

◎特許公報(B2) 昭59-47323

①Int.Cl.<sup>3</sup> 識別記号 序内整理番号 ②③公告 昭和59年(1984)11月19日  
G 05 B 9/03 6846-5H  
F 01 D 17/24 7049-3G 発明の数 1

(全 3 頁)

1

2

### ⑤ ラッキング装置

②特 願 昭52-132891  
②出 願 昭52(1977)11月5日

⑥公 開 暨54-67180  
⑦昭54(1979)5月30日

⑦発明者 大藏 繁  
神戸市兵庫区和田崎町1丁目1番  
2号 三菱電機株式会社制御製作  
所内

⑦出願人 三菱電機株式会社  
東京都千代田区丸の内2丁目2番  
3号

②代理人弁理士大岩增雄外2名

参考文献

⑥特許請求の範囲

1 クロツクパルスを互いに独立してカウントし得る2つのカウンタを備え、その一方のカウンタを制御用カウンタに他方のカウンタを補助用カウンタにそれぞれ互いに切換え可能に構成したトラッキング装置に於て、入力Aが存在する時は上記2つのカウンタのうちの一方に上記クロツクパルスの供給を可能にしてこの一方のカウンタを制御用カウンタとして動作又はカウントダウン動作を行わせる第1のゲート手段と、上記入力Aに代つて入力Bが存在する時は上記2つのカウンタのうちの他方に上記クロツクパルスの供給を可能にしてこの他方のカウンタを制御用カウンタとしてカウントアップ動作又はカウントダウン動作を行わせる第2のゲート手段と、上記2つのカウンタのカウント値を比較し、いずれのカウント値が大きいかを示す比較出力信号を発生するコンパレータと、上記入力Aが存在する時にこのコンパレータの比較出力信号に応じて上記他方のカウンタに上

記クロツクバルスの供給を可能にしてこの他方のカウンタのカウント値を上記一方のカウンタのカウント値に追従させる第3のゲート手段と、上記入力信号Bの存在する時に上記コンパレータの比較結果により、上記カウント手段のカウント値

5 軸出力信号に応じて上記一方のカウンタに上記クロツクパルスの供給を可能にしてその一方のカウンタのカウント値を他方のカウンタのカウント値に追従させる第4のゲート手段と、上記クロツクパルスのレートの設定を可能にするクロツクレー

### 発明の詳細な説明

この発明は、たとえば蒸気タービンの蒸気流量制御弁あるいは油圧弁などのような制御対象を制御するためのトラッキング装置に関するものである。

流量制御弁の開閉などの制御は、機械式の、またボテンショメータを電動機で駆動する形式の電動式の装置で行われているが、このような従来の装置は、信頼性、制御対象側の事故に対する適応性、あるいは故障に対処するための二重化システムの構成などに関して多くの問題点を残している。

この発明は、デジタル回路を用いることによつて、速応性の改善と、二重化システムによる信頼性の向上とを達成し、より高度な制御が行われるようにしたトラッキング装置を提供することを目的としている。

以下にこの発明の一実施例を図面について説明する。第1図において符号1は正常時に使用されるカウンタA、2はカウンタA1の故障時に切替えて使用されるカウンタBであり、このカウンタB2は、カウンタA1が正常動作しているときに

は常にこれと同一の値になるように追従している。このカウンタ A 1 とカウンタ B 2 の値は、ティジタルコンパレータ 3 により比較される。一方、クロツクレート設定器 4 によつて設定されたクロツクレートで電圧 - 電流変換器（以下「VCO」）

という) 5から得られたクロックは、コンパレータ3における比較結果がA>BのときにはカウンタB2のUP入力に、またA<BのときにはカウンタB2のDOWN入力に供給される。この動作によつて、カウンタB2の値は常にカウンタA1の値に追従する。以上の説明は入力Aを活かしたときの動作についてなされているが、第1図からもわかるようにカウンタA1およびカウンタB2の構成は対称形であるので、入力Bを活かした場合には、カウンタB2が制御用、カウンタA1が補助用となつて、入力Aを利用した場合と全く同じ動作が得られる。

なお第1図において、符号21～24はANDゲート、31はNORゲート、32～35はANDゲート、36、37はORゲート、41はNORゲート、42～45はANDゲート、46、47はORゲート、51～53はクロックレートを設定するための電圧を選択するリレー接点、54～56はポテンショメータ、57は基準電源を示す。

尚、ANDゲート21、22、32、33及びORゲート31、36、37によつて第1のゲート手段が構成され、ANDゲート23、24、42、43及びORゲート41、46、47によつて第2のゲート手段が構成され、ANDゲート44、45によつて第3のゲート手段が構成され、ANDゲート34、35によつて第4のゲート手段が構成されている。

カウンタA1を制御用とする場合には、入力Aを「H」レベルとしてANDゲート21、22を開き、カウントUPまたはDOWNの指令信号を通過させる。この指令信号によつて、ANDゲート32または33が開かれ、VCO5から得られたクロックパルスがORゲート36または37を通り、ついでインタロック6を通してカウンタA1のUP入力またはDOWN入力に入る。またANDゲート21または22のいずれか一方の出力にUPまたはDOWNの指令信号が現われていれば、NORゲート31の出力がANDゲート34および35を閉じるので、コンパレータ3からの追従信号が阻止され、カウンタA1がカウンタB2からの追従信号を受けることはない。

つぎにカウンタB2がカウンタA1に追従する動作を説明する。カウンタB2の値がカウンタ

A1の値よりも小さい場合A>Bには、コンパレータ3の出力によつてANDゲート44が開くこのとき入力Bは「L」レベルであるためNORゲート41の出力レベルは「H」となり、VCO5の出力であるクロックパルスがORゲート46、インタロック7を通してカウンタB2のUP入力に入力される。逆にカウンタB2の値がカウンタA1の値よりも大きい場合A<Bには、ANDゲート45が開かれ、クロックパルスはORゲート47、インタロック7を通してカウンタB2のDOWN入力に入力される。また入力Aが活かされている状態では、この入力Aによつてドライバを介してリレーRyが動作し、その接点10は端子A側に保持される。したがつてカウンタA1の値は、D/A変換器8でアナログ信号に変換されたのち、負荷11に加えられる。一方、入力Bが活かされている状態では、リレーRyはその接点10を端子A側からB側に切替えるので、カウンタB2の値がD/A変換器9でアナログ信号に変換されたのちに負荷11に供給される。

カウンタA1がカウンタB2に追従する動作については、入力Bが活かされ、カウンタB2の値に応じてカウンタA1の値が変化する。

クロックレート設定器4は、基準電源57、ポテンショメータ54～56および切替リレー51～53よりなつていて、VCO5に与えられる電圧を設定して、クロックレートを負荷11の特性に応じて調整するために使用される。また故障発生時などに負荷を急速に制御する必要が生じた場合には、高電圧(たとえば10V)をVCO5に供給して高周波のクロックパルスを発生させる。しかし通常運転時には、機械的ストレスを避けるために、比較的低い周波数のクロックパルスが用いられ、この場合にはポテンショメータ54～56は低い電圧が取出されるように設定される。

インタロック回路6、7は、ノイズまたは誤操作などによつてカウンタA1またはカウンタB2のUP入力およびDOWN入力の両方に同時に投入されるのを防止するために設けられたものである。

第2図は、第1図に示したVCO5の具体的な回路構成を示している。第2図において60は演算増幅器、61は入力抵抗、62はフィードバックコンデンサ、63、64はダイオード、65、

6 6は抵抗、6 7はコンパレータである。このコンパレータ6 7はバイアスをもつコンパレータで、差動入力が設定電圧（たとえば1.5V）以上のときは出力「H」（たとえば3.3V）、1.5V以下のときは出力「L」0Vとなる。入力 $E_{IN} = 0$ のときa点は0Vであり、 $E_{OUT}$ は「L」0Vとなつていて。 $E_{IN} > 0$ になれば、 $R_1 C$ なる時定数でa点は負電圧になり、-1.5V以下になると、 $E_{OUT}$ は「H」(3.3V)になる。これまでに要する時間を $t_d$ 秒とすると次式が成立つ。

$$E_{IN} = \frac{t_d}{R_1 C} = 1.5$$

これにより

$$t_d = \frac{1.5}{E_{IN}} \cdot R_1 C$$

つぎに $E_{OUT}$ 「H」(3.3V)は演算増幅器6 0の(+入力にかかり、 $C_1$ に充電されていた電荷を放電させる。この場合の放電は、演算増幅器6 0の出力インピーダンス $R_o$ 、 $C_1$ 、D<sub>1</sub>で行われ、時定数は $R_o C_1$ である。しかし演算増幅器6 0の(-入力には $E_{IN}$ が与えられているので、充電と放電とが競合し、 $C$ への充電によつてa点が3.3V - 1.5V = 1.8V以上になると、コンパレータ6 7が反転し、 $E_{OUT}$ は0Vとなる。これに要する時間を $t_c$ とする。

$$E_{OUT} \times \frac{t_c}{R_o C} - E_{IN} \frac{t_c}{R_o C} = 1.8 - (-1.5)$$

$$t_c = \frac{3.3}{E_{OUT} - E_{IN}} \cdot R_o C$$

となる。

つぎに $E_{OUT}$ が0VとなつたためにCの充電が始まり、充電はa点が-1.5Vになるまで続く。そして-1.5Vになると $E_{OUT}$ は「H」(3.3V)になる。これに要する時間を $t_d$ とすると、

$$E_{IN} \times \frac{t_d}{R_1 C} = 1.8 - (-1.5)$$

$$t_d = \frac{3.3 R_1 C}{E_{IN}}$$

となる。

ゆえに発振周期Tは、

$$T = t_d + t_c$$

であるから、

$$T = \frac{3.3}{E_{OUT} - E_{IN}} \cdot \frac{R_o C}{R_1 C} + \frac{3.3 R_1 C}{E_{IN}}$$

となる。

5 第3図は、第1図に示したD/A変換器8の具体的な回路構成を示す。第3図において符号7 1は適当な周波数（たとえば500Hz）のクロツクパルスを発生するクロツク発振器、7 2はクロツクパルスをカウンタA 1の値に比例した数だけ通過させる比例乗算器である。すなわちカウンタA 1の複数の出力が全部「1」のときは500Hzの全パルスが比例乗算器7 2を通過し、出力が全部「0」のときは通過パルスはゼロになる。この比例乗算器7 2の出力パルスは、パルス/アナログ変換器7 3に入力され、アナログ信号に変換される。

パルス/アナログ変換器7 3は、微分回路8 1、NANDゲート8 2～8 5、インバータ8 6、8 7、FET8 8、8 9、ポテンショメータ9 0、抵抗9 1、コンデンサ9 2、および演算増幅器9 3を有する。第3図の各部における信号のタイミングチャートの一例を第4図に示す。信号①は500Hzのパルスの微分信号であり、この信号①がNANDゲート8 2、8 3に入力される。信号②は比例乗算器7 2の出力信号であり、カウンタA 1の値に比例した周波数を有するパルス信号である。また信号③は、信号②の信号④に対する同期信号であり、信号②のパルスが到来すれば、信号④と同期して、NANDゲート8 4、8 5が構成しているフリップフロップを反転させ、信号⑤のレベルを「H」にする。つづけて信号④のパルスが到来すれば信号⑤は「H」のままである。この信号⑤によつてFET8 8がONとなり、基準電圧源からの電流がポテンショメータ9 0および抵抗9 1を通してコンデンサ9 2に流れてこれに充電される。信号②のパルスが来なければ信号⑤は「H」のままであり、NANDゲート8 2の出力が「L」となり、信号④が「H」に。したがつて信号④はインバータ8 7で反転されて信号⑦を「H」とし、これによつて、FET8 9がONになつて、コンデンサ9 2に充電されていた電荷が抵抗9 1およびポテンショメータ9 0を通して放電される。

したがつてコンデンサ9 2の電圧は、比例乗算

器72の出力に比例したアナログ信号となり、この信号を演算増幅器93から取出すことによって、パルス/アナログの信号変換が行われることになる。この方式は、パルス信号によってフリップフロップを反転させ、各サイクルを「H」または「L」にする方式であるため、クロソクパルスの周波数変動およびデューティサイクル変動の影響を受けないという利点を有する。

以上のようにこの発明によれば、2つのカウンタのいずれか一方を他方に対して希望する速度で追従させることができるので、外部指令によって一方の系から他方の系に移行させることができ、この移行は、制御対象にショックを与えることなくスムーズに行われる。

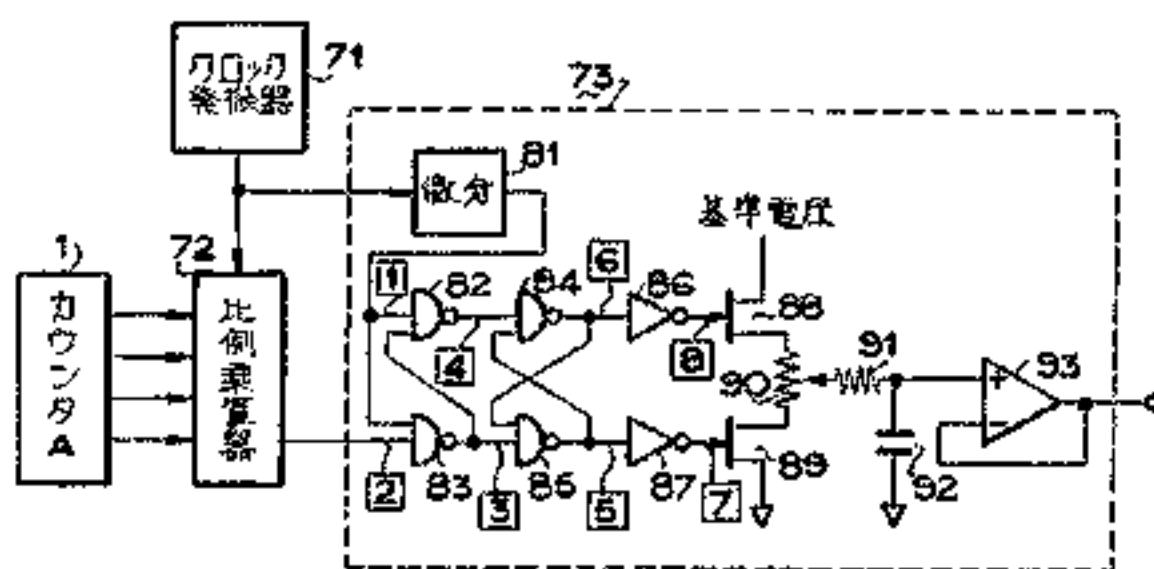
なお第1図に示した例では、クロソクレート設

定器4およびVCO5はカウンタA1およびカウンタB2について共通としたが、両方の系について別個に設けてもよい。

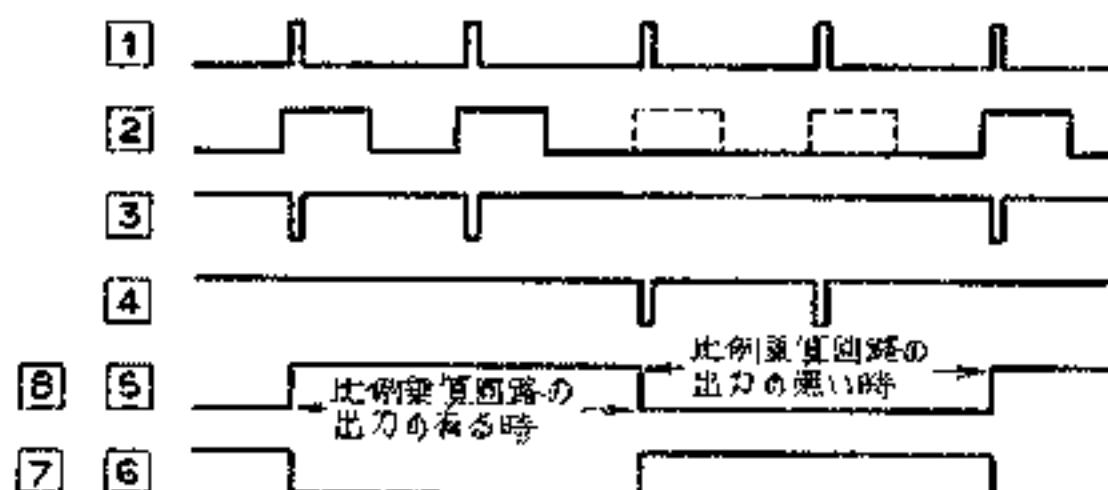
#### 図面の簡単な説明

- 5 第1図はこの発明の一実施例によるトラッキング装置の構成を示すブロック図、第2図は第1図の装置に用いられる電圧-周波数変換回路の具体的な回路構成を示す回路図、第3図はD/A変換器の具体的な構成を示すブロック図、第4図は第10 3図の各部における信号のタイムチャートである。
- 10 1……カウンタA、2……カウンタB、3……コンバレータ、4……クロソクレート設定器、5……電圧-周波数変換器、8，9……D/A変換器。

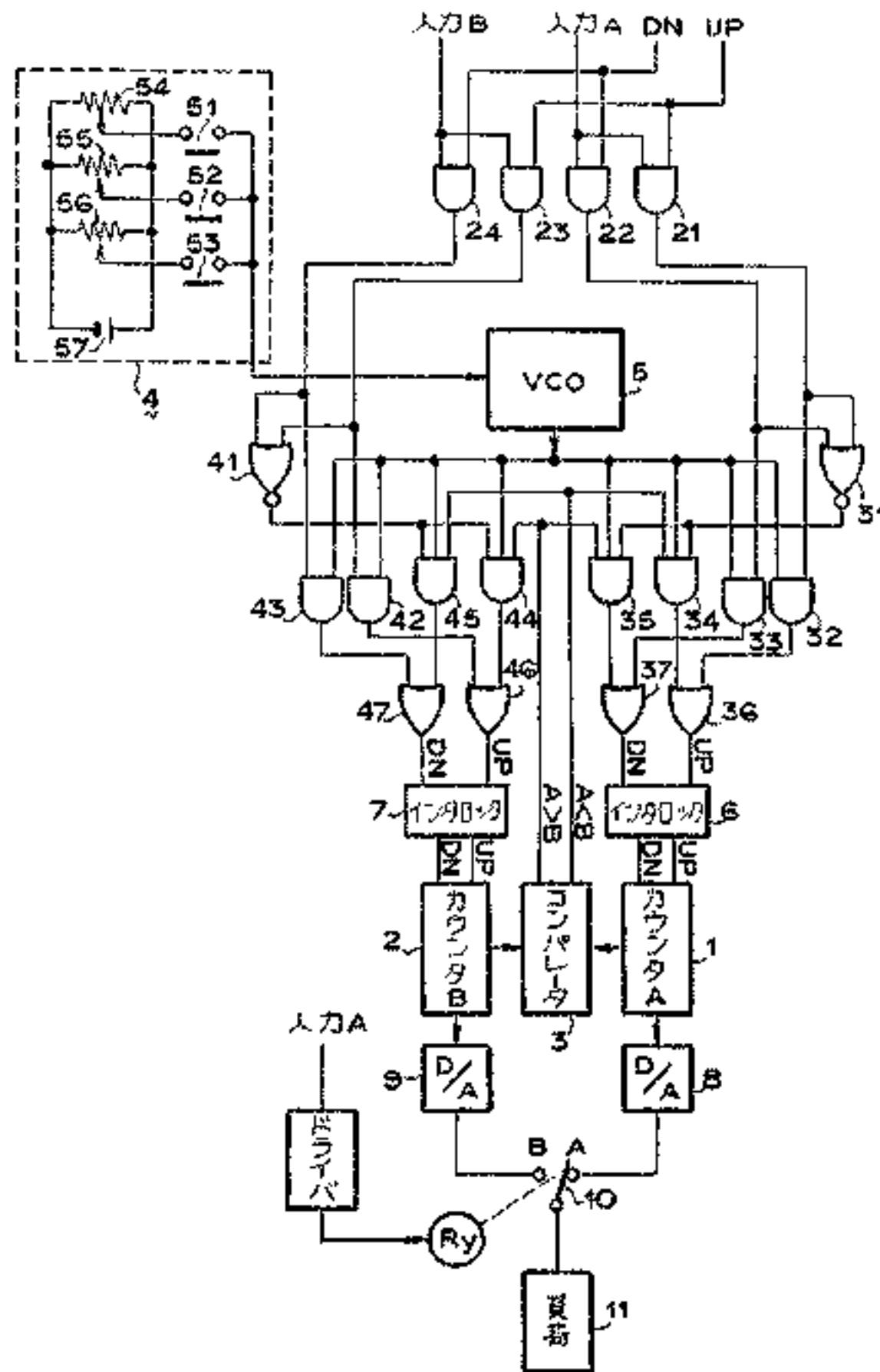
第3図



第4図



第1図



第2図

