

АЛГОРИТМ ОПРЕДЕЛЕНИЯ УГЛОВОЙ СКОРОСТИ ЛИНИИ ВИЗИРОВАНИЯ

к.т.н. К.Ф. Фомичев, к.т.н. С.М. Андреев
(представил д.т.н., проф. Д.В. Голкин)

В работе решается задача оценки угловой скорости линии визирования между двумя подвижными объектами с жестко закрепленным координатором и датчиком угловой скорости на одном из них.

Обычно в качестве измерителя угловой скорости линии визирования (УСЛВ) используются следящие координаторы с электрическими и гидравлическими двигателями или гироскопические. Точность следящего координатора определяется его динамическими свойствами и характеристиками входного сигнала. Следящий координатор – элемент системы самонаведения, стационарная линейная система. Стационарный координатор не может быть оптимальным измерителем УСЛВ в процессе всего полета беспилотного летательного аппарата (БПЛА) к цели. Параметры координатора выбираются для определенного входного сигнала и фиксированной дальности. Этот недостаток устраняется с помощью нестационарных корректирующих цепей, которые целесообразно применять, когда имеется возможность заранее определить приближенно начало отсчета и полное время работы системы.

Таким образом, ограничения, накладываемые на следящие координаторы, учет динамики приводов, гироскопических систем обуславливают относительно невысокую точность вывода БПЛА в точку встречи.

Использование в технике самонаведения жестко закрепленных на корпусе БПЛА координаторов цели позволяет обеспечить высокую точность угломерных измерений, нечувствительность к перегрузкам. К тому же подобные координаторы имеют малые габариты и вес, обладают повышенной надежностью. Однако жестко закрепленные координаторы позволяют непосредственно (без дополнительного комплексирования системы) реализовать лишь метод прямого наведения, который в условиях движения цели с определенной скоростью не обеспечивает необходимой точности. Получить информацию об УСЛВ непосредственно (то есть дифференцированием угла пеленга) можно лишь при следующих условиях: высокая степень демпфирования угловых колебаний БПЛА вокруг его экваториальных осей; отсутствие шумов измерения угла пеленга.

Обработки сигнала от цели (например, электромагнитного излучения в одном из его диапазонов), можно разбить на следующие этапы:

- 1) прием электромагнитного излучения оптической системой (ОС) и фокусировка его в фокальной плоскости (ФП);
- 2) выделение максимума энергии изображения в ФП ОС с помощью линейки фоточувствительных элементов.

Наличие шума и экваториальных угловых скоростей приводит к значительным отклонениям УСЛВ от истинной.

Для решения данной задачи используем комплексирование системы, а именно «координатор + датчик угловой скорости (ДУС)». Рассмотрим имеющиеся здесь связи.

Выражение для угла пеленга можно записать $\epsilon = \varphi + \vartheta$, где φ - угол линии визирования в нормальной земной системе координат; ϑ - угол тангажа БПЛА. Тогда УСЛВ равна $\dot{\varphi} = \dot{\epsilon} - \dot{\vartheta}$. При наличии шумов и высших возмущений оценку состояний объекта можно получить, используя стандартную процедуру фильтра Калмана - Бьюси (ФКБ).

Итак, необходимо оценить УСЛВ по измеряемым координатором углу пеленга цели и сравнительно точным значениям экваториальной угловой скорости, которые можно считать сигналом управления (1).

Динамическая модель параметров самонаведения имеет вид:

$$\dot{\epsilon} = \dot{\varphi} + \dot{\vartheta}; \quad \ddot{\varphi} = 0; \quad z = \epsilon + \xi_z.$$

Принципиальная схема ФКБ представлена на рис. 1.

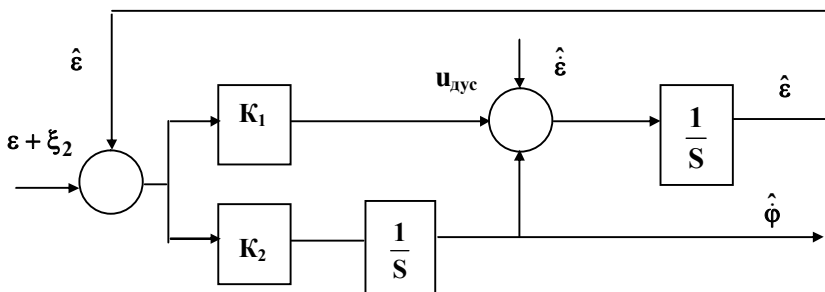


Рис. 1. Принципиальная схема фильтра Калмана - Бьюси

Достоинство этой схемы в том, что повышается надежность получения информации, т.к. допускаются кратковременные отключения измерителя, при которых оценка $\hat{\varphi}$ запоминается, а оценка $\hat{\epsilon}$ формируется в режиме прогноза по величине $\hat{\varphi}$.

Сигнал управления может быть описан следующим образом:

$$u_{\text{ДУС}} = \dot{\vartheta} + \xi_u. \quad (1)$$

В уравнении (1) к возмущениям ξ_u можно относить не только реальные физические возмущения, но и все возможные неточности задания моделей процесса и измерения управлений [1].

Оцениваемый дискретный во времени стохастический процесс описывается разностным уравнением вида [2]:

$$X[k+1] = Ax[k] + Bu[k] + \xi_u[k] \quad (2)$$

при наблюдении вида $Z[k] = Hx[k] + \xi_z[k]$,

где $x[k] = \begin{bmatrix} \varepsilon \\ \phi \end{bmatrix}$ – вектор состояния; $u[k] = \dot{\theta}$ – сигнал управления;

$z[k] = \varepsilon + \xi_z$ – сигнал измерения; $A = \begin{bmatrix} 1 & \Delta t \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ – переходная матрица системы;

$B = \begin{bmatrix} \Delta t \\ 0 \end{bmatrix}$ – вектор управления; $H = [1 \ 0]$ – матрица наблюдения;

Δt – шаг прогноза; $\xi_u[k]$, $\xi_z[k]$ ($k = 0, 1, \dots$) – независимые белые гаусовские последовательности, такие, что:

$$E[\xi_z[k] | \xi_z^T[k]] = R[k] \delta_{kl}; \quad E[\xi_u[k] | \xi_u^T[k]] = Q[k] \delta_{kl},$$

где δ_{kl} – символ Кронекера.

Запишем уравнения рекуррентного ФКБ для стационарного линейного процесса, т.е. с учетом того, что матрицы A, B, H, Q, C постоянны:

- прогноз оценок $\hat{x}[k+1/k] = A\hat{x}[k] + Bu[k]$;
- прогноз ковариаций $P[k+1/k] = AP[k]A^T + CQC^T$;
- выражение для матричного коэффициента усиления

$$K[k+1] = P[k+1/k]H^T[HP[k+1/k]H^T + R]^{-1};$$

- коррекция оценок

$$\hat{x}[k+1] = \hat{x}[k+1/k] + K[k+1][Z[k+1] - H\hat{x}[k+1/k]];$$

- коррекция ковариаций $P[k+1] = [I - K[k+1]H]P[k+1/k]$,

где $P[k] = E[\Delta x[k]\Delta x^T[k]]$ – ковариационная матрица ошибок оценивания;

$\Delta x[k] = \hat{x}[k] - x[k]$; $Q = \begin{bmatrix} Q_{11} & 0 \\ 0 & Q_{22} \end{bmatrix}$ – матрица ошибок процесса; I –

единичная матрица.

Одним из основных этапов синтеза полученного алгоритма является выбор его параметров P, Q, R и Δt .

Для задания начальных значений ковариаций ошибок оценивания угла пеленга – P_{11} и УСЛВ – P_{22} рассмотрим физическую сущность этих

ошибок. Погрешность при определении угла пеленга обусловлена, в частности, конечными размерами элемента фотолинейки. Осредненная оценка будет равна $\Delta \varepsilon = \frac{1}{2} \frac{\varepsilon_{об}}{n}$, где $\varepsilon_{об}$ - заданное поле обзора координатора; n - количество элементов в линейке фотоэлементов.

При определении \mathbf{P}_{11} необходимо также учесть случайную составляющую ошибки, вызванную приведенными выше факторами.

Значение элемента ковариационной матрицы \mathbf{P}_{22} выбираем априори по максимальному значению УСЛВ, имеющему место при начальных условиях наведения. Это связано с тем, что отсутствует первичная информация об УСЛВ и при начальных условиях, когда $\hat{\phi}(0) = 0$, максимальная ошибка оценивания будет определяться максимально возможным значением УСЛВ.

Интенсивность шумов измерения (\mathbf{R}_{11}) угла пеленга рассчитывается на основе синтезируемых флуктуационных ошибок координатора.

Поскольку значение экваториальной угловой скорости, измеряемой ДУС, отличается от истинного, необходимо учесть это введением в ковариационное уравнение интенсивности шумов процесса \mathbf{Q}_{11} (шумы считаются широкополосными).

Достаточно важен выбор величины \mathbf{Q}_{22} , так называемого фиктивного шума. Реальный процесс изменения УСЛВ может быть весьма интенсивным. В ФКБ используется весьма упрощенная модель, описывающая динамику изменения УСЛВ, а именно $\ddot{\phi} = 0$, что вызвано отсутствием необходимого обеспечения на борту БПЛА. В связи с этим возникает динамическое смещение оценки. Для компенсации такого динамического смещения, обусловленного неучтенной моделью динамики УСЛВ, и вводится параметр \mathbf{Q}_{22} . Шаг прогноза Δt обычно выбирается, исходя из требуемой точности алгоритма.

ЛИТЕРАТУРА

1. Лебедев А.В. Пилотажно-навигационные комплексы (материалы лекций и семинаров). – М.: ВВИА им. проф. Н.Е. Жуковского, 1989. – 75 с.
2. Красовский А.А. Справочник по теории автоматического управления. – М.: Наука, 1987. – 230 с.

Поступила 21.01.2002

ФОМИЧЕВ Константин Федорович, канд. техн. наук, доцент кафедры Харьковского института ВВС Украины. Область научных интересов - системы автоматизированного управления.

АНДРЕЕВ Сергей Михайлович, канд. техн. наук, доцент кафедры Харьковского института ВВС Украины. Область научных интересов – беспилотные летательные аппараты.