

ВЫБОР ПАРАМЕТРОВ УСТОЙЧИВОСТИ ПРОЦЕССА СГЛАЖИВАНИЯ ДИСКРЕТНЫХ ДАННЫХ

¹Учреждение образования «Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники», г. Минск, Республика Беларусь

Назначение цифрового вычислительного устройства, используемого как элемент системы регулирования или управления, часто состоит в сглаживании дискретных данных, полученных опытным путем и содержащих различные помехи. В современных сложных технических системах практический интерес представляет процесс сглаживания, не связанный непосредственно с вероятностными характеристиками входных и выходных данных и имеющий итерационный характер. Это объясняется тем, что данный процесс функционирует путем многократного повторения подстановок найденных в нем значений. Он может быть реализован только в том случае, если интерполяционный процесс сходится (эквивалентная импульсная система будет устойчива). В этом случае приобретает важное значение - выбор параметров, которые обеспечивают устойчивость.

Для исследования устойчивости удобно воспользоваться частотным критерием [1]:

$$K^*(q, 0) = r \frac{a}{c} (-1)^n \frac{e^{s+1} - 1}{e^q - 1} = r \frac{e}{c} (1 - e^{-q})^{s+1} - 1 \frac{1}{e} \quad , \text{ при } q = j\omega.$$

Качественный вид частотной характеристики при $s = 0, 1, 2$ приведен на рисунке 1.

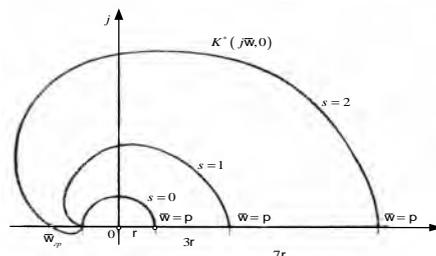


Рисунок 1 – Частотная характеристика

Для определения устойчивости находим предварительно критические частоты, т.е. частоты $\bar{\omega}_{\epsilon\delta}$, при которых мнимая часть частотной характеристики обращается в нуль. Критические частоты удовлетворяют уравнению:

$$2^{s+1} \sin^{s+1} \frac{\bar{\omega}}{2} \sin(s+1) \frac{p - \bar{\omega}}{2} = 0.$$

Отсюда находим:

$$(s+1) \frac{p - \bar{\omega}_{\epsilon\delta}}{2} = r p$$

где r - целое число и, следовательно, при $s > 0$ $\bar{\omega}_{\epsilon\delta} = p - \frac{2rp}{s+1}$

Проводя преобразования получим условие устойчивости в виде:

$$r < r_{\epsilon\delta} = \frac{1}{1 + \frac{2}{e} \cos \frac{p}{s+1} \frac{\bar{\omega}_{\epsilon\delta}}{p}}.$$

Зависимость $r_{\epsilon\delta}$ и $\bar{\omega}_{\epsilon\delta}$ от s приведена в таблице 1.

Таблица 1 – Зависимость $r_{\epsilon\delta}$ и $\bar{\omega}_{\epsilon\delta}$ от s

s	0	1	2	3	4	5
$\bar{\omega}_{\epsilon\delta}$	0	0	$\frac{1}{3}p$	$\frac{1}{2}p$	$\frac{3}{5}p$	$\frac{2}{3}p$
$r_{\epsilon\delta}$	1	1	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{5}$	$\frac{1}{12}$	$\frac{1}{28}$

Для $s=0$ и $s=1$ процесс сглаживания всегда устойчив. Для $s > 1$ существует предельное значение r , при котором процесс становится неустойчивым. С увеличением s граничная частота увеличивается, стремясь к p при $s \rightarrow \infty$, а $r_{\epsilon\delta}$ уменьшается, стремясь к нулю.

Таким образом, при выборе r , удовлетворяющем условию устойчивости, система будет осуществлять процесс сглаживания.

Полученный результат справедлив и для более сложных систем, поскольку устойчивость процесса сглаживания не зависит от коэффициентов X_n .

ЛИТЕРАТУРА

1. Цыпкин, Я.З. Теория линейных импульсных систем / Я.З.Цыпкин – М.: Физматгиз, 1963. – 968с.