卡边操作的精髓，DMCplus 控制器整定参数一览

编者按

1）这篇中文技术支持文章简介了 DMCplus 控制器先控技术的整定参数。

2）您也可以从 AspenTech 技术支持网站链接中找到对应的中/英文版技术支持文章。

3）欢迎您点击下方 AspenTech 培训中心链接，查看 AspenTech 中文公开课程安排：

北京公开课程安排

上海公开课程安排

中国其他地区 / 网络虚拟课程安排

4）在您使用我们的软件，或者查看我们的技术支持文章时，遇到任何问题，欢迎联系 AspenTech 技术支持：

邮箱：esupport@aspentech.com

网址：esupport.aspentech.com

电话：10-800-712-2160; 10-800-120-2160; 021-51947073

5）言归正传，请您欣赏我们的中文技术支持文章：

DMCplus 的整定参数简介

问题描述

DMCplus的整定参数（tuning parameters）有哪些?

解决方案

稳态整定（Steady State Tuning）:

- 可行性阶段

CV/ET Ranking（受控变量/外部目标的等级） - 在无可行解时决定放弃顺序。（级别越小，边界越重要）

© 2018 Aspen Technology, Inc. All rights reserved.

稳态 ECEs - 用来计算相同边界等级变量的放弃量的权重因子。采用工程单位。（ECE 越小，边界越重要）

- 经济优化
操纵变量或受控变量的成本 - 根据经济参数将控制器带向经济最优的操作点。（Min cost 最小成本 MV: 成本为正数意味着尽可能最小化 MV 成本，成本为负数意味着尽可能最大化 MV 成本。Min move 最小移动 MV: 移动成本只为正，最小移动的成本仅用于缓解约束条件移动。）

动态整定（Dynamic Tuning）:
-Move Suppression（移动抑制因子）
指定 MV 移动的快慢。它是无单位数字。（数字越小，MV 移动速度越快）

-动态 ECEs
决定控制器将 CV 控制得有多紧。采用工程单位。（ECE 越小，CV 控制地越紧）

-Transition Zone（过渡区间）
提供不同动态 ECE 整定之间的平滑过渡区间。

请记住改变某一整定参数将会影响其他的控制器参数的反应。
不要将 MAXMOV 和 SSSTEP 用作整定参数. 他们是作安全预防使用的。如果使用，会失去多变量控制器的权衡作用。

关键词

Ranking, 等级，ECE, MV cost, MV 成本, CV cost, CV 成本, Move suppression, 移动抑制，Transition zones, 过渡区间, MAXMOV, SSSTEP, Chinese, 中文

© 2018 Aspen Technology, Inc. All rights reserved.