

문제는 제어 벡터가 설치되는 포지셔너 기능. 종류

## 1. 비직접

1) 컨트롤 벡터를 신호로 네뷸브 개방 양을 조절  
할 수 있는 벡터.

2) Positioner = 원하는 벨트 신호로 신호로 벡터  
stem 위치를 조절하여 개방 양을 컨트롤

3) 포지셔너가 있다면 현재 벡터가 어떤  
상태인지 알기 어렵고 0~1mA 전류로  
0~100% 개방을 제어할 수 없음

4) Control Sig → Load force 변환

## 2. 포지셔너 종류

### 1) Pneumatic Positioner

공압으로 제어하는 포지셔너.

~~종류에 따른~~ force balance, motion balance

두 경로로 나뉨

정밀도는 ~~밸브 속도는~~ 날고 벤트 속도가 느거나,

방폭구조가 필요한 장소에 주로 사용

### 2) Electronic Positioner

전기 신호로 stem을 제어. 공압식 포지셔너는

stem 위치를 알 필요가 없으나 (beam

의 힘 균형으로 벡터가 옮고 드는)

전자식은 Stepper의 번위센서를 설치하여  
위치를 제어. (control) Signal로 직접 제어  
할 수 있으나 고합의 경우 구동역 부족으로  
압전 전자의 손해 될 것.

~~한국~~ 위치 값을 Stem 현저 감과 내고 하여  
목표  
PID 제어 으로 반응 속도 가 빠르고 제어  
될 것.

### 3) Smart Positioner

# 인수 밸브 개방 제어 면 하지  않고 밸브  
현저 상태, 설치 지각, 자동 시간, 예측 횟수,  
동작 시간 등 NIART 통신 로 조작 할 수  
있는 Positioner

통신 기술 밸브, 예측 기술 밸브 로 아카보 제어  
로 한 경우 유용하게 사용.

### 3. 의문

- 1) 고속 동작의 필요한 특수는 브론이는 전자식 포지셔너,  
 냉동 구조가 필요한 경우 공중식 포지셔너  
 설치. → 장소에 따른 제품 선정 필요.

2) fail Safe이 대한 고려 필요.

국기나 전기가 흐르지 않을 경우, 제어 대상이

따라 어느 풍향을 차지 하지 마리 결정,

이미 맞는 제품 설정

3) Controller - positioner - valve actuator

로 구성되는 (loop) 전자기 대한 방향성

고려 필요. 오류레이터가 직관적으로

운용할 수 있도록 쉬운 방향 설정,

방향 흘리 차단하게 풀기.