

**23 – 27 ВЕРЕСНЯ, 2014
КІЇВ, УКРАЇНА**

А В Т О М А Т И К А 2014

МАТЕРІАЛИ

XXI

**МІЖНАРОДНОЇ КОНФЕРЕНЦІЇ З
АВТОМАТИЧНОГО УПРАВЛІННЯ**

*присвяченої 100-річчю з дня народження
академіка НАНУ О. І. Кухтенка*

МАТЕРИАЛЫ

XXI

**МЕЖДУНАРОДНОЙ КОНФЕРЕНЦИИ ПО
АВТОМАТИЧЕСКОМУ УПРАВЛЕНИЮ**
*посвященной 100-летию со дня рождения
академика НАНУ А. И. Кухтенко*

PROCEEDING

XXI

**OF THE INTERNATIONAL CONFERENCE
ON AUTOMATIC CONTROL**

*devoted to 100th anniversary of the birthday of Kukhtenko A.I.,
academician of National Academy of Sciences of Ukraine*

УДК 681.518

Редакційна колегія:

Бідюк П.І., д.т.н., проф., ІПСА, НТУУ “КПІ”
Дичка І.А., д.т.н., проф., НТУУ “КПІ”
Жученко А.І., д.т.н., проф., НТУУ “КПІ”
Збрузький О.В., д.т.н., проф., НТУУ “КПІ”
Ковриго Ю.М., к.т.н., проф., НТУУ “КПІ”
Павлов О.А., д.т.н., проф., НТУУ “КПІ”
Панкратова Н.Д., д.т.н., проф., ІПСА, НТУУ “КПІ”
Стенін О.А., д.т.н., проф., НТУУ “КПІ”
Теленик С.Ф., д.т.н., проф., НТУУ “КПІ”

Науковий редактор: Ільченко М.Ю., акад. НАН України, д.т.н., проф.,
проректор НТУУ “КПІ”

Автоматика–2014: Матеріали 21-ї Міжнародної конференції з автоматичного управління, м. Київ, 23-27 вересня 2014 р. – К.: Вид-во НТУУ “КПІ” ВПК “Політехніка”, 2014. – 323 с. – Мови укр., рос., англ.

У збірнику розглянуто питання, що пов’язані з розробкою та дослідженням систем автоматичного керування, нових інформаційних технологій та систем для потреб науки, промисловості, медицини, економіки, енергетики, охорони довкілля. Представлено теоретичні та прикладні результати досліджень у галузі керування складними об’єктами.

**Автоматика–2014: Материалы 21-й Международной конференции по
автоматическому управлению, г. Киев, 23-27 сентября 2014 г. – К.: Изд-во НТУУ
«КПИ» ИПК ППК «Политехника», 2014. – 323 с. – Языки укр., рус., англ.**

В сборнике рассмотрены вопросы, касающиеся разработки и исследования систем автоматического управления, новых информационных технологий и систем для потребностей науки, промышленности, медицины, экономики, энергетики, охраны окружающей среды. Представлены теоретические и прикладные результаты исследований в области управления сложными объектами.

The problems devoted to the research and development of control systems, new information technologies and systems for science, industry, medicine, economics, energetics, and environmental protection are considered. Theoretical and applied studies in area of complex objects control are presented.

ХОБИН В.А.,
ЛАГЕРНАЯ С.И.

ПАРАМЕТРИЧКА ИДЕНТИФИКАЦИЯ КОРРЕЛЯЦИОННЫХ ФУНКЦИЙ СЛУЧАЙНЫХ ПРОЦЕССОВ ОЦЕНИВАНИЕМ СРЕДНЕКВАДРАТИЧЕСКИХ ЧАСТОТ

Запропоновано економічний варіант знаходження параметрів оцінок моделей сточастичних процесів. Він не потребує процедури формування масиву значень та параметричної оптимізації. Відсутність таких вимог дуже важлива для вирішення задач управління у реальному часі, особливо коли алгоритми управління реалізовано на контролерах.

The economical version for finding the parameters estimates of stochastic processes models has been elaborated. The version obtained does not require the procedure of forming an array of values and parametric optimization. The absence of such requirement is very important to control tasks in real time, especially when the control algorithms are implemented on the controllers.

Постановка задачи

В задачах самонастройки регуляторов часто необходимо проводить идентификацию моделей случайных процессов в реальном времени. Реализация таких задач на контроллерах требует минимизации вычислительных ресурсов. В [1] такая задача была рассмотрена для дифференцируемого случайного процесса $y(t)$, корреляционная функция $R_{1y}(t_k)$ и спектральная плотность $S_{1y}(\omega)$, которого могут быть приняты однопараметровыми

$$\begin{aligned} R_{1y}(t_k) &= \sigma_y^2 e^{-\alpha|t_k|}(1+\alpha|t_k|) \\ S_{1y}(\omega) &= \sigma_y^2 4\alpha^3 / (\omega^2 + \alpha^2)^2 \end{aligned} \quad (1)$$

Рассмотрим вариант решения подобной задачи идентификации для двухпараметровых $R_{2y}(t_k)$ и $S_{2y}(\omega)$ (параметры α и β) вида:

$$\begin{aligned} R_{2y}(t_k) &= \sigma_y^2 e^{-\alpha|t_k|} \left(\cos(\beta|t_k|) + \frac{\alpha}{\beta} \sin(\beta|t_k|) \right) \\ S_{2y}(\omega) &= \frac{\sigma_y^2 4\alpha(\alpha^2 + \beta^2)}{(\omega^2 - \beta^2 - \alpha^2)^2 + 4\alpha^2\omega^2} \end{aligned} \quad (2)$$

Решение задачи

Интегрируя для случайных процессов $y(t)$ и $\dot{y}(t)$ их $S_{2y}(\omega)$ и $\omega^2 S_{2y}(\omega)$ по всей области изменения частот, найдем их дисперсии и среднеквадратические отклонения σ_y и $\sigma_{\dot{y}}$, их отношение дает среднеквадратическую частоту процесса $y(t)$:

$$\sigma_{\dot{y}} / \sigma_y = \omega_y^{cav} = \sqrt{\alpha^2 + \beta^2}, \quad (3)$$

Выражение (3) можно рассматривать как первое из двух уравнений системы с двумя неиз-

вестными. Для получения второго уравнения рассмотрим прохождение $y(t)$ через линейный фільтр с известными параметрами. Переменную на выходе фільтра обозначим $z(t)$. Связь спектральных плотностей на входе $S_{2y}(\omega)$ и выходе $S_{2z}(\omega)$ фільтра определяется известным соотношением:

$$S_{2z}(\omega) = |W(j\omega)|^2 S_{2y}(\omega) = A^2(\omega) S_{2y}(\omega) \quad (4)$$

Тогда, если например частотная передаточная функция фільтра имеет вид $W(j\omega) = 1/(1+j\omega T)$, то

$$S_{2z}(\omega) = \left(\frac{1}{\sqrt{1+\omega^2 T^2}} \right)^2 \frac{\sigma_y^2 4\alpha(\alpha^2 + \beta^2)}{(\omega^2 - \beta^2 - \alpha^2)^2 + 4\alpha^2\omega^2} \quad (5)$$

Интегрируя $S_{2z}(\omega)$ и $\omega^2 S_{2z}(\omega)$ по аналогии с $S_{2y}(\omega)$ и $\omega^2 S_{2y}(\omega)$, получим второе уравнение системы

$$\sigma_z / \sigma_z = \omega_z^{cav} = \sqrt{(\alpha^2 + \beta^2)/(2\alpha T + 1)} \quad (6)$$

Решение системы уравнений (3) и (6) имеет вид:

$$\begin{aligned} \alpha &= \left(\left(\omega_y^{cav} / \omega_z^{cav} \right)^2 - 1 \right) / 2T \\ \beta &= \sqrt{\left(\omega_y^{cav} \right)^2 - \left(\left(\omega_y^{cav} / \omega_z^{cav} \right)^2 - 1 \right) / 2T} \end{aligned} \quad (7)$$

Результаты

Применимость метода для оценки параметров характеристики (3) $y(t)$ в реальном времени иллюстрируется на примере, в ходе комп'ютерного эксперимента. При этом $y(t)$, см. рис. 1, генерировался пропусканием белого шума через лінейний фільтр с передаточной функцією

$$W_{\phi\phi}(p) = \frac{2\sqrt{\sigma_y^2 \alpha(\alpha^2 + \beta^2)}}{p^2 + 2\alpha p + \alpha^2 + \beta^2} \quad (8)$$

где $\alpha=1$, $\beta=3$.

Оцінка середнеквадратических частот процесів $y(t)$ і $\dot{y}(t)$ велася на скользящих интервалах времени T^{exp} . Рис. 2 ілюструє изменение всех переменных задачи при $T^{exp}=200$.

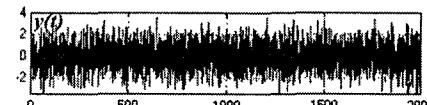


Рис.1 Реалізація случайного процеса $y(t)$

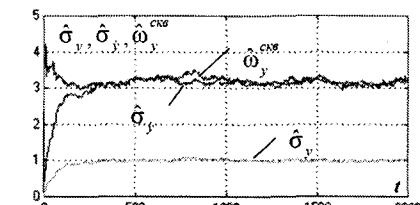


Рис.2 Оцінки, отримані на скользящих інтервалах времени ($T^{exp}=200$)

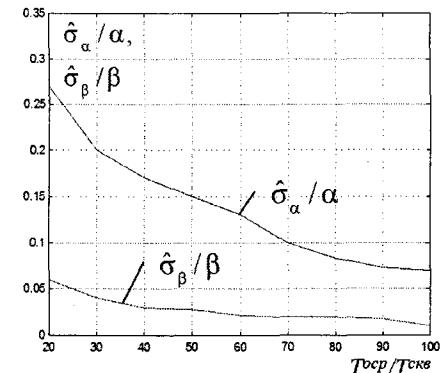


Рис.3 Вплив относительного інтервалу осереднення при оцінці процесів $y(t)$, $\dot{y}(t)$, $z(t)$, $\dot{z}(t)$ на долю случайных составляющих в оцінках $\hat{\alpha}$, $\hat{\beta}$

Выводы

Предложенный вариант оценивания дает возможность работы в реальном времени без применения процедуры параметрической оптимизации, что очень важно, особенно, когда алгоритмы управления реализуются на контроллерах. Увеличивая размерность (или количество) линейных фільтров можно увеличивать количество идентифицируемых параметров, тем самым расширять набор $R(t_k)$ и $S(\omega)$, для которых можно реализовать аналогичную процедуру идентификации.

Список литературы

- Лагерна С.І., Хобін В.А. Економічний метод оцінювання параметрів вероятностних характеристик случайних процесів: пример применения// Збірник наукових праць молодих учених, аспірантів та студентів, Одесська національна академія харчових технологій – 2012. – Том 1- С.133-135.
- Бесекерский В.А., Попов Е.П.. Теория систем автоматического управления. – Изд. 4-е, переработанное и доп.– СПб., Профессия, 2007. – 725 с.