

## テクニカルニュース

1996年 10月 9日

表 題

MELSEC-QnA シリーズ Q4ARCPU プログラミングマニュアル(応用 PID 編)  
の誤記訂正

適用機種

Q4ARCPU

三菱汎用シーケンサ MELSEC-A シリーズに格別の御愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。

Q4ARCPU プログラミングマニュアルの応用 PID 編(SH-3586-A)の一部に誤記がありましたので、お詫びとともに訂正いたします。

## 1. Q4ARCPU プログラミングマニュアル(応用 PID 編) SH-3586-A

(8-8 ページ)

●8.1.2 項(2)(e)リセットウィンドアップの算式を修正

$$MVP = \frac{\Delta T}{T_I} (MH - MVP) + MVP \rightarrow MVP = \frac{\Delta T}{T_I} (MH - T) + T$$

$$MVP = \frac{\Delta T}{T_I} (ML - MVP) + MVP \rightarrow MVP = \frac{\Delta T}{T_I} (ML - T) + T$$

MVP: 暫定 MV 値  $\rightarrow$  T: 暫定 MV 値

(8-13 ページ)

●8.2.1 項 (2)(f)PID 演算式を修正

・正動作時

$$B_{n-1} + \frac{M_D \times T_D}{M_D \times CT + T_D} \times \left\{ (PV_{n-2} - PV_{n-1} + PV_n - 2) - \frac{CT \times B_{n-1}}{T_D} \right\}$$



$$B_{n-1} + \frac{M_D \times T_D}{M_D \times CT + T_D} \times \left\{ (PV_n - 2PV_{n-1} + PV_{n-2}) - \frac{CT \times B_{n-1}}{T_D} \right\}$$

・逆動作時

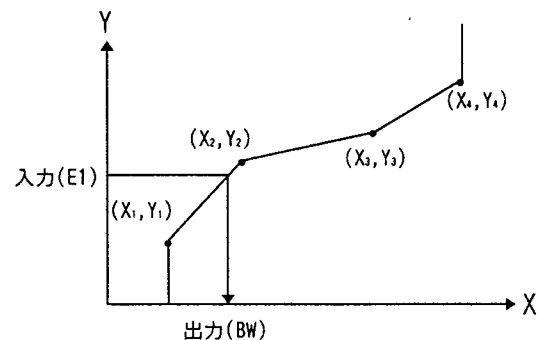
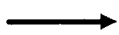
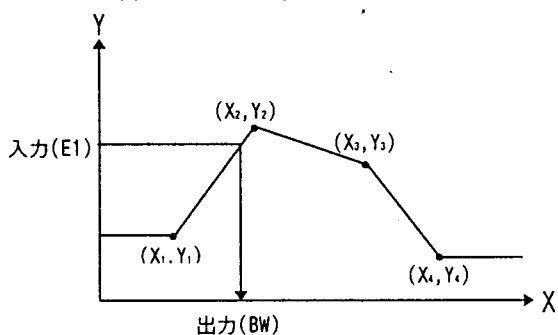
$$B_{n-1} + \frac{M_D \times T_D}{M_D \times CT + T_D} \times \left\{ -(PV_{n-2} - PV_{n-1} + PV_n - 1) - \frac{CT \times B_{n-1}}{T_D} \right\}$$



$$B_{n-1} + \frac{M_D \times T_D}{M_D \times CT + T_D} \times \left\{ -(PV_n - 2PV_{n-1} + PV_{n-2}) - \frac{CT \times B_{n-1}}{T_D} \right\}$$

(8-31 ページ)

●8.3.2 項 グラフの修正



(8-32 ページ)

●8.3.2 項 (2)処理説明の修正

$X_{i-1} > X_i$  時は  $n = i - 1$  で打ち切ります。(以後のデータは無視します。)



$Y_{i-1} > Y_i$  時は  $n = i - 1$  で打ち切ります。(以後のデータは無視します。)

(8-40 ページ)

●8.4.1 項 (2)処理説明の修正

$$BW = |E1 - RL| \longrightarrow BW = |E1|$$