УДК 622.641-1

АНАЛИЗ РАБОТЫ АНАЛОГОВОГО ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ В САУ УГЛЕДОБЫВАЮЩИМ КОМБАЙНОМ

Варакута В.В., студент, Каганюк А.К., доцент, к.т.н.

(Донецкий национальный технический университет, г. Донецк, Украина)

В системах автоматического управления угледобывающим комбайном возможно применение двух типов преобразователей: аналогового и цифрового. При проведении сравнительного анализа работоспособности будем оценивать системы по следующим показателям: степень сложности настройки системы, стабильность работы во времени и при изменении температуры, точность работы (быстродействие).

Настройка системы состоит в следующем: с помощью потенциометров устанавливаются различные напряжения на входах компараторов (н.о. – нуль-органов). Когда напряжения на емкостных делителях достигнут установленной величины, компараторы срабатывают.

В силу присущей системе погрешности, пороги приходится устанавливать слишком близко друг к другу, что в силу ряда других причин, приводит к ложным срабатываниям, или к автоколебательному режиму работы. Порогам присущ и временной дрейф. Температурная нестабильность объясняется наличием таких элементов, как компараторы и ключи, величина порогового напряжения которых существенно зависит от температуры.

Погрешность работы аналоговой системы состоит из целого ряда погрешностей отдельных функциональных элементов.

- погрешность, связанная с перекрытием импульсов от двух датчиков на входе ждущего мультивибратора, связанная с наличием у последнего «мертвого времени». (5%)
- погрешность, связанная с нелинейностью емкостных делителей после интегратора. (2%)
- погрешность, вносимая 2-м интегратором. (37%)

Таким образом, суммарная ошибка системы, проявляющаяся в ухудшении ее быстродействия составит по каждому каналу:

$$\xi_{\text{общ. сист}} = \sqrt{\sum \xi_i^2}$$
 $\xi_{\text{общ.}} = \sqrt{5^2 + 40^2 + 2^2 + 37^2 + 2^2} = 55\%$

Замечания:

1. Рассчитанные величины погрешностей как по отдельным узлам, так и по всей системе в целом, хорошо соответствуют реальным погрешностям, полученным при стендовом испытании системы.

- 2. Попытка увеличить чувствительность (быстродействие) системы путем установления заниженных значений напряжений на входах компараторов приводит к усложнению схемы.
- 3. В схеме 15 транзисторов.

Предлагаемый вариант цифровой схемы имеет целый ряд преимуществ:

- более высокая точность;
- простота настройки;
- отсутствие узлов, критичных к повышению температуры;
- получение практически любого времени запаздывания;
- возможность реализации почти всего устройства на стандартных логических элементах;
- возможность повышения надежности путем небольшого усложнения схемы;

Быстродействие системы определяются точностью работы вычитающего устройства и временем срабатывания всех реле. В основе вычитающего устройства лежит триггер, «мертвое время» которого не превышает 10 мсек. Такая малая зона перекрытия не позволяет воспользоваться методикой расчета погрешности аналогового варианта в силу того, что шаг табуляции вероятностного интервала (0,01) - много больше «мертвого времени» триггера.

Однако верхний предел ошибки удается оценить, воспользовавшись формулой Лившица для периодических потоков. Число совпадений периодических импульсов больше, чем статических. Поэтому результат является верхним пределом ошибки и равен:

$$f_{cp.cogn.n-nomorog} = \sum_{i=1}^{n} \frac{1}{(t_{ui} - f)} \cdot \prod_{i=1}^{n} f_{ni} \cdot (t_{ui} - \delta)$$

Где:

 $f_{_{\it cp\,.cogn\,.n-nomokog}}$ - средняя частота совпадений импульсов n-потоков;

 $t_{ui} - i$ -я длительность импульса (0.0002 сек);

 f_{ui} – i-я частота импульса (100 Γ ц);

 δ - перекрытие (190 мсек);

$$f_{cp.cogn.n-nomokoo}$$
 =0,2 Гц т.е. ξ =0,2 имп/сек; Значит ξ отн.=0,1 %

Время срабатывания реле составляет примерно 10 мсек, что соответствует ошибке:

$$\Delta$$
 N= N* t_{cpa6} .=100*0,1=1 имп.
 ξ = Δ N/ N=1%

Т.к. последовательно срабатывают 2 реле, то ошибка системы в целом 2-3%. Точность цифровой системы в 25 раз превышает точность аналоговой.