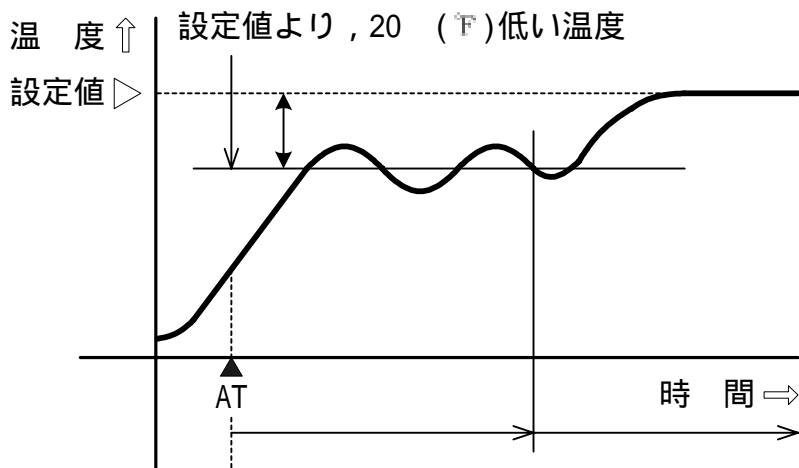


<本器のPIDオートチューニングの説明>

P, I, DおよびARW各値を自動設定するために, 制御対象に強制的に変動を与えて各値の最適値を設定します。この変動は, 以下に述べる3種類の方法が自動的に選択されます。

[設定値と制御温度の差が大きい立ち上がりの場合]

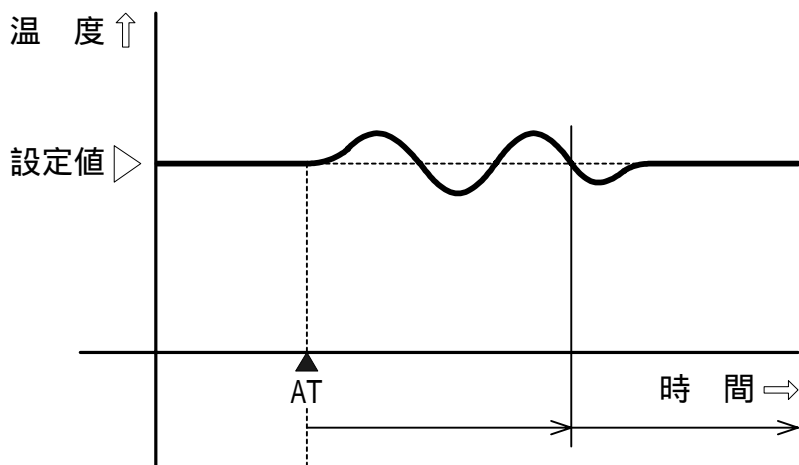
設定値より 20 (°F)低い温度で変動を与えます。



▲AT: オートチューニング 開始点

[制御が安定している場合]

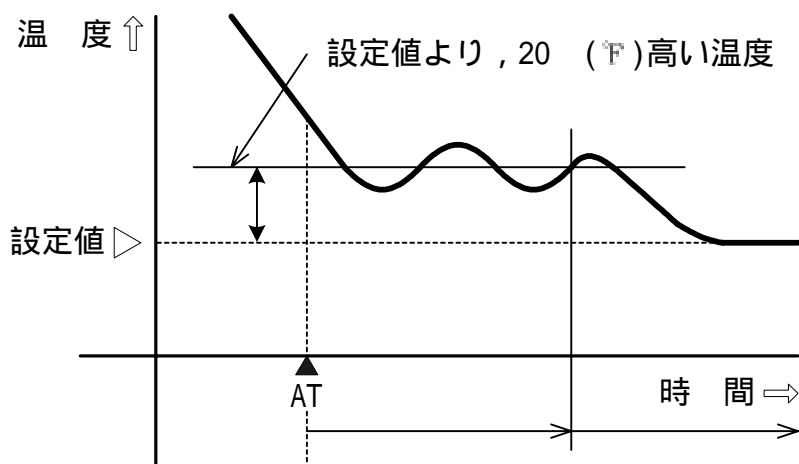
設定値で変動を与えます。



▲AT: オートチューニング 開始点

[設定値と制御温度の差が大きい立ち下りの場合]

設定値より 20 (°F)高い温度で変動を与えます。



▲AT: オートチューニング 開始点