

【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31年4月4日 (2019.4.4)

【公開番号】特開2018-5544(P2018-5544A)
 【公開日】平成30年1月11日 (2018.1.11)
 【年通号数】公開・登録公報2018-001
 【出願番号】特願2016-131374(P2016-131374)
 【国際特許分類】

G 0 5 B 13/02 (2006.01)

B 2 1 B 37/18 (2006.01)

【F I】

G 0 5 B 13/02 A

B 2 1 B 37/18 1 1 0 B

B 2 1 B 37/18 B B N

【手続補正書】
 【提出日】平成31年2月20日 (2019.2.20)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】特許請求の範囲
 【補正対象項目名】請求項 5
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【請求項 5】

前記第 2 の周波数応答測定手段は、

前記第 1 の周波数応答測定手段により算出された制御後状態量の周波数成分に基づき、前記制御後状態量に含まれる外乱の周波数である外乱周波数を求め、前記外乱周波数のうち前記制御前状態量の周波数成分に対する前記制御後状態量の減衰量が最小となる前記外乱周波数を前記調整対象周波数として決定し、前記調整対象周波数と前記調整対象周波数を除いた前記外乱周波数との差分値の最小値の 2 分の 1 より大きい値を外乱識別周波数分解能として取得し、

前記第 3 の周波数応答測定手段は、

前記外乱識別周波数分解能により定められる高速フーリエ変換に適合したサンプリング周期およびデータ数に従って取得された前記制御前状態量および前記制御後状態量のそれぞれの時系列データを高速フーリエ変換し、それぞれの高速フーリエ変換結果に基づき、前記調整対象周波数における前記制御前状態量に対する前記制御後状態量の位相差および減衰量を算出すること

を特徴とする請求項 4 に記載のプラント制御装置。