด้วยกัน จากการดำเนินการทางวิศวกรรมและการปฏิบัติการนำไปสู่การสร้างสรรคสิ่งใหม่ ๆ ให้เกิดขึ้น COMOS มีแนวคิดที่ว่า วิศวกรและผู้ปฏิบัติการควรเข้าสู่โปรเจกต์ และข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับโปรเจกต์ทั้งหมดได้ทุกที่และตลอดเวลา ซึ่ง COMOS นั้นได้มีการแบ่งงานทางวิศวกรรมออกเป็นหลากหลาย แต่ในโครงการนี้ผู้จัดทำจะกล่าวถึงเพียงในส่วนของ Integrated Automation หรือในส่วนของวิศวกรรมอัตโนมัติ รูปต่อไปเป็นหน้าต่างของซอฟต์แวร์ COMOS ดังแสดงในรูปที่ 2.15



รูปที่ 2.15 หน้าต่างซอฟต์แวร์ COMOS

COMOS Automation

COMOS ในส่วนของระบบอัตโนมัติ นั้น มีการสนับสนุนการดำเนินการทางวิศวกรรมตั้งแต่ อุปกรณ์ทางด้านไฟฟ้าสำหรับระบบการผลิตไปจนถึงระบบอัตโนมัติแบบเต็มรูปแบบ ครอบคลุม กระบวนการทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับไฟฟ้า การวัด และการดำเนินการทางวิศวกรรมควบคุมโดยใช้ วิธีแก้ไขปัญหาแบบเฉพาะทาง เกิดจากการรวมกันระหว่าง COMOS และ SIMATIC PCS7 ใน กระบวนการระบบควบคุม สามารถทำให้การรวมกันระหว่างข้อมูลในกระบวนการและการปฏิบัติงาน สามารถดำเนินไปพร้อมกันได้



รูปที่ 2.16 การเข้าถึงได้ทุกที่ของซอฟต์แวร์ COMOS

บทที่ 3

วิธีการดำเนินการ

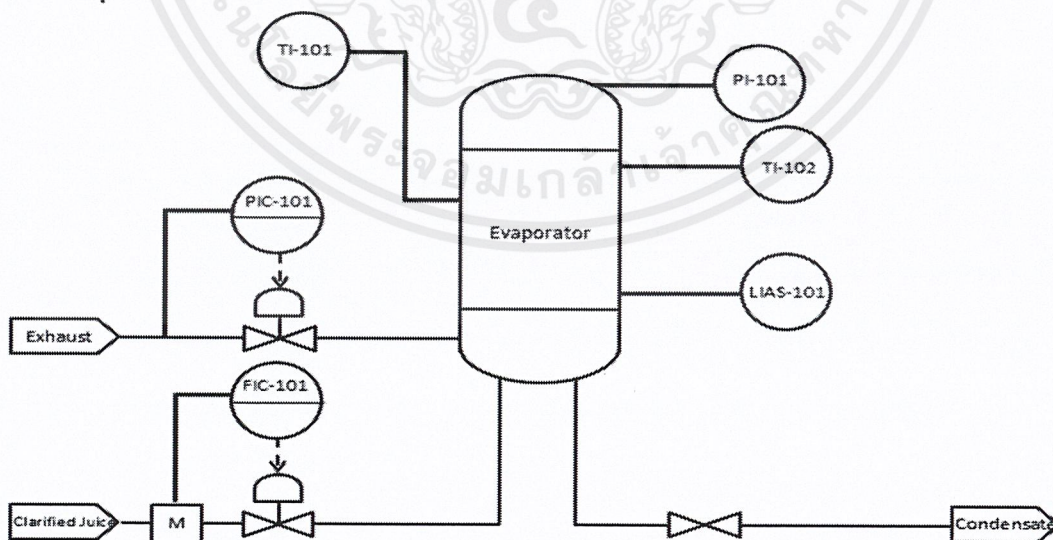
3.1 กล่าวนำ

วิธีการดำเนินงานของโครงการนี้ประกอบด้วย กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมที่เป็นกรณีศึกษา หลักการควบคุมเครื่องทำระเหยน้ำในโรงงานน้ำตาล และ I/O List การใช้ซอฟต์แวร์ COMOS, SIMATIC MANAGER และ SIMATIC Wincc สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่ศึกษา การเชื่อมโยงข้อมูลระหว่าง Control Field Unit และ Control Module Instance

3.2 กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมที่เป็นกรณีศึกษา

3.2.1 หลักการควบคุมเครื่องทำระเหยน้ำในโรงงานน้ำตาล

การระเหยน้ำหมายถึง การทำให้น้ำในอาหารหรือของเหลวใด ๆ ที่มีน้ำอยู่ร้อนขึ้นถึงจุดเดือด ทำให้น้ำกลายเป็นไอระเหยออกจากของเหลวนั้น ทำให้ได้ผลิตภัณฑ์เป็นของเหลวที่มีความเข้มข้นมากขึ้น การทำงานของเครื่องระเหยน้ำ คือการนำน้ำอ้อยจากกระบวนการส่วนอื่นมาเพิ่มความเข้มข้นโดยการใช้ไอน้ำให้ความร้อน เพื่อทำให้น้ำอ้อยมีความเข้มข้นเพิ่มขึ้นจนกลายเป็นน้ำเชื่อม ตัวเครื่องทำระเหยน้ำจะมีอุปกรณ์ที่ใช้ในการควบคุมติดอยู่บริเวณถัง เพื่อใช้ในการบอกค่าและการแจ้งเตือนจากกระบวนการ



รูปที่ 3.1 ตัวอย่างของเครื่องทำระเหยน้ำในโรงงานผลิตน้ำตาล

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหาและต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปที่ 3.1 เป็นตัวอย่างของเครื่องทำระเหยน้ำในโรงงานผลิตน้ำตาลแสดงถึงอุปกรณ์ที่ถูกติดตั้งอยู่กับเครื่องทำระเหยน้ำ โดยแบ่ง Control loop ออกเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนของการเฝ้าระวัง (Monitor) ประกอบไปด้วย

- TI-101, TI-102 ใช้สำหรับการวัดอุณหภูมิ
- LIAS-101 ใช้สำหรับการวัดระดับของของเหลวภายในถัง
- PI-101 ใช้สำหรับการวัดความดันภายในถัง

อุปกรณ์เหล่านี้ใช้สำหรับการดูค่าในกระบวนการและแจ้งเตือนเมื่อค่าในกระบวนการเกินจากค่าที่ตั้งไว้ อีกส่วนคือส่วนของการควบคุม(Control) ประกอบไปด้วย

- PIC-101 ใช้สำหรับการควบคุมความดันของไอน้ำที่เข้ามาให้อยู่ในระดับของค่าที่ตั้งไว้
- FIC-101 ใช้สำหรับการควบคุมอัตราการไหลของน้ำอ้อยให้เข้ามาในถังในปริมาณที่กำหนด

3.2.2 รายการตัวแปรอินพุต เอาต์พุตของพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้อง (I/O List)

I/O List เป็นเอกสารที่มีรายการเครื่องมือวัดซึ่งทำหน้าที่เป็นอินพุตหรือเอาต์พุตของระบบควบคุม ดังนั้น เฉพาะหมายเลขแท็กที่มีสายเคเบิลซึ่งเชื่อมต่อกับระบบควบคุมเท่านั้นที่จะปรากฏใน I/O List เมื่อมีระบบควบคุมมากกว่าหนึ่งระบบในโรงงาน I/O List จะต้องระบุอย่างชัดเจนว่าเครื่องมือใดถูกกำหนดให้กับระบบควบคุมใดหรืออาจแยกข้อมูลต่าง ๆ ออกเป็นหลายส่วนในเอกสาร

ตารางที่ 3.1 ตัวอย่างข้อมูลที่จำเป็นของ I/O List เพื่อใช้สำหรับการ Import เข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS

Loop Name	Loop Description	CM_Type	AS-Controller	Signal Type	Signal Connection	Signal Wire
PI-101	Steam chest Pressure	AnaMon#2_0	M-EV-AS-01	AI_PA	PV_FB.PV_In	Profibus_PA

จากตารางที่ 2.1 แสดงให้เห็นถึงตัวอย่างของข้อมูลที่จำเป็นในการดำเนินการทางวิศวกรรมของโรงงานน้ำตาลในส่วนของกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมบางส่วน โดยข้อมูลที่กรอกจะกรอกลงใน I/O List ซึ่งอยู่ในซอฟต์แวร์ EXCEL โดยข้อมูลเหล่านี้จะถูกนำไป Import เข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS เพื่อให้ซอฟต์แวร์ COMOS ใช้ในการประมวลผลซอฟต์แวร์ โดยรายละเอียดของแต่ละหัวข้อจะถูกแบ่งออกเป็น 4 ส่วน คือ ส่วนของชื่อของอุปกรณ์ (Loop Name, Loop

Description) ส่วนของ Control Module Type ที่ใช้(CM_Type) ส่วนของตัวควบคุม(AS-Controller) และส่วนของการเชื่อมต่อ(Signal Type,Signal Connection,Signalwire)

สามารถอธิบายรายละเอียดได้ ดังนี้

- Loopname คือ ชื่อของลูบที่ใช้ในการควบคุมในกระบวนการนั้น ซึ่งถ้าอุปกรณ์ที่อยู่ในลูบเดียวกันจะใช้ชื่อลูบเดียวกัน เพื่อเป็นการแบ่งการทำงานของแต่ละลูบให้ชัดเจน โดยจะนิยมใช้เป็นอักษรย่อ

- Loop Description คือ คำอธิบายของลูบนั้น ๆว่าเป็นลูบที่สร้างขึ้นมาเพื่อใช้ในการทำงานอะไร เป็นคำอธิบายของการควบคุมแต่ละส่วน

- CM_Type

ในส่วนนี้จะเป็นการบอกว่าอุปกรณ์นั้นมี CMT ที่ใช้อยู่ในประเภทใดของการควบคุม เพื่อที่จะทำการเลือกให้ตรงกับการใช้งานของอุปกรณ์ เช่น Anamon , PID_Con เป็นต้น

- AS Controller เป็นการระบุว่าใช้ตัวควบคุมตัวไหนในการควบคุมอุปกรณ์ต่าง ๆที่อยู่ในระบบ

-Signal Type คือ สัญญาณที่ใช้ควบคุมในอุปกรณ์ต่าง ๆแบ่งออกเป็นหลายประเภท เช่น Profibus DP ที่ใช้ในการควบคุมมอเตอร์ หรือ AI , DI , DO ที่ใช้ในการระบุสัญญาณของอุปกรณ์

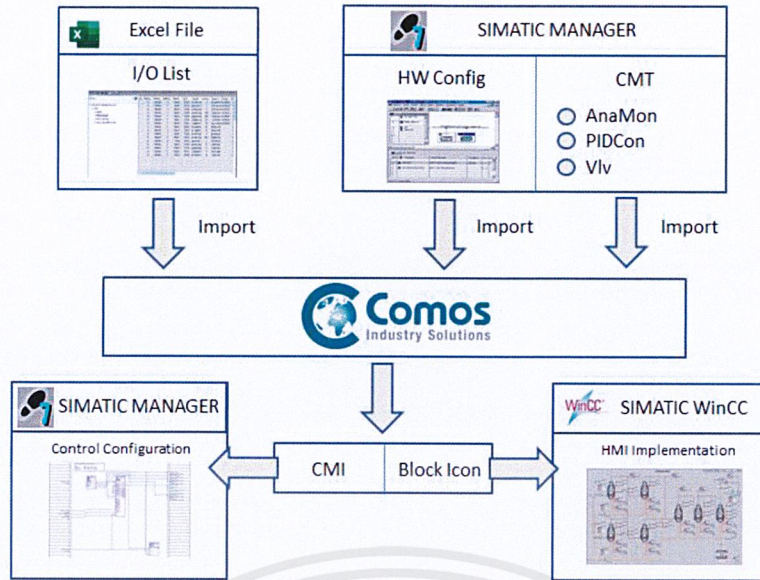
- Signal Connection คือ ประเภทของการเชื่อมต่อว่าเป็นแบบใด เช่น อุปกรณ์บางตัวที่ใช้ในการส่งค่ากระบวนการจะถูกกำหนดให้เป็น PV หรือถ้าใช้ในการควบคุมมอเตอร์ก็จะใช้ PZDIn01 เป็นต้น ซึ่งการตั้งค่าต่าง ๆอยู่ที่การสร้าง block ของเราเป็นตัวกำหนด

- Signal Wire คือ สายที่ใช้ในการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ว่าเป็นแบบใด เช่น การใช้ Profibus PA , การใช้ Profibus Dp , หรือการใช้ 24 vdc เป็นต้น

3.3 การใช้ซอฟต์แวร์ COMOS, SIMATIC MANAGER และSIMATIC WinCC

สำหรับขั้นตอนทางวิศวกรรมที่ศึกษา

COMOS คือ ซอฟต์แวร์ที่ช่วยให้การดำเนินงานทางวิศวกรรมมีความถูกต้องและรวดเร็วยิ่งขึ้น เพื่อใช้ในการลดเวลาในการดำเนินการทางวิศวกรรมของวิศวกรและลดความผิดพลาดของมนุษย์ที่อาจเกิดขึ้นเมื่อต้องทำวงจรในการควบคุมเป็นจำนวนมาก ซึ่งหลังจากที่ได้เตรียมข้อมูลที่สำคัญในการดำเนินการทางวิศวกรรมแล้ว จากนั้นจะนำข้อมูลเข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS เพื่อใช้ในการประมวลผล เพื่อให้ได้ Block Icon และ CMI ที่ใช้ในการควบคุมอุปกรณ์ออกมา



รูปที่ 3.2 แผนภาพการ Import และ Export ข้อมูลของซอฟต์แวร์ COMOS

จากรูปที่ 3.2 ข้อมูลที่จะนำเข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS นั้นจะแบ่งออกเป็น 3 ส่วน คือ Hardware Configuration และ Control Module Type (CMT) จากซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER กับ I/O List จากซอฟต์แวร์ Excel จะถูก Import เข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS ซอฟต์แวร์จะทำการประมวลผล จากนั้นจะทำการ Export ข้อมูลกลับไปยังซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER ซึ่งผลลัพธ์ของการประมวลผลจะได้ Block Icon แสดงสถานะของอุปกรณ์และ Continuous Function Chart ไว้สำหรับดาวน์โหลดลงตัวควบคุม S7-400 ในกระบวนการ

- สร้าง Layer ที่ต้องการใช้ในการเก็บข้อมูลในการดำเนินงานทางวิศวกรรม โดยการเปลี่ยนแปลงใน Layer ที่เป็น Layer หลักจะส่งผลให้ Layer ย่อยมีการเปลี่ยนแปลงด้วย



รูปที่ 3.3 Layer ในซอฟต์แวร์ COMOS

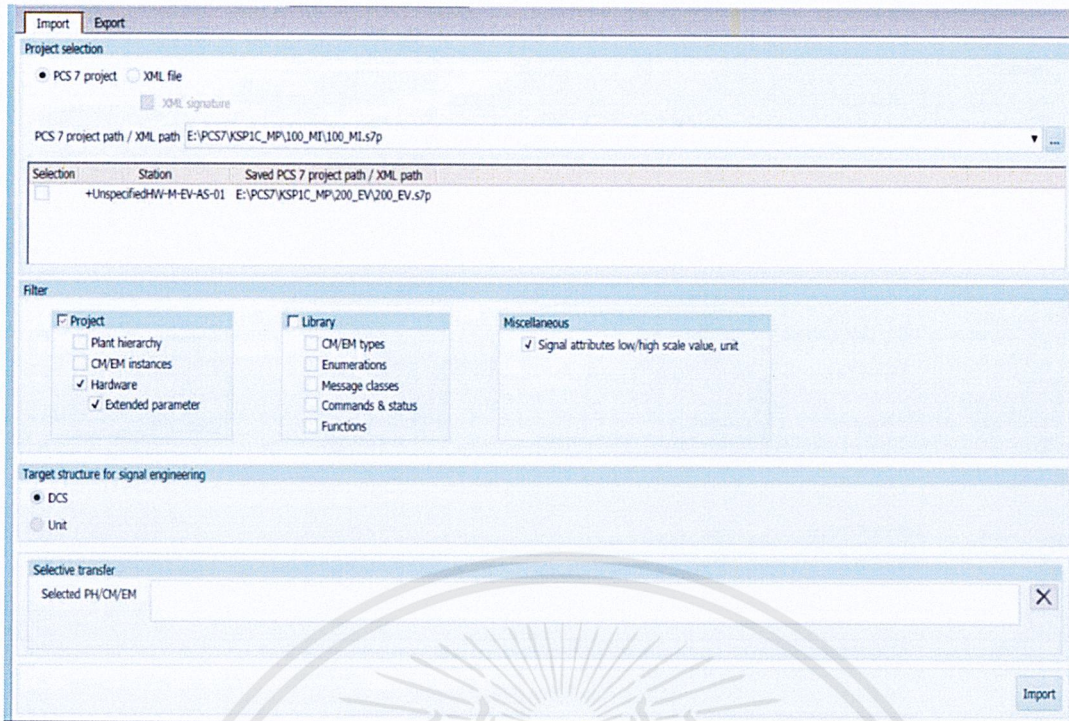
จากรูปที่ 3.3 แสดงให้เห็นถึง Layer ที่ใช้ในการเก็บข้อมูล โดยจะเก็บข้อมูลที่มีการเปลี่ยนแปลงบ่อยไว้ใน Layer ด้านล่าง เพื่อไม่ให้ส่งผลกระทบต่อข้อมูลทั้งหมดในระบบ ต่อไปจะเป็นการ Import ข้อมูลที่ต้องใช้ตามแต่ละ Layer ที่ได้สร้างเอาไว้

- การนำเข้าข้อมูลเพื่อให้ข้อมูลเข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS และนำข้อมูลที่ได้นั้นไปประมวลผล เพื่อให้ได้ CMI และ Block Icon ออกมาใช้ในการดำเนินการทางวิศวกรรมต่อไป โดยในที่นี่จะแบ่งออกเป็น 2 ส่วน คือ ส่วนของ SIMATIC MANAGER และ ส่วนของ Excel

Imp	PlantArea	PlantArea	PlantUnit_I	PlantUnit	Tag_ID	Tag_Desc	Function_I	Function_D	PID_Num	FLE
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	E101001	Motor motor react	E	Motor Speed M	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	E101002	pump motor re	E	y/Off pump mo	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	E101003	ng dosing aceti	E	y/Off pump mo	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	F101001	ng acetic anhy	FQIS	Dosing block	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	F101002	ng glacial aceti	FQIS	Dosing block	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	L101001	regulation rea	LIS+	Level Vessel	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	P101011	re regulation re	PIC	Pressure control	0.H1.PFB.002	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	Q101001	urity regulation	QIC	ductivity contri	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	T101001	atur regulation	TIC	Temperature contri	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	Y101001	om valve react	YS	Open/close valv	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	Y101001	om valve react	GOS--	Feedback closi	01	01
	H1	Hydrolysis	T4	Cooling	E104001	pump motor n	E	y/Off pump mo	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	F101001	ng acetic anhy	FV	Dosing valve	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	F101002	ng glacial aceti	FV	Dosing valve	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	P101011	re regulation re	PV	4 valve compre	01	01
	H1	Hydrolysis	T1	Reactor 1	Q101001	urity regulation	QV	Control valve	01	01

รูปที่ 3.4 การ Import ไฟล์ I/O list จากซอฟต์แวร์ EXCEL

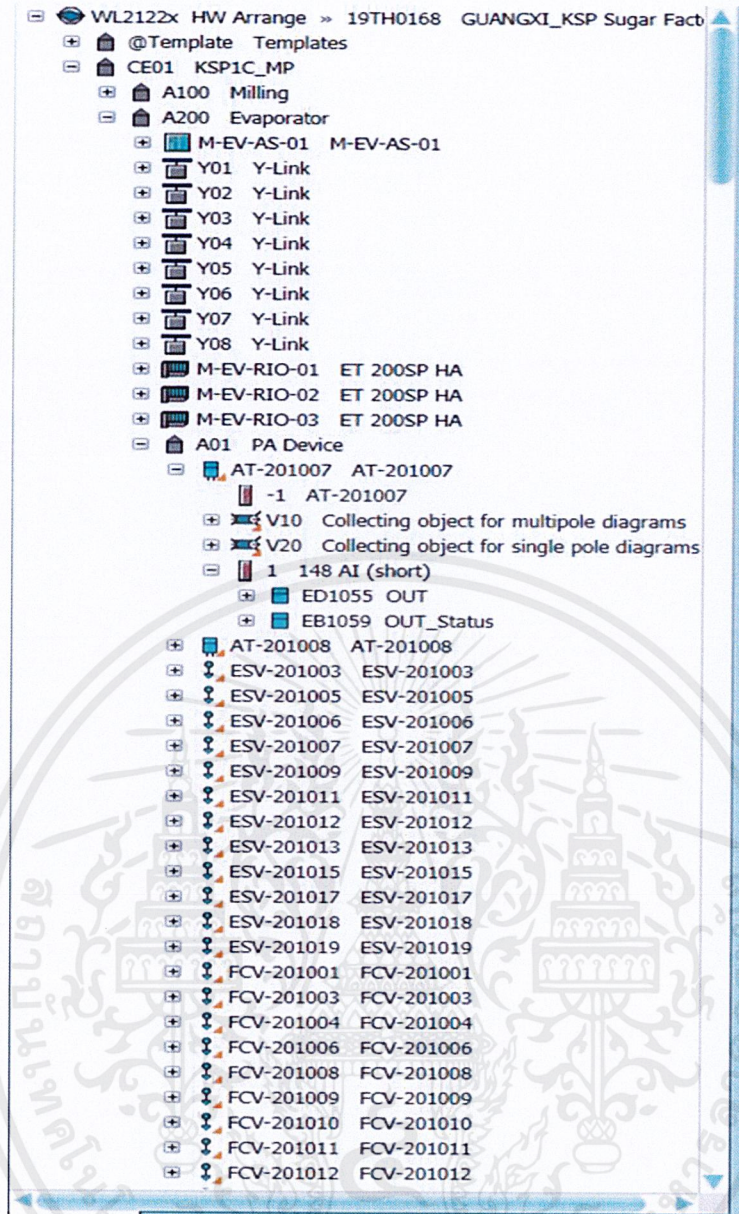
รูปที่ 3.4 เป็นรูปการ Import I/O List จากซอฟต์แวร์ Excel เข้าสู่ซอฟต์แวร์ COMOS โดยการ Import สามารถเลือกข้อมูลที่ต้องการ Import ขึ้นไปในซอฟต์แวร์ได้ ว่าต้องการจะ Import ข้อมูลชนิดไหนเข้าไปในซอฟต์แวร์ COMOS เช่น เลือก Import ข้อมูลในส่วน Loop name เพียงส่วนเดียวเข้าไปในซอฟต์แวร์ เป็นต้น เพื่อให้ข้อมูลใน Excel มีความเหมาะสมกับ Layer ที่สร้างไว้ในซอฟต์แวร์ COMOS ซึ่งเมื่อต้องการแก้ไขหรือเกิดข้อผิดพลาดจะทำให้การแก้ปัญหาง่ายขึ้น



รูปที่ 3.5 การ Import ไฟล์ Hardware Configuration จากซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER

รูปที่ 3.5 แสดงรูปการ Import ไฟล์ Hardware Configuration เข้ามาในซอฟต์แวร์ COMOS โดยสามารถเลือกได้ว่าจะ Import ข้อมูลที่เป็นส่วน Hardware หรือ CMT เพื่อให้เหมาะสมในแต่ละ Layer

หลังจากข้อมูลที่ต้องการเข้ามาอยู่ในซอฟต์แวร์ COMOS ครบแล้ว จากนั้นจะทำการตรวจสอบอุปกรณ์ต่าง ๆ ที่เข้ามา โดยอุปกรณ์ที่เป็นของ SIEMENS จะมีจัดการค่าต่าง ๆ ให้จากค่าที่ Import เข้ามา ส่วนอุปกรณ์จากบริษัทอื่น (Third party) อาจต้องมีการตั้งค่าอุปกรณ์ต่าง ๆ เพิ่มเข้าไปเนื่องจากตัวแปรและพารามิเตอร์ต่าง ๆ อาจมีความแตกต่างกัน



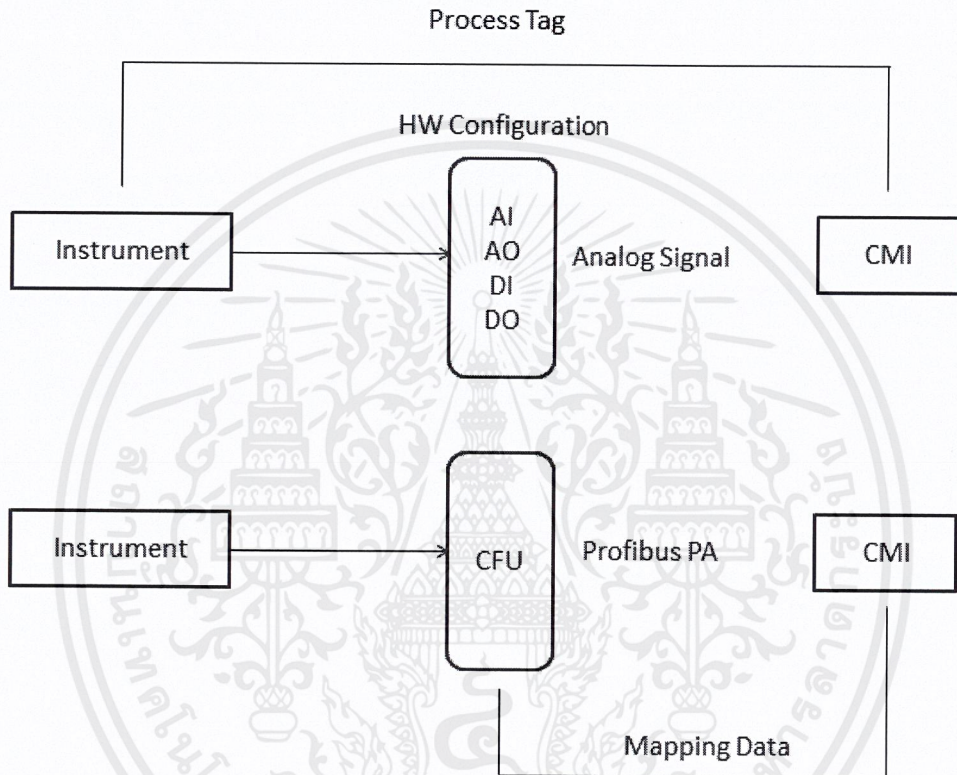
รูปที่ 3.6 รายชื่อของอุปกรณ์ต่าง ๆ ที่อยู่ในกระบวนการผลิต

รูปที่ 3.6 แสดงอุปกรณ์ต่าง ๆ ที่มีอยู่ในระบบการผลิต โดยในแต่ละหนึ่งโปรเจก จะประกอบไปด้วยระบบการผลิตหลายส่วน ซึ่งในแต่ละส่วนก็จะประกอบไปด้วยอุปกรณ์ระดับฟิลด์ต่าง ๆ ซึ่งบางอุปกรณ์ก็มีการตั้งค่าไว้เป็นที่เรียบร้อยแล้ว บางอุปกรณ์ยังต้องมีการตั้งค่าเพื่อให้มีความตรงกันทั้งหมด ค่าที่อยู่ในส่วนนี้ล้วนมีความสำคัญในการรับส่งข้อมูล การตั้งค่า slot ต่าง ๆ ที่อุปกรณ์ถูกติดตั้ง

3.4 การเชื่อมโยงข้อมูลระหว่าง Control Field Unit และ Control Module Instance

Instance

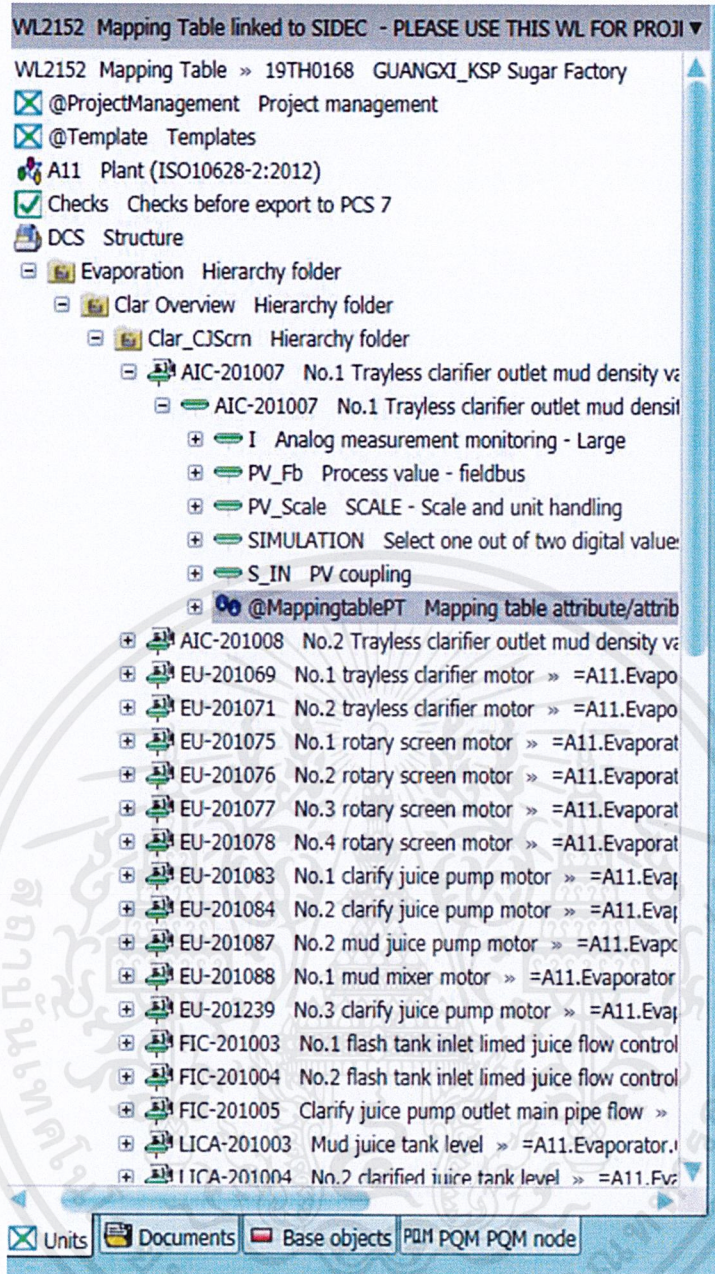
หลังจากที่ได้ตั้งค่าอุปกรณ์ต่าง ๆ ให้สามารถเชื่อมต่อกับ CFU หรือ IO Module ผ่านทาง Hardware Configuration ได้แล้ว ต่อไปจะเป็นการเชื่อมต่อระหว่างอุปกรณ์กับซอฟต์แวร์ COMOS เพื่อให้อุปกรณ์รู้ว่าจะนำค่าสัญญาณที่ต้องการใช้ในแต่ละลูปควบคุมมาจากที่ใด เพื่อใช้ในการสร้าง Control Module Instance (CMI) ของแต่ละลูปควบคุมของกระบวนการผลิต



รูปที่ 3.7 Mapping Data เพื่อใช้ในการกำหนดตัวแปรจากอุปกรณ์ระดับฟิลด์กับซอฟต์แวร์COMOS

จากรูปที่ 3.7 แสดงถึงการตั้งค่าระหว่าง CFU และ Control Module Instance (CMI) ผ่านการ Mapping Data

โดยการตั้งค่าในส่วนนี้จะทำผ่านซอฟต์แวร์ COMOS ในเครื่องมือ Mapping Table โดยเครื่องมือ Mapping Table จะอยู่ในแถบเครื่องมือ Unit ซึ่งอยู่ในแถบเครื่องมือ View จากนั้นให้ทำการ Drag อุปกรณ์ตัวที่ต้องการไปจนกว่าเจอ เครื่องมือ Mapping Table ให้ดับเบิลคลิกสองครั้งเพื่อไปตั้งค่า ซึ่งเมื่อกดเข้าไปแล้ว จะพบกับหน้าต่างดังรูปที่ 3.9



รูปที่ 3.8 การเข้าไปตั้งค่า Mapping Table

Attribute	Description	Index	Link type	Source object	Property
08FPV_Fb\$>08SPV\$>10-Y30T00001\$>10-Name	Signal name		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-I:Y00R00002-I:WZTR00...	DisplayValue
08FPV_Scale\$>08SINPUT_HR\$>10-Y30T00001\$>10-Value	Value		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-Y00T00007.Y00A00404	GetValue
08FPV_Scale\$>08SINPUT_LR\$>10-Y30T00001\$>10-Value	Value		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-Y00T00007.Y00A00404	GetValue
08FPV_Scale\$>08SUNIT\$>10-Y30T00001\$>10-Value	Value		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-Z10T01003.Y00A01147A...	Value
08FIS\$>10-Y30T00001\$>10-Comment	Comment		Full dynamic	Owner-GUnit	Description
08FIS\$>08SPV_AH_Lim\$>10-Y30T00001\$>10-Value	Value		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-I:Y00R00002-I:WZTR00...	Value
08FIS\$>08SPV_WH_Lim\$>10-Y30T00001\$>10-Value	Value		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-I:Y00R00002-I:WZTR00...	Value
08FIS\$>08SPV_WL_Lim\$>10-Y30T00001\$>10-Value	Value		Full dynamic	Owner-GUnit-F:001-I:Y00R00002-I:WZTR00...	Value

Source object	Description	Property	Index

รูปที่ 3.9 Source Object ใช้สำหรับเลือกที่อยู่ของค่าที่ต้องการแสดง

หลังจากที่เข้ามาในเครื่องมือ Mapping Table แล้วจะทำการใส่สัญญาณตาม Block ของแต่ละ CMT ผ่านทาง Source Object โดยใน Source Object จะเป็นการเลือกที่อยู่ของแต่ละสัญญาณให้ตรงกัน เช่น ค่า PV ของ Block AnaMon ก็จะมีที่อยู่ Source Object เหมือนกันในทุกอุปกรณ์ภายใน CMT ทำให้สามารถกำหนดสัญญาณอุปกรณ์แค่ตัวเดียวก็เชื่อมต่อค่า PV ในทุก CMT ได้โดยไม่ต้องทำทีละตัว ทำให้ลดเวลาในการกำหนดค่าของแต่ละอุปกรณ์ลงไปได้เป็นอย่างมาก

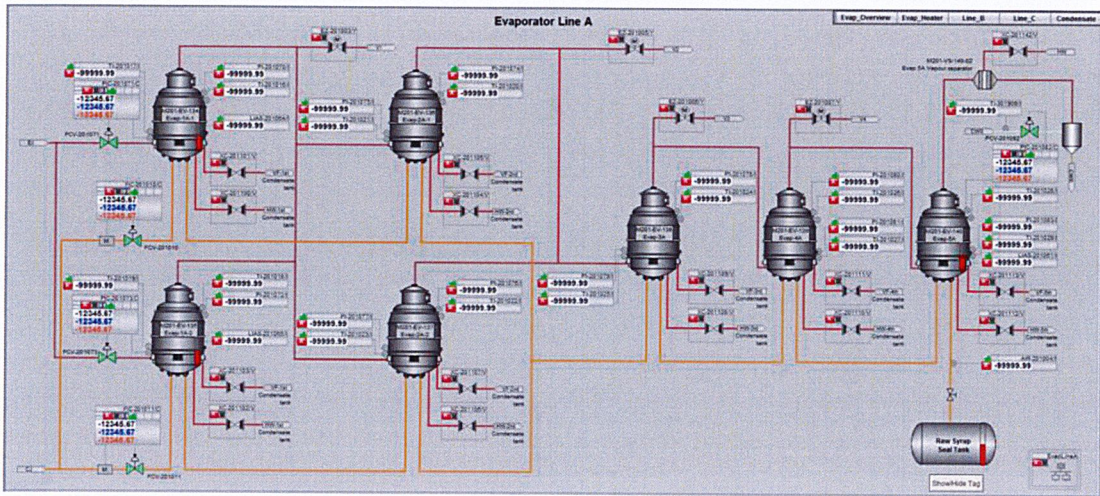
หลังจากที่ทำการ Mapping Data ผ่าน Mapping Table จนครบทุกอุปกรณ์แล้ว จากนั้นจะทำการประมวลผล ข้อมูลทั้งหมดออกมาเพื่อส่งข้อมูลกลับไปยัง SIMATIC MANAGER เพื่อใช้ในการทำ Graphic Designer หรือในการดำเนินการทางวิศวกรรมอื่น ๆ ต่อไป

Status	Status (Filter)	Instruction	Reference object	Hierarchy path	AS	Tagname	QLEM type	Unit (link to Position)
●	✓	Copy in Template	No.7 HVV pump motor remote contr	Evaporation(COMMON)EU-301901	AS	EU-301901	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.8 HVV pump motor remote contr	Evaporation(COMMON)EU-301902		EU-301902	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.2 cleaning heater water pump m	Evaporation(COMMON)EU-301911		EU-301911	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.3 cleaning heater water pump m	Evaporation(COMMON)EU-301912		EU-301912	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.3 waste water pump motor remo	Evaporation(COMMON)EU-301922		EU-301922	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.4 waste water pump motor remo	Evaporation(COMMON)EU-301923		EU-301923	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.5 waste water pump motor remo	Evaporation(COMMON)EU-301924		EU-301924	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	No.6 waste water pump motor remo	Evaporation(COMMON)EU-301925		EU-301925	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.RVE.EU-3019
●	✓	Copy in Template	Process HVV tank level control valv	Evaporation(COMMON)LICA-301901		LICA-301901	PIDCon#2.0	=A11.Evaporator.RVE.LICA-30
●	✓	Copy in Template	No.2 air compressor tank pressure	Evaporation(COMMON)PI-301904		PI-301904	AnalMon#2.0	=A11.Evaporator.RVE.PI-3019
●	✓	Copy in Template	Process HVV tank temperature	Evaporation(COMMON)TI-301901		TI-301901	AnalMon#2.0	=A11.Evaporator.RVE.TI-3019
●	✓	Copy in Template	No.1 Trayless clarifier outlet mud de	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		AIC-201007	AnalMon#2.0	=A11.Evaporator.Clarifier.AIC
●	✓	Copy in Template	No.2 Trayless clarifier outlet mud de	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		AIC-201008	AnalMon#2.0	=A11.Evaporator.Clarifier.AIC
●	✓	Copy in Template	No.1 trayless clarifier motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201069	MotSpdCL_GS	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.2 trayless clarifier motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201071	MotSpdCL_GS	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.1 rotary screen motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201075	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.2 rotary screen motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201076	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.1 rotary screen motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201077	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.4 rotary screen motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201078	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.2 clarify juice pump motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201083	MotSS_SRU#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.2 clarify juice pump motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201084	MotSS_SRU#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.2 mud mixer pump motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201087	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.1 mud mixer motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201088	Mot_SMC#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.1 clarify juice pump motor	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		EU-201239	MotSS_SRU#0	=A11.Evaporator.Clarifier.EU-2
●	✓	Copy in Template	No.1 flash tank inlet limed juice flow	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		FIC-201003	PIDCon#3.1	=A11.Evaporator.Clarifier.FIC
●	✓	Copy in Template	No.2 flash tank inlet limed juice flow	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		FIC-201004	PIDCon#3.1	=A11.Evaporator.Clarifier.FIC
●	✓	Copy in Template	Clarify juice pump outlet main pipe	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		FIC-201005	PIDCon_Mast	=A11.Evaporator.Clarifier.FIC
●	✓	Copy in Template	Mud juice tank level	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		LICA-201003	PIDCon#3.0	=A11.Evaporator.Clarifier.LICA
●	✓	Copy in Template	No.2 clarified juice tank level	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		LICA-201004	PIDCon#3.0	=A11.Evaporator.Clarifier.LICA
●	✓	Copy in Template	Clarify juice pump into no.1 rotat	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201156	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	No.1 trayless clarifier into no.1 rotat	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201157	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	No.2 trayless clarifier into no.2 rotat	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201158	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	Hot water into no.1 rotary screen cl	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201159	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	Clarify juice pump into no.2 rotari s	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201160	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	No.1 trayless clarifier into no.2 rotat	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201161	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	No.2 trayless clarifier into no.2 rotat	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201162	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	Hot water into no.2 rotary screen cl	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201163	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2
●	✓	Copy in Template	Clarify juice pump into no.3 rotari s	Evaporation(Clar Overview)Clar_CS		XC-201164	Vlv#1	=A11.Evaporator.Clarifier.XC-2

รูปที่ 3.10 การ Generate ของซอฟต์แวร์COMOS

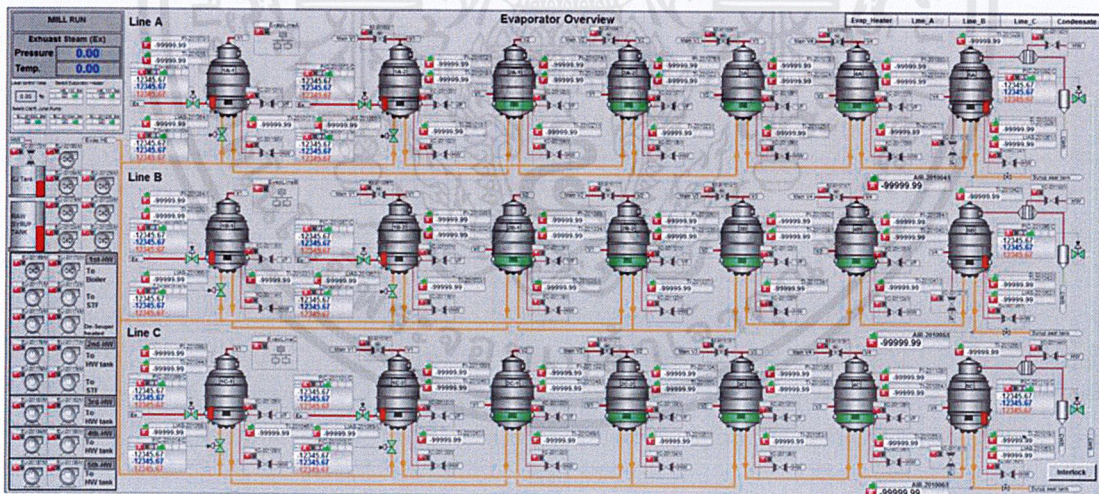
จากรูปที่ 3.10 เป็นการแสดงรายชื่อของแต่ละอุปกรณ์ที่ต้องการ ประมวลผล โดยแต่ละอุปกรณ์จะมี Tag Name ที่แตกต่างกัน อุปกรณ์ที่ใช้งานจริงควบคุมเหมือนกันอาจมี CMT ที่ซ้ำหรือแตกต่างกัน ขึ้นอยู่กับการทำงานของแต่ละวงจรถวลควบคุม โดยจะมี Hierachy Path เป็นตัวบอกรายละเอียดว่าแต่ละอุปกรณ์อยู่ในระบบการผลิตใด ในส่วนย่อยไหนของแต่ละการผลิต

Block Icon ที่ถูกประมวลผลจากรายชื่ออุปกรณ์ของระบบการผลิตใน Evaporation จะถูกนำมาวางในซอฟต์แวร์ SIMATIC WINCC ในส่วนของ Graphic Designer และจะถูกนำมาจัดเรียงตามความต้องการของลูกค้า ดังรูปที่ 3.11 และ รูปที่ 3.12



รูปที่ 3.11 HMI ของโรงงานน้ำตาลส่วน Evaporator Line A

รูปที่ 3.11 เป็นรูปแสดงการนำ Block Icon ที่ได้จากการประมวลผลของซอฟต์แวร์ COMOS นำมาจัดเรียงในซอฟต์แวร์ SIMATIC WinCC โดยในรูปนี้เป็น HMI ของกระบวนการต้มระเหยในส่วนของ Evaporator Line A โดยเครื่องทำระเหยน้ำมีการต่อเป็นระบบแบบ Multi-Effect Evaporator และการป้อนของเหลวเข้าไปในเครื่องเป็นแบบ Forward Feed พารามิเตอร์จาก Block Icon ที่ประมวลผลจากซอฟต์แวร์ COMOS สามารถทำงานได้



รูปที่ 3.12 HMI ของโรงงานน้ำตาลในส่วน Evaporator Overview

จากรูปที่ 3.12 เป็นรูปการนำ Block Icon ที่ได้จากการประมวลผลมาจัดวางในหน้า HMI ใน ส่วนของ Evaporation Overview โดยในหน้านี้จะมีการจัดวางของเครื่องทำระเหยน้ำที่เหมือนกัน กับรูป Evaporator Line A แต่จะแตกต่างกันที่ เครื่องทำระเหยน้ำทุกตัวในกระบวนการจะถูกนำมา แสดงรวมกันอยู่ในหน้า Evaporator Overview เพื่อให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถดูกระบวนการทั้งหมดใน ส่วนของการต้มระเหยน้ำเชื่อมใน HMI หน้าเดียว



บทที่ 4

ผลการตรวจสอบ

4.1 กล่าวนำ

บทนี้จะกล่าวถึงตารางการตรวจสอบผลการทดลองจากการประมวลผลของข้อมูลที่ได้เตรียมมาทั้งหมดเข้าไปในซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER จนได้ Block Icon และ CFC ออกมาเพื่อใช้ในการทำ Graphic Designer ใน ซอฟต์แวร์ SIMATIC WinCC และ ในการดำเนินการทางวิศวกรรมในส่วนอื่นต่อไป

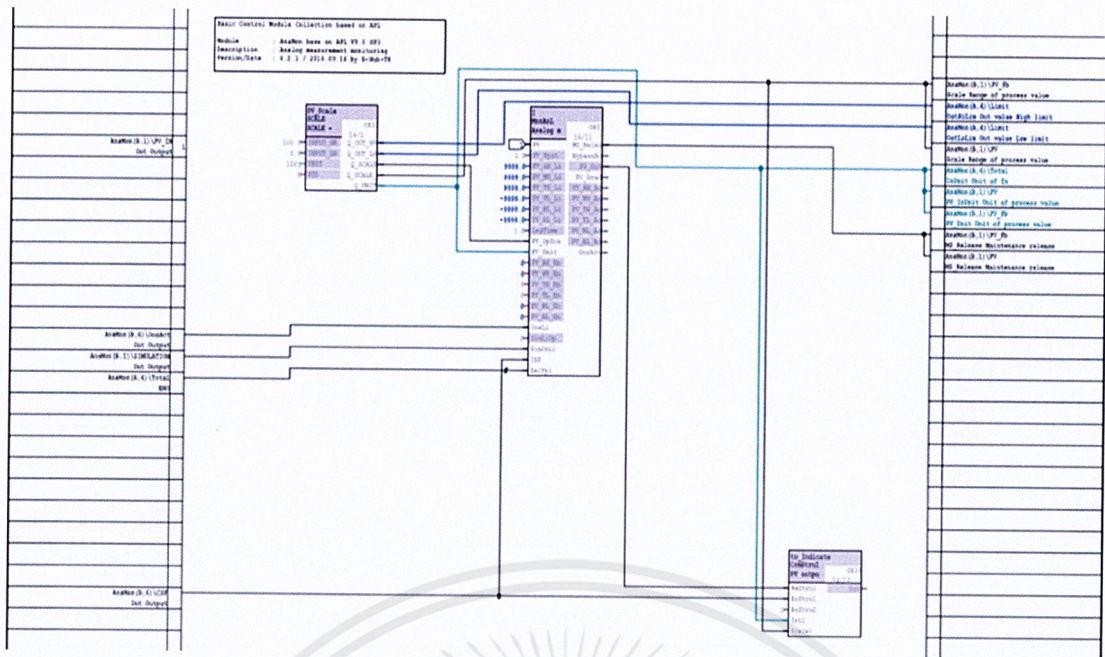
4.2 ผลการตรวจสอบ

เมื่อได้ Block Icon และ CMI แล้วจะทำการทดสอบการทำงานของ Block Icon ว่าสามารถทำงานได้ตามความต้องการหรือไม่ และ CMI ที่ได้นั้นมีจำนวนอินพุต เอาต์พุต และ Block Diagram ที่ตรงกับ CMT ต้นแบบ โดยจะมีการบันทึกการตรวจสอบของทั้งสองส่วนอยู่ในรูปตาราง

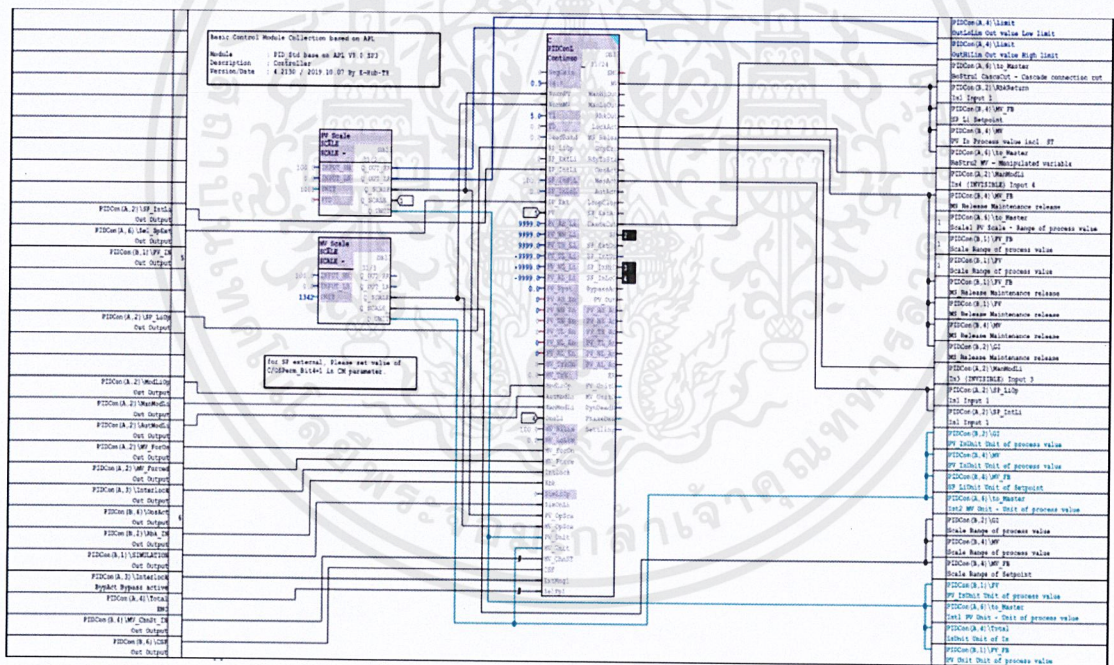
ตารางที่ 4.1 การตรวจสอบ Block Icon ของกระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อมของหน้า HMI ในกระบวนการ

การตรวจสอบ	ผลลัพธ์
Block Icon ของการวัดอุณหภูมิสามารถทำงานได้	ผ่าน
Block Icon ของการวัดความดันสามารถทำงานได้	ผ่าน
Block Icon ของการวัดระดับสามารถทำงานได้	ผ่าน
Block Icon ของมอเตอร์สามารถแสดงสถานะได้	ผ่าน
Block Icon ของวาล์วควบคุมสามารถทำงานได้	ผ่าน

ตารางที่ 4.1 แสดงถึงการตรวจสอบการทำงานของ Block Icon ในอุปกรณ์และเหตุการณ์ต่าง ๆ ผ่าน HMI ของกระบวนการต้มระเหยน้ำตาล : TIC WINCC โดยการใช้คำสั่ง Runtime ในซอฟต์แวร์ในการทดลอง พบว่า Block Icon และการแจ้งเตือนเหตุการณ์ต่าง ๆ ได้ เช่น การแสดงค่าของอุปกรณ์ PV การทำงานของวาล์วควบคุม Block Icon ของมอเตอร์สามารถแสดงสถานะได้ และ Block Icon เกิดการแจ้งเตือนเมื่อค่าเกินจากที่กำหนดไว้



รูปที่ 4.3 Control Module Instance ของ AnaMon



รูปที่ 4.4 Control Module Instance ของ PIDCon

ตารางที่ 4.2 การตรวจสอบ Continuous Function Chart ที่ได้กับ Control Module Type

การตรวจสอบ	ผลลัพธ์
Block diagram ตรงกับ Control Module Type(CMT)	ผ่าน
Input ตรงกับ Control Module Type(CMT)	ผ่าน
Output ตรงกับ Control Module Type(CMT)	ผ่าน

จากตารางที่ 4.2 พบว่า Control Module Instance (CMI) ที่ได้มาจาก Control Module Type (CMT) ของ AnaMon และ PIDCon นั้น มี Input, Output และ Block Diagram ที่เหมือนกับ CMT ต้นแบบ ทำให้การสร้าง Control Module Instance โดยใช้ซอฟต์แวร์ COMOS สามารถลดเวลาในการทำ และ ลดความยุ่งยากซับซ้อนจากการทำ Control Module Instance แบบเดิม



บทที่ 5

สรุป ปัญหา และข้อเสนอแนะ

5.1 สรุป

โครงการนี้ได้ทำการศึกษาการใช้งานซอฟต์แวร์ Component Object Server (COMOS) เพื่อใช้ในการสร้าง Control Module Instance (CMI) และ Block Icon แทนการสร้างแบบเดิมที่ต้องทำผ่านซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER ซึ่งใช้เวลาในการสร้างนานและอาจทำให้เกิดความผิดพลาดที่เกิดจากมนุษย์ขึ้นได้เนื่องจากจำนวนอุปกรณ์และวงจรควบคุมที่มีจำนวนมาก จึงได้ทำการศึกษาซอฟต์แวร์ COMOS ว่ามีขั้นตอนหรือกระบวนการทำงานอย่างไร เพื่อให้การทำ Control Module Instance (CMI) จาก Control Module Type (CMT) มีความสะดวกและรวดเร็วยิ่งขึ้น และการนำ Block Icon จากซอฟต์แวร์ COMOS ไปใช้แสดงผลในหน้ากราฟิกสำหรับการดำเนินการทางวิศวกรรมส่วนอื่นต่อไป จากผลการทดลองพบว่า การนำข้อมูลเข้าซอฟต์แวร์ COMOS แล้วประมวลผลได้ ทั้ง Block Icon และ CMI ออกมานั้น สามารถลดขั้นตอนในการทำ CMI แบบเดิมผ่าน ซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER ซึ่งมีความยุ่งยากและซับซ้อนกว่าเนื่องจากวงจรควบคุมที่ใช้ในกระบวนการผลิตมีจำนวนมาก ซอฟต์แวร์ COMOS จึงถูกนำมาใช้เพื่อลดเวลาในขั้นตอนการดำเนินการทางวิศวกรรมและเพิ่มความถูกต้องของข้อมูลที่ใช้ร่วมกันระหว่างซอฟต์แวร์ต่าง ๆ ในการประมวลผล โดยใช้กระบวนการต้มระเหยน้ำเชื่อม เพื่อเป็นตัวช่วยในการใช้ซอฟต์แวร์ COMOS อย่างมีประสิทธิภาพ

5.2 ปัญหาและข้อเสนอ

จากการทำการทดลองข้างต้นนั้น พบอุปสรรคมาจากการที่ผู้จัดทำไม่มีความชำนาญในการใช้ซอฟต์แวร์ COMOS และ ซอฟต์แวร์ SIMATIC MANAGER อาจทำให้มีปัญหาในช่วงแรกต้องมีการศึกษาและทดลองใช้งานซอฟต์แวร์ทั้ง 2 ก่อน ส่งผลให้การทำงานมีความล่าช้า วิธีแก้ปัญหาคือ การศึกษาซอฟต์แวร์อย่างละเอียดและฝึกการใช้งานเป็นประจำเพื่อให้เกิดความชำนาญในการใช้งาน และลดความผิดพลาดในการทำงานลงได้

เอกสารอ้างอิง

- [1] sites.google, “กระบวนการผลิตน้ำตาลทราย”, [ระบบออนไลน์].แหล่งที่มา : <https://www.thaisugarmillers.com/tsmc-02-02.html>
- [2] Siemens AG, “Consistent process plant engineering with COMOS Process”,2018.
- [3] Siemens AG, “SIMATIC Compact Field Unit”,2017
- [4] Siemens AG, “SIMATIC S7-400 - Availability beyond 2030”,2011
- [5] automation360blog, “พื้นฐานการใช้งาน WinCC 7.x”, [ระบบออนไลน์].แหล่งที่มา : https://automation360blog.wordpress.com/2018/11/16/WinCC7_basic/
- [6] อ.นัครินทร์ คุณหาสุวรรณ์, “การใช้ซอฟต์แวร์ Simatic Step7” , [ระบบออนไลน์]. แหล่งที่มา : <http://mechatronic2day.blogspot.com/2013/09/8-simatic-step-7.html>
- [7] sites.google , “GrunWinCCos”, [ระบบออนไลน์].แหล่งที่มา : https://th.grunWinCCos.com/service-support/encyclopedia-search.html?i=1&q=*&q1=Encyclopedia&q2=T&sort=title&view=xml&x1=page_category&x2=alphabet
- [8] Siemens AG, “Control Module (CM) Technology – Efficient Engineering with SIMATIC PCS 7”,2009-2020.
- [9] sites.google , “I/O List”, [ระบบออนไลน์].แหล่งที่มา : <http://instrumentationportal.com/2011/document-drawing-checklist-form/instrument-document/io-list/>
- [10] Siemens AG, “CFC For S7 Continuous Function Chart”,2003