Totally Integrated
<b>Automation Portal</b>

## SMITH [FB1]

SMITH 属性							
常规							
名称	SMITH	编号	1	类型	FB	语言	LAD
编号	自动						
信息							
标题	Smith Predictor Controller	作者		注释	2021/10/14 Created by GQ	系列	
版本	0.1	用户自定义 ID					
	·		·	_			

名称	数据类型	默认值	保持
▼ Input			
AUTO	Bool	false	非保持
PLANT_TAU[ms]	Real	0.0	非保持
PLANT_DELAY[Ncycle]	Int	0	非保持
DBW	Real	0.0	非保持
SP	Real	0.0	非保持
PV	Real	0.0	非保持
X0	Real	0.0	非保持
KP	Real	0.0	非保持
TR[ms]	Real	0.0	非保持
TD[ms]	Real	0.0	非保持
RATEVALUE	Real	0.0	非保持
MN	Real	0.0	非保持
MX	Real	0.0	非保持
CYCLE[ms]	Real	0.0	非保持
<b>▼</b> Output			
XOUT	Real	0.0	非保持
STATUSINFO	Word	16#0	非保持
InOut			
<b>▼</b> Static			
Y0	Real	0.0	非保持

Totally Integrated
<b>Automation Portal</b>

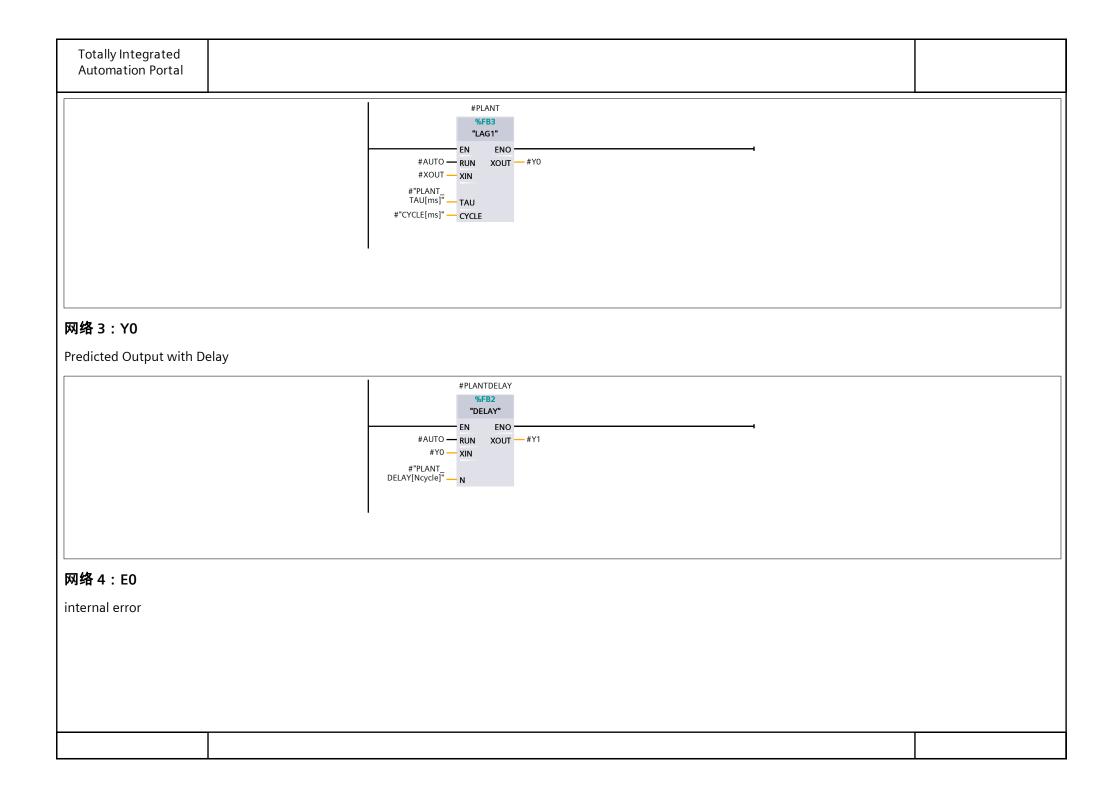
3称	数据类型	默认值	保持
Y1	Real	0.0	非保持
ERROR	Real	0.0	非保持
E0	Real	0.0	非保持
EODBW	Real	0.0	非保持
PIDOUT	Real	0.0	非保持
ITERM	"INTEGRAL"		
DTERM	"DERIVATIVE"		
PLANT	"LAG1"		
PLANTDELAY	"DELAY"		
RATELIMITER	"RateLimiter"		
Temp			
<b>▼</b> Constant			
NO_ERROR	Word	16#0000	
I_TIME	Word	16#7000	
OUT_ARRAY_INDEX	Word	16#8000	
LIMIT_PARA_FAULT	Word	16#8200	
RATEVALUE_ZERO	Word	16#8400	

#### 网络1:License

```
0015
0016
0017 IF #"TR[ms]" <= 0.0 THEN
0018
     #STATUSINFO := #I TIME;
0019 RETURN;
0020 END IF;
0021
0022 IF #"PLANT_DELAY[Ncycle]" > 127 OR #"PLANT_DELAY[Ncycle]" < 0 THEN
0023
      #STATUSINFO := #OUT ARRAY INDEX;
0024
       RETURN;
0025 END IF;
0026
0027 IF #MX < #MN THEN
0028
        #STATUSINFO := #LIMIT_PARA_FAULT;
0029
     RETURN
0030
     ;
0031 END IF;
0032
0033 IF #RATEVALUE = 0.0 OR #RATEVALUE > (#MX - #MN) THEN
0034
     #STATUSINFO := #RATEVALUE_ZERO;
0035
     RETURN
0036
     ;
0037 END_IF;
0038
0039 #STATUSINFO := #NO_ERROR;
```

#### 网络 2:Y0

Output of predicted plant model



```
SUB
Auto (Real)

#SP IN1 OUT #ERROR

#PV IN2

#ERROR

#ERROR

#ERROR

#ERROR

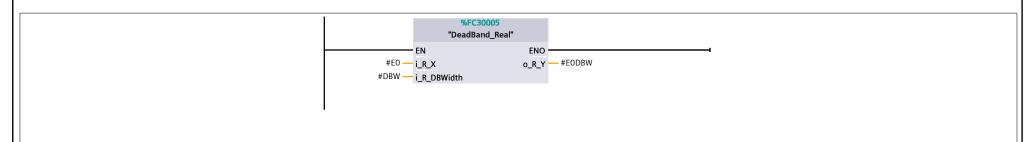
#IN1 OUT #ERROR

#ERROR

#Y0 N2

#Y1 N3
```

#### 网络 5: Deadband



#### 网络 6: PID

https://blog.opticontrols.com/archives/383

The Cohen-Coon tuning rules were designed for controllers with the noninteractive controller algorithm. Different PID algorithm equation will cause different result.

```
0001 // PID

0002 (*** Adjust ITERM so that XOUT := X0 when AUTO = 0 ***)

0003 IF #KP = 0.0 THEN

0004 #PIDOUT := 0.0;

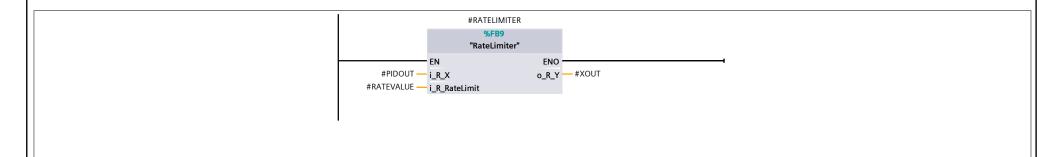
0005 ELSE

0006 #ITERM(RUN := #AUTO,

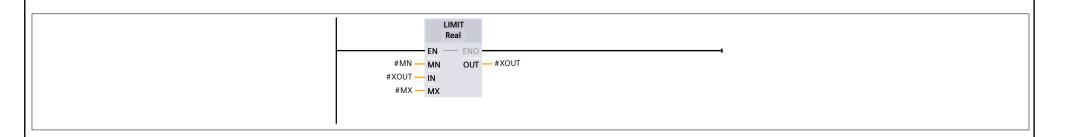
0007 R1 := NOT #AUTO,
```

```
0008
               XIN := \#EODBW,
0009
               X0 := \#"TR[ms]" * (\#X0 / \#KP - \#EODBW),
               CYCLE := #"CYCLE[ms]");
0010
0011
      #DTERM(RUN := #AUTO,
0012
               XIN := #EODBW,
0013
               CYCLE := #"CYCLE[ms]");
0014
      #PIDOUT := #KP * (#EODBW + #ITERM.XOUT / #"TR[ms]" + #DTERM.XOUT * #"TD[ms]");
0015 END IF;
0016
```

#### 网络 7: rate limiter



### 网络8: limit



Totally Integrated
<b>Automation Portal</b>

### Patalimitar [ED0]

RateLim	iter [FB9]				
RateLimiter	属性				
常规					
名称	RateLimiter	编号	9	<b>类型</b> FB	语言 SCL
编号	自动				
信息		25_ abr		122	
标题 版本	0.1	作者 用户自定义 I	D	注释	系列
似本	0.1	用厂目定义!	U		
名称			数据类型	默认值	保持
▼ Input					
i_R_X			Real	0.0	非保持
i_R_R	ateLimit		Real	0.0	非保持
Output					
o_R_\	<u> </u>		Real	0.0	非保持
InOut					
<b>▼</b> Static					
s_R_Y	,		Real	0.0	非保持
s_R_E			Real	0.0	非保持
<b>▼</b> Temp					
t_R_C	Diff		Real		
	lbsDiff		Real		
t_R_A	bsRateLimit		Real		
t_R_N	t_R_MinusRateLimit		Real		
Constan	t				
0001					
	Difference = IN -	Yn-1			
0003 #t R Diff := (#i R X - #s R B4Y);					
0004 #t	R_AbsDiff := ABS(	#t_R_Diff);			
0005 #t_	R_AbsRateLimit :=	ABS(#i_R_RateI	Limit);		
0006 #t_	R_MinusRateLimit	$:= (-1.0) * #i_$	_R_RateLimit;		

```
0007 // When +|D| \ge Difference \ge -|D|: Y = IN
0008 // When +|D| < Difference: Y = Yn-1 + |D|
0009 // When -|D| > Difference: Y = Yn-1 - |D|
0010 IF
0011 #t R AbsDiff <= #t R AbsRateLimit
0012 THEN
0013 #s_R_Y := #i_R_X;
0014 ELSIF
0015  #t R AbsRateLimit < #t R Diff
0016 THEN
0017 #s R Y := #s R B4Y + #t R AbsRateLimit;
0018 ELSIF
0019 #t R Diff < #t R MinusRateLimit
0020 THEN
     #s R Y := #s R B4Y - #t R AbsRateLimit;
0021
0022 ELSE
0023 #s R Y := #i_R_X;
0024 END IF;
0025 #s R B4Y := #s_R_Y;
0026
0027 #o_R_Y := #s_R_Y;
```

Totally Integrated
<b>Automation Porta</b>

## LAG1 [FB3]

LAG1 属性							
常规							
名称	LAG1	编 <del>号</del>	3	类型	FB	语言	LAD
编号	自动						
信息							
标题		作者		注释		系列	
版本	0.1	用户自定义 ID					•

名称	数据类型	默认值	保持
▼ Input			
RUN	Bool	false	非保持
XIN	Real	0.0	非保持
TAU	Real	0.0	非保持
CYCLE	Real	0.0	非保持
▼ Output			
XOUT	Real	0.0	非保持
InOut			
▼ Static			
K	Real	0.0	非保持
Temp			
Constant			

### 网络1:

```
0001 IF #RUN THEN

0002  #XOUT := #XOUT + #K * (#XIN - #XOUT);

0003 ELSE

0004  #XOUT := #XIN;

0005  #K := #CYCLE / (#CYCLE + #TAU);
```

Totally Integrated Automation Portal	
0006 END_IF;	

Totally Integrated
<b>Automation Portal</b>

### INTEGRAL [FB5]

INTEGRAL 属性							
常规							
名称	INTEGRAL	编号	5	类型	FB	语言	LAD
编号	自动						
信息							
标题		作者		注释		系列	
版本	0.1	用户自定义 ID					

名称	数据类型	默认值	保持
<b>▼</b> Input			
RUN	Bool	false	非保持
R1	Bool	false	非保持
XIN	Real	0.0	非保持
X0	Real	0.0	非保持
CYCLE	Real	0.0	非保持
<b>▼</b> Output			
Q	Bool	false	非保持
XOUT	Real	0.0	非保持
InOut			
Static			
Temp			
Constant			

### 网络1:NOTR1

```
0001 #Q := NOT #R1;

0002 IF #R1 THEN #XOUT := #X0;

0003 ELSIF #RUN THEN

0004 #XOUT := #XOUT + #XIN *#CYCLE;
```

Totally Integrated Automation Portal	
0005 END_IF;	

Totally Integrated
<b>Automation Portal</b>

### **DERIVATIVE [FB6]**

DERIVATIVE 属	<b>生</b>						
常规							
名称	DERIVATIVE	编号	6	类型	FB	语言	LAD
编号	自动						
信息							
标题		作者		注释		系列	
版本	0.1	用户自定义 ID					

名称	数据类型	默认值	保持
<b>▼</b> Input			
RUN	Bool	false	非保持
XIN	Real	0.0	非保持
CYCLE	Real	0.0	非保持
<b>▼</b> Output			
XOUT	Real	0.0	非保持
InOut			
<b>▼</b> Static			
X1	Real	0.0	非保持
X2	Real	0.0	非保持
Х3	Real	0.0	非保持
Temp			
Constant			

### 网络 1: Differentiated output

```
0001 IF #RUN THEN

0002  #XOUT := (3.0 * (#XIN - #X3) + #X1 - #X2) / (10.0 * #CYCLE);

0003  #X3 := #X2;

0004  #X2 := #X1;

0005  #X1 := #XIN;
```

<b>Totally Integrated</b>
<b>Automation Portal</b>

## DELAY [FB2]

DELAY 属性							
常规							
名称	DELAY	编号	2	类型	FB	语言	LAD
编号	自动						
信息							
标题		作者		注释		系列	
版本	0.1	用户自定义 ID					

名称	数据类型	默认值	保持
▼ Input			
RUN	Bool	false	非保持
XIN	Real	0.0	非保持
N	Int	0	非保持
▼ Output			
XOUT	Real	0.0	非保持
InOut			
▼ Static			
X	Array[0127] of Real		非保持
I	Int	0	非保持
ID	Int	0	非保持
Temp			
Constant			

### 网络1:

```
0001 IF #RUN THEN

0002 FOR #ID := 127 TO 1 BY -1 DO

0003 #X[#ID] := #X[#ID - 1];

0004 END_FOR;

0005 #X[0] := #XIN;
```

```
0006  #XOUT := #X[#N];

0007 ELSE

0008  #XOUT := #XIN;

0009  FOR #I := 0 TO #N DO

0010  #X[#I] := #XIN;

0011  END_FOR;

0012 END IF;
```

Totally Integ	ırated
Automation	Porta

### DeadBand Real [FC30005]

eadBand_I	Real <b>属性</b>									
常规										
5称	DeadBand_Real	编号	30005		类型	FC		语言	SCL	
号	自动									
息										
题		作者			注释			系列		
反本	0.1	用户自定义Ⅱ	)							
3称				数据类型			默认值			
<b>▼</b> Input										
i_R_X				Real						
i_R_D	BWidth			Real						
Output										
o_R_Y	(			Real						
InOut										
<b>▼</b> Temp										
i_R_A	bsX			Real						
i_R_A	bsDBWidth			Real						
Constant	t									
Return										
Dead	Band_Real			Void						
0002 #i_ 0003 IF 0004 # 0005 ELS 0006 #	o_R_Y := REAL#0.0;	S(#i_R_DBWidth osDBWidth AND #i_R_AbsDBWidt R_AbsDBWidth A	#i_R_X >= 0 h; ND #i_R_X <							

Totally Integrated Automation Portal		
0010		
	T T	