



Development of a search and rescue vessel (SAR) dynamic model based on the Extended Kalman filter (EKF) to estimate the accurate state of the vessel maneuver

Fatemeh zolfagharnasab¹, Mohammad Saeed seif^{2*}

¹ PhD Student, Department of Mechanical Engineering, Sharif University of Technology

² Professor, Center of Excellence in Hydrodynamics & Dynamics of Marine Vehicle, Sharif University of Technology

ARTICLE INFO

Article History:

Received: 9 Jun 2024

Last modification: 23 Feb 2025

Accepted: 27 Feb 2025

Available online: 3 Mar 2025

Article type:

Research paper

Keywords:

Dynamic model

Extended Kalman filter

Maneuver

System identification

Estimate the situation

ABSTRACT

The accurate estimation and prediction of the trajectories of maneuvering vessels in navigation are important tools to improve maritime safety and security. Therefore, many conventional navigation systems and Vessel Traffic Management & Reporting Services are equipped with Radar facilities for this purpose. However, the accuracy of the predictions of maneuvering trajectories of vessels depends mainly on the goodness of estimation of vessel position, velocity and acceleration. In this article, the information related to two navigation devices named GPS and INS is collected and by giving the data obtained from the system identification and using the equations of the developed Kalman filter algorithm, the path and position of the two zigzag and bypass maneuvers are estimated. to be and finally, after estimating the maneuvering path, the movement of the float is validated with the experimental movement recorded by the navigation devices Among the innovations that can be mentioned in this article is the integration of the control system design based on the dynamic model for a high-speed boat. Because the work on the high-speed float using the system identification method is very limited. The reason for using the developed Kalman filter method is that this method is able to estimate several unknowns in a nonlinear system by only having measured inputs from model testing.

ISSN: 2645-8136



DOI: <http://dx.doi.org/10.61186/marineeng.21.45.16>

Copyright: © 2025 by the authors. Submitted for possible open access publication under the terms and conditions of the Creative Commons Attribution (CC BY) license [<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/>]



توسعه مدل دینامیکی شناور جستجو و نجات (SAR) مبتنی بر فیلتر کالمن توسعه یافته (EKF) جهت تخمین وضعیت دقیق مانور شناور

فاطمه ذوالفقارنسب^۱ , محمد سعید سیف^۲ 

^۱ دانشجوی دکتری رشته مهندسی دریا، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی شریف، fzolfagharnasab@yahoo.com
^۲ استاد، قطب علمی هیدرودینامیک و دینامیک متحرکهای دریایی، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی شریف، seif@sharif.edu

چکیده

برآورد و پیش‌بینی دقیق مسیر کشتی‌های مانور در ناوبری، ابزار مهمی برای بهبود ایمنی و امنیت دریایی است. بنابراین، بسیاری از سیستم‌های ناوبری مرسوم و خدمات مدیریت و گزارش ترافیک کشتی‌ها برای این منظور به امکانات رادار مجهز هستند. با این حال، دقت پیش‌بینی‌های مسیر مانور شناورها عمدتاً به خوبی تخمین کشتی بستگی دارد. در این مقاله اطلاعات مربوط به دو دستگاه ناوبری با عنوان GPS و INS، داده برداری می‌گردد و با دادن داده‌های حاصل از شناسایی سیستم و با استفاده از معادلات الگوریتم فیلتر کالمن توسعه یافته مسیر و موقعیت سه مانور زیگزاگ، دور زدن و شتاب‌گیری تخمین زده می‌شود و در نهایت پس از تخمین مسیر مانور حرکت شناور با حرکت تجربی ثبت شده توسط دستگاههای ناوبری اعتبار سنجی می‌گردد. از جمله نوآوری‌هایی که می‌توان در این مقاله به آن اشاره کرد یکپارچه سازی طراحی سیستم کنترل براساس مدل دینامیکی برای یک شناور تندرو در مقیاس واقعی است، چرا که کار بر روی شناور تندرو در مقیاس واقعی با استفاده از روش شناسایی سیستم بسیار محدود است. علت استفاده از روش فیلتر کالمن توسعه یافته این است که این روش قادر است چندین مجهول را در یک سیستم غیرخطی تنها با داشتن ورودی‌های اندازه‌گیری شده از تست مدل تخمین بزند.

اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۳/۰۳/۲۰

تاریخ اصلاح مقاله: ۱۴۰۳/۱۲/۰۵

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۳/۱۲/۰۹

تاریخ انتشار مقاله: ۱۴۰۳/۱۲/۱۳

نوع مقاله:

مقاله پژوهشی

کلمات کلیدی:

مدل دینامیکی

فیلتر کالمن توسعه یافته

مانور

شناسایی سیستم

تخمین وضعیت



۱ - مقدمه

مانور پذیری شناورها از جهات مختلف دارای اهمیت است به خصوص شناورهای تندرو، شناور با هر کاربرد و مأموریتی که باشد، توانایی مانور مناسب یک امتیاز مثبت برای آن خواهد بود. به عنوان مثال شناورهای جستجو و نجات یا SAR در موقعیت های ویژه نیازمند تغییر سرعت و مسیر بوده و این موضوع یک قابلیت حیاتی برای آنها محسوب می گردد و این موضوع هم پیش از ساخت و هم پس از آن مورد توجه زیادی قرار می گیرد. از این رو پیش بینی چگونگی مانور می تواند کمک شایانی به طراحی و بهره برداری مناسب از یک شناور به خصوص شناورهای تندرو نماید.

علاوه بر آن می توان گفت نیاز مبرم و ضروری به یک پایگاه داده از اطلاعات تست های مانورپذیری شناور پروازی با مقیاس واقعی بیانگر اهمیت بررسی مانور شناور به صورت تجربی است.

از دیگر اهمیت هایی که می توان به آن اشاره کرد این است که کارایی شناورها در بنادر یکی از پارامترهای مهم و تاثیر گذار در طراحی بنادر می باشد. یکی از مهم ترین عواملی که در تعیین کارایی شناور نقش اساسی دارد مانور شناور در شرایط محیطی مختلف در داخل بندر می باشد. از این رو مانورپذیری مناسب این شناورهای جستجو و نجات در داخل خور موسی واقع در بندرامام خمینی(ره) حائز اهمیت است.

موضوع شناسایی سیستم از قدمت تاریخی طولانی برخوردار است. گرچه، این موضوع در حوزه مهندسی کنترل تعریف شده است، ولیکن به لحاظ محتوایی در تمامی رشته های علوم مهندسی تظاهر پیدا می کند. زیرا، در تمامی مباحث علوم مهندسی، معمولاً، یک محقق با یک پدیده یا سیستمی نامعلوم سروکار دارد که بخش مهمی از تحقیق او صرف کسب آگاهی از رفتار آن پدیده یا سیستم در شرایط عادی و پی بردن به رفتار احتمالی پدیده یا سیستم، تحت شرایط خاص معطوف می گردد. بنابراین، استفاده از روش های مختلف در شناسایی سیستم، این امکان را فراهم می آورد که با در اختیار داشتن داده های تجربی از پدیده یا سیستم مورد نظر، یک مدل عملکردی از رفتار آن را به دست آورد [۱].

فیلتر کالمن، یک تخمین گر است که از تخمین حالت قبل و مشاهده فعلی برای محاسبه تخمین حالت فعلی استفاده می کند و یک ابزار بسیار قوی برای ترکیب اطلاعات در حضور نامعینی ها است. در برخی موارد، توانایی فیلتر کالمن برای استخراج اطلاعات دقیق خیره کننده است. فیلتر کالمن مدت ها است که به عنوان راه حل بهینه برای بسیاری از کارهای ردیابی و پیش بینی داده ها مورد استفاده قرار می گیرد [۲].

اما فیلتر کالمن به تنهایی، در سیستم های خطی به کار می رود و چنانچه یکی از مدل های دینامیکی یا اندازه گیری، غیر خطی باشند این فیلتر دیگر کارایی نخواهد داشت در این مواقع از نوع غیر خطی فیلتر به نام فیلتر کالمن توسعه یافته استفاده می شود در این فیلتر مدل های دینامیکی و اندازه گیری در صورت غیر خطی بودن طبق جمله اول سری تیلور (مرتبه اول سری تیلور) حول مسیر تخمینی جاری خطی سازی می شوند فیلتر کالمن توسعه یافته همانند فیلتر کالمن از دو مرحله تشکیل شده است مرحله پیش بینی و مرحله به روزرسانی، با این تفاوت که مدل های خطی شده در فرآیند آن لحاظ می شوند [۳].

در سال ۲۰۲۲ جیان ژنگ مقاله ای با عنوان یک رویکرد شناسایی آنلاین مدل حرکت غیرخطی کشتی با استفاده از فیلتر کالمن غیرمقایسه ای و آزمون خودهدایت را منتشر کردند.

این مقاله روشی برای شناسایی پارامترهای آنلاین سیستم های حرکت غیرخطی کشتی ها پیشنهاد می دهد. در ابتدا، سیستم حرکت یک کشتی غیرخطی است و در طول سفر، پارامترهای حرکت کشتی با تغییر وضعیت حرکت کشتی و محیط دریایی تغییر می کند. برای دستیابی به شناسایی در زمان واقعی، از روش شناسایی آنلاین با افق عقب رونده استفاده شده است [۴].

در سال ۲۰۲۲ تور فوسن مقاله ای با عنوان کنترل پیروی از مسیر خط دید با استفاده از فیلتر کالمن توسعه یافته برای تخمین سرعت و مسیر روی زمین از موقعیت های GNSS را به چاپ رساندند.

این مقاله طراحی اتوپایلوٹ مسیر برای پیروی از مسیر و فیلتر کالمن توسعه یافته پنج متغیره (EKF) را برای تخمین مؤثر COG و SOG ارائه می دهد. با اینکه الگوریتم های متعددی برای محاسبه COG و SOG وجود دارد، طراحی EKF مزیت هایی دارد زیرا یک تخمین گر حالت می تواند برای گنجاندن سایر سیستم های حسگری مانند DVL (دستگاه سرعت داپلر)، رادار، حسگرهای نرخ وضعیت، سیستم های بینایی کامپیوتری و غیره گسترش یابد. این در تضاد با سیستم های اختصاصی است که به کاربر اجازه تغییر نرم افزار را نمی دهند.

همگرایی و دقت EKF با استفاده از مدل های ردیابی هدف در ترکیب با معادلات سینماتیکی به طور قابل توجهی بهبود می یابد. در مطالعه موردی پیروی از مسیر، از یک مدل دقیق از کشتی باربری کلاس MARINER استفاده شده است. از مطالعه شبیه سازی می توان نتیجه گرفت که EKF به طور موفقیت آمیزی COG و SOG را از اندازه گیری های GNSS در حین پیروی از مسیر تخمین می زند. این راه حل بسیار مقاوم و دقیق است و هنگامی که با اتوپایلوٹ مسیر ترکیب شود، نیاز به قطب نما در حین پیروی از مسیر حذف می شود [۵].

در سال ۲۰۲۳ یاووز هاکان اوزدمیر مقاله ای با عنوان تخمین میرایی رول کشتی و فرکانس طبیعی با استفاده از فیلتر کالمن توسعه یافته بر اساس خروجی URANS را منتشر کرد.

این مقاله روشی جایگزین برای ارزیابی ضریب میرایی رول و فرکانس طبیعی یک جسم شناور را مورد بحث قرار می دهد. فرآیند همجوشی داده ها به مقادیر تجربی نیاز دارد. در این مطالعه، به جای انجام آزمایش واقعی، مقادیر شبه آزمایشی از طریق دینامیک سیالات محاسباتی^۱ به دست آمد. تکنیک فیلتر کالمن توسعه یافته همراه با CFD برای تخمین ضریب میرایی خطی معادل و فرکانس طبیعی حرکت کاهش رول آزاد تعیین شد [۶].

در سال ۲۰۲۴ فردی چاکچی و همکاران، مقاله بهبود عملکرد حرکت نوسانی کشتی با ترکیب تخمین پارامتر EKF و کنترل MPC را منتشر کردند این مقاله یک مدل دینامیکی غیرخطی برای حرکت نوسانی یک کشتی مدل گولت مجهز به باله های فعال ارائه می دهد. برای تخمین دقیق پارامترهای مدل از آزمایشات تجربی نوسان که در آزمایشگاه تحقیقات هیدرودینامیک دانشگاه فنی ییلدیز انجام شده است، از فیلتر کالمن توسعه یافته^۲ استفاده کرده شده است. در ادامه، یک کنترل کننده پیش بین مدل^۳ مبتنی بر حذف اغتشاش به طور فعال باله ها را هدایت می کند تا حرکت نوسانی را به حداقل برساند و به طور صریح اشباع های واقعی دامنه و نرخ را در نظر می گیرد. نتایج شبیه سازی موفقیت روش تخمین پارامتر ما و پتانسیل امیدوارکننده استراتژی MPC برای کاهش نوسان را نشان می دهد [۷].

در سال ۲۰۲۴ هوی هئو مقاله ای با عنوان مدل فیلتر کالمن برای بهینه سازی دقت ناوبری کشتی را با هدف بهبود دقت ناوبری کشتی ها، یک الگوریتم فیلتر کالمن مبتنی بر بهینه سازی برای بهینه سازی ناوبری پیشنهاد داد. بر اساس مطالعه دانش موقعیت یابی مرده^۴، معادله دینامیکی ابعادی سیستم ناوبری یکپارچه کشتی تنظیم می شود. سپس فیلتر کالمن توسعه یافته با استفاده از کنترل کننده تطبیقی منطق فازی^۵ تنظیم شده و برای همجوشی اطلاعات GPS/INS به کار گرفته می شود تا توانایی تطبیق با اختلالات محیطی را داشته باشد. در نهایت، این روش برای شبیه سازی سیستم ناوبری یکپارچه GPS/INS روی پلتفرم نرم افزار متلب استفاده می شود. نتایج نشان می دهد که مدل بهبود یافته می تواند به طور مؤثر بخشی از داده های سیستم را برای به روزرسانی و تکرار استفاده کند و پایداری و قابلیت اطمینان فیلتر

را افزایش دهد، بنابراین، این مدل برای ناوبری کشتی و ردیابی اهداف نیز مناسب تر است [۸].

در سال ۲۰۲۴ بینگ هان و همکاران، مقاله ای با عنوان یک روش کنترل مسیر کشتی با استفاده از قانون هدایت خط دید یکپارچه مبتنی بر کنترل فازی را ارائه دادند. در این مقاله یک روش بهبود کنترل فازی با استفاده از اصل هدایت خط دید یکپارچه^۶ برای پاسخگویی به نیازهای ناوبری خودکار و کنترل با دقت بالای مسیر کشتی ها پیشنهاد شده است.

ابتدا یک مدل حرکت سه درجه آزادی برای کشتی ایجاد شد که بر اساس کشتی کانتینری با نیروی باتری که توسط گروه حمل و نقل COSCO ساخته شده است، طراحی گردید.

سپس، یک کنترل کننده مسیر حرکت کشتی مبتنی بر الگوریتم ILOS طراحی شد. برای پاسخگویی به نیاز متغیر زمانی در پارامترهای فاصله پیش نگر در طول فرآیند دنبال کردن مسیر، به ویژه تحت شرایط ناوبری مختلف، کنترل کننده های منطق فازی برای شرایط مختلف طراحی شدند تا به طور خودکار پارامترهای فاصله پیش نگر را تنظیم کنند [۹].

در سال ۲۰۲۴ چینگ هاو لی و همکاران، مقاله ای با عنوان شناسایی پارامتری مدل پاسخ حرکت مانور کشتی مبتنی بر فیلتر کالمن مکعبی با ریشه دوم را منتشر کردند در این مقاله الگوریتم شناسایی سیستم مبتنی بر فیلتر کالمن مکعبی با ریشه دوم (SRCKF) برای رفع مسائلی نظیر دقت پایین، پایداری ضعیف و ضعف در قابلیت تعمیم که در شناسایی پارامترهای مدل های حرکتی کشتی با استفاده از فیلتر کالمن توسعه یافته (EKF) رخ می دهد، پیشنهاد شده است. این الگوریتم در چارچوب فیلتر کالمن مکعبی (CKF) طراحی شده است و ماتریس کوواریانس اصلی را با ریشه دوم آن جایگزین می کند و از تجزیه مثلثی برای پیش بینی و به روزرسانی استفاده می کند تا پایداری شناسایی را افزایش دهد.

در این پژوهش، EKF به عنوان الگوریتم مقایسه ای برای شناسایی پارامترهای مدل پاسخ غیرخطی مرتبه دوم کشتی به کار گرفته شده است. ورودی های زاویه سکان با تغییرات سیستم سرووی سکان تطبیق داده می شوند و داده های شبیه سازی عددی با استفاده از روش رانگ-کوتا مرتبه چهارم محاسبه می شوند. مدل شناسایی شده سپس تحت یک آزمایش اعتبارسنجی قابلیت تعمیم قرار می گیرد.

نتایج نشان می دهند که الگوریتم SRCKF از نظر دقت شناسایی، پایداری و قابلیت تعمیم عملکرد بهتری نسبت به الگوریتم EKF دارد [۱۰].

¹ CFD

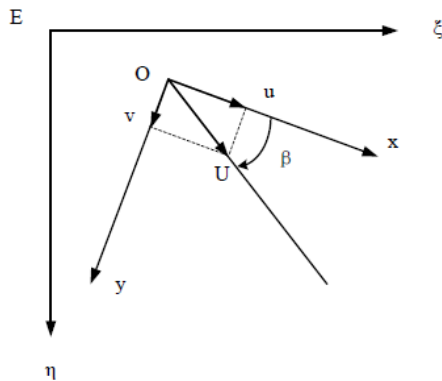
² EKF

³ MPC

⁴ Dead Reckoning

⁵ FLAC

مختصات، O، به مرکز ثقل کشتی متصل است. جهت گیری آن به گونه ای است که Ox با خط جلو و عقب کشتی با جهت مثبت رو به جلو و Oy به عنوان جهت مثبت و با سمت راست به عنوان جهت مثبت در نظر گرفته شده است. U سرعت کشتی و β زاویه رانش می باشد.



شکل ۱- مختصات حرکت افقی کشتی

۲-۲- تخمین حالت های سیستم و معادلات آن

سیستم دینامیکی غیرخطی در فضای زمان-پیوسته در مدل فضای حالت به صورت دو دسته معادلاتی که به ترتیب معادلات دینامیکی سیستم و معادلات اندازه گیری نامیده می شوند قابل بیان است. این معادلات که معادلات حرکت کشتی بر روی سطح آب هستند را می توان به صورت معادله (۱) نوشت:

$$\dot{x}(t) = f(x(t), s(t), t) + w(t)$$

$$y(t) = Hx(t) + e(t)$$

که بردار دینامیکی سیستم و y بردار اندازه گیری سیستم است. w و e به ترتیب نویز سیستم و نویز اندازه گیری هستند. $s(t)$ بردار ورودی سیستم، و H ماتریس جاکوبی سیستم می باشد. طوری که:

$$x(t) = [u(t) \quad v(t) \quad r(t)]^T$$

$$s(t) = [\delta(t) \quad n(t)]^T$$

$$H = I_{3 \times 3}$$

$$f = [f_1 \quad f_2 \quad f_3]^T$$

u سرعت طولی کشتی، v سرعت جانبی، r سرعت چرخش مسیر کشتی، δ ، زاویه سکان و n ، دور پروانه را مشخص می کند.

بر اساس حالت استاندارد حرکت مستقیم کشتی با سرعت ثابت در امتداد محور x ، توابع f در معادله (۲) را می توان به سری تیلور بسط داد. با در نظر گرفتن دقت حالت ها و پیچیدگی محاسبات شناسایی پارامتر، فقط سری های مرتبه دوم و پایین تر حفظ می شوند. مفروضات بیشتری وجود دارد که کشتی با محور x متقارن و با محور y تقریباً متقارن است، و مبدا مختصات حرکت

با توجه به اهمیت مانور پذیری شناور واقعی به خصوص شناورهای تندرو از کلاس جستجو و نجات و عدم بررسی سه مانور دور زدن، زیگزآگ و شتاب گیری در دفترچه های مربوطه این شناورها در مقیاس واقعی، و اعتبار این تست ها در سازمان بین المللی دریانوردی (IMO)، در این مقاله سعی شده است با استفاده از روش فیلتر کالمن توسعه یافته، به ارزیابی سه مانور زیگزآگ، دور زدن و شتاب گیری شناور جستجو و نجات ناجی ۷ بپردازیم. محل انجام تست ها در کانال خور موسی بندر امام خمینی (ره) می باشد. از جمله نوآوری هایی که می توان در این مقاله به آن اشاره کرد یکپارچه سازی طراحی سیستم کنترل براساس مدل دینامیکی برای یک شناور تندرو در مقیاس واقعی است، چرا که کار بر روی شناور تندرو در مقیاس واقعی با استفاده از روش شناسایی سیستم بسیار محدود است. علت استفاده از روش فیلتر کالمن توسعه یافته این است که این روش قادر است چندین مجهول را در یک سیستم غیرخطی تنها با داشتن ورودی های اندازه گیری شده از تست مدل تخمین بزند.

از دیگر نوآوری های این مقاله، مدل سازی سیستم رانش و اثر جت این شناور تندرو است. تا کنون مدل سازی های دینامیکی عموماً همراه با مدل سازی سیستم رانش شفت و پروانه بوده است.

۲ - معادلات اساسی حاکم

یکی از مهم ترین موضوعات در سیستم های دینامیکی بحث تخمین متغیرهای حالت غیرقابل مشاهده با استفاده از مدل دینامیکی سیستم، معادله و داده های مشاهده می باشد. مسئله ردیابی و تعقیب مسیر مشخصی از اهداف، نمونه هایی از مسئله فیلترینگ است. در این مسئله هدف، ردیابی شناور جستجو و نجات به عنوان سیستم دینامیکی مطرح است. در مسئله ردیابی هدف، تخمین بردار حالت سیستم از روی داده های مشاهده با استفاده از معادلات دینامیکی انجام می شود. از روش های تعقیب اهداف، توسط سونارهای غیرفعال که طی سال های گذشته و توسط افراد مختلف ارائه شده است، می توان به تعقیب اهداف با استفاده از روش LS ، روش های دیگری مانند تعقیب اهداف با استفاده از PF تعقیب اهداف با استفاده از روش EKF تعقیب اهداف با گونه های مختلفی از روش UKF اشاره کرد. در این مقاله به تعقیب مسیر مشخصی از شناور با استفاده از EKF می پردازیم.

۲-۱- تعیین مختصات حرکت افقی کشتی در روش EKF

دو مختصات برای توصیف حرکت افقی کشتی تنظیم شده است، همان طور که در شکل ۱ نشان داده شده است. $E\xi\eta$ مختصات فضایی است و صفحه $E\xi\eta$ روی صفحه آب قرار دارد. Oxy مختصات کشتی است. صفحه Oxy موازی با Exi است. مبدأ

می کنیم. رابطه زیر یک رابطه بازگشتی است که با استفاده از حالت قبل حالت فعلی را تخمین می زند.

$$x^a(k+1) = f^a(x^a(k), s_m(k), k) + \omega(k)$$

$$y(k) = Hx^a(k) + e(k)$$

جایی که $s_m(k)$ مقدار میانگین مقادیر نمونه ورودی را در $T(k)$ و $T(k+1)$ را نشان می دهد. T پیروی نمونه است. $\omega(k)$ و $e(k)$ سری های نویز سفید با واریانس Q و R بازگشتی است.

$$f^a = [f_1^a \quad f_2^a \quad f_3^a]^T$$

طوری که:

$$f_1^a = u(k) + Ta_1(K)u(k)^2 + Ta_2(K)v(k)^2 + Ta_3(K)r(k)^2 + Ta_4(K)\delta_m(k)^2 + Ta_5(k)v(k)r(k) + Ta_6(k)v(k)\delta_m(k) + Ta_7(k)r(k)\delta_m(k) + Ta_8(k)u(k)n_m(k) + Ta_9(k)r(k)n_m(k)^2$$

$$f_2^a = v(k) + Tb_1(K)v(k) + Tb_2(K)r(k) + Tb_3(K)\delta_m(k) + Tb_4(K)u(k)r(k)$$

$$f_3^a = r(k) + Tc_1(K)v(k) + Tc_2(K)r(k) + Tc_3(K)\delta_m(k)$$

$$f_4^a = a_1(k)$$

$$\vdots$$

$$f_{19}^a = c_3(k)$$

با معادله (۴)، معادلات بازگشتی EKF زیر را داریم:

$$x^a(k+1|k) = f^a(x^a(k), s_m(k), k)$$

$$P(k+1|k) = \Phi P(k)\Phi^T + Q$$

$$K(k+1) = P(k+1|k)H^T[HP(k+1|k)H^T + R]^{-1}$$

$$P(k+1) = [I - K(k+1)H]P(k+1|k)$$

$$x^a(k+1) = x^a(k+1|k) + K(k+1)[y(k+1) - Hx^a(k+1|k)]$$

طوری که

$$\Phi = \frac{\partial f^a}{\partial x^a} \Big|_{x^a = \hat{x}^a(k)}$$

با معادله بازگشتی (۵)، بردار فیلتر شده، $x^a(k)$ معادله حالت تقویت شده را می توان محاسبه کرد. بدین ترتیب پارامترهای مدل برآورد شده، a_i ، b_i و c_i تعیین می شوند. و از این رو می توان مدل مانور کشتی را ایجاد کرد.

۲-۴- فرمول بندی EKF

کشتی در مرکز ثقل کشتی است. با این مفروضات، برخی از حذف کننده های جزئی در سری تیلور صفر خواهند بود و معادلات را می توان ساده تر کرد. از آن جایی که مقاومت طولی با u^2 متناسب است، مرتبه صفر، مرتبه اول و مرتبه دوم از u را می توان ترکیب کرد و به صورت $a_1 u(t)^2$ نشان داد [۱۱].

(۲)

$$f_1 = a_1 u(t)^2 + a_2 v(t)^2 + a_3 r(t)^2 + a_4 \delta(t)^2 + a_5 v(t)r(t) + a_6 v(t)\delta(t) + a_7 r(t)\delta(t) + a_8 u(t)n(t) + a_9 n(t)^2$$

$$f_2 = b_1 v(t) + b_2 r(t) + b_3 \delta(t) + b_4 u(t)r(t)$$

$$f_3 = c_1 v(t) + c_2 r(t) + c_3 \delta(t)$$

طوری که:

$$a_i (i = 1.2. \dots 9) \quad b_i (i = 1.2.3.4) \quad c_i (i = 1.2.3)$$

پارامترهای مدل هستند. وظیفه شناسایی سیستم تعیین این پارامترها است. f ها توابع برداری غیرخطی هستند.

۳-۲- محاسبه پارامترهای مدل با استفاده از EKF

به منظور شناسایی پارامترهای a_i ، b_i و c_i مدل مانور کشتی، از الگوریتم فیلتر کالمن توسعه یافته استفاده شده است. پارامترهای مدل نیز به عنوان متغیرهای حالت در نظر گرفته می شوند و سپس فضای حالت شامل پارامترهای مدل و همچنین متغیرهای حالت اصلی به آن اضافه می گردد. از این رو، معادله حالت می تواند ایجاد شود. الگوریتم شناسایی پارامترها، بر اساس روش EKF و معادله حالت است.

پارامترهای a_i ، b_i و c_i را در معادله (۲) به عنوان متغیرهای حالت در نظر می گیریم و معادله (۱) را گسترش می دهیم، سپس معادله حالت افزوده و معادله مشاهده به صورت زیر ایجاد می شود.

(۳)

$$x^a(t) = f^a(x^a(t), s(t), t) + w(t)$$

$$y(t) = Hx^a(t) + e(t)$$

طوری که:

$$x^a(t) = [u(t) \quad v(t) \quad r(t) \quad a_i(t) \quad b_i(t) \quad c_i(t)]_{1 \times 19}^T$$

$$H = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}_{3 \times 19}$$

معادله (۳) را می توان گسسته کرد و به تابع حالت غیرخطی گسسته معادله (۴) تبدیل کرد. در این معادله k بهره تخمین کالمن نامیده می شود و به جای زمان، آن را در معادلات استفاده

به صورت جمع بندی، نام گذاری متغیر های دینامیکی سیستم غیرخطی در جدول ۱ نمایش داده شده است.

جدول ۱ - نام گذاری متغیر های دینامیکی سیستم غیرخطی

متغیر	تعریف
k	شماره زمان
X_k	بردار متغیرهای حالت در زمان K
W_{k-1}	نویز پروسه یا نویز سیستم در زمان K
V_k	نویز اندازه گیری یا نویز سنسورها در زمان K
y_k	خروجی پروسه در زمان K
f	دینامیک متغیرهای حالت
H	تابع اندازه گیری سیستم
U_{k-1}	سیگنال ورودی سیستم در زمان K

نویز پروسه یا نویز سیستم ناشی از عدم قطعیت در مدل سازی ریاضی سیستم است. واضح است که تابع f با مدل واقعی و عملی سیستم اختلاف دارد. این اختلاف در نویز پروسه مدل سازی خواهد شد.

نویز اندازه گیری همان نویز سنسورها است که برخی از متغیرهای حالت و یا تابعی از آن ها را اندازه گیری می کند.

نویز اندازه گیری و پروسه اغلب به صورت فرآیندهای گاوسی مدل سازی می شوند و ماتریس کواریانس آن ها را نیز به ترتیب با R_K و Q_K مشخص می کنند.

با انجام تحلیل های آماری بر روی سنسورها می توان ماتریس کواریانس اندازه گیری را مشخص کرد ولی به دلیل تنوع و پیچیدگی سیستم های غیرخطی، الگوریتم مشخصی برای تعیین ماتریس کواریانس نویز پروسه وجود ندارد و در عمل اغلب به صورت سعی و خطا، تنظیم می شود.

الگوریتم فیلتر کالمن توسعه یافته در دو فاز انجام خواهد شد. فرض می شود تمام اطلاعات سیستم تا زمان $k-1$ در دسترس باشد. در این صورت بر اساس مدل ریاضی سیستم و سیگنال های موجود تا زمان $k-1$ ، یک تخمین اولیه از متغیرهای حالت در نمونه k محاسبه می شود. این گام از فیلتر کالمن، فرآیند پیش بینی گفته

مدل سازی ریاضی سیستم های مجهول از نظر موضوع به دو بخش می توان تقسیم بندی کرد اول فرض بر آن است که روابط حاکم بر مسئله مشخص می باشند، اما پارامترهای موجود در این روابط و یا حداقل تعدادی از آنها مجهول اند این موضوع، به مبحث تخمین پارامترها مرسوم است. در بخش دیگری گام را فراتر نهاده اند و فرض بر این است که هیچ اطلاعی از ساختار روابط حاکم بر سیستم در دست نیست و به اصطلاح با یک جعبه سیاه روبرو هستیم. بدین ترتیب با حدس ساختاری فرضی مسئله به حالت اول برگشته و با تعیین پارامترهای ساختار فرضی اگر به جواب مطلوب نرسیدیم این حلقه را آنقدر تکرار می کنیم تا به ساختاری دست یابیم که با تعیین پارامترهای آن، رفتار مدل ریاضی حاصله و سیستم واقعی همسان گردد. آنچه بیشتر مورد توجه ما خواهد بود روش های مطرح در بخش اول یعنی تخمین پارامترها می باشد و یکی از دلایلی که در این مقاله به روش شناسایی سیستم پرداخته شده است همین تخمین پارامترها (تعیین ضرایب هیدرودینامیکی مانور) می باشد.

همان طور که گفته شد فیلتر کالمن خطی، به منظور تخمین حالت بهینه در سیستم هایی با دینامیک خطی کاربرد دارد. اما برای سیستم های غیرخطی با اعمال اصلاح کوچکی می توان از همان فیلترهای کالمن خطی استفاده کرد. کافی است در هر مرحله از تخمین حالت های سیستم، از روی داده هایی که تخمین زده شده اند، دینامیک سیستم غیرخطی با استفاده از سری تیلور خطی سازی شود. در واقع الگوریتم فیلتر کالمن خطی تا حدی تطبیقی می شود تا بتواند حالت های سیستم های غیرخطی را نیز تخمین بزند. باید توجه کرد که اغلب فیلترهای کالمن به صورت گسسته پیاده سازی می شوند. بنابراین، دینامیک سیستم غیرخطی به صورت معادله (۶) فرض می شود.

(۶)

$$X_k = f(X_{k-1}, U_{k-1}) + W_{k-1}$$

$$y_k = H(X_k) + V_k$$

- X بردار دینامیکی سیستم
- y بردار اندازه گیری سیستم
- W نویز سیستم
- V نویز اندازه گیری
- $U, X(t)$ بردار ورودی سیستم
- H ماتریس جاکوبی سیستم

می شود. حال طبیعتاً در زمان k یک اندازه‌گیری جدید توسط سنسورها انجام می‌شود یعنی y_k در دسترس قرار می‌گیرد. در گام دوم فیلتر کالمن که فاز به‌روزرسانی نام دارد، پیش‌بینی انجام شده در گام اول بر اساس داده‌ی جدیدی که در دسترس قرار گرفته است، بهبود داده می‌شود تا حالت‌های تخمینی نهایی در نمونه k ام بدست آید.

۲-۴-۱- روش فیلتر کالمن توسعه یافته (EKF) - فاز پیش بینی و به روز رسانی

فاز پیش‌بینی توسط دو معادله زیر انجام خواهد شد:

$$(5)$$

$$X_{k|k-1} = f(X_{k-1}, U_{k-1})$$

$$P_{k|k-1} = F_{k-1}P_{k-1}F_{k-1}^T + Q_{k-1}$$

در روابط بالا

X_{k-1} بردار حالت‌های تخمینی در زمان $k-1$

P_{k-1} ماتریس کواریانس در زمان $k-1$

$X_{k|k-1}$ پیش‌بینی متغیر حالت در نمونه k بر اساس اطلاعات سیستم تا زمان $k-1$

$P_{k|k-1}$ نیز پیش‌بینی ماتریس کواریانس در نمونه k بر اساس اطلاعات سیستم تا زمان $k-1$ است.

ماتریس F_k دینامیک حالت خطی شده است که از طریق خطی‌سازی تیلور به صورت معادله (۵) به‌دست می‌آید.

$$(5)$$

$$F_k = \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x_{k-1}}$$

فاز به‌روزرسانی فیلتر کالمن توسعه یافته، با استفاده از فرمول‌های معادله (۶) انجام خواهد شد.

$$(6)$$

$$K_k = P_{k|k-1} H_k^T (H_k P_{k|k-1} H_k^T + R_k)^{-1}$$

$$X_k = X_{k|k-1} + K_k (Z_k - h(x_{k|k-1}))$$

$$P_k = (1 - K_k H_k) P_{k|k-1}$$

در فرمول‌های معادله (۶) Z_k همان خروجی اندازه‌گیری شده توسط سنسورها است. بنابراین، در قدم اول بهره کالمن (K_k) محاسبه می‌شود و سپس تخمین نهایی متغیرهای حالت (X_k) و

ماتریس کواریانس (P_k) در نمونه k محاسبه خواهد شد. اگر به عبارت به‌روزرسانی حالت‌ها دقت شود، متوجه خواهد شد که در فاز به‌روزرسانی، به حالت پیش‌بینی شده در گام اول یک ترم جدید اضافه شده است که متناسب با خطای پیش‌بینی است. عبارت $z_k - h(x_{k|k-1})$ دقیقاً بیانگر اختلاف بین خروجی واقعی اندازه‌گیری شده توسط سنسورها و خروجی به‌دست آمده در فاز پیش‌بینی است.

H_k نیز دینامیک اندازه‌گیری خطی شده است که در فاز به‌روزرسانی استفاده می‌شود. این ماتریس نیز به صورت معادله (۷) محاسبه می‌شود.

$$(7)$$

$$H_k = \frac{\partial h}{\partial x} \Big|_{x_k|k-1}$$

۳- مشخصات سیستم

شناور مورد مطالعه در این پژوهش شناور ناجی ۷ بوده که یک شناور استراتژیک جستجو و نجات دریایی در کانال خور موسی بندرامام خمینی است. در شکل ۲، شناور طرح، نمایش داده شده است.



شکل ۲- شناور مورد بررسی

در جدول شماره ۲ به بررسی مشخصات مدل می‌پردازیم. در این جدول طول، عرض، آب‌خور و سایر مشخصات اصلی شناور مدل ذکر شده‌اند.

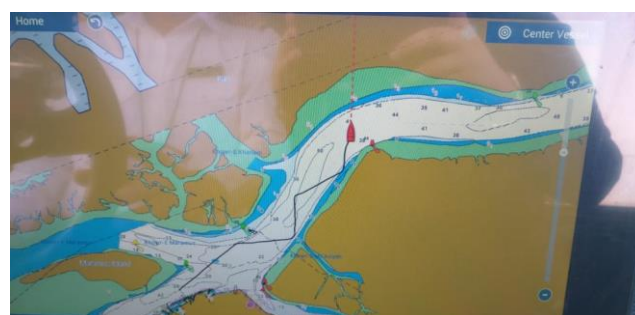
جدول ۲- مشخصات شناور طرح

مشخصات شناور			ردیف
طول کلی	۱۹/۶	متر	۱
عرض	۴/۶	متر	۲
آب‌خور	۱/۰۱	متر	۳
وزن خالص	۳۵	تن	۴

۵	تعداد موتور اصلی	۲	عدد
۶	مجموع قدرت موتورهای اصلی	۲*۱۰۰۶/۶۹۵	کیلو وات
۷	ماکزیمم سرعت	۴۴	نات
۸	تناژ نا خالص	۲۷	تن

۴- نتایج میدانی ثبت داده ها بر روی شناور ناجی ۷

در شکل های ۳ و ۴ نتایج تست تجربی مانور دور زدن و زیگزآگ به نمایش در آمده است. با استفاده از این تست ها و ثبت داده ها به وسیله GPS طول و عرض جغرافیایی و سرعت شناور و زاویه نازل ثبت می شود و نتایج به روش فیلتر کالمن توسعه یافته داده می شود، مدل دینامیکی به دست می آید و مجدداً با تست در دریای شناور مدل دینامیکی تخمینی اعتبارسنجی می گردد.



شکل ۳- تست زیگزآگ با سرعت ۱۸ گره دریایی



شکل ۴- تست دور زدن با سرعت ۱۸ گره دریایی

۴- ضرایب هیدرودینامیکی به دست آمده از روش فیلتر کالمن توسعه یافته و استخراج مانور زیگزآگ و دور زدن با استفاده از روش شناسایی سیستم

پس از اعمال معادلات مربوط به روش شناسایی سیستم بر روی سیستم مورد مطالعه ما یعنی شناور ناجی ۷، ضرایب هیدرودینامیکی اقتباس می گردد و پس از آن با استفاده از ضرایب

هیدرودینامیکی، موقعیت مانور شناور تخمین زده می شود. ضرایب هیدرودینامیکی، ضرایبی در مدل ریاضی هستند که نیروها و ممان های وارد بر شناور (که تابعی از موقعیت و حرکت می باشد) را مشخص می کنند. در واقع حداقل دو دسته ضرایب هیدرودینامیکی در تحقیقات شناورها استفاده می شوند. یک دسته که از ضرایب لیفت، درگ و گشتاور پیچ که نیروها و گشتاورها را به سرعت نسبی سیال و زاویه حمله شناور مرتبط می کند و دسته دیگر مشتقات نیروها و گشتاورهای هیدرودینامیکی هستند. این نیروها تابعیتی از حرکت خطی و زاویه ای شناور، در دستگاه مختصات متصل به شناور را دارند. انواع روش هایی که می توان ضرایب هیدرودینامیکی شناور را به دست آورد در چهار دسته قرار می گیرند که عبارتند از:

❖ تحلیلی - نیمه تجربی

❖ اندازه گیری تجربی

❖ شناسایی سیستم

❖ دینامیک سیالات محاسباتی

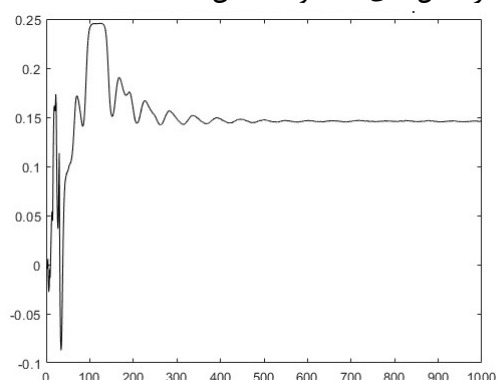
همان طور که گفته شد با استفاده از کد نویسی و به کار بردن روش فیلتر کالمن توسعه یافته، ورودی ها که عبارتند از سرعت در سه راستای سرج و سوی و یاو و زاویه نازل ^۱ ۲۰ درجه و دور موتور که 2000 rpm است به کد مربوطه در متلب داده می شود و سرعت ها با تقریب خوبی نزدیک به سرعت های ورودی از روش فیلتر کالمن توسعه یافته، به دست می آید. پس از آن از سرعت ها انتگرال گرفته می شود و موقعیت های مانور زیگزآگ و دور زدن استخراج می گردد.

۵- نتایج به دست آمده از شناسایی سیستم برای ضرایب مانور

جداول ۳ و ۴ و ۵ به ترتیب ضرایب هیدرودینامیکی سری a و سری b و سری c را نشان می دهد. همان طور که گفته شده روش شناسایی سیستم وظیفه تعیین پارامترهای مربوط به ضرایب هیدرودینامیکی شناور را دارد. این روش قادر است چندین مجهول را در یک سیستم غیرخطی تنها با داشتن ورودی های اندازه گیری شده از تست مدل تخمین بزند. ضرایب هیدرودینامیکی سری a، نه ضریب، ضرایب هیدرودینامیکی سری b، چهار ضریب و ضرایب هیدرودینامیکی سری c، ۳ ضریب هستند که جهت اختصار از هر کدام از ضرایب هیدرودینامیکی مربوط به یک سری، یک نمودار بیان شده است. اما مقادیری که هر یک از این ضرایب در نمودارها در ثانیه ۵۰۰ ام همگرا شده اند به صورت جدول در جداول ۳، ۴ و ۵ عنوان شده است.

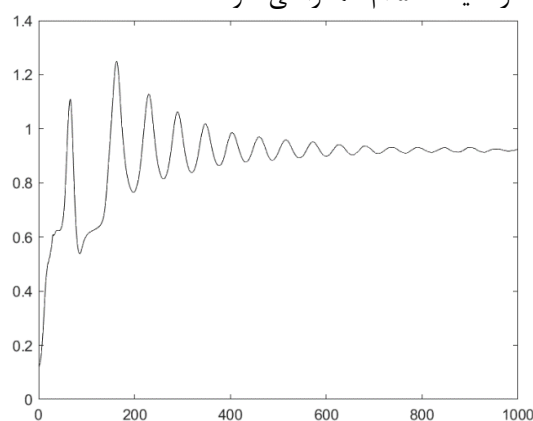
سیستم رانش شناور ناجی ۷ از نوع واترجت می باشد.^۱

به عبارتی دیگر، در آزمایش ها، پارامترها پس از ۵۰۰ مرحله بازگشتی به خوبی همگرا شدند. وضعیت همگرایی برخی از پارامترها در شکل های ۵، ۶ و ۷ نشان داده شده است.



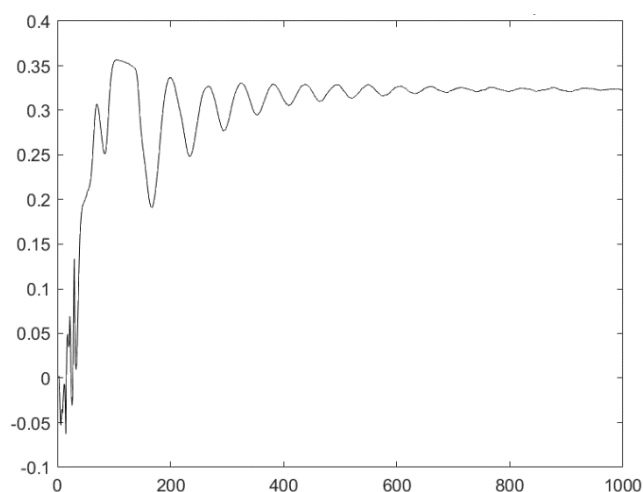
شکل ۵- نمودار همگرا شده ضریب هیدرودینامیکی پارامتر a_1

در شکل ۵، ضرایب هیدرودینامیکی مربوط به حرکت سرج شناور تخمین زده شده است. همان طور که از شکل مشخص است ضرایب در ثانیه ۵۰۰ ام همگرا می شوند.



شکل ۶- نمودار همگرا شده ضریب هیدرودینامیکی پارامتر b_2

در شکل ۶، ضرایب هیدرودینامیکی مربوط به حرکت سوی شناور تخمین زده شده است. ضرایب در این شکل نیز در ثانیه ۵۰۰ ام همگرا می شوند. این ضرایب در معادلات مربوطه ۴ ضریب هستند.



شکل ۷- نمودار همگرا شده ضریب هیدرودینامیکی پارامتر c_1

در شکل ۷، ضرایب هیدرودینامیکی مربوط به حرکت یاو شناور تخمین زده شده است. همان طور که از این شکل نیز مشخص است ضرایب در ثانیه ۵۰۰ ام همگرا می شوند. این ضرایب در معادلات مربوطه ۳ ضریب هستند.

همان طور که گفته شد، از بیان سایر نمودارهای همگرا شده جهت اختصار صرف نظر می شود و تنها به عبارت های همگرا شده نمودار اکتفا می شود و مقادیر هر یک از ضرایب هیدرودینامیکی مربوط به نمودارها، در جداول ۳، ۴ و ۵ عنوان می شود.

جدول ۳- ضرایب هیدرودینامیکی سری a

مقدار	ضریب هیدرودینامیکی	مقدار	ضریب هیدرودینامیکی
0.1778	a_6	0.6856	a_1
0.4111	a_7	0.2568	a_2
0.2569	a_8	0.2456	a_3
0.1212	a_9	0.5862	a_4
		0.2123	a_5

ضرایب سری a، ضرایب مربوط به حرکت سرج شناور هستند که در جدول شماره ۳ به نمایش درآمده اند.

جدول ۴ ضرایب هیدرودینامیکی سری b

مقدار	ضریب هیدرودینامیکی	مقدار	ضریب هیدرودینامیکی
0.0457	b_3	0.1578	b_1
-0.1234	b_4	0.2356	b_2

ضرایب سری b، ضرایب مربوط به حرکت سوی شناور هستند که در جدول شماره ۴ به نمایش درآمده اند.

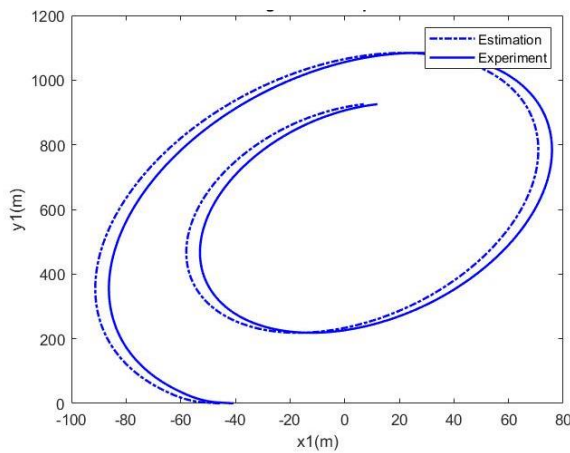
جدول ۵ ضرایب هیدرودینامیکی سری c

مقدار	ضریب هیدرودینامیکی	مقدار	ضریب هیدرودینامیکی
-0.3478	c_3	0.1356	c_1
		-0.1111	c_2

ضرایب سری c، ضرایب مربوط به حرکت یاو شناور هستند که در جدول شماره ۳ به نمایش درآمده اند.

تمام این ضرایب در معادلات مربوطه جایگزین می شوند و موقعیت مانور شناور تخمین زده می شود.

۶- نتایج به دست آمده از شناسایی سیستم برای به دست آوردن موقعیت مانور شناور



شکل ۸- مقایسه نتایج شبیه سازی با تئوری فیلتر کالمن توسعه یافته و نتایج تجربی اندازه گیری شده

در ادامه، شبیه سازی مانور زیگزاگ شناور ناجی ۷ با زاویه نازل ۲۰ درجه در مانور زیگزاگ نمایش داده می شود. شکل ۹ نمونه نتایج حاصل از این تست را نمایش می دهد.

در این تست شناور در سرعت متوسط ۱۷ نات مورد تست جهت مانور زیگزاگ قرار می گیرد. در این مانور سکان شناور به صورت تناوبی بین یک مقدار بیشینه جابجا می گردد. در ابتدا مسیر شناور مستقیم بوده، سپس سکان به یک مقدار بیشینه در سمت راست رسیده و آن قدر در این موقعیت نگه داشته می شود که زاویه سرکشی نسبت به مسیر اولیه حاصل گردد. سپس سکان با بیشینه سرعت چرخش به مقدار بیشینه در سمت چپ برگردانده شده و با اعمال این سکان، شناور با مقداری زاویه یابوینگ به مسیر اولیه خود باز می گردد که در اصطلاح به آن فرارفت گویند. در طی این فرآیند سرعت گردش سرشناور تا حد قابل توجهی افت می کند، پس از بازگشت به مسیر اولیه شناور به سمت چپ گردش خواهد کرد. زمانی که زاویه سرکشی نسبت به مسیر اولیه در سمت چپ برسد این فاز از مانور نیز به اتمام خواهد رسید. مجدداً سکان بیشینه، در سمت راست اعمال می گردد، این فرآیند معمولاً تا کامل شدن پنج فرمان سکان تکرار می گردد. معمولاً در تست میدانی شناورها در تست زیگزاگ از مقدار زاویه سرکشی برابر ۱۰ یا ۲۰ درجه نسبت به مسیر اولیه استفاده می گردد. به عبارتی سکان آن قدر در موقعیت خود ثابت می ماند تا این زاویه سرکشی ثابت شود. از نتایج این تست می توان زمان گردش اولیه، زمان چک یابوینگ و مقدار زاویه فرارفت را اندازه گیری نمود. [۳] با انجام این مانور و بررسی زمان گردش اولیه، زمان چک یابوینگ و مقدار زاویه فرارفت و مطابقت آن با استانداردهای مربوط به IMO می توان دریافت که خروجی مدل به خوبی با کشتی مورد نظر مطابقت دارد. آزمایشهای شبیه سازی نشان می دهند که مدل مانور کشتی که توسط رویکرد ما که روش شناسایی سیستم به روش

همان طور که گفته شد عموماً مدل سیستم در دو دسته قرار می گیرد مدل دینامیکی حاکم بر شناور یا مدلی براساس داده های ورودی و خروجی است. مدل فیزیکی از ویژگی های فیزیکی، معادلات ریاضی و قوانین فیزیکی برای توصیف رفتار سیستم استفاده می کند در صورتی که در دسته دیگر، مدل از داده های جمع آوری شده از سیستم به دست می آید. روش های شناسایی سیستم متعددی وجود دارد که در تعیین مدل شناور مورد استفاده قرار می گیرد. روش های ماکزیمم احتمال وقوع، حداقل مربعات، فیلتر کالمن، مشاهده گرها، شبکه عصبی، منطق فازی، رگرسیون از جمله روش هایی هستند که در شناسایی مدل شناورها استفاده شده اند. در این روش ها، داده های ورودی و خروجی از آزمایشات تجربی و یا شبیه سازی (داده های سرعت، شتاب، موقعیت و نیروهای کنترلی) در اختیار است و با اعمال این روش های شناسایی، مدل سازی دینامیکی برای شناور انجام می گیرد.

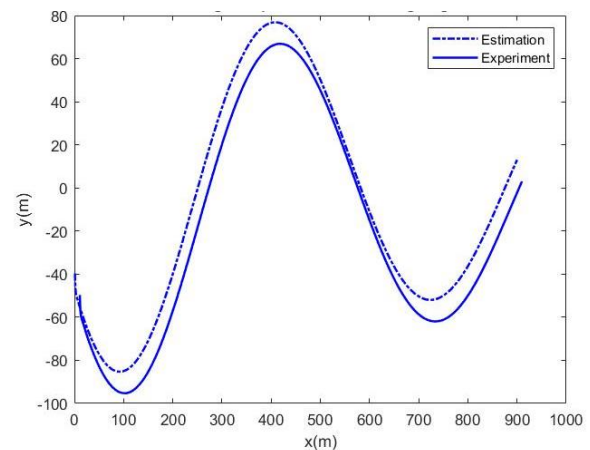
در ادامه نمونه نتایج حاصل از شناسایی سیستم به همراه اعتبارسنجی برای مانور دور زدن شناور ناجی ۷ ارائه شده است.

تست دور زدن یا تست چرخش دایره ای، در شرایطی که شناور با سرعت ثابت در مسیر مستقیم حرکت می کند آغاز می گردد. سکان با بیشینه سرعت با زاویه دلخواه که معمولاً بیشینه زاویه سکان است چرخانده می شود و در این زاویه تا زمانی که شناور، حداقل تا زاویه ای معادل ۵۴۰ درجه مسیری نسبت به جهت اولیه را طی کند باقی می ماند. این تست با زاویه سکان در دو سمت راست و چپ کشتی انجام می گیرد. [۳]

همان طور که از شکل ۸ مشخص است با ورودی زاویه نازل ۲۰ درجه و دور موتور 2000 rpm، نسبت قطر دایره چرخش به طول کشتی ۱۰۰ بر ۲۰ متر می باشد که تقریباً ۵ برابر طول کشتی است.

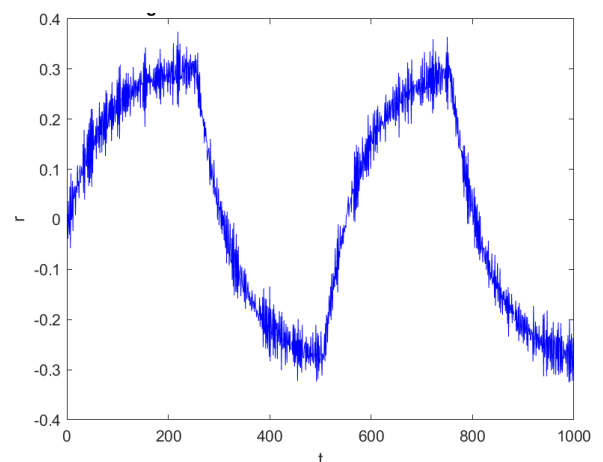
در بحث های مانور کشتی می دانیم برای شناورهایی که لاغر هستند یعنی نسبت طول به عرض کشتی آن ها بزرگتر از ۰.۵ می باشد باید نسبت قطر دایره چرخش آن ها به طول کشتی بین ۲ تا ۷ باشند و در این جا این نسبت ۵ می باشد پس نتایج با دقت قابل قبولی نتایج حاصل از مدل دینامیکی ما را تعقیب می کند.

فیلتر کالمن توسعه یافته ایجاد شده است، می‌تواند مانور کشتی را با دقت معقولی نشان دهد.

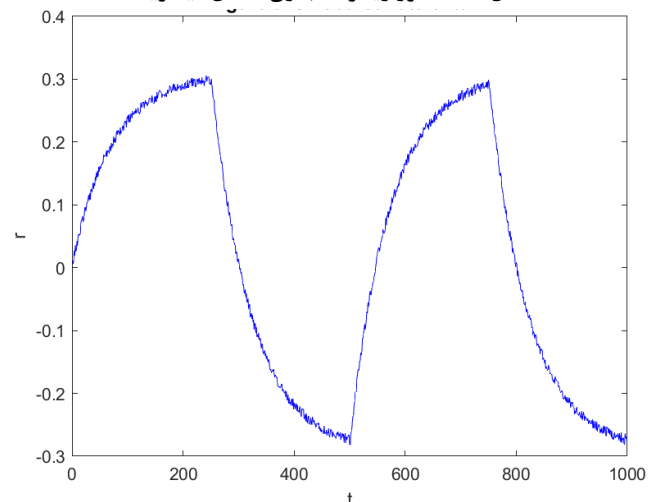


شکل ۹- مقایسه نتایج شبیه سازی با تئوری فیلتر کالمن توسعه یافته و نتایج تجربی اندازه گیری شده

در ادامه جهت بررسی صحت بررسی مانور پذیری شناور به روش فیلتر کالمن توسعه یافته مانور زیگزگ شناور را بدون اعمال فیلتر و با اعمال فیلتر با هم مقایسه می‌کنیم. شکل ۱۰ نمایش مانور زیگزگ بدون اعمال فیلترینگ روش فیلتر کالمن توسعه یافته و با نویز سیستم می‌باشد.



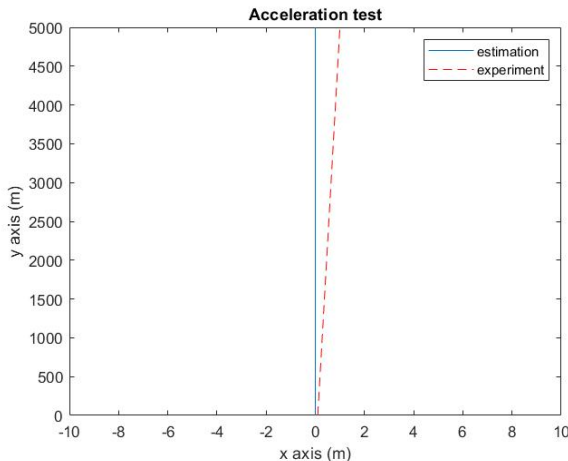
شکل ۱۰- مانور زیگزگ بدون اعمال فیلترینگ



شکل ۱۱- مانور زیگزگ با اعمال فیلتر کالمن توسعه یافته

شکل ۱۱ نشان دهنده تاثیر روش فیلتر کالمن توسعه یافته بر مانور زیگزگ شناور می‌باشد که کلیه نویزها و اغتشاشات سیستم را فیلتر کرده است.

حال مانور دیگری، با عنوان مانور شتاب گیری شناور، جهت بررسی مانورپذیری شناور به روش فیلتر کالمن توسعه یافته مدل سازی می‌شود. شکل ۱۲ مانور شتاب گیری شناور را نمایش می‌دهد.



شکل ۱۲- مانور شتاب گیری شناور

نتایج این مانور نیز حکایت از انطباق روش تخمینی فیلتر کالمن توسعه یافته با نتایج آزمایشگاهی در دریا دارد.

۷- نتیجه گیری و جمع بندی

در سال های اخیر تعداد شناورهای تندرو به میزان قابل توجهی افزایش یافته است. همچنین طول و ابعاد این شناورها در حال افزایش است. برای این شناورها طراحی مناسب سازه دارای اهمیت بسیاری می‌باشد. برای این که نوع طراحی تاثیر زیادی بر روی وزن شناور و به دنبال آن هزینه و میزان بار قابل حمل دارد. با توجه به این مسائل، نیاز به ارائه مفاهیم جدید در طراحی این دسته از شناورها بسیار ضروری است.

مدل های ریاضی مورد استفاده برای بررسی مانور شناورها متکی بر ضرایب هیدرودینامیکی، بسیار پیچیده هستند. این ضرایب وابسته به عوامل خطی و غیر خطی بوده و معمولاً به دست آوردن آن ها به روش تجربی یا عددی بسیار پیچیده و هزینه بر خواهند بود. بر این اساس روش فیلتر کالمن توسعه یافته می‌تواند روش قدرتمند و دقیقی برای مدل سازی مانور شناور باشد.

الگوریتم فیلتر کالمن توسعه یافته در دو گام اجرا می‌شود. در گام پیش‌بینی، فیلتر کالمن تخمینی از وضعیت فعلی متغیرها را در شرایط عدم قطعیت ارائه می‌کند. زمانی که نتیجه اندازه‌گیری بعدی به دست آید، تخمین قبلی با میانگین وزن دار آپدیت می‌شود. به این ترتیب که وزن اطلاعاتی که دارای قطعیت بیشتری هستند، بیشتر خواهد بود. این الگوریتم، بازگشتی می‌باشد و با استفاده از

- 4- Jian Zheng at all(2022), An Unscented Kalman Filter Online Identification Approach for a Nonlinear Ship Motion Model Using a Self-Navigation Test, machines journal
- 5- Thor I. Fossen(2022), Line-of-sight path-following control utilizing an extended Kalman filter for estimation of speed and course over ground from GNSS positions, urnal of Marine Science and Technology ,27:806–813
- 6- Yavuz hakan ozdemir(2023), Estimation of ship roll damping and natural frequency using an extended Kalman filter applied to URANS output, MS received 2 January 2023; revised 22 May 2023; accepted 17 July 2023
- 7- Ferdi Cakici ,at all, (2024), Improved Ship Roll Motion Performance with Combined EKF, Parameter Estimation and MPC Control, IEEE Conference on Control Technology and Applications (CCTA), August 21-23, 2024. Newcastle upon Tyne, UK
- 8- Huwei Huo (2024), A Kalman Filter Model for Ship Navigation Accuracy Optimization, Advances in Transdisciplinary Engineering, Volume 47: Intelligent Computing Technology and Automation
- 9- Bing Han att all (2024), A Ship Path Tracking Control Method Using a Fuzzy Control Integrated Line-of-Sight Guidance Law, journal of marine science and engineering, J. Mar. Sci. Eng. 2024, 12, 586. <https://doi.org/10.3390/jmse12040586>
- 10- Qinghao Li at all(2024), Parametric Identification of Ship Maneuvering Motion Response Model Based on Square Root Cubature Kalman Filtering, Journal of System Simulation, Volume 36Issue 8, 8-15
- 11- Shi.C and at al .(2009). "Identification of Ship Maneuvering Model Using Extended Kalman Filters", International Journal on Marine Navigation and Safety of Sea Transportation, Volume3,Number1,March

ورودی‌های جدید و حالات محاسبه شده ی قبلی به‌صورت بی‌درنگ اجرا می‌شود. حال اگر بخواهیم این روش را بر روی مدل ریاضی که از شناور به عنوان پلنت یا سیستم مورد مطالعه بررسی می‌کنیم به زبان ساده تر توضیح دهیم می‌توان گفت ابتدا ورودی و خروجی های حاصل از تست اول را اندازه گیری می‌کنیم. در تعریف ورودی و خروجی ها باید گفت: ورودی، داده های حاصل از دستگاههای کنترل ناوبری GPS و INS شناور است که به شناور ناچی ۷ داده می‌شود و خروجی ها، موقعیت و سرعت شناور است که ثبت می‌شود. با استفاده از ورودی و خروجی ها مدل دینامیکی شناور و ضرایب هیدرودینامیکی آن اقتباس می‌گردد. در نهایت برای صحت سنجی تست دیگری انجام می‌شود، اما این بار تنها ورودی‌های جدید، به مدل دینامیکی ارائه می‌شود. شایان ذکر است، برای تست ثانویه همان نتایجی که برای شناور در حالت تجربی با اختلاف ناچیز (به علت وجود اغتشاشات و نویزهای خارجی سیستم) به دست آمد، به دست می‌آید و از این اعتبار سنجی، می‌توان نتیجه گرفت که مدل دینامیکی به دست آمده، مانور کشتی را با دقت قابل قبولی تعقیب می‌کند. از آن جایی که نتایج تقریباً بر روی یکدیگر هم پوشانی دارند می‌توان نتیجه گرفت که آزمایش‌های شبیه‌سازی نشان می‌دهند که مدل مانور کشتی که توسط رویکرد روش شناسایی سیستم به روش فیلتر کالمن توسعه یافته ایجاد شده است، می‌تواند مانور کشتی را با دقت معقول نشان دهد.

کلید واژگان

SAR (search and rescue vessel)
GPS(Global Positioning System)
INS(Inertia navigation system)
EKF(Extended Kalman Filter)
KF(Kalman Filter)
NMEA (National Marine Electronics Association)
IMO (International Maritime Organization)
UKF(Unscented Kalman Filter)

۸- مراجع

- 1- Selahshur, Karim.(2019). Theoretical and practical basics system identification book, Oil Industry University, first edition, (In Persian)
- 2- <https://blog.faradars.org/>
- 3- Hajizadeh, Sajjad(2015) Experimental study of the effect of control surfaces on the maneuvering of high-speed vessels in calm water, PhD thesis, Faculty of Mechanics, Sharif University of Technology. (In Persian)