

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
【部門区分】第 6 部門第 3 区分
【発行日】平成 17 年 6 月 16 日 (2005.6.16)

【公開番号】特開 2000-122708 (P2000-122708A)
【公開日】平成 12 年 4 月 28 日 (2000.4.28)
【出願番号】特願 平 10-288983
【国際特許分類第 7 版】
G 0 5 B 19/05
【F I】
G 0 5 B 19/05 F

【手続補正書】
【提出日】平成 16 年 9 月 13 日 (2004.9.13)
【手続補正 1】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0 0 0 2
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0 0 0 2】
【従来の技術】

P L C (Programable Logic Controller) は一般にシーケンサと呼ばれている。図 6 に P I D 制御のフィードバック制御方式のシーケンサの簡単な構成例を示す。シーケンサ A によりリモート I O を介してプラント 1 3 を P I D コントローラ (P I D 演算モジュール) 4 でフィードバック制御する。その場合、シーケンサ A のスキャン時間、伝送遅れ、さらにはプラント 1 3 自体のむだ時間を含めたむだ時間の存在により応答をむだ時間以上上げることができない。