МОДЕЛИРОВАНИЕ СИСТЕМЫ ЛОГИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ ОТДЕЛЕНИЕМ МЕТИЛИРОВАНИЯ ПРОИЗВОДСТВА АНАЛЬГИНА

Акад. Сидельников С.И.

В работе рассматриваются синтез модели системы логического управления (СЛУ) отделением метилирования производства анальгина со сложным аппаратурным оформлением технологического процесса.

Ключевые слова: annapam периодического действия, модель смены состояний, модель взаимодействий, сеть Петри.

Задачи по управлению периодическими XTC в рамках системы логического управления (СЛУ) решаются на основе модульного подхода [1] с предварительной декомпозицией задачи управления на подзадачи: управления отдельными технологическими аппаратами; управления взаимодействием аппаратов; управления процессно-аппаратурными модулями на уровне межмодульного взаимодействия при необходимости.

Автором [1,2] предложена автоматизированная процедура построения алгоритмов управления СЛУ в виде моделей на основе сетей Петри, с этой целью разработаны 21 типовые модели взаимодействий технологических аппаратов периодического и полунепрерывного действия, представленных в виде правильных РК-блоков. Предложен новый подкласс сетей Петри, РК-сети. Также определена формальная процедура наращивания моделей в виде РК-сетей аппаратов и аппаратурных стадий многостадийных производств. При этом отпадает трудоёмкая процедура построения и анализа дерева достижимых маркирований, для проверки сети Петри на принадлежность к классу правильных сетей, так как доказано, что формальная процедура стыковки РК- блоков не выводит получаемые сети из класса правильных.

До этого [1,2,3,4] были рассмотрены примеры моделирования СЛУ производствами, где модели смены состояний аппаратов имели простую архитектуру. В тоже время многие процессы имеют достаточно сложную модель смены состояний, при этом смена одних элементарных технологических операций (ЭТО) другими не является однозначной и зависит от альтернативных результатов предшествующих операций. Это в свою очередь может вносить ряд изменений и типовые модели взаимодействий аппаратурных стадий.

В качестве примера рассмотрим модель СЛУ отделением метилирования производства анальгина, рисунок 44.

Аппараты P70-1, P70-2, P70-3 и P70-4 представляют собой эквивалентные реакторы метилирования динатриевой соли сульфаминоантипирина диметил-сульфатом с получением натриевой соли сульфаминоантипирина, рисунок 1 [37]. Получаемый полуфабрикат, содержащий названную соль, передается в один из эквивалентных аппаратов P80-1, P80-2 или P80-3, в которых осуществ-

ляется очередная химическая операция — гидролиз натриевой соли с получением сернокислого монометиламиноантипирина. В зависимости от чистоты реакционная масса из метилаторов P70 передается в гидролизеры P80 либо непосредственно, либо с прохождением через один из промежуточных фильтров Ф70а.

М - аппараты (мерники) предназначены для проведения периодических операций отмеривания полуфабрикатов: раствора щелочи (М71 и М79), диметилсульфата (М75), аммиачной воды (М81), воды (М85), серной кислоты (М82). При этом мерники М71 и М85 используются для многоцелевого отмеривания соответственно пяти и двух различных порций раствора щелочи и воды. Следует отметить соединение двух мерников М81 и М85 с метилаторами Р70 при помощи общего совмещенного коллектора К1. Поэтому коллектору в необходимое время сливаются либо одна из двух различных порций воды из М85 либо порция аммиачной воды из М81.

Согласно методике синтеза модели СЛУ [3], для синтеза модели смены состояния аппаратов в технологическом регламенте выделяют элементарные технологические операции. Состав и последовательность ЭТО находит наглядное выражение в виде функциональных технологических схем. В качестве примеры на рисунке 2 показана функциональная технологическая схема операции метилирования в реакторах Р70. Из рисунка видно, что смена одних ЭТО другими не является однозначной и зависит от альтернативных результатов предшествующих операций. Модель смены состояний реактора Р-70 представлена на рисунке 3. Каждой интерактивной операции (загрузки/выгрузки) предшествует операция ожидания взаимодействия. Причем, так как факт окончания интерактивной операции фиксируется в приемном аппарате, то для подающего аппарата (который осуществляет выгрузку) операцию определяем как ожидание конца выгрузки (ОКВ), а для аппарата, который загружается операцию определяем как ожидание конца выгрузки (ОКВ), а для аппарата, который загружается операцию определяем как ожидание загрузки (ОЗ).

До этого [1,2] рассматривалась модель типового порционного взаимодействия аппаратурных стадий при одинаковом объеме порции. В этой связи представляет интерес загрузка различным объемом порций раствора щелочи из мерника М71 в реакторы Р70 -1,2,3,4. При этом количество порций пять, а объем порции, как видно из рисунка 2, варьируется от 4 литров до 21 литра и какой объем порции в данный момент выгружается и в какой из четырёх реакторов неизвестно и носит случайный характер. Это определяется готовностью к взаимодействию как мерника, так и конкретного реактора Р70. Поэтому на переходе t_{26} устанавливаем событие при срабатывании датчика X_{14} - наличие в мернике М71 количество щелочи не менее 21 литра, которое соответствует максимальному объёму порции. Если количество щелочи в мернике М71 менее 21 литра, то мерник М71 загружается до полного объёма. Переходы t_3 , t_2 , t₂₈, t₄, t₅, в модели смены состояния реактора P70, сопоставлены соответственно событиям: загрузка 21, 5, 4, 6, 5 литров щёлочи в реактор P70. Переходы t_{16} , t_{15} моделируют альтернативные события, сопоставленные с результатами лабораторного анализа реакционной массы.

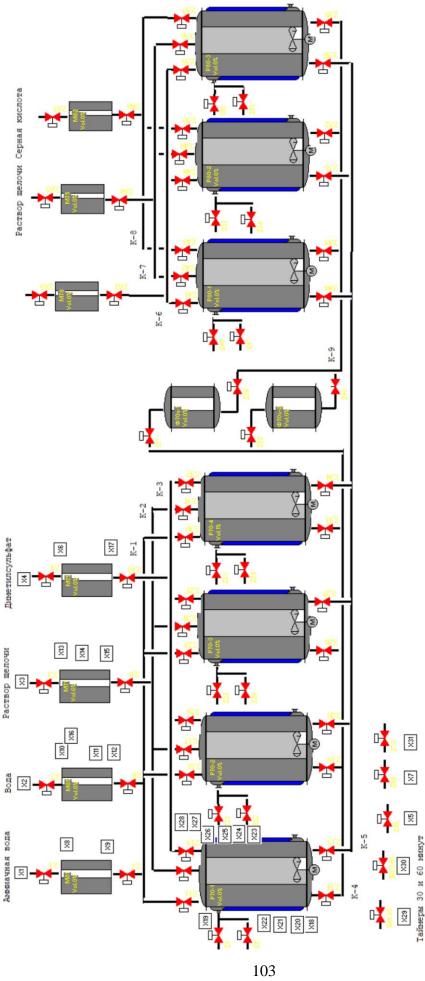


Рисунок 1 - Фрагмент мнемосхемы отделения метилирования производства анальгина

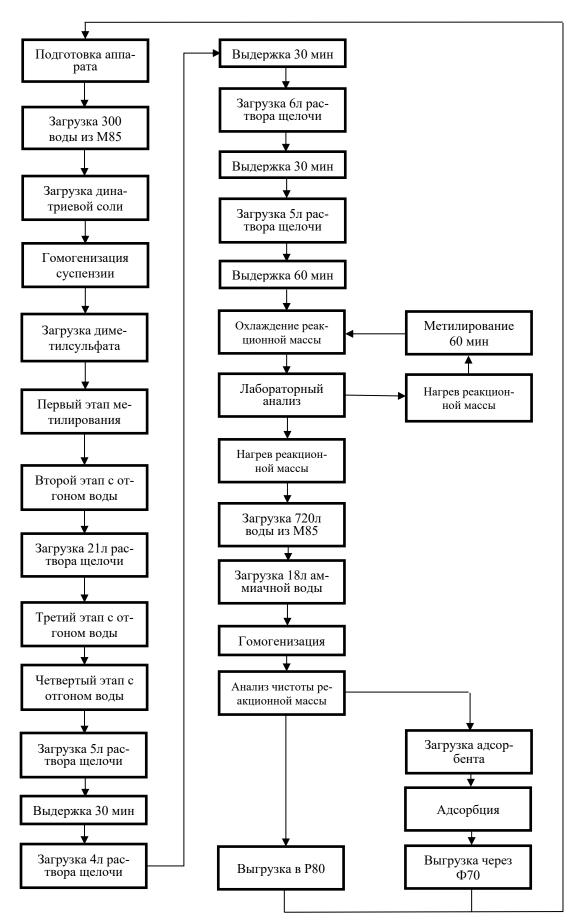


Рисунок 2 — Функциональная технологическая схема операции метилирования

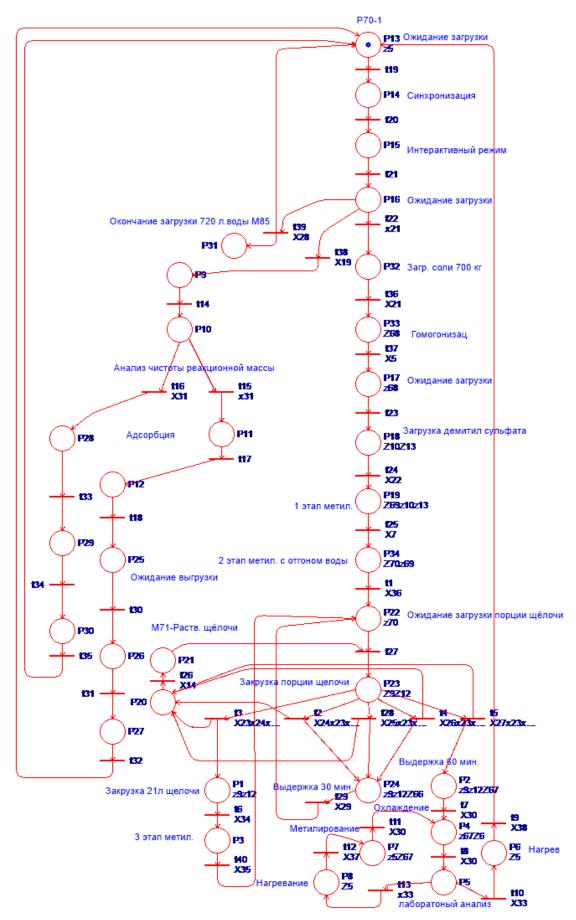


Рисунок 4 – Модель смены состояний реактора Р70

При срабатывании перехода t_{16} , когда реакционная масса чистая, то выгрузка реактора P70 происходит непосредственно через коллектор К5 в реактор P80-1,2,3. При срабатывании перехода t_{15} , когда реакционная масса не чистая, то выгрузка реактора P70 происходит через фильтры Φ 70a-1,2 в реактор P80-1,2,3 с предварительной адсорбцией реакционной массы.

Далее при построении модели взаимодействий аппаратурных стадий, согласно методике построения обобщенных моделей СЛУ [2,3], произведем декомпозицию аппаратурного оформления процесса метилирования производства анальгина на попарно взаимодействующие аппаратурные стадии и покажем это на примере пары реакторов P70-1,2 и пары реакторов P80-1,2.

Первые попарно взаимодействующие аппаратурные стадии мерники М81 и М85 взаимодействующие с реакторами Р70-1,2. Согласно классификационным признакам [2,3], это взаимодействие можно описать типовой моделью номер один, при этом для мерника М85 заменить процесс окончания взаимодействия полным объемом на дискретную порцию, рисунок 5.

Вторые попарно взаимодействующие аппаратурные стадии — это мерник M75 взаимодействует с реакторами P70-1,2. Это взаимодействие можно описать типовой моделью номер два, рисунок 6.

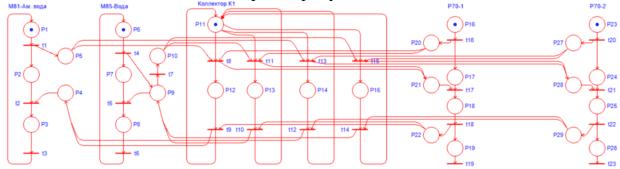


Рисунок 5 — Фрагмент модели взаимодействия мерников M81 и M85 с реакторами P70-1,2

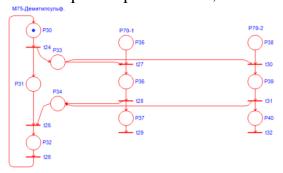


Рисунок 6 – Фрагмент модели взаимодействия мерника M75 с реакторами P70-1,2

Третьи попарно взаимодействующие аппаратурные стадии — это мерник M71 взаимодействует с реакторами P70-1,2. Это взаимодействие можно описать типовой моделью номер пять, рисунок 7.

Четвертые попарно взаимодействующие аппаратурные стадии — это взаимодействия реакторов P70-1,2 с реакторами P80-1,2 через фильтры Ф70а-

1,2. Это взаимодействие можно описать типовой моделью номер девятнадцать, рисунок 8.

Пятые попарно взаимодействующие аппаратурные стадии — это взаимодействия реакторов P70-1,2 с реакторами P80-1,2. Это взаимодействие можно описать типовой моделью номер один, рисунок 9.

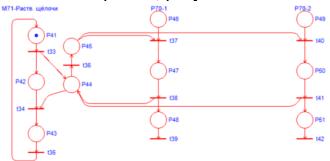


Рисунок 7 — Фрагмент модели взаимодействия мерника M71 с реакторами P70-1,2

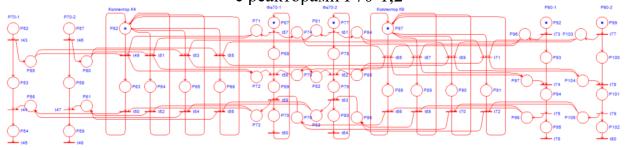


Рисунок 8 – Фрагмент модели взаимодействия реакторов P70-1,2 с реакторами P80-1,2 через фильтры Ф70а-1,2

Далее, согласно правилам подстановки РК-блоков [2,3], встраивания модели смены состояний аппаратов и нагрузки полученной модели логическими функциями сигналами с дискретных датчиков и управляющих воздействий, получим окончательную обобщенную модель СЛУ отделением метилирования производства анальгина, приведем её без учета загрузки реакторов Р80-1,2 из мерников М78, 79, 82, и в для примера нагрузка позиций и переходов представлены только для реактора Р70-1, рисунок 10.

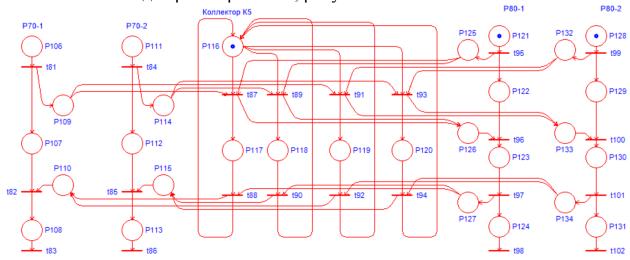


Рисунок 9 — Фрагмент модели взаимодействия реакторов P70-1,2 с реакторами P-80-1,2

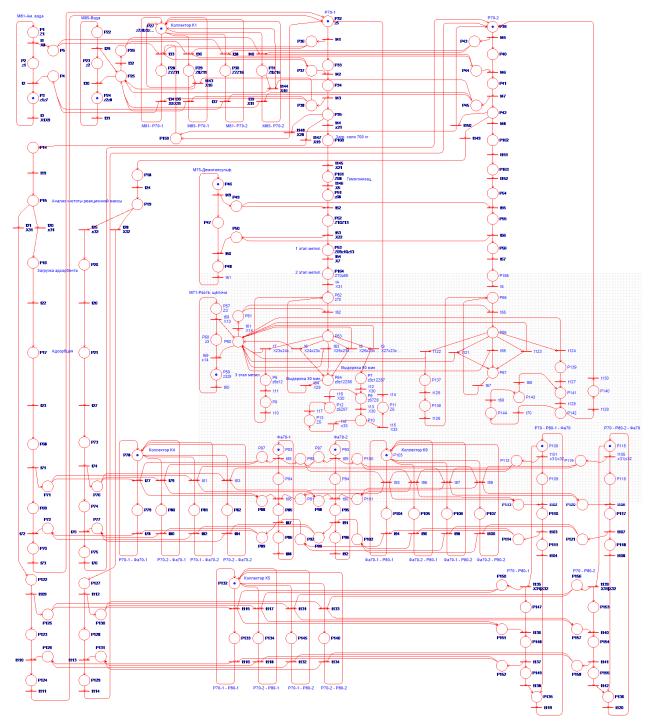


Рисунок 10 — Фрагмент модели СЛУ отделением метилирования производства анальгина без учета загрузки реакторов Р80-1,2 из мерников М78, 79, 82 Имитационное моделирование СЛУ отделением метилирования производства анальгина показало корректность разработанной модели.

ЛИТЕРАТУРА

1 Сидельников С.И. Разработка математических моделей и алгоритмов управления гибкими химико-технологическими системами: дис. канд. тех. наук 05.13.07/МХТИ им. Д. И. Менделеева. – М., 1991. – 263 с.

- 2 Сидельников С.И. Модели и алгоритмы логического управления химико-технологическими системами. Монография / ГОУ ВПО «РХТУ им. Д.И. Менделеева Новомосковский институт (филиал)», Новомосковск 2011.- 92с.
- 3 Сидельников С.И. Моделирование и управление дискретными динамическими системами с тернарным взаимодействием аппаратурных стадий. Вестник Международной академии системных исследований. Информатика, экология, экономика. 2023. Т.25. Ч1. С. 133-151
- 4 Сидельников С.И. Синтез структурно-алгоритмических моделей управления периодическими производствами с различными дисциплинами обслуживания аппаратов. Вестник Международной академии системных исследований. Информатика, экология, экономика. 2021. Т.23. С. 118-128

Сидельников Сергей Иванович, акад. Международной академии системных исследований (МАСИ), канд. техн. наук, доц., Россия, Новомосковск, Новомосковский институт (филиал) ФГБОУ ВПО РХТУ им. Д.И. Менделеева. sidserg11@mail.ru,