

ПРОГНОЗИРУЮЩИЕ ИЗМЕРИТЕЛИ ФИЗИЧЕСКИХ ВЕЛИЧИН

к.т.н. Черный С.В.
(представил д.т.н., проф. В.Н. Чинков)

Предложен подход к построению измерителей, выполняющих функции прогноза измеряемых физических величин. В основе прогнозирования - измерение высших производных и вычисление прогнозируемого значения при помощи ряда Тейлора.

Одним из перспективных направлений применения датчиков производных высокого порядка (ДПВП) [1] является построение на их основе измерителей прогнозирующего типа. Для построения такого измерителя необходимо выходные сигналы ДПВП просуммировать с весовыми коэффициентами, которые соответствуют коэффициентам ряда Тейлора:

$$Y(t + \Delta t) = \sum_{i=0}^n Y^{(i)}(t) \frac{\Delta t^i}{i!}, \Delta t = \frac{\Delta x}{V}, \quad (1)$$

где Δt - интервал прогноза по времени; Δx - интервал прогноза по дальности (при движении измерителя в физическом поле измеряемой величины); V - скорость движения измерителя относительно поля.

Точность прогноза измеряемой физической величины предлагаемым измерителем зависит от следующих факторов:

- аналитичности измеряемой величины;
- точности измерения производных;
- радиуса сходимости ряда Тейлора для измеряемой величины;
- количества измеряемых производных.

Рассмотрим точность прогноза при отсутствии шумов измерения. При условии аналитичности измеряемой величины, в пределах радиуса сходимости ряда Тейлора, при достаточно большом количестве его членов, для ДПВП варианта 1 [1] передаточная функция от измеряемой величины к ошибке прогноза определяется выражением:

$$W_{\varepsilon}(S, \Delta t) = \left(\frac{K_0}{K_n} - \frac{K_0}{S^n + \sum_{j=1}^n K_j S^{n-j}} \sum_{i=0}^n S^{(i)}(t) \frac{\Delta t^i}{i!} \right), \quad (2)$$

При ограниченном числе измеряемых производных передаточная функция по ошибке принимает вид:

$$W_{\varepsilon}(S, \Delta t) = \left(\frac{K_0 \exp(S \Delta t)}{K_n} - \frac{K_0}{S^n + \sum_{j=1}^n K_j S^{n-j}} \sum_{i=0}^p S^{(i)}(t) \frac{\Delta t^i}{i!} \right). \quad (3)$$

Анализ приведенных передаточных функций показывает, что в данном случае ошибка прогноза определяется, с одной стороны, полосой пропускания измерителя, а с другой - количеством используемых для прогноза производных. При этом если K_n ограничен, то стремление уменьшить ошибку прогноза за счет увеличения числа используемых производных приводит к увеличению порядка ДПВП и росту его динамической ошибки. Поэтому может существовать оптимальная величина порядка ДПВП, при котором ошибка прогноза минимальна для заданного K_n . Амплитудно - фазовая частотная характеристика (АФЧХ) идеального прогнозирующего измерителя имеет вид:

$$W_{\text{цль}}(j\omega, \Delta t) = \frac{K_0}{K_n} \exp(j\omega \Delta t) \quad (4)$$

Выбор параметров прогнозирующего измерителя должен осуществляться так, чтобы его амплитудно - частотная характеристика (АЧХ) была постоянна на возможно большем интервале частот изменения измеряемой величины, а фазо - частотная характеристика (ФЧХ) приближалась к величине $\omega \Delta t$.

В некоторых случаях, в частности, при решении задач обнаружения событий по данным прогноза, ошибка по фазе играет большую роль, чем ошибка по амплитуде. Поэтому рассмотрим детально аналитическое выражение ошибки прогноза по фазе:

$$\Delta\varphi = \omega\Delta t + \sum_{q=1}^l \operatorname{arctg} \frac{\omega}{a_q} + \sum_{p=1}^r \operatorname{arctg} \frac{2\xi_p \omega_p \omega}{\omega_p^2 - \omega^2} -$$

$$- \operatorname{arctg} \left(\omega\Delta t \frac{1 - \omega^2 \frac{\Delta t^2}{3!} + \omega^4 \frac{\Delta t^4}{5!} - \dots}{1 - \omega^2 \frac{\Delta t^2}{2!} + \omega^4 \frac{\Delta t^4}{4!} - \dots} \right).$$
(5)

Для малых фаз прогноза ($\omega\Delta t \rightarrow 0$) и малом запаздывании сигналов в ДПВП ($\frac{\omega}{a_q} \rightarrow 0$) в случае, когда все корни характеристического уравнения ДПВП действительны и равны, это выражение может быть записано в виде:

$$\Delta\varphi = \omega\Delta t + n \frac{\omega}{\omega_0} - \omega\Delta t \frac{1 - \omega^2 \frac{\Delta t^2}{3!} + \omega^4 \frac{\Delta t^4}{5!} - \dots}{1 - \omega^2 \frac{\Delta t^2}{2!} + \omega^4 \frac{\Delta t^4}{4!} - \dots}.$$
(6)

В предельном случае ($\omega\Delta t \rightarrow 0$):

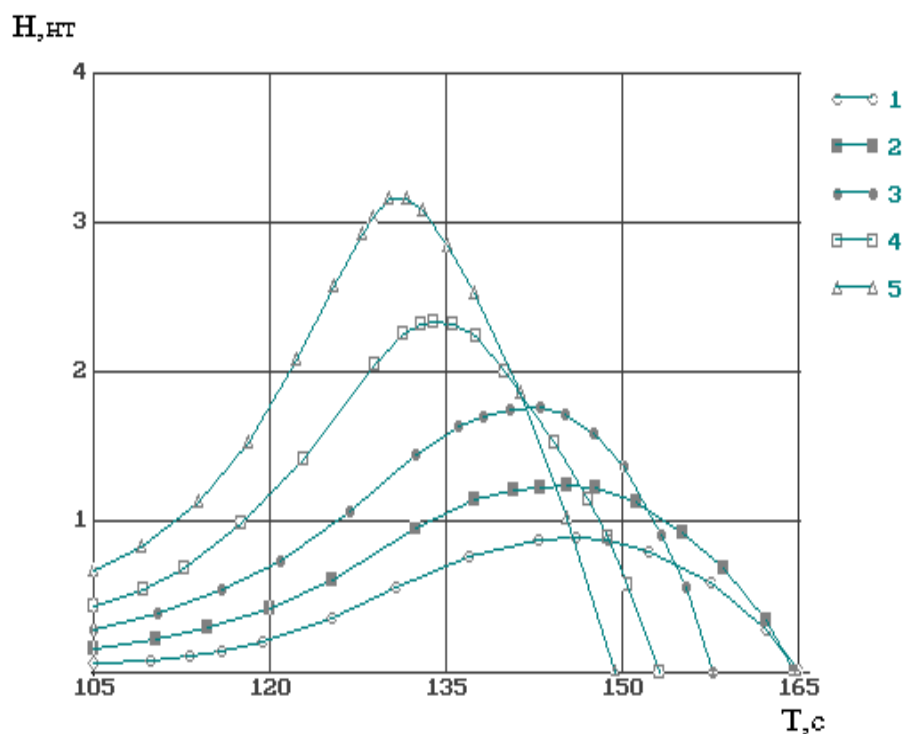
$$\Delta\varphi = n \frac{\omega}{\omega_0}.$$
(7)

Следовательно, в рассматриваемом прогнозирующем измерителе фактическая фаза прогноза будет всегда меньше величины $\omega\Delta t$ на величину $n \frac{\omega}{\omega_0}$, которая обусловлена запаздыванием информации в ДПВП.

Это обстоятельство можно учитывать, задавая при прогнозе величину Δt большей, чем задано по условиям конкретной задачи на величину $\frac{n}{\omega_0}$.

Результаты исследования работы прогнозирующего измерителя магнитного поля при приближении его к источнику аномалии магнитного по-

ля, приведенные на рис. 1, показывают возможность прогноза измеряемой величины.



1- $\Delta x=0$; 2- $\Delta x=200\text{м}$; 3- $\Delta x=400\text{м}$; 4- $\Delta x=800\text{м}$; 5- $\Delta x=1000\text{м}$;

Рисунок 1 - Результаты прогноза аномального магнитного поля на различную дальность при приближении измерителя к аномалии.

ЛИТЕРАТУРА

1. Черный С.В. Метод интегральной компенсации и измерители высших производных физических величин / Системы обработки информации. Харьков: НАНУ, ХВУ, 1998.- 160 с.