

طراحی ساختار کنترلی چند متغیره غیرمربعی در فرایند جداسازی نفت خام: اثر تغییر ظرفیت

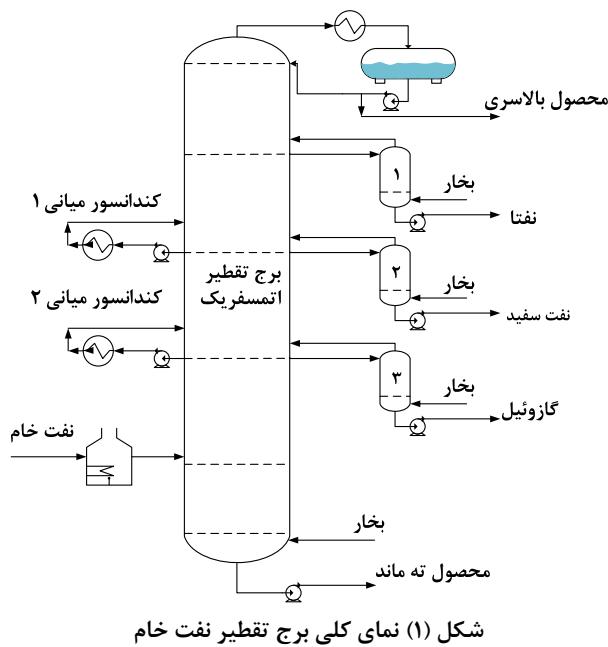
میرمحمد خلیلی‌پور^۱، جعفر صادقی^۱، فرهاد شهرکی^{۱*}، کیانوش رزاقی^۱

۱. گروه مهندسی شیمی، دانشگاه سیستان و بلوچستان، زاهدان، ایران

| مشخصات مقاله | چکیده |
|---|---|
| تاریخچه مقاله: دریافت: ۱۱ آذر ۹۴ دریافت پس از اصلاح: ۱۹ اردیبهشت ۹۵ پذیرش نهایی: ۲۰ مرداد ۹۵ | این پژوهش به طراحی ساختار کنترلی و مدل‌سازی پویای یک برج جداسازی نفت خام بر مبنای آرایه بهره نسبی (RGA) و آرایه بهره نرمال شده نسبی (RNGA) می‌پردازد. انتخاب ساختار کنترل چند متغیره در حالت غیرمربعی با استفاده از داده‌های واقعی برج جداسازی نفت خام تاکنون ارائه نشده است. در این تحقیق، برج جداسازی در دو ظرفیت عملیاتی ۴۰,۰۰۰ و ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز مدل‌سازی شد تا عملکرد کنترلی ساختارهای پیشنهادی بررسی شود. عملکرد کنترلی متغیرهای خروجی این برج در حالت $\pm 5\%$ تغییر پله‌ای در خوراک ورودی واحد مورد آزمایش قرار گرفت. بر مبنای نتایج به دست آمده، پاسخ خروجی سیستم کنترلی برای هر دو روش به خوبی تغییرات خوراک ورودی را در ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز، کنترل می‌کند. این در حالی است که نتیجه آزمون خروجی در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز، تغییر ساختار کنترلی در هر دو روش آرایه بهره نسبی و آرایه بهره نرمال شده نسبی را نشان می‌دهد. |
| کلمات کلیدی: برج جداسازی نفت خام کنترل چندمتغیره سیستم غیرمربعی RGA RNGA | |

حقوق ناشر محفوظ است.

* عهده‌دار مکاتبات
fshahraki@eng.usb.ac.ir



مطالعات گسترده انجام شده تاکنون روش کنترلی مشخصی توسط محققین ارائه نشده است. اسکوگستاد و همکاران [۶] ایده استفاده از آرایه بهره نسبی (RGA)^۷ را به عنوان بهترین روش انتخاب ساختار کنترلی در برجهای نقطه‌گیر برای سیستم‌های مربعی ارائه کردند. منظور از سیستم‌های کنترلی مربعی برابری تعداد متغیرهای ورودی و متغیرهای خروجی است. پیدا کردن جفت‌های کنترلی در بین متغیرهای کنترل شونده و کنترل کننده همواره موضوع بحث‌برانگیزی در بین پژوهشگران بوده است. مزیت استفاده از روش آرایه بهره نسبی سادگی این روش (تنها نیازمند محاسبه بهره پایای سیستم^۸ است) و مستقل بودن آن از مقیاس سیستمی است که ساختار کنترلی برای آن طراحی می‌گردد. از زمانی که بریستول [۷] برای اولین بار ایده استفاده از آرایه بهره نسبی را به عنوان معیار انتخاب پذیری در بین متغیرهای کنترلی ارائه نمود، این روش مورد استقبال بسیاری از پژوهشگران قرار گرفته است [۸، ۹]. تحقیقات دیگری نیز در زمینه انتخاب ساختارهای کنترلی برای واحدهای جداسازی موجود در صنایع شیمیایی انجام شده است [۱۰، ۱۱، ۱۲]. به تازگی برخی دیگر از نویسنده‌گان این روش را در پژوهش‌های خود که بیشتر در زمینه فرایندهای جداسازی است، به کار بدهاند [۱۳، ۱۰، ۸].

باوجود کاربرد و مقبولیت گسترده روش آرایه بهره نسبی، در برخی موارد به دلیل در نظر نگرفتن شرایط پویای سیستم همچون زمان مرده و ثابت‌های انتگرالی در کنترل کننده‌ها، این

مقدمه - ۱

فرآیند تقطیر از گذشته تا به امروز یکی از مرسومترین روش‌های جداسازی است و پژوهش‌ها در این زمینه در حال پیشرفت است [۱]. وظیفه واحد تقطیر نفت خام (CDU) جداسازی نفت به برش‌های گوناگون در طی یک فرایند جداسازی پیچیده است. این برج تحت‌فشار اتمسفر نفت خام ورودی را به محصولاتی همچون نفتا^۲، نفت سفید^۳، گازوئیل^۴ و محصولات تمانند تبدیل می‌کند. شکل (۱) طرح کلی برج اتمسفریک را نشان می‌دهد. با وجود مطالعات فراوان در فرایند تقطیر، برج‌های تقطیر بیشتر به عنوان مثالی برای بررسی تئوری کنترلی خود استفاده کردند و بهترین روش کنترل این برج‌ها ارائه نشده است. بهبیان دیگر، بیشتر مطالعات بر روی برج‌های تقطیر غیرواقعی و بدون در نظر گرفتن ویژگی‌های پویای سیستم و پارامترهای کنترلی یک واحد واقعی انجام می‌شود. فرایندهای موجود در صنایع شیمیابی به دلیل عدم قطعیت^۵ در شرایط خوراک ورودی همواره با تصمیمات حساسی روبرو است. دلایل بسیاری همچون عدم ثبات عرضه و تقاضا در بازار محصولات نفتی، تصمیمات بهره‌برداری، بازنگری واحدهای عملیاتی و افزایش ظرفیت سبب افزایش و یا کاهش در ظرفیت واحدهای تقطیر نفت خام می‌شود. این در حالی است که نتایج مطالعات بهینه‌سازی، بازنگری و افزایش ظرفیت بدون بررسی ساختارهای کنترلی قابلیت کاربرد در واحدهای صنعتی را نخواهد داشت. از دیدگاه کنترل فرایند هرگونه تغییر چشمگیر در ظرفیت و خوراک ورودی در فرایندهای جداسازی بهویژه واحدهای تقطیر نفت خام باید به شکل دقیق مورد بررسی قرار گیرد [۲]. در دو دهه گذشته انگیزه بالایی در بین متخصصان صنعتی و پژوهشگران بهمنظور رفع مشکلات کنترل و بهره‌برداری در واحدهای صنعتی به وجود آمده است [۳]. فرایندهای جداسازی همچون واحد تقطیر نفت خام همواره تحت شرایط عملیاتی پیچیده و با تأخیر زمانی بالا قرار دارد. همچنین به دلیل ماهیت رفتاری بیمارگونه^۶ برج‌های تقطیر نفتی، کنترل این واحدها در نقطه عملیاتی بهینه کار بسیار بسیار سخت است.

انتخاب ساختار کنترلی مناسب در فرایندهای جداسازی توسط برخی نوپسندگان بررسی شده است [۶-۴]. با وجود

'Crude distillation unit

Naphtha

Kerosene

Gasoil

^ΔUncertainty

طراحی ساختار کنترلی چند متغیره غیرمربعی در فرایند جداسازی نفت خام؛ اثر تغییر ظرفیت

اول سیستم به دست آمد. با کمک روش‌های RGA و RNGA بهترین ساختار ممکن که دارای کمترین تداخل بین حلقه‌ها و بهترین تأثیرپذیری در بین متغیرهای ورودی و خروجی باشد شناسایی و ارائه شده است. همچنین عملکرد کنترلی برج جداسازی نفت خام پالایشگاه شیراز پس از پیاده‌سازی تمامی حلقه‌های کنترلی، موردنرسی قرار گرفت و اثر تغییر ظرفیت بر ساختارهای کنترلی پیشنهادی بررسی شد.

۲- مدل فرآیند

مدلهای فرایند بر مبنای شناخت فرایند و ترمودینامیک حاکم بر سیستم نقش مهمی در شبیه‌سازی فرایندها ایفا می‌کند. مدل‌های برج تقطیر توسط بسیاری از نویسندهای ارائه شده است [۱۷]. این مدل‌ها عموماً شامل معادلات موازنۀ جرم و آنتالپی است. نفت خام از گستره وسیعی از هیدروکربن‌ها در قالب برش‌های مختلف نفتی تشکیل شده است. از این‌رو برای محاسبه خواص و روابط ترمودینامیکی از روش استاندارد تبدیل نفت به مواد فرضی سبک‌تر که توسط هالند [۱۸] ارائه شد، بهره گرفته شد. درواقع خواص نفتی می‌تواند با استفاده از یک روش محاسباتی صحیح با در دست داشتن نمودار نقطه‌جوش واقعی (TBP)^{۱۵} و مشخص بودن چگالی تمامی برش‌ها (مواد فرضی) محاسبه گردد. مزیت این روش این است که تنها با مشخص نمودن دو پارامتر TBP و چگالی برای مواد فرضی می‌توان تمامی موازنۀ‌های موجود در برج را مشخص نمود. در این مطالعه بهمنظور شبیه‌سازی پایای برج جداسازی نفت خام پالایشگاه، ۳۸ ماده فرضی با مشخص نمودن چگالی و TBP تعریف گردید.

در واحدهای صنعتی کیفیت محصولات به‌وسیله نقطه برش نفتی^{۱۶} کنترل می‌شود. این روش اندازه‌گیری توسط وان هورن [۱۹] معرفی شده و مشخص‌کننده نحوه جداسازی نفت خام به برش‌های مختلف در خلال فرایند تقطیر در برج‌های اتمسفریک است. در فرایند تقطیر نفت خام کیفیت محصولات توسط روش استاندارد ASTM بیان می‌گردد [۲۰]. آنالیز دمای ASTM رابطه بین میزان بخار خروجی از ظرف تقطیر را نسبت به محصولات مقطر باقیمانده در همان ظرف تحت فرایند تقطیر ناپیوسته^{۱۷} نشان می‌دهد. این آنالیز به‌خوبی می‌تواند از روی نمودارهای TBP محاسبه گردد. درروش حاضر میزان ۰.۵٪ حجمی ASTM بر روی هیدروکربن‌های سبک تأثیرگذار بوده و

روش دچار خطای محاسباتی می‌گردد. برای رفع این مشکل پژوهشگران روش‌های دیگری را بر مبنای روش آرایه بهره نسبی بسط داده‌اند که خود دارای مزایا و معایبی است. مک آووی و همکاران مدل پویای آرایه بهره نسبی^۹ (DRGA) را ارائه نمودند [۱۴]. این روش از مدل پویای فرایند در شرایط فضای حالت و در قالب کنترل بهینه استفاده می‌کند. تعریف این روش در فضای حالت سبب می‌گردد تا این روش عموماً به نوع کنترل کننده وابسته گردد. از این‌جهت می‌توان از ساده‌بودن فهم کاربردی آن در بین مهندسان کنترل به عنوان عیب این روش نام برد. برای بهره‌مندی همزمان از مزیت روش DRGA و سادگی روش RGA این دو روش توسط ژیانگ و همکاران ترکیب شد و روش آرایه بهره مؤثر نسبی^{۱۰} (REGA) ارائه گردید [۱۵]. این روش برخلاف روش DRGA وابسته به نوع کنترل کننده نیست. عیب این روش را می‌توان تغییر آرایه‌های بهره مؤثر نسبی با تغییر در تعریف شرایط بحرانی سیستم کنترلی دانست. به بیان ساده‌تر این روش با تمامی مزیت‌های خود در برخی موارد دچار عدم قطعیت در انتخاب و ارائه ساختار کنترلی مناسب است. آرایه بهره نرمال شده نسبی^{۱۱} (RNGA) برای اولین بار توسط هی و همکاران برای محاسبه تداخل بین متغیرهای ورودی و خروجی ارائه شد [۱۶]. این روش در مقایسه با DRGA به نوع کنترل کننده وابسته نیست و نیازمند محاسبات کمتری است. همچنین این روش به دلیل ارائه یک ساختار واحد نسبت به روش نیز دارای برتری است. در این روش علاوه بر بهره پایا، تابع تبدیل سیستم نیز باید محاسبه گردد.

در این پژوهش بهترین ساختار کنترلی در حالت چند ورودی- چند خروجی^{۱۲} به شکل غیرمربعی^{۱۳} برای برج RNGA تحت شرایط تغییر ظرفیت خوراک ورودی طراحی و محاسبه می‌شود. برای بررسی و انتخاب بهترین ساختار کنترلی در شرایط واقعی ابتدا برج تقطیر بر مبنای اطلاعات واحد حقیقی شبیه‌سازی پایا و پویا می‌شود. برای پیدا کردن متغیرهای کنترلی مناسب بهمنظور جفت‌سازی، آزمون‌های حلقه باز^{۱۴} بین تمامی متغیرهای کنترل کننده/شونده در شبیه‌سازی حالت پویا انجام شد و با استفاده از آزمون‌های شناسایی، ماتریس کلی کنترل بهره سیستم و تابع تبدیل درجه

^۹Dynamic relative gain array

^{۱۰}Relative effective gain array

^{۱۱}Relative normalized gain array

^{۱۲}Multi-input Multi-output (MIMO)

^{۱۳}Nonsquare

^{۱۴}Open-loop test

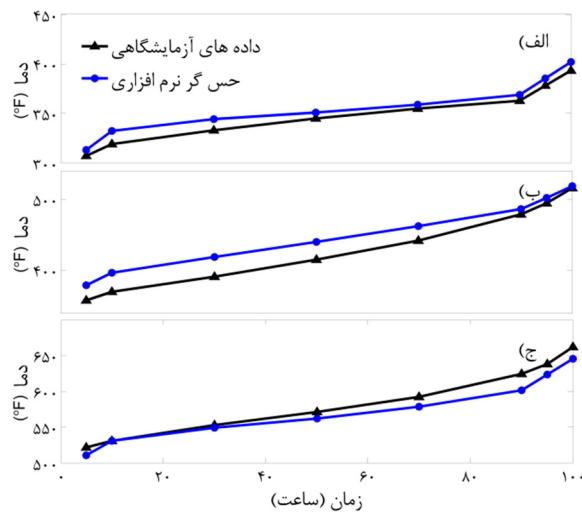
^{۱۵}True boiling point

^{۱۶}Cut point

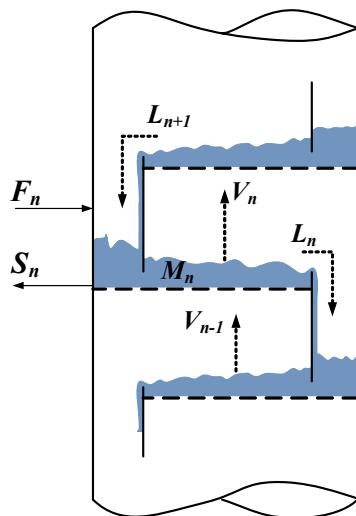
^{۱۷}Batch distillation

علمی پژوهشی

میرمحمد خلیلی‌پور، جعفر صادقی، فرهاد شهرکی، کیانوش رزاقی



شکل (۲) میزان D86 برای داده‌های واقعی و نتایج شبیه‌سازی شده: (الف) نفتا، (ب) نفت سفید، (ج) گازوئیل



شکل (۳) نمای برش خورده برج تقطیر بهمنظور بررسی سینی #ام

در شکل (۳) آورده شده است. موازنۀ جرم بر روی سینی n با رابطه (۱) بیان می‌شود:

$$\frac{dM_n}{dt} = L_{n+1} + V_{n-1} + F_n - L_n - V_n - S_n \quad (1)$$

در این رابطه n میزان ماند فاز مایع M_n بر روی سینی n ، L_{n+1} نرخ جریان مایع ورودی به سینی n و L_n جریان مایعی است که سینی n ام را ترک می‌کند. V_{n-1} نرخ جریان بخار ورودی به سینی n ، V_n نرخ جریان بخار خروجی از سینی n ام، S_n دیگر محصل جانبی از سینی n ام، F_n نرخ خوراک ورودی به سینی n ام زمان است. میزان نرخ انباشت مایع بر روی سینی n ام را می‌توان با رابطه (۲) بیان کرد:

$$M_n = \rho_{L,n} (A_{T,n} h_{T,n} + A_{D,n} h_{D,n}) \quad (2)$$

^{۱۱}Liquid holdup

فاکتور کنترل میزان این هیدروکربن‌ها است. حال آنکه میزان ۹۵٪ حجمی ASTM بر روی هیدروکربن‌های سنگین تأثیرگذار است و فاکتور مناسبی برای کنترل کیفیت این دسته از هیدروکربن‌ها محسوب می‌شود. ربط دادن دمای ASTM به کیفیت محصولات واحدهای پالایشگاهی فرایند دشواری است، زیرا نمونه‌گیری و محاسبات آزمایشگاهی تعیین میزان میزان زمان بر است (در حدود ۸ ساعت) که با توجه به حساسیت کیفیت محصولات در بازار چالش مهمی را به وجود می‌آورد. یکی دیگر از مزیت‌های استفاده از شبیه‌سازی پویای سیستم امکان به کارگیری حسگرهای نرم‌افزاری^{۱۸} برای محاسبه خواصی است که مستقیم قابل اندازه‌گیری نبوده یا اندازه‌گیری آن فرایندی دشوار و پیچیده است. حسگرهای نرم‌افزاری می‌توانند خواص محصولات را به صورت برخط^{۱۹} محاسبه کنند و به نوعی تنها راه حل کنترل کیفیت به صورت دقیق و برخط هستند [۲۱]. در این مطالعه به منظور کنترل دقیق کیفیت محصولات از حسگرهای نرم‌افزاری برای محاسبه میزان دمای ASTM D86 استفاده می‌شود. نتایج خروجی حسگرهای نرم‌افزاری بکار رفته، با داده‌های واقعی واحد عملیاتی در شکل (۲) مقایسه شده است. همان‌گونه که شکل نشان می‌دهد داده‌های شبیه‌سازی شده به خوبی میزان دمای ASTM D86 را برای برج محاسبه نموده است که نشان‌دهنده درستی مدل‌سازی است.

در فرایند شبیه‌سازی، به کارگیری یک دسته از فرضیه‌های منطقی به منظور ساده‌سازی حل مسئله و کاهش متغیرهای موجود امری مرسوم است. در این مطالعه بازده و افت فشار در بین سینی‌های برج تقطیر ثابت در نظر گرفته شده است. از آنجایی که ترکیب درصد هیدروکربن‌های نفتی در برج اتمسفریک به آرامی تغییر می‌کند، ظرفیت حرارتی محصولات در گستره دمای عملیاتی برج تقطیر ثابت فرض می‌شود. تمامی آب وارد شده به برج تقطیر به صورت کامل در فاز بخار در نظر گرفته می‌شود. در شبیه‌سازی انجام شده در این مقاله از مدل ترمودینامیکی براون کی ۱۰ (BK10)^{۲۰} برای تخمین خواص ترمودینامیکی مواد حقيقی و فرضی استفاده شده است. این مدل ترمودینامیکی برای هیدروکربن‌های سبک، متوسط و سنگین توصیه شده است [۲۲]. به منظور فهم بهتر مسئله و بررسی جریان‌های ورودی و خروجی بر روی سینی‌های برج جداسازی نفت خام، سینی شماره n برج تقطیر به عنوان نمونه

^{۱۸}Soft sensor

^{۱۹}Online

^{۲۰}Brown K10

طراحی ساختار کنترلی چند متغیره غیرمربعی در فرایند جداسازی نفت خام؛ اثر تغییر ظرفیت

انجام می‌شود. خوراک ورودی به برج تقطیر اتمسفریک معمولاً توسط جریان‌های فرایندی موجود پیش گرم می‌شود. در این واحد خوراک ورودی توسط جریان نفت سفید، جریان حرارتی چگالنده میانی شماره یک و جریان گازوئیل پیش گرم می‌شود. خوراک ورودی به برج پس از انتقال حرارت در چند مبدل حرارتی درنهایت وارد کوره می‌شود تا دمای آن برای ورود به برج به حدود 700°F برسد.

۴- انتخاب ساختار کنترلی برج جداسازی نفت خام

انتخاب ساختار کنترلی مناسب یک تکیک ماهرانه در کنترل فرایندها محسوب می‌شود. در این روش انتخاب متغیرهای کنترل‌کننده و کنترل شونده بر مبنای دانش و منطق مهندسی صورت می‌پذیرد. به عنوان اولین هدف کنترلی در فرایندهای جداسازی بهتر است که سطوح مایع و فشارهای موجود به عنوان کنترل‌کننده‌های پایه در سیستم نصب و تنظیم گردد. این امر سبب می‌شود تا تعداد متغیرهای موجود به منظور استفاده کنترلی کاهش یابد تا سیستم دست‌خوش ساده‌سازی در مسیر انتخاب ساختار کنترلی گردد. کنترل‌کننده‌های پایه در سیستم موربررسی شامل سطح مایع در مخزن نگهداری مایع در بالای برج، سطح مایع جمع شده در پایین برج و عریان‌سازها، فشار بالای برج و فشار بالای عریان‌سازها است. میزان سطح مایع بالای برج با جریان خروجی از مخزن جمع‌آوری مایع برگشتی^{۲۴} کنترل می‌گردد. میزان سطح در پایین برج نیز همین‌گونه کنترل می‌شود. فشار بالای برج و عریان‌سازها به ترتیب توسط جریان گاز خروجی از بالای برج اصلی و عریان‌سازها کنترل می‌شود. در این مطالعه کیفیت محصولات جانبی توسط حسگرهای نرمافزاری با محاسبه دمای ASTM D86 اندازه‌گیری می‌گردد. همچنین کیفیت محصولات بالاسری به صورت استنتاجی توسط کنترل دمای جریان بالاسری کنترل می‌شود. با توجه به موارد ذکر شده متغیرهای ورودی شامل گرمای گرفته شده در دو چگالنده میانی، دمای خوراک ورودی، جزء تقسیم شده برگشتی^{۲۵} و جریان‌های خروجی برج برای محصولات جانبی است. متغیرهای خروجی ASTM D86 دمای جریان بالاسری و میزان دمای 95% محصولات جانبی نیز به عنوان مشخصه کیفیت محصولات برج تقطیر است. از آنجایی که تمامی متغیرهای محصول بالا و

موازنۀ جرم متغیر بازمان برای ترکیبات موجود در سینی n توسط رابطه (۳) بیان می‌شود:

$$\frac{d(M_n x_{n,j})}{dt} = L_{n+1} x_{n+1,j} + V_{n-1} y_{n-1,j} \\ + F_n z_{n,j} - L_n x_{n,j} - V_n y_{n,j} - S_n x_{n,j} \quad (3)$$

موازنۀ انرژی توسط رابطه (۴) ارائه می‌شود:

$$\frac{dU_n}{dt} = L_{n+1} h_{L,n+1} + V_{n-1} h_{V,n-1} - L_n h_{L_n} - V_n h_{V_n} \quad (4) \\ U_n = M_{L_n} U_{L_n} + M_{V_n} U_{V_n}$$

h_{L_n} آنتالپی فاز مایع و h_{V_n} آنتالپی بخار خروجی از سینی n است. درصد مولی مایع و بخار توسط فاکتور K مطابق رابطه (۵) بیان می‌گردد:

$$\frac{V_{i,n}}{L_{i,n}} = K_{i,n} \quad (5)$$

۳- برج جداسازی مورد مطالعه

به منظور پیاده‌سازی تئوری کنترل چندمتغیره بر روی یک واحد صنعتی، برج تقطیر اتمسفریک پالایشگاه شیراز به عنوان مورد مطالعاتی در نظر گرفته شده است. این برج دارای ۴۳ سینی و دو چگالنده میانی^{۲۶} است که وظیفه جداسازی نفت خام ورودی را در فشار اتمسفر به محصولات جریان بالاسری تقطیر، نفتا، نفت سفید، گازوئیل و محصول ته ماند برج بر عهده دارد. برج تقطیر اتمسفریک دارای کمینه ظرفیت عملیاتی (نرخ خوراک ورودی) $40,000$ بشکه در روز و بیشینه ظرفیت بهره‌برداری $60,000$ بشکه در روز است. این واحد دارای مشکلات کنترلی برای عملکرد در ظرفیت‌های کمینه بهره‌برداری بهویژه در میزان $40,000$ بشکه در روز است. محصول بالاسری این برج شامل دو محصول بخار و مایع (نفتای سبک) است که محصول مایع وظیفه تأمین جریان بالای برج (جریان برگشتی) را دارد. محصول ته ماند این برج برای جداسازی بهتر به برج تقطیر خلا ارسال می‌شود. نفتا، نفت سفید و گازوئیل محصولات جانبی این برج بوده که توسط سه عریان‌ساز^{۲۷} شش مرحله‌ای به کیفیت موردنظر می‌رسد. عریان‌سازهای موجود در این برج به کمک بخار فوق اشباع مواد سبک را از جریان محصولات جانبی عاری کرده و سبب می‌گردد مقدار 7.5% ASTM این جریان‌ها به میزان مطلوب برسد. برج تقطیر اتمسفریک، جوش آور نداشته و تأمین بخار برج توسط بخار اشباع که از انتهای برج به آن تزریق می‌گردد،

^{۲۴}Reflux drum

^{۲۵}Reflux split fraction

^{۲۶}Mid-tower condenser

^{۲۷}Stripper

جدول (۱) متغیرهای ورودی

| واحد | توضیح | متغیر |
|-------|------------------------------------|-------|
| lb/h | جريان خروجی نفت از برج | u_1 |
| lb/h | جريان خروجی نفت سفید از برج | u_2 |
| lb/h | جريان خروجی گازوئیل از برج | u_3 |
| Btu/h | دماخوراک ورودی | u_4 |
| — | جزء تقسیم‌شده برگشتی | u_5 |
| Btu/h | گرمای گرفته شده در چگالنده میانی ۱ | u_6 |
| Btu/h | گرمای گرفته شده در چگالنده میانی ۲ | u_7 |

جدول (۲) متغیرهای خروجی

| واحد | مقدار مقرر ^۱ | توضیح | متغیر |
|------|-------------------------|---------------------|-------|
| °F | ۲۹۵/۷ | دماخوراک بالاسری | y_1 |
| °F | ۳۸۵/۶۹ | نفتASTMD86٪/۹۵ | y_2 |
| °F | ۵۰۲/۲۳ | نفت سفیدASTMD86٪/۹۵ | y_3 |
| °F | ۶۲۲/۸۷ | گازوئیلASTMD86٪/۹۵ | y_4 |

$$\mathbf{K}_N = \left[k_{N,ij} \right]_{n \times n} \quad (11)$$

$$k_{N,ij} = \frac{k_{ij}}{\tau_{ar,ij}} = \frac{k_{ij}}{\tau_{ij} + \theta_{ij}} \quad (12)$$

$k_{N,ij}$ بهره نرمال شده تابع تبدیل و τ_{ar} زمان اقامت

متوسط^۲ است. بهره نرمال شده نسبی با جایگذاری \mathbf{K}_N به جای بهره پایای سیستم به دست می‌آید. درنتیجه ماتریس RGA به این صورت نوشته می‌شود:

$$\Phi = \mathbf{K}_N \times (\mathbf{K}_N^{-1})^T \quad (13)$$

$$\Phi = \left[\phi_{ij} \right]_{n \times n} = \frac{k_{N,ij}}{\hat{k}_{N,ij}} \quad (14)$$

$\hat{k}_{N,ij}$ بهره مؤثر بین متغیر خروجی y_i و متغیر ورودی u_j در شرایطی که تمامی حلقه‌های دیگر بسته است، است. مشابه قسمت قبل هدف انتخاب جفتهای کنترلی است که ϕ_{ij} مثبت و تا جای ممکن نزدیک به یک باشد.

روش‌های RGA و RNGA تنها برای سیستم‌های مربعی بین متغیرهای کنترل‌کننده و کنترل شونده برقرار است. در شرایطی که تعداد ورودی‌ها از خروجی‌ها بیشتر باشد می‌توان برای بهره‌گیری از این روش ماتریس بهره سیستم را به زیر ماتریس‌های مربعی تقسیم کرد [۲۳]. برای محاسبه ماتریس‌های مربعی ممکن و آرایش این ماتریس‌ها از روش ترکیب متغیرها استفاده شده است. در این مطالعه در فرایند

محصولات جانی فعال هستند جریان ته ماند برج در مقدار مشخص خود ثابت خواهد ماند؛ بنابراین در این مطالعه با یک سیستم 7×4 چند ورودی و چند خروجی در حالت غیرمربعی روبرو هستیم. متغیرهای ورودی و خروجی استفاده شده به ترتیب در جدول (۱) و (۲) آورده شده است.

تابع تبدیل برای یک سیستم مربعی به شکل زیر بیان می‌شود:

$$\mathbf{G}(s) = \left[g_{ij}(s) \right]_{n \times n} \quad (6)$$

$$g_{ij}(s) = \frac{k_{ij} e^{-\theta_{ij}s}}{\tau_{ij}s + 1} \quad (7)$$

در این معادلات τ_{ij} ثابت زمانی و θ_{ij} زمان مرده در تابع تبدیل است. ماتریس بهره تابع تبدیل به صورت زیر بیان می‌شود:

$$\mathbf{K} = \left[k_{ij} \right]_{n \times n} \quad (8)$$

آرایه بهره نسبی در یک سیستم مربعی به شکل رابطه (۹)

بیان می‌گردد:

$$\Lambda = \mathbf{K} \times (\mathbf{K}^{-1})^T \quad (9)$$

در این رابطه عملگر \times نشان‌دهنده ضرب عنصر به عنصر ماتریسی است. عناصر موجود در ماتریس RGA به شکل رابطه (۱۰) نوشته می‌شود:

$$\Lambda = \left[\lambda_{ij} \right]_{n \times n} = \begin{pmatrix} \lambda_{11} & \dots & \lambda_{1j} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_{i1} & \dots & \lambda_{ij} \end{pmatrix} \quad (10)$$

که در آن:

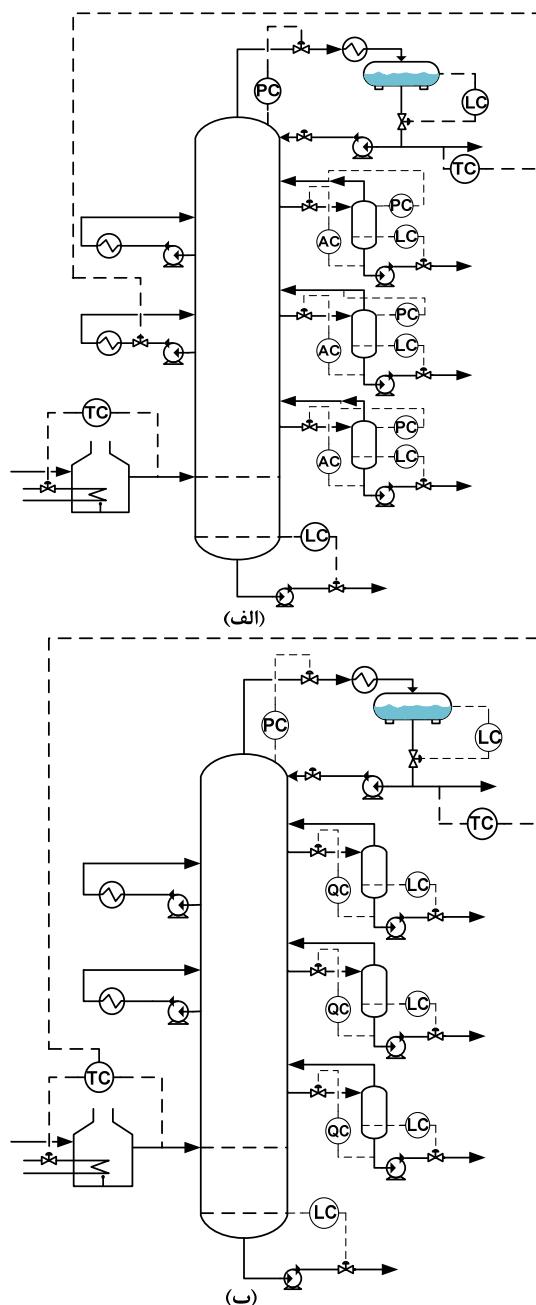
$$\lambda_{ij} = \left(\frac{\Delta y_i}{\Delta u_j} \right)_{\text{all loops open}} \div \left(\frac{\Delta y_i}{\Delta u_j} \right)_{\substack{\text{all loops closed} \\ \text{except } u_j \text{ loop}}} \quad (10)$$

تفسیر چگونگی اثرگذاری RGA بر روی متغیرهای کنترل‌کننده و کنترل شونده به مقدار λ بستگی دارد. در حالتی که مقدار $\lambda_{i,j}$ برابر با یک باشد سایر متغیرهای کنترل‌کننده یا سایر حلقه‌ها بر روی متغیر i دارای اثر متقابل نیست. مقدار صفر نشان می‌دهد که متغیر زهیج تأثیری بر روی متغیر i نداشته و درنتیجه جفت پذیری این دو متغیر بی‌معنی است. مقادیر منفی $\lambda_{i,j}$ نمایانگر تأثیر نامطلوب و تداخل شدید بین متغیرهای موجود است. مقادیر بین ۰/۵ و ۱ نشان می‌دهد که تداخل موجود نسبتاً کمتری از تأثیر متغیر ورودی u_j بر متغیر خروجی y_i دارد. ازین‌رو هدف انتخاب جفتهای کنترلی است که پارامتر بهره نسبی آن‌ها مثبت و تا جای ممکن نزدیک به یک باشد. ماتریس بهره نرمال شده سیستم را می‌توان به شکل روابط (۱۱) و (۱۲) بیان نمود.

^۱Set point

^۲Mean residence time

طراحی ساختار کنترلی چند متغیره غیرمربعی در فرایند جداسازی نفت خام؛ اثر تغییر ظرفیت



شکل (۳) ساختارهای کنترلی پیشنهاد شده در ظرفیت ۶۰،۰۰۰ بشکه در روز: (الف) روش RGA؛ (ب) روش RNGA

این روش در مقایسه با روش زیگلر-نیکولز^۳ محتاط‌تر بوده و بهره‌های کوچک‌تر و ثابت انگرال‌گیر بزرگ‌تری به کار می‌برد که برای شرایط برج تقطیر نفت خام توصیه شده است. در شبیه‌سازی پویا عناصر اندازه‌گیری و شیرهای کنترل در حلقه‌های دما عموماً ۱ دقیقه تأخیر دارند^[۲۵]. بهمنظور افزایش دقت محاسبات، میزان تأخیر اندازه‌گیری در حلقه دمای بالای برج ۱ دقیقه، برای حلقه دمای خوارک ورودی ۳ دقیقه و برای محصولات جانبی نیز ۳ دقیقه در نظر گرفته شد.

مربعی نمودن ماتریس بهره کلی سیستم، تمامی ۳۵ ماتریس مربعی ممکن ($C^T = 35$) که نشان‌دهنده جفت‌های کنترلی امکان‌پذیر است بررسی شده است. برای یافتن بهترین ماتریس مربعی (ساختار کنترلی) در بین ۳۵ ماتریس شناسایی شده، از کمینه مقدار S استفاده شده است. مقدار S توسط رابطه‌های (۱۵) و (۱۶) برای هر ماتریس مربعی و به ترتیب برای روش‌های A و RGA و RNGA محاسبه می‌شود:

$$S_{RGA} = \sum_{i=1}^4 \sum_{j=1}^4 |\lambda_{i,j}| \quad (15)$$

$$S_{RNGA} = \sum_{i=1}^4 \sum_{j=1}^4 |\phi_{ij}| \quad (16)$$

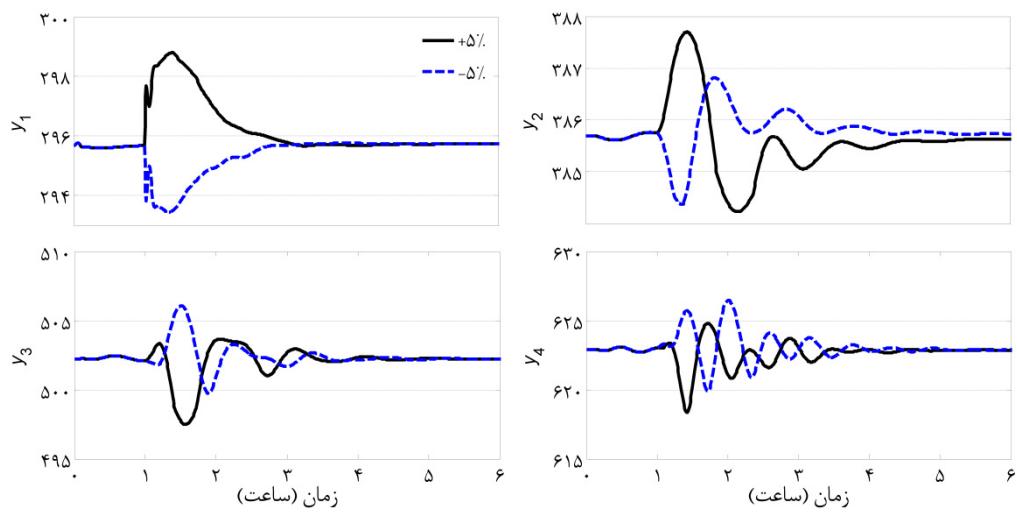
۵- نتایج و بحث:

در این مطالعه از نرم‌افزارهای تجاری برای شبیه‌سازی پایا و پویای برج تقطیر نفت خام استفاده شده است. شبیه‌سازی پایا برای ظرفیت‌های ۴۰،۰۰۰ و ۶۰،۰۰۰ بشکه در روز انجام شده است. پس از به دست آمدن ماتریس بهره کلی سیستم از طریق آزمون‌های مدار باز برای تمامی متغیرهای ورودی و خروجی (۲۸ مورد برای هر ظرفیت)، بهترین ساختار کنترلی از میان ۳۵ ساختار ممکن شناسایی می‌شود. ساختارهای کنترلی شناسایی شده برای هر دو روش در ظرفیت ۶۰،۰۰۰ بشکه در روز در شکل (۳) نمایش داده شده است.

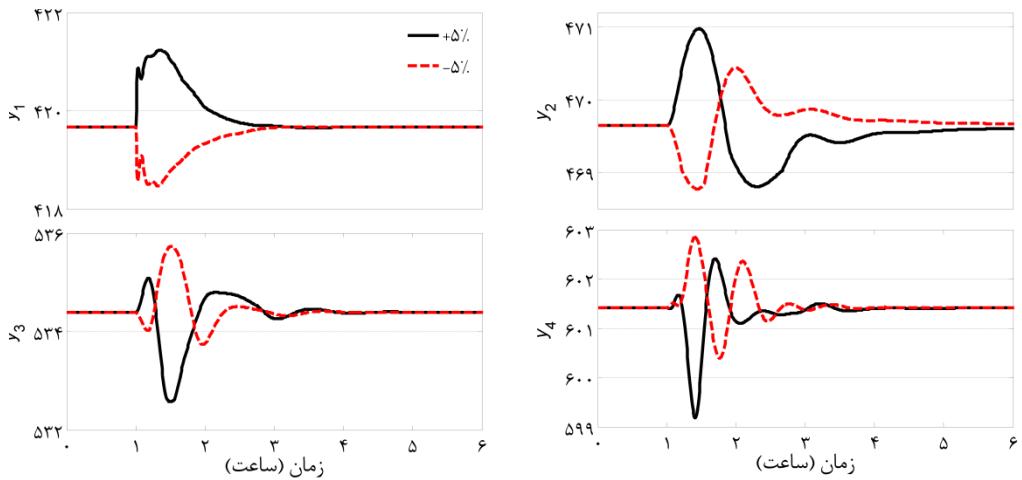
ماتریس‌های RGA و RNGA برای ظرفیت ۶۰،۰۰۰ بشکه در روز در جدول (۳) آورده شده است. ماتریس‌های به دست آمده دارای حداقل میزان تداخل و بیشترین تأثیرپذیری در بین متغیرهای ورودی و خروجی از بین ۳۵ ماتریس ممکن است. به منظور آزمون کنترل‌پذیری ساختارهای پیشنهادی، عملکرد پویای سیستم بررسی گردید. برای انجام شبیه‌سازی پویا با در نظر گرفتن شرایط کنترل حقیقی برج تقطیر نفت خام، از کنترل‌کننده مرسوم تناسبی انتگرالی (PI) استفاده شد. دلیل استفاده از این کنترل‌کننده، کاربردی شدن نتایج تحقیق در واحدهای واقعی است. برای تنظیم کنترل‌کننده‌های بکار رفته در این مطالعه از روش تنظیم ترتیبی^۱ استفاده شده است، به گونه‌ای که کنترل‌کننده‌ها با دامنه نوسان معین در حالت مداربسته به ترتیب تنظیم می‌گردد. این فرایند تا زمانی که آزمون حلقه بسته تغییرات قابل توجهی نشان دهد ادامه می‌یابد. برای محاسبه پارامترهای کنترل‌کننده‌های موجود پس از انجام آزمون‌های حلقه بسته از روش تیروس-لوین^۲ استفاده می‌گردد [۲۴].

^۱Sequential tuning

^۲Tyreus-Luyben



شکل (۵) پاسخ خروجی به $\pm 5\%$ تغییرات در خوراک ورودی، ساختار کنترلی RGA و ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز



شکل (۶) پاسخ خروجی به $\pm 5\%$ تغییرات خوراک ورودی، ساختار کنترلی RNGA و ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز

کنترل است. ساختارهای کنترلی پیشنهادی در ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز تحت تأثیر $\pm 5\%$ تغییر پلهای در خوراک ورودی قرار گرفتند تا عملکرد کنترلی این دو ساختار مشاهده شود. شکل‌های (۴) و (۵) پاسخ خروجی را نسبت به تغییرات خوراک ورودی برای روش RGA و RNGA نشان می‌دهد. هر دو شکل پاسخهای خروجی را برای دمای جریان بالاسری، کیفیت نفت، نفت سفید و گازوئیل نشان می‌دهد. همان‌طور که مشاهده می‌شود ساختارهای کنترلی انتخاب شده به خوبی توانسته اثر تغییر خوراک ورودی را در سیستم کنترل کند. به منظور تعیین اثر تغییر در ظرفیت واحد، ساختارهای پیشنهادی در شکل (۳) در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز نیز بررسی شده است.

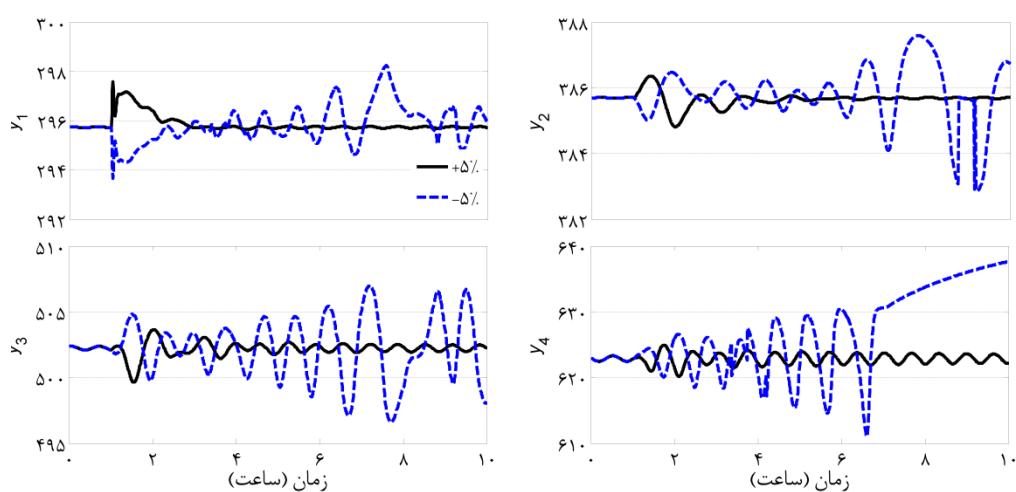
پس از پیاده‌سازی ساختارهای پیشنهادی، برج جداسازی تحت تأثیر $\pm 5\%$ تغییر پلهای در خوراک ورودی قرار گرفت و پاسخ خروجی سیستم کنترلی برای روش‌های RGA و RNGA

جدول (۳) ماتریس‌های بهینه در ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز

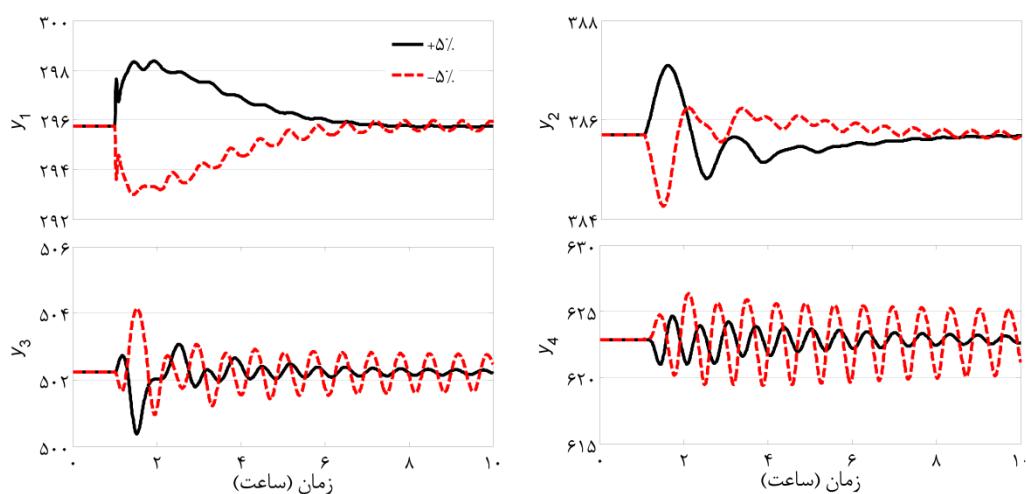
| روش | ماتریس بهینه | | | |
|------|-------------------------------|----------------------|-----------|-----------|
| | u_1 | u_2 | u_3 | u_4 |
| RGA | y_1 $\underline{0.0157}$ | 0.0023 | 0.0234 | 0.9587 |
| | y_2 $\underline{1.0402}$ | -0.0436 | -0.0781 | 0.0816 |
| | y_3 -0.00986 | $\underline{1.0599}$ | 0.0580 | -0.1193 |
| | y_4 0.0427 | -0.1185 | 0.9968 | 0.0790 |
| RNGA | u_1 $\underline{0.0234}$ | 0.0211 | 0.0273 | 0.9282 |
| | y_2 $\underline{1.0306}$ | -0.0145 | -0.0111 | 0.0851 |
| | y_3 -0.00541 | $\underline{1.0827}$ | 0.0725 | -0.1012 |
| | y_4 0.0002 | 0.0007 | 0.9113 | 0.0879 |

دلیل اختلاف در میزان تأخیر در حلقه دمایی خوراک نسبت به حلقه دمایی بالای برج به این دلیل است که دینامیک کوره‌ها نسبت به مبدل‌های حرارتی مورد استفاده در چگالنده‌ها

طراحی ساختار کنترلی چند متغیره غیرمربعی در فرایند جداسازی نفت خام؛ اثر تغییر ظرفیت



شکل (۷) پاسخ خروجی به $\pm 5\%$ تغییرات خوراک ورودی، ساختار کنترلی RGA و ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز



شکل (۸) پاسخ خروجی به $\pm 5\%$ تغییرات خوراک ورودی، ساختار کنترلی RNGA و ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز

ورودی برای جریان بالاسری و نفتا توانسته مقادیر کنترلی را در میزان مقرر خود ثابت نگاه دارد، اما برای دو محصول دیگر این گونه نیست و عملکرد کنترلی با نوسان دائم روبرو می‌شود. دلیل اختلاف در عملکرد کنترلی برای تغییرات کاهشی و افزایشی در نرخ خوراک این است که در جهت افزایش ظرفیت، ساختار کنترلی به ساختار بهینه در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز نزدیکتر شده و رفتار کنترلی مناسب‌تری در خروجی نسبت به تغییرات کاهشی ظرفیت دارد. به عبارت دیگر با اعمال $+5\%$ تغییر در خوراک برای ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز، ساختار کنترلی به شرایط ساختاری در ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز نزدیکتر می‌گردد.

به منظور بررسی دقیق‌تر اثر تغییر ظرفیت بر ساختار کنترلی برج، تمامی مراحل انجام‌شده برای شناسایی ماتریس بهره و تابع تبدیل سیستم مجدداً در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز نیز انجام گردید. بعد از انجام آزمون‌های حلقه باز،

جدول (۴) ماتریس‌های بهینه در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز

| روش | ماتریس بهینه | | | |
|------|------------------|---------|---------|---------|
| | u_1 | u_2 | u_3 | u_4 |
| RGA | y_1 0/0225 | -0/0214 | 0/0324 | 0/9655 |
| | y_2 1/0228 | 0/0442 | -0/0908 | 0/0238 |
| | y_3 -0/1118 | 1/0993 | 0/1095 | -0/0970 |
| | y_4 0/0655 | -0/1221 | 0/9489 | 0/1077 |
| RNGA | u_1 0/0087 | 0/0062 | 0/0143 | 0/9708 |
| | u_2 1/0040 | 0/0192 | -0/0213 | -0/0019 |
| | u_3 -0/0944 | 1/0514 | 0/1019 | -0/0589 |
| | u_4 0/0818 | -0/0768 | 0/9050 | 0/0900 |

به ترتیب در شکل‌های (۷) و (۸) آورده شده است. پاسخ خروجی در شرایط -5% - تغییر میزان نرخ خوراک ورودی نتوانسته با ساختار پیشنهادشده، عملکرد قابل قبولی از خود نشان دهد. هرچند که پاسخ به تغییرات مثبت در نرخ خوراک

نتایج این تحقیق می‌تواند شناخت مناسبی را از رفتار پویای برج تقطیر نفت خام در شرایط کنترل چند متغیره ارائه دهد.

تشکر و قدردانی

از پشتیبانی فنی پالایشگاه شیراز در طول انجام این پژوهش قدردانی و سپاسگزاری می‌گردد.

مراجع

- [1] A. A. Kiss, (2014) "Distillation technology—still young and full of breakthrough opportunities", *Journal of Chemical Technology and Biotechnology*, 89, 479-498.
- [2] V. Kariwala, S. Skogestad and J. F. Forbes, (2006) "Relative gain array for norm-bounded uncertain systems", *Industrial & Engineering Chemistry Research*, 45, 1751-1757.
- [3] S. Motlaghi, F. Jalali and M. N. Ahmadabadi, (2008) "An expert system design for a crude oil distillation column with the neural networks model and the process optimization using genetic algorithm framework", *Expert Systems with Applications*, 35, 1540-1545.
- [4] D. Jones, D. Bhattacharyya, R. Turton and S. E. Zitney, (2014) "Plant-wide control system design: Primary controlled variable selection", *Computers & Chemical Engineering*, 71, 220-234.
- [5] A. Khaki-Sedigh and B. Moaveni, 2009 *Control Configuration Selection for Multivariable Plants*, Springer, Heidelberg.
- [6] S. Skogestad, P. Lundström and E. W. Jacobsen, (1990) "Selecting the best distillation control configuration", *AIChE Journal*, 36, 753-764.
- [7] E. Bristol, (1966) "On a new measure of interaction for multivariable process control", *IEEE Transactions on Automatic Control*, 11, 133-134.
- [8] N. Chatrattanawet, S. Skogestad and A. Arpornwichanop, (2015) "Control structure design and dynamic modelling for a solid oxide fuel cell with direct internal reforming of methane", *Chemical Engineering Research and Design*, 98, 202-211.
- [9] A. Mahabuba and M. A. Khan, (2008) "Optimal Location of Power System Stabilizers in a Multimachine Power System Using Relative Gain Array (RGA) and Genetic Algorithm", *International Journal of Electrical and Power Engineering*, 2, 19-27.
- [10] F. Osuolale and J. Zhang, (2015) "Distillation Control Structure Selection for Energy-Efficient Operations", *Chemical Engineering & Technology*, 38, 907-916.
- [11] S. Hurowitz, J. Anderson, M. Duvall and J. B. Riggs, (2003) "Distillation control configuration selection", *Journal of Process Control*, 13, 357-362.
- [12] V. C. Machado, D. Gabriel, J. Lafuente and J. A. Baeza, (2009) "Cost and effluent quality controllers design based on the relative gain array for a nutrient removal WWTP", *Water Research*, 43, 5129-5141.

ماتریس‌های پیشنهادی برای روش‌های RGA و RNGA محاسبه گردید. این ماتریس‌ها در جدول (۴) آورده شده است. نکته قابل توجه در مقایسه نتایج به دست آمده با نتایج جدول (۳) (ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز)، تغییر ساختار کنترلی پیشنهادی در حالت ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز برای هر دو روش است.

همان‌گونه که در جدول (۴) مشاهده می‌گردد: متغیر ورودی در هر دو روش RGA و RNGA برای حلقه کنترلی دمای بالای برج در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز تغییر کرده است. این مطلب عملکرد کنترلی نامناسب در ساختار ارائه شده در شکل (۳) را در ظرفیت ۴۰,۰۰۰ بشکه در روز توجیه می‌نماید که دلیل آن می‌تواند به دلیل غیرخطی بودن فرایند، وجود پیچیدگی‌های ناشناخته و پیدیده‌های نامعین در برج‌های تقطیر نفتی باشد.

۶- نتیجه‌گیری

در این مطالعه ساختار کنترلی چندمتغیره و غیرمربعی (۷ ورودی و ۴ خروجی) برای برج تقطیر نفت خام به کمک روش RGA و RNGA مورد بررسی قرار گرفت. شبیه‌سازی پایای سیستم به منظور برقراری موازنۀ‌های جرم و انرژی، لحاظ نمودن تغییر در ظرفیت واحد و محاسبه خواص نفتی سیستم انجام شد. همچنین مدل پویای سیستم به منظور اعمال تأخیرهای اندازه‌گیری، شناسایی بهره کنترل و تابع تبدیل سیستم شبیه‌سازی گردید. با توجه به قابلیت اتصال نرم‌افزارهای شبیه‌ساز پایا و پویای بکار گرفته شده، از حسگرها نرم‌افزاری برای کنترل کیفیت محصولات استفاده شد. ساختارهای پیشنهادی بر مبنای روش RGA و RNGA و از بین ماتریس‌های شناسایی شده انتخاب گردید و با یکدیگر مقایسه شد. عملکرد کنترلی متغیرهای خروجی برای هر دو ساختار پیشنهادی تحت $\pm 5\%$ تغییر در نرخ خوراک ورودی سنجیده شد. نتایج به دست آمده نشان می‌دهد که ساختارهای کنترلی پیشنهادی توسط روش RGA و RNGA می‌تواند تداخل‌های اعمال شده به سیستم را در ظرفیت ۶۰,۰۰۰ بشکه در روز به خوبی کنترل نماید. همچنین در صورت بهره‌برداری در واحد تقطیر اتمسفریک در ظرفیت‌های پایین (۴۰,۰۰۰ بشکه در روز) ساختار کنترلی جهت کنترل بهینه باید تغییر کند. این مطلب به‌وضوح دلیل مشکلات کنترلی این واحد را در حالت بهره‌برداری در ظرفیت‌های پایین توجیه می‌نماید.

طراحی ساختار کنترلی چند متغیره غیرمربوطی در فرایند جداسازی نفت خام؛ اثر تغییر ظرفیت

- [19] L. Vanhorn, (1980) "Crude unit computer control... how good is it", *Hydrocarbon Processing*, 60, 145-148.
- [20] A. W. Drews, 1998 *Manual on hydrocarbon analysis*, ASTM International
- [21] D. J. Dave, M. Z. Dabhiya, S. Satyadev, S. Ganguly and D. N. Saraf, (2003) "Online tuning of a steady state crude distillation unit model for real time applications", *Journal of Process Control*, 13, 267-282.
- [22] V. Kumar, A. Sharma, I. R. Chowdhury, S. Ganguly and D. N. Saraf, (2001) "A crude distillation unit model suitable for online applications", *Fuel Processing Technology*, 73, 1-21.
- [23] M. Van De Wal and B. De Jager, (2001) "A review of methods for input/output selection", *Automatica*, 37, 487-510.
- [24] B. D. Tyreus and W. L. Luyben, (1992) "Tuning PI controllers for integrator/dead time processes", *Industrial & Engineering Chemistry Research*, 31, 2625-2628.
- [25] W. L. Luyben, 2013 *Distillation Design and Control Using Aspen Simulation*, John Wiley & Sons, New Jersey, USA.
- [13] C. Bo, R. Zhang, C. Zhang, J. Tang, X. Qiao and F. Gao, (2014) "Comparison of Two Types of Control Structures for Benzene Chlorine Reactive Distillation Systems", *Chinese Journal of Chemical Engineering*, 22, 837-841.
- [14] T. Mc Avoy, Y. Arkun, R. Chen, D. Robinson and P. D. Schnelle, (2003) "A new approach to defining a dynamic relative gain", *Control Engineering Practice*, 11, 907-914.
- [15] Q. Xiong, W.-J. Cai and M.-J. He, (2005) "A practical loop pairing criterion for multivariable processes", *Journal of Process Control*, 15, 741-747.
- [16] M.-J. He, W.-J. Cai, W. Ni and L.-H. Xie, (2009) "RNGA based control system configuration for multivariable processes", *Journal of Process Control*, 19, 1036-1042.
- [17] J. F. Mulia-Soto and A. Flores-Tlacuahuac, (2011) "Modeling, simulation and control of an internally heat integrated pressure-swing distillation process for bioethanol separation", *Computers & Chemical Engineering*, 35, 1532-1546.
- [18] C. D. Holland, 1981 *Fundamentals of Multicomponent Distillation*, McGraw-Hill, New York.

Design of multivariable control structure for crude oil distillation column: effect of capacity change

Mir Mohammad Khalilipour¹, Jafar Sadeghi¹, Farhad Shahraki^{1,*}, Kiyanoosh Razzaghi¹

1. Department of Chemical Engineering, University of Sistan and Baluchestan, Zahedan, Iran

ABSTRACT

This paper presents control structure design and dynamic modeling of atmospheric distillation column using relative gain array (RGA) and relative normalized gain array (RNGA). Nonsquare control structure selection for atmospheric distillation has not been addressed in the literature. The column has been modeled and simulated for 40,000 and 60,000 bbl/day capacities in order to examine the control performance of the column. Output performances of control structure were examined by $\pm 5\%$ step change in feed rate. Based on the results, the output responses for both RGA and RNGA methods show good control performance for 60,000 bbl/day capacity, while the output responses for 4,000 bbl/day capacity suggest change in control structure for both methods.

All right reserved.

ARTICLE INFO

Article history:

Received in: Sep. 19, 2015

Revised form: May 03, 2016

Accepted: Aug. 10, 2016

Key words:

Atmospheric distillation

column

Multivariable control

Nonsquare system

RGA

RNGA

* Corresponding author
fshahraki@eng.usb.ac.ir