



ระบบคลองอัตโนมัติ
โครงการส่งน้ำและบำรุงรักษาสองพี่น้อง



ระบบ SCADA
โครงการส่งน้ำและบำรุงรักษาอุบล



สถานีสำรวจอุทกวิทยา K 12



ระบบคลองอัตโนมัติ
วิทยาเขตกำแพงแสน



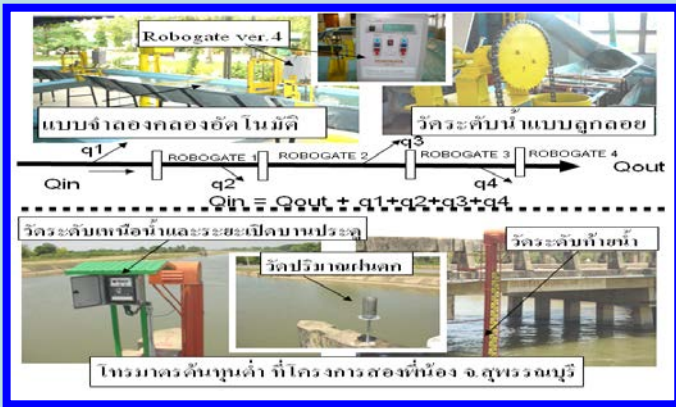
ระบบโทรมาตร
อ่างเก็บน้ำห้วยถ้ำเขื่อนราษานันท์



การพัฒนาและประยุกต์ใช้งาน
ระบบคลองอัตโนมัติต้นทุนต่ำในประเทศไทย
ภาควิชาวิศวกรรมชลประทาน
คณะวิศวกรรมศาสตร์ กำแพงแสน
มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

การพัฒนาระบบคลองอัตโนมัติ

Development of Canal Automation System



การพัฒนาระบบคลองอัตโนมัติเกิดจากความจำเป็นต้องเครื่องมือช่วยบริหารจัดการน้ำแบบ real time ควบคุมการการปิด-เปิด ประตูระบายน้ำระยะไกล

เทคโนโลยีระบบคลองอัตโนมัติ แบ่งออกได้ 3 ระดับ

1.ระบบโทรมาตร (Telemetry) ระบบไม่สามารถตัดสินใจ และทำการควบคุมระยะไกลได้

SCADA



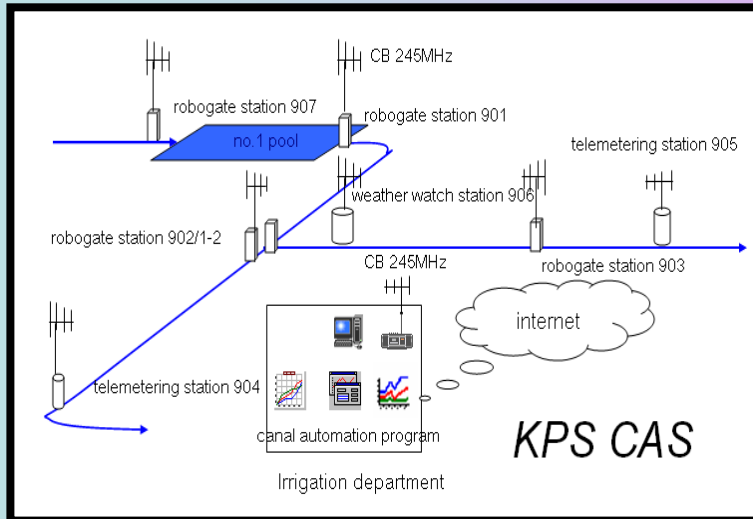
2.ระบบ SCADA (Supervisory Control and Data Acquisition) คือระบบการตรวจวัดและควบคุมระยะไกล มีระบบโทรมาตรเป็นพื้นฐาน ยังต้องมีคนเป็นหลักในการตัดสินใจ ก่อนสั่งการควบคุมระยะไกล



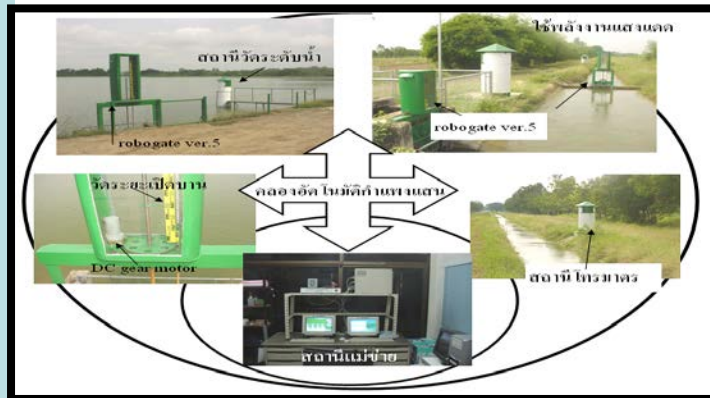
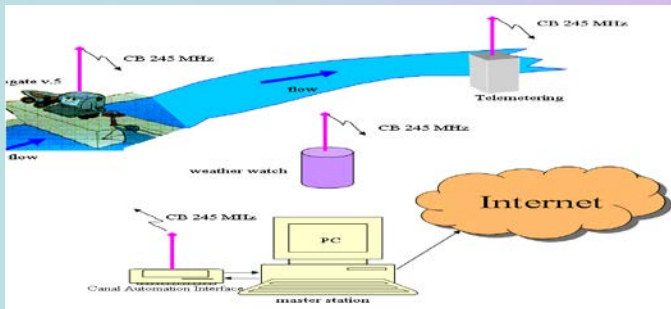
3.ระบบคลองอัตโนมัติ (Canal Automation System, CAS) คือระบบ SCADA ที่ก้าวหน้ามากขึ้น สามารถตรวจวัดและควบคุมน้ำในคลองระยะไกลแบบอัตโนมัติ

ระบบคลองอัตโนมัติกำแพงแสน

Kamphaengsean Canal Automation System(KPS CAS)



ข้อมูลจากสนามส่งผ่านคลื่นวิทยุ CB(citizen band) 245MHz กำลังส่ง 0.5 W. รัศมีการใช้งานครอบคลุมคลองส่งน้ำทั้งหมด นำเสนอข้อมูล automatic upload ที่หน้าเวปเพจพร้อมกับใช้ host ของ internet เป็น data logger



การติดตั้งอุปกรณ์ระบบคลองอัตโนมัติกำแพงแสน

Robogate สถานี 901 ปากคลองส่งน้ำสายใหญ่ กม. 0 + 000

Robogate สถานี 907 ที่ปากคลองเข้าบ่อ 1



สถานี 904 วัดระดับน้ำแบบอัตโนมัติ(telemetry) ติดตั้งที่คลองส่งน้ำสายใหญ่ข้างคอกวัวสัตว์บาล ส่งข้อมูลผ่านคลื่นวิทยุ CB



สถานี 906 ตรวจวัดอากาศชลประทาน ประกอบด้วยเครื่องวัดน้ำฝน วัดอุณหภูมิ และความชื้นสัมพัทธ์ในอากาศแบบอัตโนมัติติดตั้งที่แปลงรับน้ำชลประทาน



robogate สถานี 9021/2 คลองส่งน้ำสายใหญ่ กม. 1 + 150 และปากคลองซอย ควบคุมการเปิด - ปิด ประตูระบายน้ำจำนวน 2 แห่งใช้พลังงานแสงแดดแปลงเป็นไฟฟ้า



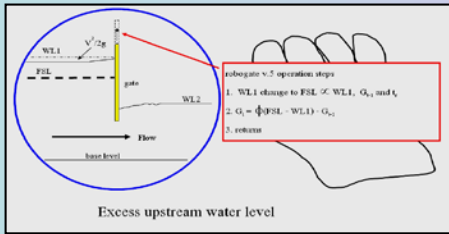
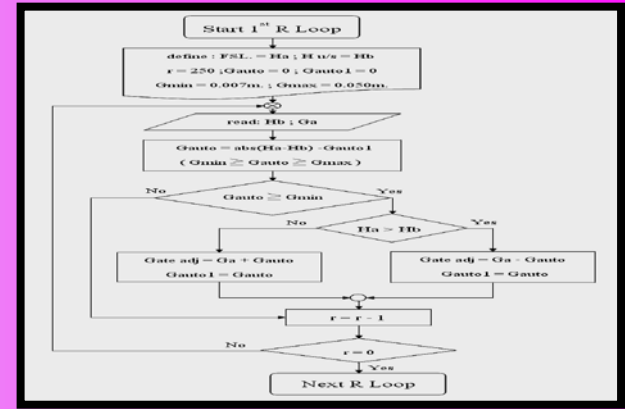
.robogateสถานี 903 กลางคลองซอยหน้าศูนย์วิจัยการใช้น้ำของอ้อยควบคุมระดับน้ำหน้าประตูระบายให้คงที่ FSL.



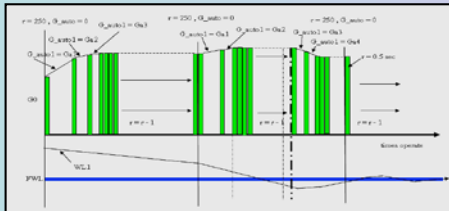
สถานี 905 วัดระดับน้ำแบบอัตโนมัติ(telemetry) ติดตั้งที่คลองส่งน้ำสายซอยหน้าสถานีวิจัยประมง อุปกรณ์วัดระดับน้ำชนิดลูกกลิ้ง ส่งข้อมูลผ่านคลื่นวิทยุ CB

การทำงานของระบบคลองอัตโนมัติกำแพงแสน

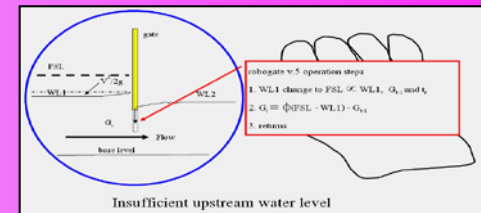
ระดับน้ำในคลองส่งน้ำก่อนควบคุมระดับน้ำให้ FSL. แบบอัตโนมัติแบ่งออกได้ 3 กรณีคือ ระดับน้ำต่ำกว่า FSL. สูงกว่า FSL. และพอดีกับ FSL. ซึ่งกรณีหลังนี้คงไม่ต้องทำอะไรเลย



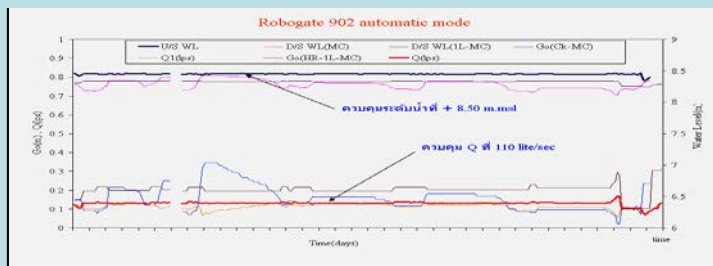
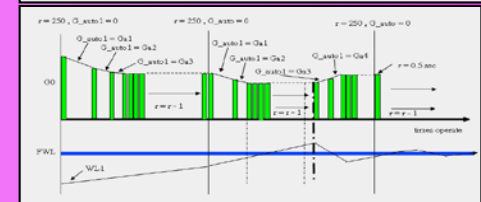
การควบคุมระดับน้ำให้ FSL. ของ Robogate v.5 ในกรณีระดับน้ำหน้าประตูระบายน้ำสูงกว่า FSL. พยายามเปลี่ยน WL1 ลงมาอยู่ที่ FSL. (Excess upstream water level) การปรับระยะเปิดประตูระบายน้ำมีสัดส่วนแปรผันตามระดับน้ำที่แตกต่างกันในช่วงเวลา t_r



Robogate v.5 Algorithm



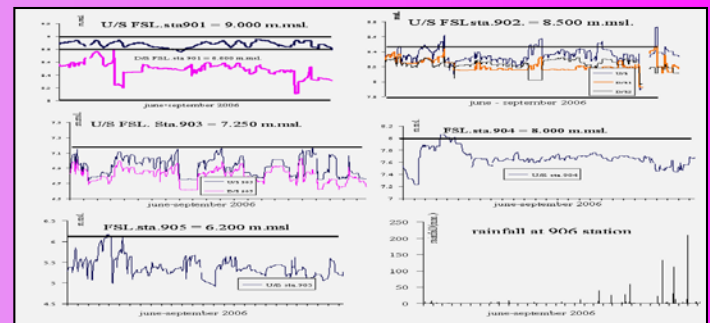
การควบคุมระดับน้ำให้ FSL. ของ Robogate v.5 ในกรณีระดับน้ำหน้าประตูระบายน้ำต่ำกว่า FSL. พยายามเปลี่ยน WL1 ไปอยู่ที่ FSL. (Insufficient upstream water level) ซึ่งการปรับระยะเปิดประตูระบายน้ำมีสัดส่วนแปรผันตามระดับน้ำที่แตกต่างกันในช่วงเวลา t_r



ผลการดำเนินงานควบคุมระดับน้ำแบบอัตโนมัติของ

Robogate v.5 สถานี 9021/2

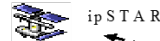
ผลการตรวจวัดระยะไกลของสถานี 901 - 906



ระบบคลองอัตโนมัติสองฝั่ง Songpeenong Canal Automation System



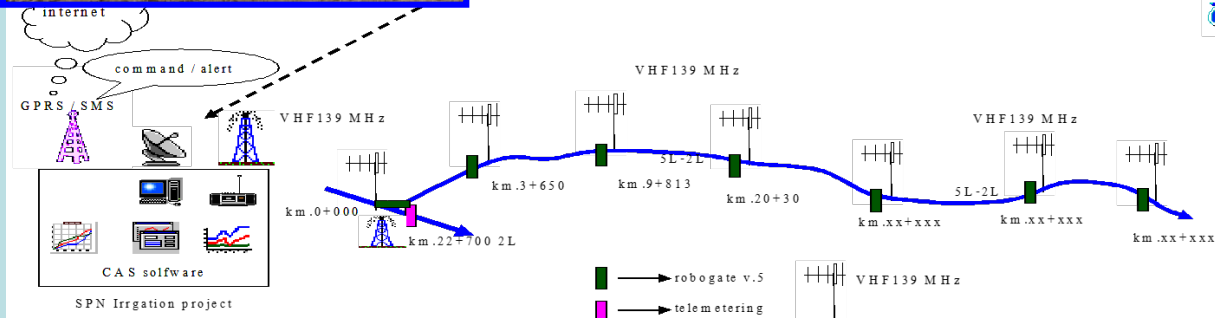
ipStar Antenna



global information

Time	Water Level (m)	Gate 1 Opening (m)	Gate 2 Opening (m)	
04/01/50 16:00	15.658	14.667	1.066	1.035
04/01/50 16:30	15.650	14.661	1.066	1.035
04/01/50 17:00	15.650	14.653	1.066	1.035
04/01/50 17:30	15.642	14.645	1.066	1.035
04/01/50 18:00	15.635	14.645	1.066	1.035
04/01/50 18:30	15.627	14.645	1.066	1.035
04/01/50 19:00	15.619	14.634	1.046	1.015
04/01/50 19:30	15.619	14.634	1.046	1.015
04/01/50 20:00	15.619	14.634	1.046	1.015
04/01/50 20:30	15.611	14.637	1.046	1.015
04/01/50		0.046	0.015	

real time data



km.20 +300 5L-2L



km.9 +813 5L-2L



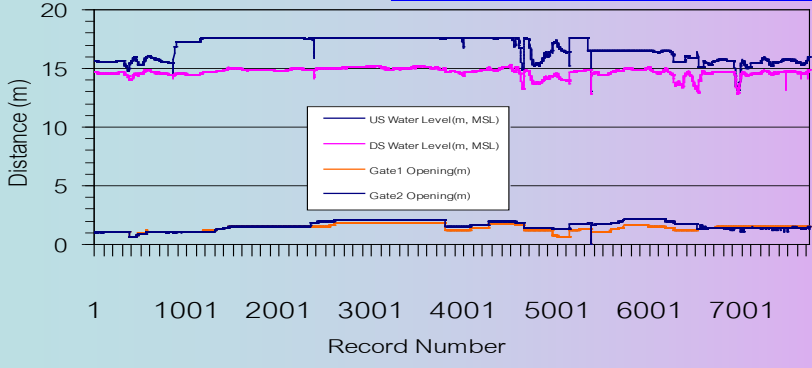
base station



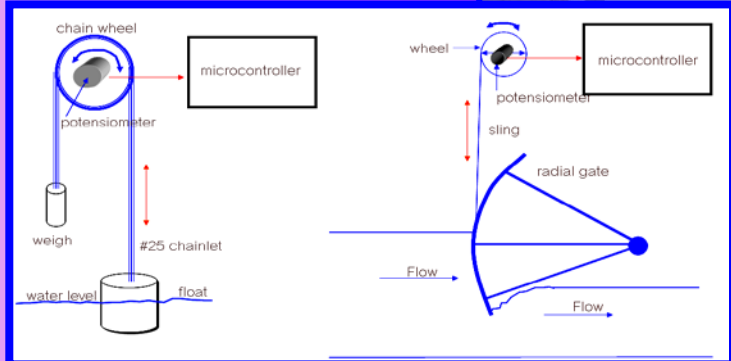
km.3 +650 5L-2L



stilling basin and float



ระดับน้ำและระยะเปิดประตู km.3 +650 5L-2L



หลักการตรวจวัดระดับน้ำและระยะเปิดประตูระบายน้ำ

การติดตั้งและทดสอบอุปกรณ์ระบบคลองอัตโนมัติ สองพี่น้อง



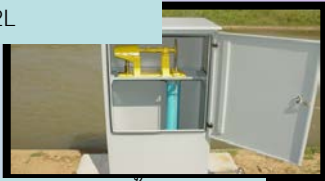
ติดตั้ง robogate km.3+650 5L-2L



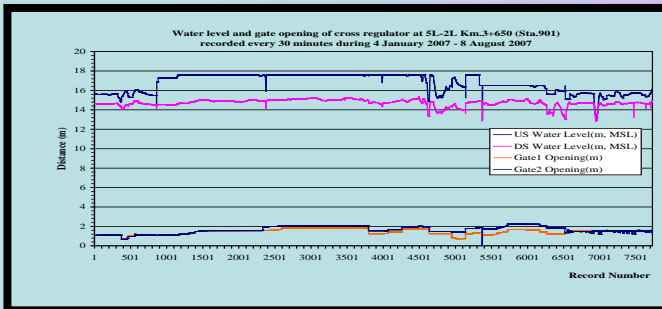
ติดตั้ง robogate km.9+813 5L-2L



ลูกกลอยวัดระดับน้ำ



ท่อเชื่อมบ่อน้ำนิ่งกับคลองชลประทาน



แผนที่ติดตั้งอุปกรณ์

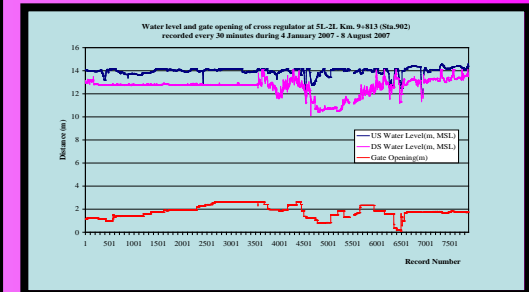
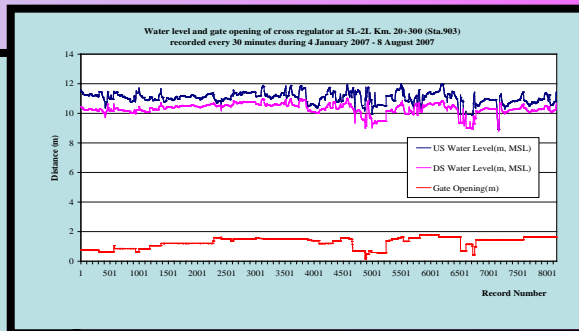


ติดตั้งตู้บ่อน้ำนิ่ง



ติดตั้ง robogate km.20+300 5L-2L

ใช้ระบบคลองอัตโนมัติ ทำงานเป็นระบบโทรมาตร (Telemetry) ให้พนักงานสามารถควบคุมการส่งน้ำตามปกติ SPN CAS เก็บข้อมูลระดับน้ำและระยะเวลาการเปิด ปตร. และบันทึกอัตโนมัติลงใน data logger ฐานข้อมูล ทุกครึ่งชั่วโมง พร้อมกับ internet upload ผ่านดาวเทียม ipstar



อุปกรณ์ควบคุมการเปิด-ปิดประตูระบายน้ำ



ติดตั้ง DC Gear Motor และ Solar cell ที่ km. 3 + 650 คลอง 5L-2L

การพัฒนาอุปกรณ์ควบคุมการเปิด-ปิดบานประตูระบายน้ำโดย โดยพัฒนา DC Gear Motor และใช้ solar cell แปลงพลังงานจากแสงแดดเป็นไฟฟ้าประจุเก็บไว้ในแบตเตอรี่เพื่อขับเคลื่อนมอเตอร์



ติดตั้ง DC Gear Motor และ Solar cell ที่ km. 9 + 813 และ km. 20 + 300 คลอง 5L-2L



PC Starter



ระบบโทรมาตร สถานีสำรวจอุทกวิทยา K12

วัตถุประสงค์

ตรวจวัดระดับน้ำที่สถานีสำรวจอุทกวิทยา K12 (กรมชลประทาน) ลำตะเพิน ลำน้ำสาขาของแควใหญ่ จังหวัด

กาญจนบุรี สามารถส่ง และบันทึกข้อมูลบน internet ทุก ๆ 10 นาที โดยใช้ระบบ GPRS

date	Time	water level (m)
05/07/07	15:30	41.201

<http://pirun.ku.ac.th/~g4785009>



Robogate 5.0 และ
แผงสายอากาศ 29 E



เครื่องบันทึกข้อมูลระดับน้ำลงกราฟ



Sensor วัดระดับน้ำ



ลูกลอย และบ่อน้ำนิ่ง



หลักการ

1. ติดตั้ง sensor วัดระดับน้ำ ประกอบด้วย ลูกลอย วัดระดับน้ำ

2. Robogate 5.0 ส่งข้อมูลระดับน้ำขึ้น pirun internet host server ของมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

<http://pirun.ku.ac.th/~g4785009> แบบอัตโนมัติทุก ๆ 10 นาที และบันทึกข้อมูลไว้ที่ host server เพื่อให้ผู้ใช้งานสามารถเข้าถึงฐานข้อมูลได้ตลอดเวลา

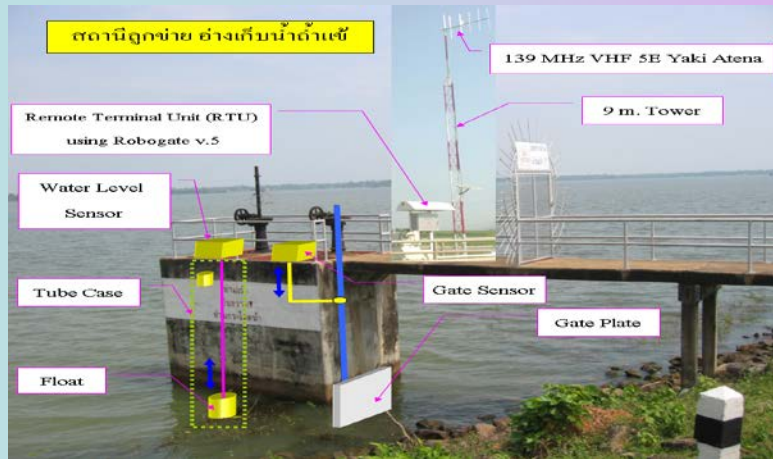
ระยะเวลาดำเนินการ

ได้ทำการทดสอบระบบ โทรมาตรดังกล่าวระหว่าง เดือนมกราคม – สิงหาคม พ.ศ. 2550

ระบบโทรมาตร อุบลราชธานี

วัตถุประสงค์

ตรวจวัดระดับน้ำ และระยะเปิด - ปิดประตูระบายน้ำระยะไกลที่อ่างเก็บน้ำห้วยถ้ำเข้ อำเภอตระการพืชผล จังหวัดอุบลราชธานี โครงการชลประทานอุบลราชธานี ส่งและบันทึกข้อมูลบน internet ทุก ๆ 30 นาที ผ่านทางเครือข่าย internet ความเร็วสูง



ระยะห่างประมาณ 60 กิโลเมตร



หลักการ

1. ติดตั้ง sensor วัดระดับน้ำและระยะการเปิดประตูระบายน้ำ

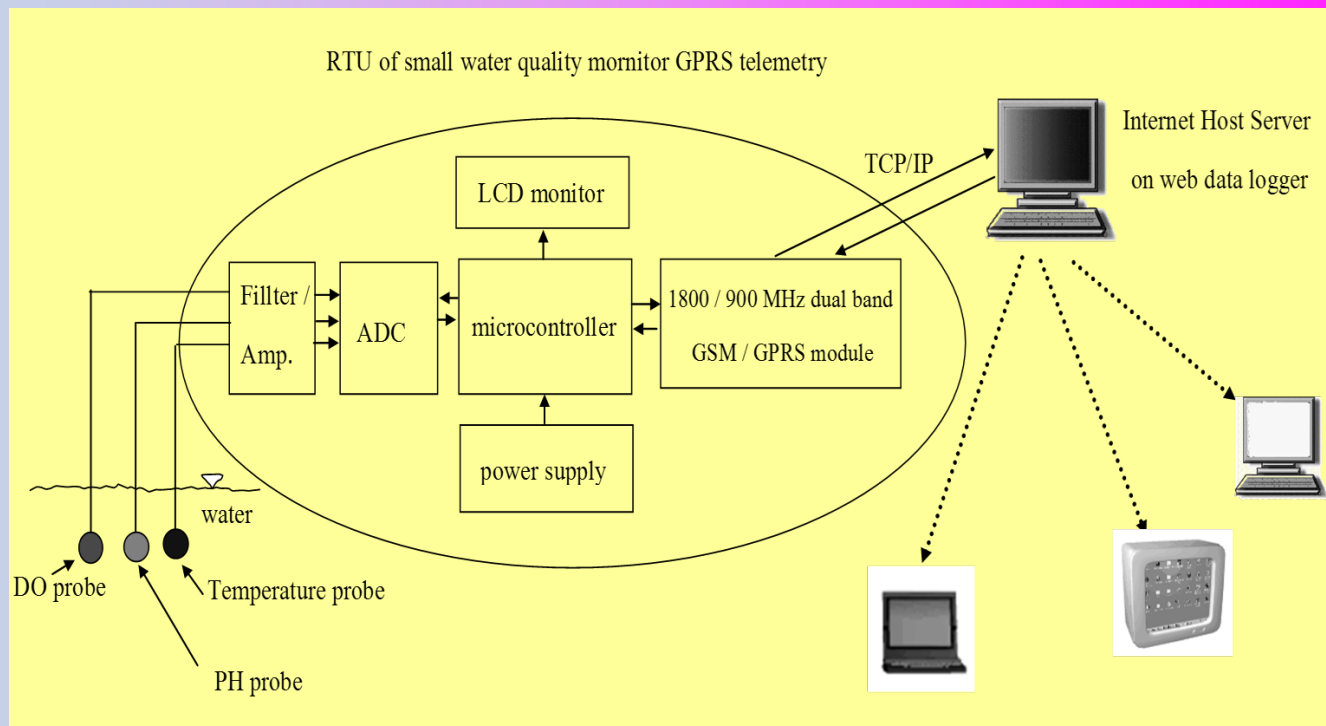
2. สถานีแม่ข่ายที่โครงการชลประทานอุบลเรียก รับข้อมูลระดับน้ำในอ่างเก็บน้ำ ระยะเปิดบาน ท่อระบายน้ำ บันทึกข้อมูลใน PC และ ส่งข้อมูล ขึ้น pirun internet host server ของ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

<http://pirun.ku.ac.th/~g4785009> แบบอัตโนมัติ ทุกๆ 30 นาที และบันทึกข้อมูลไว้ที่ host server เพื่อให้ผู้ใช้งานสามารถเข้าถึงฐานข้อมูลได้ตลอดเวลา

ระยะเวลาดำเนินการ

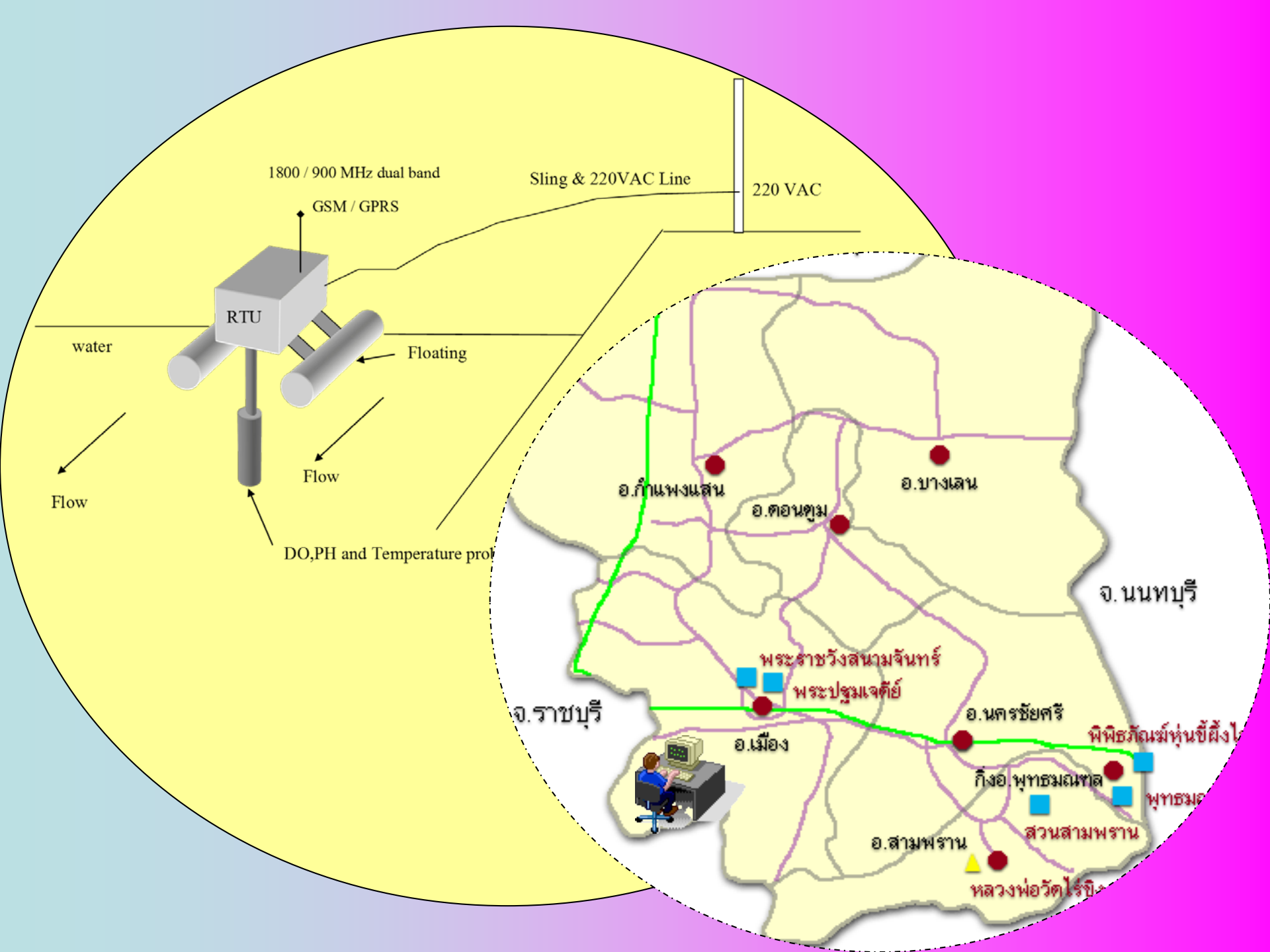
ได้ทำการทดสอบระบบ โทรมาตรดังกล่าวระหว่าง เดือนมิถุนายน 2550 – ปัจจุบัน

โครงการพัฒนาระบบโทรมาตรขนาดเล็ก
สำหรับแสดงผลการตรวจวัดคุณภาพน้ำ ณ เวลาจริง
(Development of Small Telemetry System for Real-Time
Water Quality Monitoring)



DO probe 0 – 20 mg O₂ / l

PH probe และ Temperature probe



1800 / 900 MHz dual band

Sling & 220VAC Line

220 VAC

GSM / GPRS

RTU

water

Floating

Flow

Flow

DO, PH and Temperature prof

อ. กทม

อ. นครปฐม

อ. บางเลน

จ. นนทบุรี

จ. ราชบุรี

พระราชวังสนามจันทร์

พระปฐมเจดีย์

อ. เมือง

อ. นครชัยศรี

พิพิธภัณฑ์หุ่นขี้ผึ้ง

กิ่งอ. พุทธมณฑล

พุทธมณฑล

อ. สามพราน

สวนสามพราน

หลวงพ่อวัดไร่ขิง

ลำดับที่	รายการ	จำนวนเงิน
1	งบบุคลากร	
2	งบดำเนินงาน	
	รวมงบประมาณข้อ 1 - 2	493,000
3	งบลงทุน	
	- RTU of small water quality monitor GPRS telemetry จำนวน 1 สถานี (Remote Terminal Unit of small water quality monitor GPRS telemetry) สามารถตรวจวัด DO PH และ temperature พร้อมกัน	
	- On web programming	
	ซิมการ์ด โทรศัพท์มือถือ Dtac พร้อมบริการ GPRS อย่างน้อย 40 ชม./เดือน	
	คิดการใช้งาน 1 ปี	
	Domain name ระยะเวลา 1 ปี	
	Internet host server (Linux) ระยะเวลา 1 ปี	
	งานเขียน โปรแกรมรับข้อมูลจาก RTU ผ่านระบบ GPRS	
	และแสดงผล Real - Time บน internet	
	การทดสอบใช้งานจริงและสอบเทียบเครื่องมือ	
	รวมงบประมาณลงทุน ข้อ 3 ต่อ 1 จุดตรวจวัด	385,500
	รวมงบประมาณข้อ 1-3 และค่าใช้จ่ายอื่นๆ (ต่อ 1 จุดตรวจวัด)	902,500
	รวมงบประมาณที่เสนอขอต่อ 1 จุดตรวจวัด	902,500
	รวมงบประมาณที่เสนอขอต่อ 6จุดตรวจวัด	2,830,00

The End