

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第4941748号  
(P4941748)

(45) 発行日 平成24年5月30日 (2012.5.30)

(24) 登録日 平成24年3月9日 (2012.3.9)

(51) Int.Cl.

F I

G O 5 B 9/02 (2006.01)  
G O 5 B 23/02 (2006.01)

G O 5 B 9/02 E  
G O 5 B 23/02 V

請求項の数 3 (全 12 頁)

(21) 出願番号 特願2007-188462 (P2007-188462)  
(22) 出願日 平成19年7月19日 (2007.7.19)  
(65) 公開番号 特開2009-26063 (P2009-26063A)  
(43) 公開日 平成21年2月5日 (2009.2.5)  
審査請求日 平成22年4月20日 (2010.4.20)

(73) 特許権者 000006507  
横河電機株式会社  
東京都武蔵野市中町2丁目9番32号  
(72) 発明者 大迫 悟  
東京都武蔵野市中町2丁目9番32号 横  
河電機株式会社内

審査官 川東 孝至

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 安全制御システム

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

制御バスに接続された制御ステーション間のデータ共有のために実装されているリンク伝送通信手段を有する分散型制御システムの前記制御バスに複数台の安全制御ステーションが接続され、前記制御バスを介して互いに通信する安全制御システムにおいて、

前記安全制御ステーションは

自己ステーションの送信データに安全情報を付加して前記リンク伝送通信手段に定周期でブロードキャストして前記リンク伝送通信手段が保持する自己ステーションに対応するリンク伝送通信データを更新すると共に、

自己の起動するタイミングで前記リンク伝送通信手段にアクセスし、他ステーションの送信データを保持する前記リンク伝送通信データより自己処理に必要なデータを受信し、受信データの集合体に対して前記安全情報の診断を行うことを特徴とする安全制御システム

。

【請求項 2】

前記安全制御ステーションは、前記制御バスとのインターフェイスに前記安全情報の生成及び診断を実行するセーフティレイヤを備えることを特徴とする請求項 1 に記載の安全制御システム。

【請求項 3】

前記安全情報は、CRCコードを含むことを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の安全制御システム。

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本発明は、分散型制御システムと統合された安全制御システムにおいて、両システムで共通使用される制御バスに接続された安全制御ステーション間の通信の安全確保に関するものである。

**【背景技術】****【0002】**

分散型制御システムに統合された安全制御システムについては、特許文献1に技術開示がある。図8は、特許文献1に開示されている、分散型制御システムと安全制御システム

10

の統合環境を示す機能ブロック図である。

**【0003】**

鎖線の領域Aで示した分散型制御システムと、鎖線の領域Bで示した安全制御システムとは、共通の制御バス1に接続され、同じくこの制御バスに接続された両システムに共通の操作監視ステーション2と通信する。

**【0004】**

分散型制御システムAにおいて、制御ステーション31, 32は、制御バス1を介して操作監視ステーション2と通信すると共に、プラント4の機器(図示せず)と通信して制御する。

**【0005】**

20

安全制御システムBにおいて、安全制御ステーション51, 52は、制御バス1を介して操作監視ステーション2と通信すると共に、プラント4の機器と通信し、プラント4からのトリップ要求を受信してプラントの停止操作を実行する。

**【0006】**

安全制御システムBは、分散型制御システムAと同一の制御バス1上で、SIL3レベルの認証を受けた安全通信を行うことにより、従来からの分散型制御システムの制御通信を混在させた統合システムの構築が可能となっている。

**【0007】**

尚、安全制御ステーション間通信は、各安全制御ステーションで検知した異常を、いち早く他の安全制御ステーションに通知することで、プラントの異常にいち早く対応でき、危険防止や被害範囲の縮小に効果がある。

30

**【0008】**

安全制御システムにおける安全通信とは、既存の非安全な通信システム上で、安全関連データが、間違いなく確実に通信相手に受け渡されたことをチェックできる仕組みを持った通信方式のことである。

**【0009】**

安全通信では、通信のアプリケーションレイヤの部分に、非安全な外界と安全機能を分離するセーフティレイヤを設け、通信によって発生しうる危険事象(データの破壊, 抜け, 遅延等)をすべてチェックする。

**【0010】**

40

図9は、2台の安全制御ステーション51, 52間の安全通信の仕組みを説明する機能ブロック図である。BOLL型, 整数型, 実数型のデータ形式の通信データは、バインディング変数と呼ばれる独自のデータ形式に変換されて制御バス1上を流れる。

**【0011】**

このバインディング変数には、データ値の他に、送信時刻のタイムスタンプ, シーケンス番号, 通信データ全体のエラーチェックのためのCRC(Cyclic Redundancy Check)コードが格納されている。これらの安全情報を作成するのが、安全制御ステーション51の送信側ファンクションブロック51aであり、変換されたバインディング変数51bが制御バス1に送信される。

**【0012】**

50

一方、受信した安全制御ステーション 5 2 側では、受信したバインディング変数 5 2 b を、受信側ファンクションブロック 5 2 a により全ての通信異常をチェックする。異常を検知した際は、あらかじめ指定されたフェイルセーフ値をデータとして出力し、データステータスに異常を出力すると共に、エラー発生 of システムアラームを発報する。

【 0 0 1 3 】

送信側のファンクションブロック 5 1 a と受信側のファンクションブロック 5 2 a により、2 台 of 安全制御ステーション 5 1 , 5 2 間の安全通信のためのセーフティレイヤ 6 0 を形成する。

【 0 0 1 4 】

図 1 0 は、複数の送受信データがある場合 of 安全通信 of イメージ図である。送信側の安全制御ステーション of 送信装置は、複数の送信用バインディング変数を一旦集めて、相手ステーションに通信する。相手ステーション受信装置は、対応する受信用 of バインディング変数に分配する。

10

【 0 0 1 5 】

図 1 1 は、ユーザが作成する安全通信 of アプリケーション of 機能ブロック図である。基本は、バインディング変数を仲介した 1 対 1 of 安全通信である。ユーザは、このバインディング変数と入出力用 of ファンクションブロックを作成し、アプリケーションロジックに接続する。

【 0 0 1 6 】

【特許文献 1】特開 2 0 0 6 - 1 6 4 1 4 3 号公報

20

【発明 of 開示】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 1 7 】

従来 of 安全制御ステーション間の安全通信は、データひとつひとつに安全通信を保証するための情報を付加し、受信側のファンクションブロックに設けたセーフティレイヤで受信データの診断を行うことで、分散型制御システム of 通信データも流れる同一制御バス 1 上で、安全通信を保証することができた。

【 0 0 1 8 】

しかしながら、従来 of 安全制御ステーション間の安全通信では、以下の問題点がある。  
( 1 ) バインディング変数とファンクションブロック of 両方 of アプリケーションをユーザが作成しなくてはならず、エンジニアリングが面倒。 エンジニアリング工数 of 増加

30

【 0 0 1 9 】

( 2 ) データ個別 of 送受信であるので、通信及び C P U パフォーマンスを消費するため、多くのステーション間でデータ共有ができない。 通信パフォーマンス of 制限

【 0 0 2 0 】

( 3 ) データ 1 点 1 点で診断を行うため、送信側の安全制御ステーション of 停止で、データ数分 of アラームが通知される。 アラーム of 洪水が発生

【 0 0 2 1 】

本発明は上述した問題点を解決するためになされたものであり、簡単なエンジニアリングで、通信及び C P U パフォーマンスを消費せずに多数 of ステーション間での情報共有を可能にする安全制御システム of 実現を目的としている。

40

【課題を解決するための手段】

【 0 0 2 2 】

このような課題を達成するために、本発明 of 構成は次の通りである。

( 1 ) 制御バスに接続された制御ステーション間のデータ共有のために実装されているリンク伝送通信手段を有する分散型制御システム of 前記制御バスに複数台 of 安全制御ステーションが接続され、前記制御バスを介して互いに通信する安全制御システムにおいて、前記安全制御ステーションは

自己ステーション of 送信データに安全情報を付加して前記リンク伝送通信手段に定周期でブロードキャストして前記リンク伝送通信手段が保持する自己ステーションに対応するリ

50

リンク伝送通信データを更新すると共に、  
自己の起動するタイミングで前記リンク伝送通信手段にアクセスし、他ステーションの送信データを保持する前記リンク伝送通信データより自己処理に必要なデータを受信し、受信データの集合体に対して前記安全情報の診断を行うことを特徴とする安全制御システム  
。

【 0 0 2 4 】

( 2 ) 前記安全制御ステーションは、前記制御バスとのインターフェイスに前記安全情報の生成及び診断を実行するセーフティレイヤを備えることを特徴とする ( 1 ) に記載の安全制御システム。

【 0 0 2 5 】

( 3 ) 前記安全情報は、CRCコードを含むことを特徴とする ( 1 ) または ( 2 ) に記載の安全制御システム。

【 発明の効果 】

【 0 0 2 7 】

本発明によれば、次のような効果を期待することができる。

( 1 ) 制御バスを利用するリンク伝送通信手段を使って安全通信データを送信できるため、多数のステーション間での情報共有が簡単に、かつ高速にできる。受信側の安全制御ステーションは、自由に好きなタイミングでデータを受信できるので、アプリケーションの追加が簡単に行える。

【 0 0 2 8 】

( 2 ) リンク伝送の決まったデータ領域を使って安全通信データをやり取りするので、その領域とのデータのアクセスを行うためのファンクションブロックと、割付け定義のデータベースだけがあればよいので、エンジニアリングが容易である。

【 0 0 2 9 】

( 3 ) 受信側の安全制御ステーションは、受信データの集合体に対して安全情報の診断を行うので、CPU負荷が小さく、万一送信側の制御ステーションが停止しても、アラームは該当ステーションに対するものだけを出力すればよく、アラームの洪水が発生しない。

【 発明を実施するための最良の形態 】

【 0 0 3 0 】

以下、本発明を図面により詳細に説明する。図 1 は、本発明を適用した安全制御システムの一実施形態を示す機能ブロック図である。図 6 で説明した従来システムと同一要素には同一符号を付して説明を省略する。

【 0 0 3 1 】

本発明は、分散型制御システムでの制御ステーション間でデータ共有するために実装されているリンク伝送通信手段を利用し、安全制御ステーション間の安全通信をより簡単にデータ共有を可能とした安全制御システムである。

【 0 0 3 2 】

図 1 において、リンク伝送通信手段が実装された制御バス 1 0 0 に、本発明が適用された安全制御ステーション 5 0 1 ( タグ名SCS0101 ) , 5 0 2 ( タグ名SCS0102 ) , ... 5 0 n ( タグ名SCS010n ) が、インターフェイス 6 0 1 , 6 0 2 , ... 6 0 n を介して接続されている。これらインターフェイスの中に安全通信のためのセーフティレイヤが形成される。

【 0 0 3 3 】

各安全制御ステーションの機能構成を、安全制御ステーション 5 0 2 で代表して示せば、ユーザアプリケーションから他の安全制御ステーションに通信したい自己の送信データは、インターフェイス 6 0 2 を介して定周期で制御バス 1 0 0 に送信 ( 矢印 S で示す ) される。

【 0 0 3 4 】

安全制御ステーション 5 0 2 は、同時に他の安全ステーションの送信データを制御バス 1 0 0 より受信 ( 矢印 R で示す ) して、インターフェイス 6 0 2 を介してアプリケーションが取得することができる。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 3 5 】

その他の安全制御ステーションについても同一機能を備えている。リンク伝送通信手段は、各安全制御ステーションのデータが定周期の送信により更新されるまで、送信データを保持する。

## 【 0 0 3 6 】

リンク伝送データは、安全制御ステーション毎に例えば 3 2 バイトデータを 1 0 0 ミリ秒周期で、各安全制御ステーションに通知するブロードキャスト通信である。各安全制御ステーションは、ロジックの処理に必要なデータを他の安全制御ステーションから受信し、自己の演算結果を送信する。

## 【 0 0 3 7 】

送信側の安全制御ステーションは、自己の送信データがどの安全制御ステーションで受信されているかの意識はない。そのデータを必要とする安全制御ステーションが、自分の起動するタイミングでデータ受信する、パッシブ形の通信である。

## 【 0 0 3 8 】

図 2 は、各安全制御ステーションが持っている安全通信のデータ領域とその通信内容を示すデータ構成図である。タグ名は、図 1 と共通である。各安全制御ステーションは、関連する制御ステーション数のデータ領域を持ち、自己の領域だけを送信バッファとして書き込みが可能である。

## 【 0 0 3 9 】

各データ領域は 3 2 バイトのサイズであるが、この実施形態ではリンク伝送通信手段を利用して安全通信を行うために、前半 1 6 バイトをデータ領域に、後半 1 6 バイトを安全情報としている。安全情報は、1 6 バイトのデータに対して、シーケンス番号や送信時刻を表すタイムスタンプ及び C R C コードを付加している。

## 【 0 0 4 0 】

図 3 は、本発明を適用した安全制御ステーション 5 0 1 と 5 0 2 間の、安全通信の仕組みを説明する機能ブロック図である。本発明の特徴部は、制御バス 1 0 0 とのインターフェイス 6 0 1 及び 6 0 2 に新規に追加したセーフティレイヤ 7 0 0 である。

## 【 0 0 4 1 】

送信側安全制御ステーション 5 0 1 では、アプリケーションロジックの結果を安全通信データとして送信するための出力ファンクションブロック 8 0 1 の送信データに対して、このセーフティレイヤ 7 0 0 の機能により、安全情報を付加して制御バス 1 0 0 上にリンク伝送データとして送信する。

## 【 0 0 4 2 】

受信側安全制御ステーション 5 0 2 では、制御バス 1 0 0 を介して安全制御ステーション 5 0 1 から受信したリンク伝送データに付加されている安全情報をセーフティレイヤ 7 0 0 の機能により診断し、異常を検知するとシステムアラームを送信する。異常診断後に入力ファンクションブロック 8 0 2 を経由してアプリケーションロジックに渡される。

## 【 0 0 4 3 】

図 4 は、リンク伝送データを扱うためのアプリケーションとユーザ定義のデータベースを説明する機能ブロック図であり、安全制御ステーション 5 0 2 ( タグ名 SCS0102 ) を代表として示している。

## 【 0 0 4 4 】

アプリケーションロジック上は、入力ファンクションブロック 8 0 2 a 及び出力ファンクションブロック 8 0 2 b を置くだけのシンプルな構造である。実際の入出力ファンクションブロックと送受信データのどれが結びついているかが、データベース 8 0 2 c に保持される送信定義と受信定義である。

## 【 0 0 4 5 】

ユーザは、このデータベースの送信定義と受信定義を、自由に割付けて設定することができる。入出力ファンクションブロック 8 0 2 a , 8 0 2 b は、このデータベースの定義を参照して、自分がどのデータにアクセスするのかを知ることができる。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 4 6 】

このように、入出力ファンクションブロックとリンク伝送通信手段間で、データ位置の取り決めをあらかじめ行い、安全通信の送受信データを 16 バイトのデータの集合体としたことで、安全情報を一つにまとめることができる。

## 【 0 0 4 7 】

図 5 は、本発明を適用した安全制御システムの安全通信の送信処理及び受信処理の手順を示すフローチャートである。図 5 ( A ) は送信処理のフローチャート、図 5 ( B ) は受信処理のフローチャート示す。

## 【 0 0 4 8 】

図 5 ( A ) の送信処理では、ステップ S 1 及びステップ S 2 により、出力ファンクションブロックが指定位置に全データを書き込みが終了すると、ステップ S 3 で安全通信のための情報が付加され、ステップ S 4 でリンクデータ通信にデータ送信する。

## 【 0 0 4 9 】

図 5 ( B ) の受信処理では、ステップ S 1 でリンク伝送通信から必要データを取得し、ステップ S 2 で安全情報の診断を行う。ステップ S 3 での診断が OK であれば、データはステップ S 4 で集合体のままコピーされ、入力ファンクションブロックが必要なデータを取り出す。ステップ S 3 での診断がパスしなければステップ S 5 でエラー処理する。

## 【 0 0 5 0 】

本来、リンク伝送通信手段は、分散型制御システムの制御ステーション ( F C S ) では、グローバルスイッチとして F C S 間のデータ通信のために使用されてきた。安全制御ステーション ( S C S ) でも、このリンク伝送通信手段を用いることにより、通信相手が F C S なのか、S C S なのかを認識さえすれば、F C S - S C S 間のデータ共有にもこの通信手段を使用することができる。

## 【 0 0 5 1 】

図 6 は、分散型制御システムの制御ステーションと安全制御ステーション間のデータ共有を説明する機能ブロック図である。図は、分散型制御システムの制御ステーション FCS0101 のリンク伝送データを、安全制御ステーション SCS0103 が受信し、入力ファンクションブロックを介してロジックに入力しているイメージである。

## 【 0 0 5 2 】

図 7 は、安全制御ステーションが受信する、制御ステーションデータと安全制御ステーションデータの相違を示すデータ構成図である。図 7 ( A ) は、安全制御ステーション ( S C S ) のデータ構成、図 7 ( B ) は制御ステーション ( F C S ) のデータ構成である。

## 【 0 0 5 3 】

F C S データは 32 バイト全てデータであるのに対して、S C S データは前半 16 バイトのみがデータになる。F C S にとっては、S C S からの送信データの 16 バイトについては、グローバルスイッチとして参照が可能である。

## 【図面の簡単な説明】

## 【 0 0 5 4 】

【図 1】本発明を適用した安全制御システムの一実施形態を示す機能ブロック図である。

【図 2】安全制御ステーションが持っている安全通信のデータ領域とその通信内容を示すデータ構成図である。

【図 3】本発明を適用した安全制御ステーション間の安全通信の仕組みを説明する機能ブロック図である。

【図 4】リンク伝送データを扱うためのアプリケーションとユーザ定義のデータベースを説明する機能ブロック図である。

【図 5】本発明を適用した安全制御システムの安全通信の送信処理及び受信処理の手順を示すフローチャートである。

【図 6】分散型制御システムの制御ステーションと安全制御ステーション間のデータ共有を説明する機能ブロック図である。

【図 7】安全制御ステーションが受信する、制御ステーションデータと安全制御ステーシ

10

20

30

40

50

ョンデータの相違を示すデータ構成図である。

【図 8】分散型制御システムと安全制御システムの統合環境を示す機能ブロック図である。

。

【図 9】安全制御ステーション間の安全通信の仕組みを説明する機能ブロック図である。

【図 10】複数送受信データがある場合の安全通信のイメージ図である。

【図 11】ユーザが作成する安全通信のアプリケーションの機能ブロック図である。

【符号の説明】

【 0 0 5 5 】

2 操作監視ステーション

3 制御ステーション

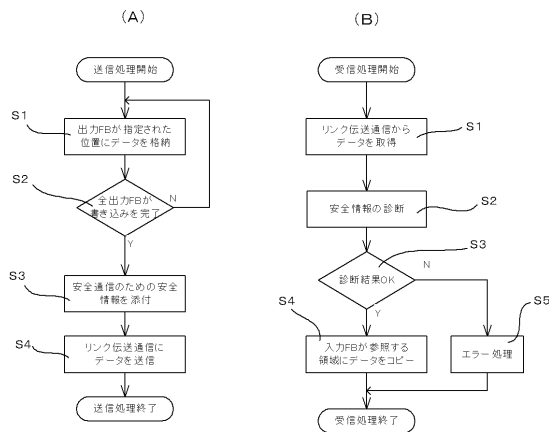
1 0 0 制御バス

5 0 1 , 5 0 2 , ... 5 0 n 安全制御ステーション

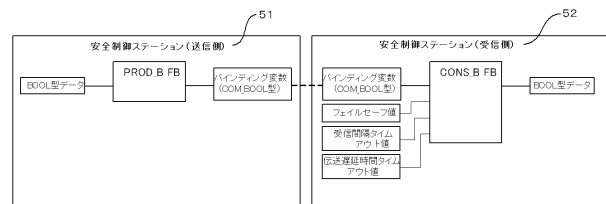
5 0 1 , 5 0 2 , ... 5 0 n インターフェイス

10

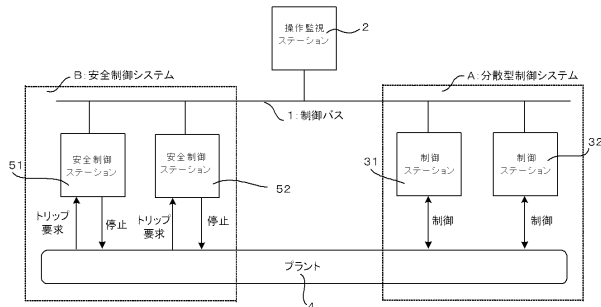
【図 5】



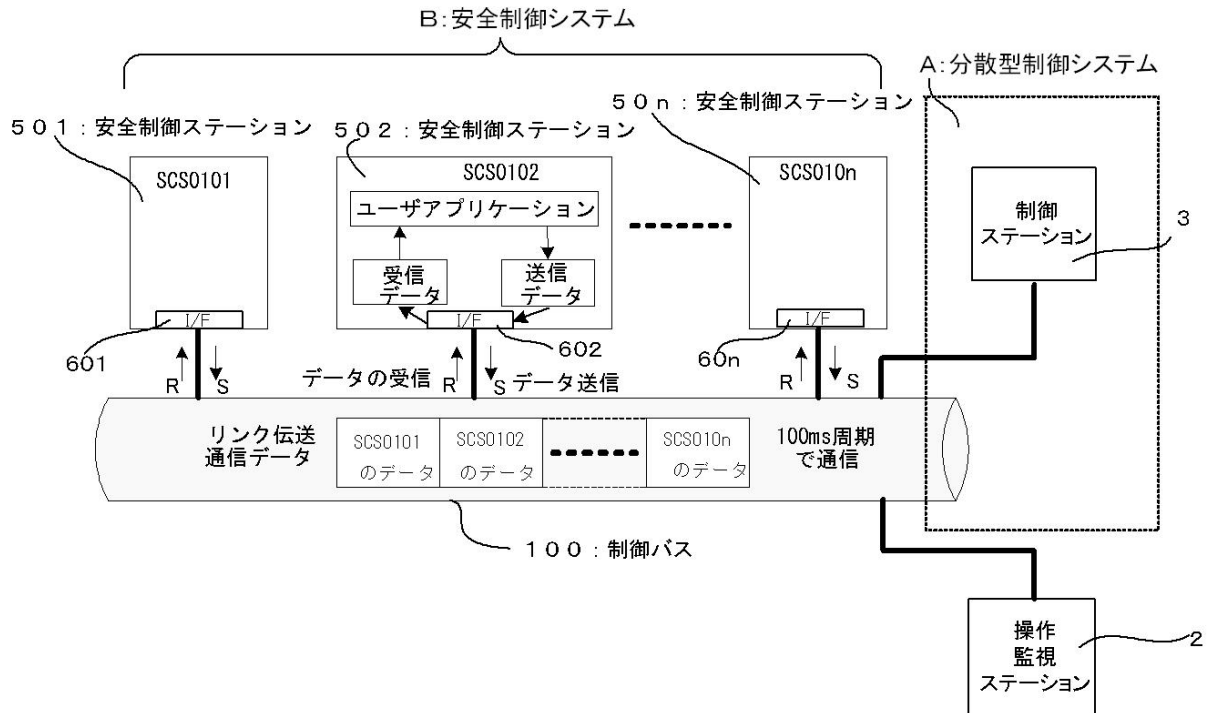
【図 11】



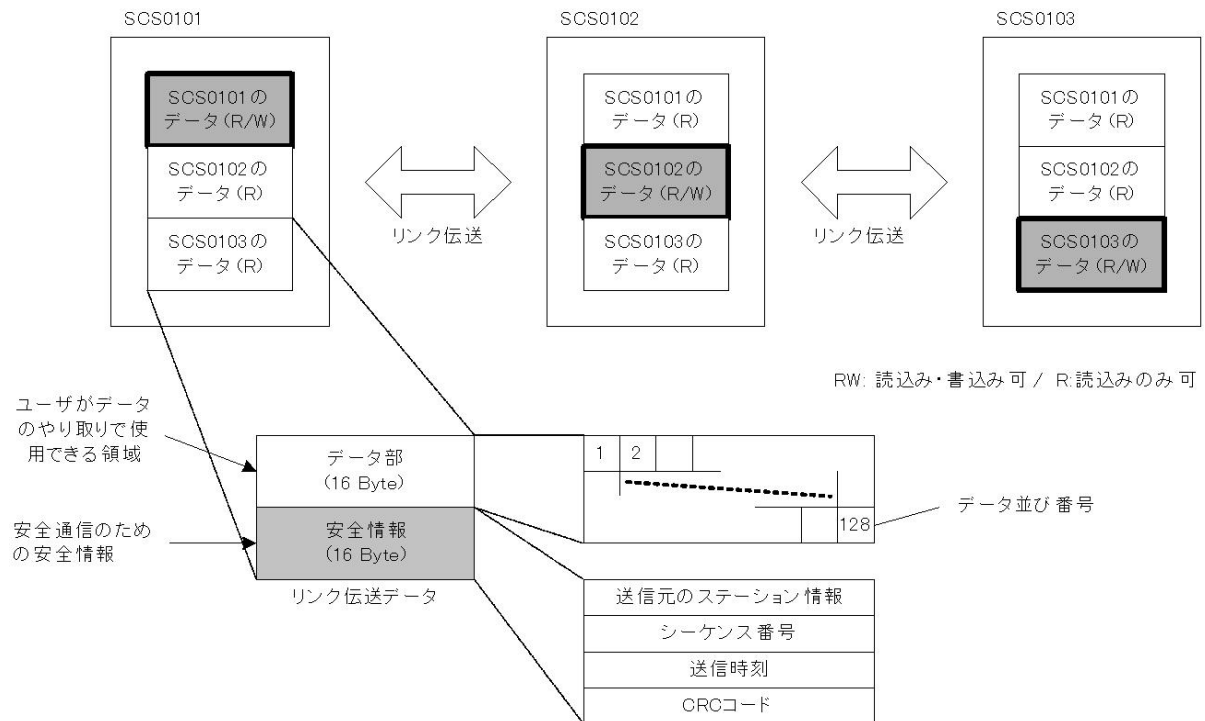
【図 8】



【図 1】

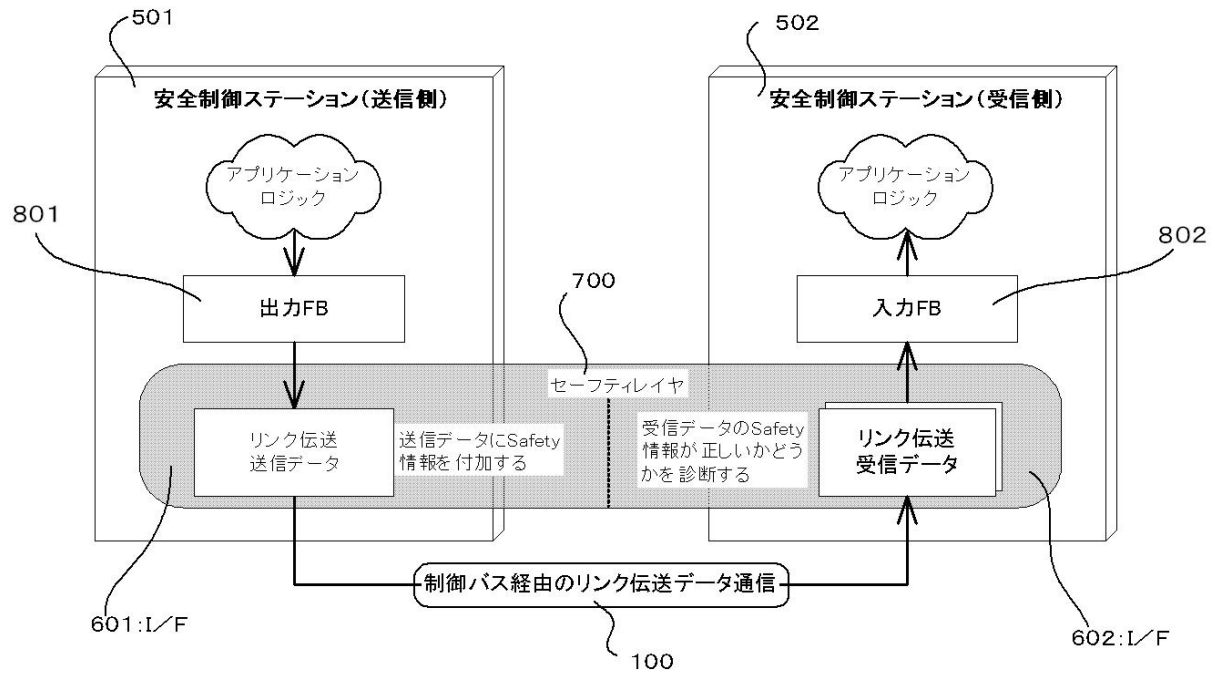


【図 2】

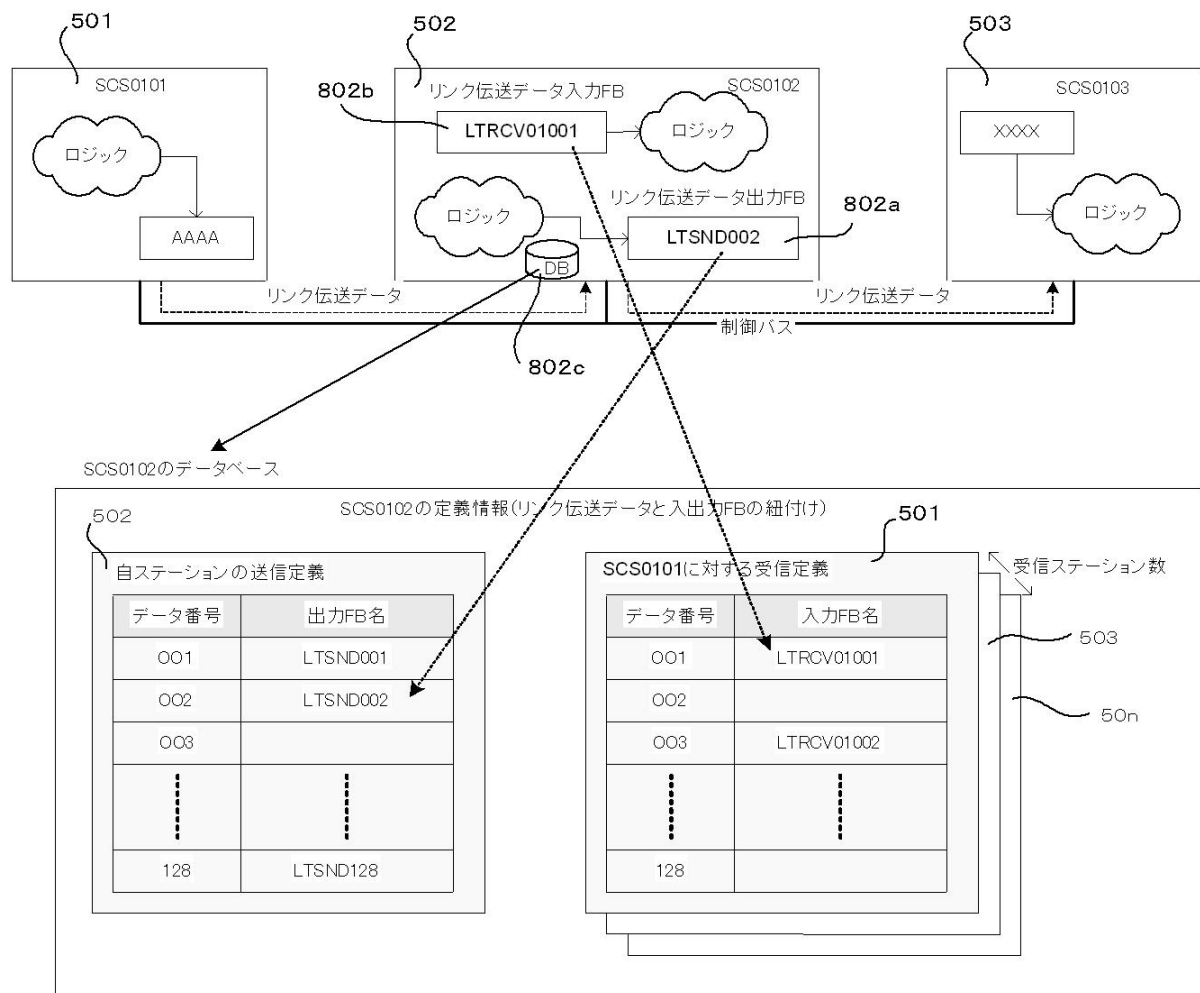




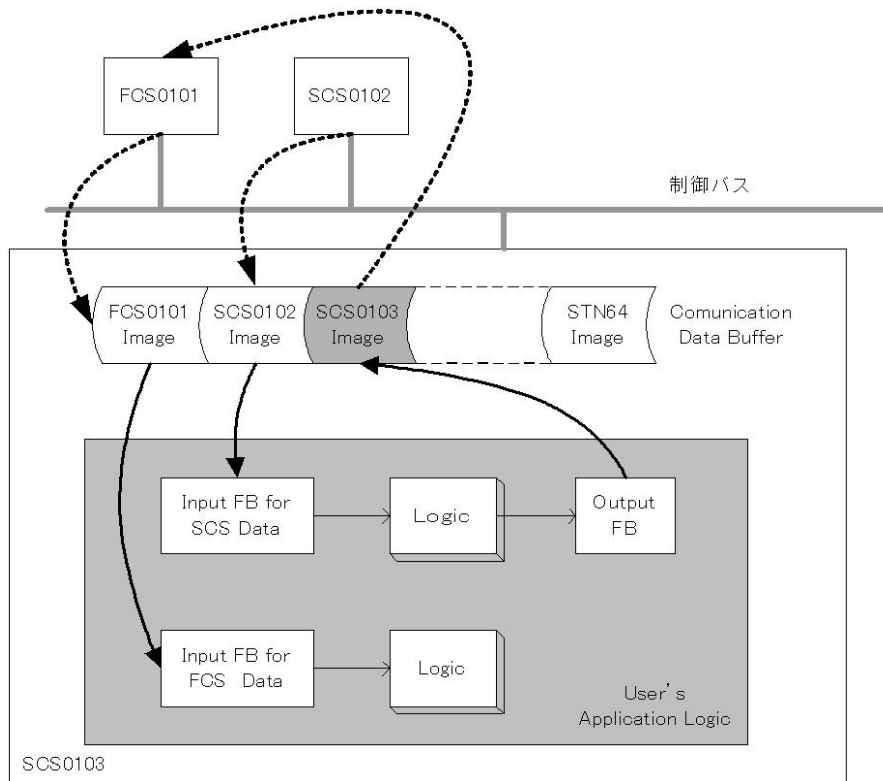
【図 3】



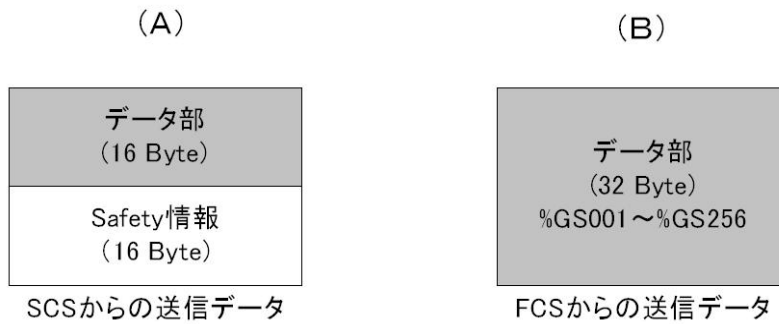
【図 4】



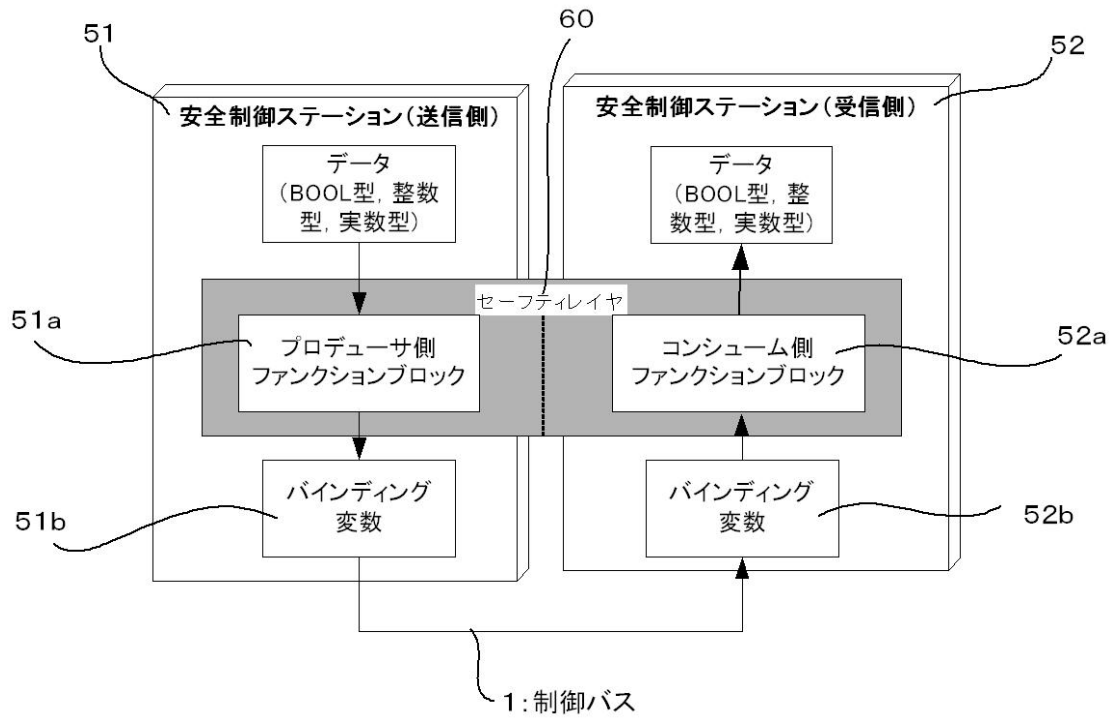
【図 6】



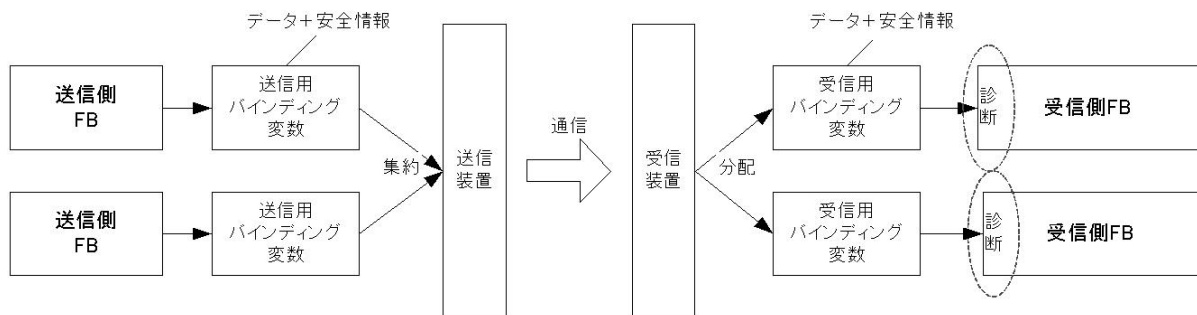
【図 7】



【図 9】



【図 10】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 特開2006-276957(JP,A)  
特開2000-259215(JP,A)  
特開2007-026010(JP,A)  
特開2006-164143(JP,A)  
特開平05-053619(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G05B 9/00 - 9/05  
G05B 23/00 - 23/02