



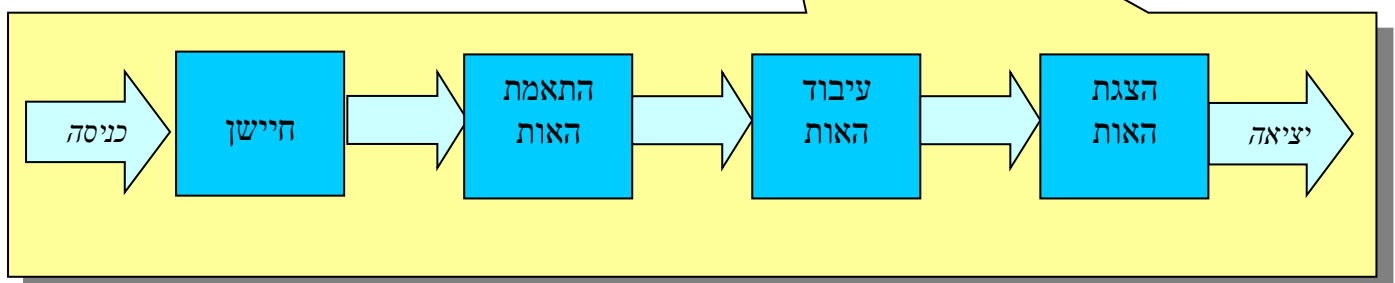
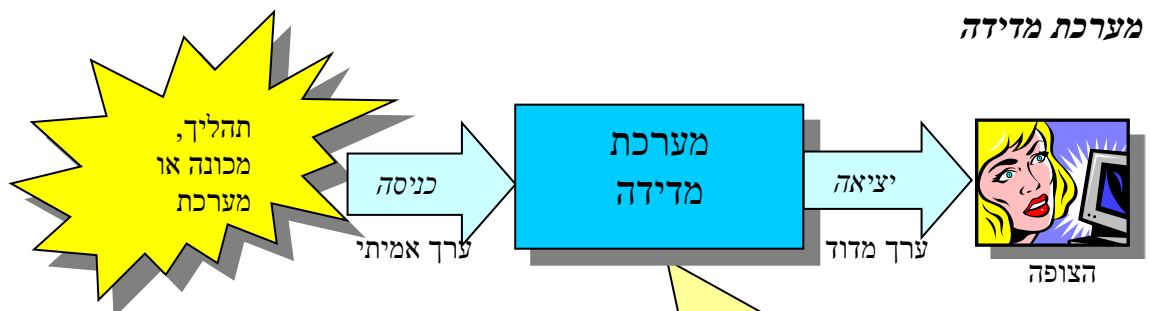
תרגיל כיתה מס' 1.

מה בתרגול?

- רקע תיאורטי
- מספרים חשובים
- מאפייני החיישן
- סוגי שגיאות וניתוחן
- פתרון שאלות לדוגמא

רקע תיאורטי

- חיישן – התקן המודד גודל פיסיקלי וממיר אותו לאות שניתן להציג ע"י גדלים כמותיים (לדוגמה: מד טמפרטורה, מד לחץ וכו').





מספרים חשובים

ספרות משמעותיות – מושג חשוב. בכתיבה טכנית ומדעית מוסכם לשקף את דיוק הערכים ברישום ספרות משמעותיות בלבד. כאשר רושמים תוצאה של מדידה תמיד ישנה ספרה שמתאימה לפרט הקטן ביותר שניתן למדוד או להעריך.

למשל יש הבדל בין רישום 0.9 לרישום 0.90.

דגשים לגבי מספרים חשובים:

- כל הספרות בין 1-9 משמעותיות
- 0 בין ספרות אחרות משמעותיות
- כל האפסים משמאל לספרה ראשונה בין 1-9 תמיד לא משמעותיים
- כל האפסים אחרי נקודה העשרונית ומימין לספרה משמעותית תמיד משמעותיים
- הספרה המשמעותית הקטנה ביותר במספר מדוד צריך להתאים לגודל השגיאה במדידה.
- בכתיבת תוצאות חיבור וחסור נכתוב ספרות עד להגעה לספרה המשמעותית האחרונה של המספר הידוע בדיוק הנמוך ביותר מבין המספרים המשתתפים.
- פעולות כפל וחילוק משמרות את מספר הספרות המשמעותיות הקטן ביותר מבין המספרים המשתתפים.

לפי הדגשים האלה לדוגמה נכתוב כך:

$$0.000450600 = 4.50600 * 10^{-4}$$

פעולות עם ספרות משמעותיות:

$$3.76 + 14.831 + 2.1 = 20.7$$

$$2.8723 * 1.6 = 4.6$$

$$\frac{45.2}{6.1678} = 7.33$$

ערך מדוד עם גודל שגיאה ידוע ייכתב בהתאם:

$$F_{read} = 15.24 [N] \pm 10\% = 15.24 \pm 1.5 [N] = 15.2 \pm 1.5 [N]$$

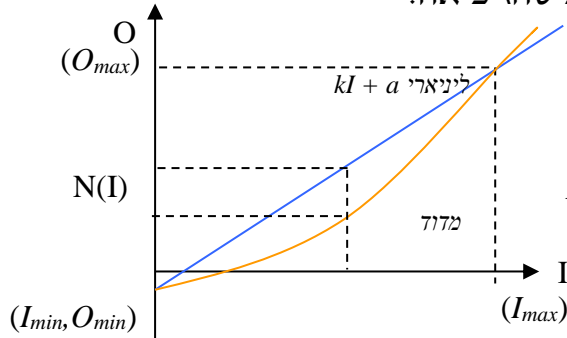
כאשר מחשבים ערך תוך שימוש בקבוע שידוע בדיוק שרירותי (רוב הקבועים הפיזיקליים/מתמטיים), מספר הספרות המשמעותיות נשמר:

$$P = 2\pi \cdot r_{read} = 2 \cdot 3.142 \cdot 4.35 [mm] = 27.3 [mm]$$



מאפייני חיישן

- **תחום מדידה (Range)** – תחום המדידות שבין הערך המקסימלי של כניסה/יציאה לבין הערך המינימלי של כניסה/יציאה.



$$Non-linearit\ y = \left| \frac{\hat{N}}{O_{max} - O_{min}} \right| \times 100\%$$

- **רגישות (Sensitivity)** – היחס בין המוצא לכניסה :

במקרה הכללי :

$$S = \frac{dO}{dI}$$

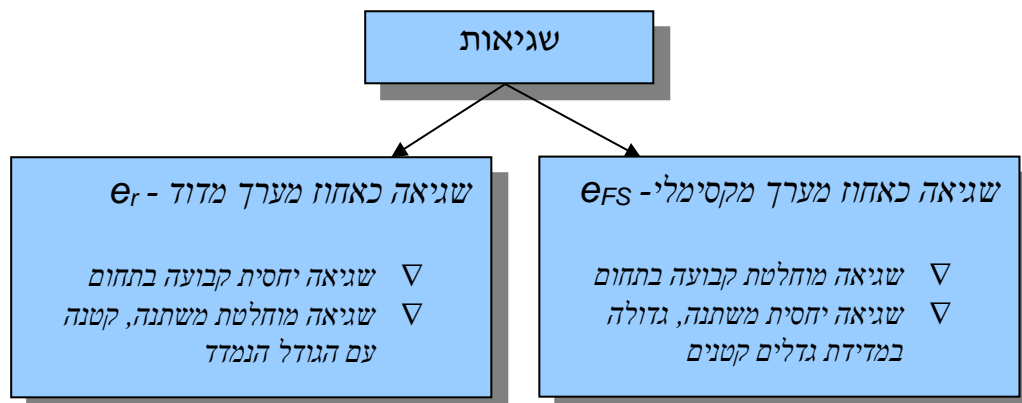
במקרה הליניארי :

$$S = \frac{O}{I}$$

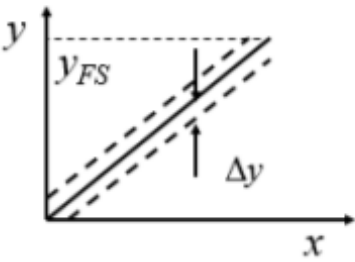
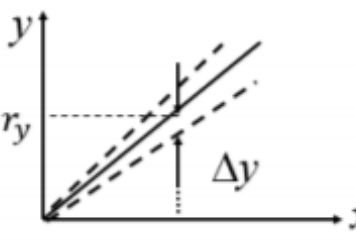
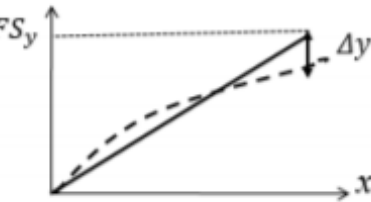
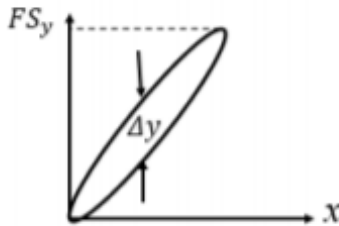
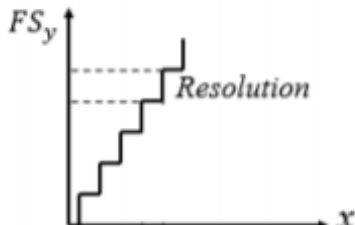
- **אי-ליניאריות (Non-linearity)** - הפרש בין אופיין החיישן לקו הליניארי. בדרך כלל מוגדרת כיחס של הסטייה המקסימלית של האופיין מהקו הישר לתחום המדידה (באחוזים).
- **שגיאות** - סטיות של הערך המדוד מהערך האמיתי עקב אי-דיוקים במדידה או הפרעות בתהליך או במערכת הנמדדת.

$$e_{ABS} = |O_{measured} - O_{real}| \quad \text{שגיאה מוחלטת - מדידה-ערך אמיתי}$$

$$e_{REL} = \frac{e_{ABS}}{O_{ref}} * 100\% \quad \text{שגיאה יחסית - יחס בין שגיאה מוחלטת וערך אמיתי}$$





<p>שגיאה כאחוז מערך מקסימלי - $\%F.S^*$</p> $e_{FS} = \frac{\Delta y}{FS_y} \cdot 100\%$ <p>* F.S. = Full Scale - Measurement range</p>	<p>שגיאה כאחוז מערך מדוד - $\%reading$</p> $e_{reading} = \frac{\Delta y}{r_y} \cdot 100\%$
<p>Bias error</p> 	<p>Sensitivity error</p> 
<p>Linearity error</p> 	
<p>Hysteresis error</p> 	
<p>Resolution error</p>  $e_{res,rel} = \frac{Res/2}{FS_y} \cdot 100\%$	



את השגיאה הכוללת אפשר לחשב בשתי דרכים :

- שגיאה מקסימלית : נותן הערכה לשגיאה המקסימלית, תחת ההנחה שכל השגיאות נסכמות.

$$e_{MAX} = \sum e_i$$

- שגיאת (RSS) Root Sum Square : נותן הערכה לשגיאה סטטיסטית. חישוב שגיאה זה נפוץ יותר.

$$e_{RSS} = \sqrt{\sum e_i^2}$$

חשוב :

- בחישוב השגיאה, חשוב לשמור על העקביות ביחידות
- חשוב להקפיד על חיבור שגיאות FS או reading ולא לערבב ביניהם
- כאשר רושמים שגיאה אבסולוטית- להקפיד לרשום את יחידות השגיאה
- כאשר רושמים שגיאה יחסית- חשוב לרשום האם זוהי שגיאת FS או reading

מעבר בין שגיאה reading לבין שגיאה FS :

$$e_{FS} = \frac{e_{reading} * reading}{FS} * 100\% \quad [\% FS]$$

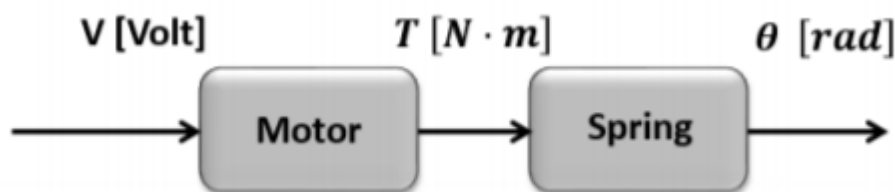
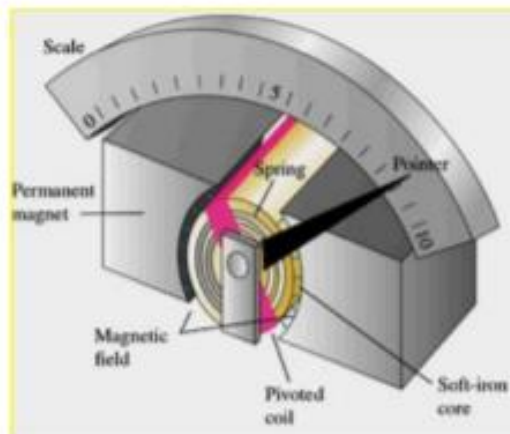
שאלה מס. 1

- באתר הקורס מופיע מפרט טכני של חיישן תאוצה מודל 805M1. נדרש להשתמש בחיישן לניטור תנועתו של גוף קשיח המצופה לנוע לפי $y = \sin(5t) [m]$.
- רשמו את ערכי הקצה של התאוצה אותם נצפה למדוד בהתאם ליחידות החיישן.
 - באילו מדגמי החיישן נבחר להשתמש למטרה זו?
 - חשב את שגיאת RSS של החיישן עבור מדידת התאוצה המקסימלית הצפויה.



שאלה מס. 2

נתונה דיאגרמת בלוקים של וולטמטר. המנוע מוציא מומנט T שפרופורציונלי למתח כניסה V , היציאה מהמערכת הינה השינוי הזוויתי θ , שפרופורציונלי למומנט T .



א. מהן היחידות של K_{motor} ו K_{spring} ומה הרגישות של החיישן? נתון:

$$K_{motor} = 2 \cdot 10^{-1} [??]$$

$$K_{spring} = 5 \cdot 10^{-2} [??] \pm 10\%$$

ב. חשב את θ עבור המקרים הבאים (מתח הכניסה למנוע קבוע, ושווה ל-1V):

- הערכים הנומינליים של K_{motor} , K_{spring} .
- סטייה של 10% מהערך הנומינלי של K_{spring} .

מהי השגיאה (באחוזים) בערכה של θ לפי התוצאות הנ"ל אם היא מחושבת ע"י הנוסחה:

$$e_{\theta} = \frac{\theta_{nominal} - \theta_{offset}}{\theta_{nominal}} \times 100\%$$



[לקריאה עצמית] רוצים להקטין את השפעת הסטייה בערך של K_{spring} על θ . יש לתכנן מערכת חדשה, הכוללת (נוסף על מנוע והקפיץ) גם את הרכיבים הבאים:

- מגבר DC בעל הגבר של $G = 1000$
- מתמר העתקה זוויתית (Angular-Displacement Transducer) בעל רגישות (קבוע הגבר) של $K_{trans}=100[\text{Volt/rad}]$
- יחידת מחסר מתח (Voltage Substraction Unit)

ג. שרטט את דיאגרמת הבלוקים של המערכת המוצעת.

ד. חשב את θ עבור סטייה של 10% מהערך הנומינלי של K_{spring} והשווה לתוצאה שהתקבלה בסעיף א.

שאלה מס. 3

מד מרחק בעל תחום מדידה שבין 0.0 ל- 3.0 ס"מ, ומקבל מתח מספק סטנדרטי של 0.5 וולט. מצורפים נתוני מדידה שהתקבלו מהחיישן:

Displacement X[cm]	0.0	0.5	1.0	1.5	2.0	2.5	3.0
Output Voltage [mV]	0.0	16.5	32.0	44.0	51.5	55.5	58.0

א. רוצים להתאים לעקומת החיישן קו לינארי, העובר דרך נקודות הקצה של העקום. העבר קו זה והערך את אי-הלינאריות המקסימלית באחוזים מעל תחום המדידה (Full Scale).

מוצע להתאים לעקומת החיישן קו לינארי אחר, כך שהסטיות יהיו מינימליות.

ב. חשב את משוואת הקו לפי "שיטת הריבועים הפחותים" (Mean Least Square)

ג. מהי השגיאה המקסימלית המתקבלת במקרה זה?

