پروژه پایانی درس شناسایی سیستمها

د کتر اعرابی - دانشکده مهندسی برق

على صفائي – ۸۱۰۶۸۹۰۴۷

دانشکده فنی - دانشگاه تهران

تیر ۱۳۹۰

فهرست

۲	مقدمه
٣	۱ دادههای ورودی و خروجی مدل
٣	۱-۱ پارامترهای ورودی مدل
٧	۱-۲ دادههای خروجی مدل
۸	۲ انتخاب پارامترهای ورودی مناسب مدل
١٠	۳ تخمین مقدار bsfc موتور دیزل با استفاده از یک مدل خطی
17	۴ تخمین مقدار bsfc موتور دیزل با استفاده از یک مدل غیرخطی
١٧	۵ نتیجه گیری۵

مقدمه

امروزه کاهش مصرف سوخت در خودروها بهعنوان یکی از بخشهای اصلی مصرف سوخت، از اهمیت خاصی برخوردار است. بهمنظور کاهش مصرف سوخت در یک خودرو، دسترسی به اطلاعات عملکرد موتور احتراقی آن الزامی است. یکی از اطلاعات مهم در مورد عملکرد یک موتور احتراقی، پارامتری به نام مصرف سوخت ویژه ترمزی است. این پارامتر بیانگر مقدار جرم سوخت مصرفی در ازای تولید هر کیلووات ساعت انرژی می باشد. بنابراین واحد bsfc، گرم بر کیلووات ساعت است. در یک موتور احتراقی، مقدار که پکتر آن به معنای بازده بیشتر موتور احتراقی، مقدار کوچکتر آن به معنای بازده بیشتر موتور می باشد. شرکتهای تولید کننده موتور احتراقی با انجام تست دینامومتر که یک تست پرهزینه از لحاظ قیمت و زمان است، نمودار از اهمیت خاصی برخوردار بوده و انجام تحقیقات دقیق در مورد مصرف سوخت موتور به دراختیار داشتن آن منوط است، نمودار به عنوان مشخصه موتور در کاتالوگ ارائه نمی شود. به زبان ساده تر شرکتهای تولید کننده موتور احتراقی، نمودار کهه هدند.

در پروژه حاضر، با در اختیار قرار داشتن اطلاعات مربوط به ۱۴ موتور احتراقی دیزل، سعی شدهاست، شناسایی نمودار bsfc این نوع موتورها انجام گیرد. دلیل استفاده از موتورهای دیزل، بازده بالاتر آنها و البته کاربرد در اتوبوسها بودهاست. اتوبوسهای درونشهری به عنوان بهترین و اولین گزینه جهت انجام تحقیقات به منظور کاهش مصرف سوخت مطرح هستند. اطلاعات مربوط به bsfc این ۱۴ موتور از بانک اطلاعاتی نرمافرار ADVISOR و همچنین اطلاعات موجود در مرکز تحقیقات خودرو، سوخت و محیط زیست دانشگاه تهران بدست آمده است. همان طور که اشاره شد در بدست آوردن نمودار bsfc موتورها با محدودیت روبرو هستیم. در فصول این گزارش، ابتدا اطلاعات ورودی مسأله و نحوه انتخاب آنها بیان شده اند. در مرحله بعد شده اند. در مرحله بعد

[`]

Braking Specific Fuel Consumption (BSFC)

Input Selection

با استفاده از یک مدل خطی، سیستم تخمین زده شدهاست. سپس باتوجهبه کمبودهای مدل خطی ارائهشده، یک مدل غیرخطی برای تخمین سیستم ارائه شدهاست. توجه شود که تمامی مدلهای استفاده شده، ایستا هستند. در پایان نتایج مدلسازی ها و همچنین گزینه های موجود برای ادامه این پروژه بیان شده است.

۱ دادههای ورودی و خروجی مدل

در این بخش، دادههای ورودی و خروجی مدل معرفی شدهاند. همچنین توضیحاتی در مورد نحوه و دلایل انتخاب یارامترها ارائه شدهاست.

۱-۱ پارامترهای ورودی مدل

به منظور انتخاب پارامترهای ورودی مدل، اطلاعاتی موردنظر هستند که با استفاده از کاتالوگهای ارائه شده توسط شرکت تولید کننده موتور، برای عموم قابل دسترس باشند. پارامترهایی که در این مرحله انتخاب می شوند، مجموعه کلی پارامترهای ورودی را مشخص می نمایند. در فصل بعد از میان اعضای این مجموعه، پارامترهای مناسب جهت مدلسازی تعیین شده است. در شکل ۱ ، کاتالوگ یک موتور احتراقی دیزل نشان داده شده است. بطور کلی اطلاعات موجود در کاتالوگ یک موتور احتراقی شامل موارد زیر می باشد:

- اطلاعات ابعادی موتور. شامل تعداد سیلندرها، ابعاد هر سیلندر، حجم کلی موتور، ابعاد کلی موتور و وزن موتور.

این اطلاعات همپوشانی دارند. به این معنی که یکی از پارامترها باتوجه به مقدار چند پارامتر دیگر قابل تعیین است.

ابعاد هر سیلندر در کاتالوگ با نام Bore and stroke آمده است. Bore قطر هر سیلندر و stroke مقدار طول

حرکت پیستون درون سیلندر است. با استفاده از این دو پارامتر می توان حجم هر سیلندر را تعیین نمود. حجم کلی

موتور برابر با حاصل ضرب تعداد سیلندرها در حجم هر سیلندر است. این ارتباط در رابطه ۱ که مربوط به کاتالوگ

ارائه شده در شکل ۱ می باشد، نشان داده شده است. مشاهده می شود که مقدار حجم مو تور بدست آمده از رابطه ۱ با مقدار ارائه شده در شکل ۱ یکسان است.

General Specifications

Basic Engine 4 Cycle
Model 6047MK2E
Number of Cylinders 4 Inline

Air System Turbocharged Air-to-Air

Charge Cooling

Control DDEC

Bore and Stroke 5.12 in x 6.30 in

(130 mm x 160 mm)

Displacement 519 cu in (8.5 liters)

Compression Ratio 16.5:1

Dimensions: (approx.)

 Length
 42.9 in (1090 mm)

 Width
 44.2 in (1123 mm)

 Height
 47.5 in (1207 mm)

 Weight (dry)
 2230 lbs (1012 kg)

Rated Power Output*

Gross Power	*250 BHP (187 kW) @ 2100 RPM
Peak Torque	890 lb ft (1207 N•m) @ 1200 RPM
Gross Power	*275 BHP (205 kW) @ 2100 RPM
Peak Torque	890 lb ft (1207 N·m) @ 1200 RPM
Gross Power	**320 BHP (239 kW) @ 2100 RPM
Peak Torque	1150 lb ft (1559 N·m) @ 1200 RPM

شكل ١ - كاتالوگ يك موتور ديزل

$$V = \left(\frac{130}{2}\right)^2 \times \pi \times 160 = 2.12 \ lit$$

(1)

 $V_{tot} = V \times 4 = 2.12 \times 4 \approx 8.5 lit$

بنابراین برای از بین بردن ارتباط مستقیم بین پارامترهای ورودی مدل، از میان پارامترهای دخیل در رابطه ۱، فقط حجم کلی موتور مدنظر قرار می گیرد. همچنین حجم کلی موتور میتواند معرف ابعاد خارجی موتور (طول، عرض و ارتفاع) نیز باشد. پارامتر ابعادی دیگری که می توان از آن استفاده کرد، وزن موتور است.

- اطلاعات عملکردی موتور. شامل مقادیر حداکثر سرعت، گشتاور و توان موتور و همچنین نسبت تراکم موتور. تسبت تراکم موتور، تسبت تراکم موتور، عددی بزرگتر از ۱ است که بیانگر نسبت ماکزیمم و مینیمم حجم محفظه سوخت درون سبندر موتور است. تمامی چهار پارامتر فوق می توانند به عنوان پارامتر ورودی انتخاب شوند.
- سال تولید موتور. این پارامتر می تواند به عنوان عاملی برای درنظر گرفتن تکنولوژی استفاده شده در ساخت موتور به کار رود.

بنابراین در پروژه حاضر، ۷ مشخصه یک موتور احتراقی به عنوان پارامترهای ورودی در نظر گرفته شده اند. اطلاعات مربوط به این پارامترها برای هر موتور باتوجه به کاتالوگ آن، قابل دسترسی است. کاتالوگ هر موتور با جستجو در اینترنت بدست آمده است. مقادیر پارامترهای ورودی مربوط به ۱۴ موتور دیزل موردنظر در جدول ۱ ارائه شده است. یادآوری می شود که ۱۴ موتور دیزل که در این پروژه استفاده می شوند، با توجه به اطلاعات موجود در نرم افزار ADVISOR و مرکز تحقیقات خودرو، سوخت و محیط زیست دانشگاه تهران انتخاب شده اند. نرم فزار ADVISOR یک نرم افزار شبیه سازی حرکت خودرو و تخمین مقدار مصرف سوخت آن در سیکلهای مختلف حرکتی می باشد.

جهت استفاده از مقادیر ارائهشده در جدول ۱، باید یک عمل نرمالسازی روی پارامترها انجام گیرد. به منظور انجام نرمالسازی، برای هر نرمالسازی، برای هر پارامتر یک مقدار ماکزیمم و مینیمم درنظر گرفته شده است. خروجی فرآیند نرمالسازی برای هر پارامتر، اعدادی بین صفر و یک می باشد. مقادیر پارامترهای نرمالشده در پوشه ضمیمه گزارش، با نام input_nrm.mat قابل دسترسی است. مرحله انتخاب پارامترهای ورودی مدل، پرهزینه ترین قسمت پروژه از لحاظ زمان بوده است.

جدول ۱– پارامترهای ورودی موتورهای دیزل مورداستفاده در پروژه

	نسبت	توان ماكزيمم	گشتاور ماكزيمم	سرعت ماكزيمم	حجم موتور	وزن مو تور	سال توليد
نام موتور	تراكم	(kW)	(Nm)	(rad/s)	(lit)	(kg)	مو تو ر
ICTY	۱۸.۵	**	۸۵	۵۲۳.۶	۱.۵	104	۱۹۸۰
ICar	74	۵۴	144	۵۲۳.۶	۲.۰	779	1911
IC9V Volkswagen	19.0	۶۷	١٨٢	471.74	۲.۰	7.11	199.
ICAA Audi	۲۰.۵	٨٨	790	471.74	۲.۵	۳۸۰	199.
IC119	١٨	119	۴.,	799.07	۶.۵	۵۰۸	1914
IC\V\ Detroit Diesel - series *•	19.0	1V1	۷۶۵	74.70	٧.٣	٧٢٠	1991
ICΥ·۵ Detroit Diesel - series Δ·	18.0	7.0	177.	Y19.91	۵.۸	1.17	1998
ICYF9 Cummins - M11	18.1	749	17	7.9.44	١٠.٩	1.44	1998
ICYO. Caterpillar – c1.	١٧	۲۵۰	17	Y19.91	10.7	1.9.	1990
ICTY Caterpillar - c \ Y	١٧	771	7777	Y19.91	17.+	114.	1997
ICTTF Caterpillar - c10	14.1	474	۲۱۰۸	Y19.91	14.5	۱۲۲۵	1999
ICTT Detroit Diesel - series %	19.0	44.5	71.7	Y19.91	17.7	1107	1998
idem_٩٠۶ Benz	١٨	7.0	11	Y91.VA	9.4	۵۵۵	1998
idem_fav Benz	17.70	77.	170.	7.9.88	١٢	94.	1998

۱-۲ دادههای خروجی مدل

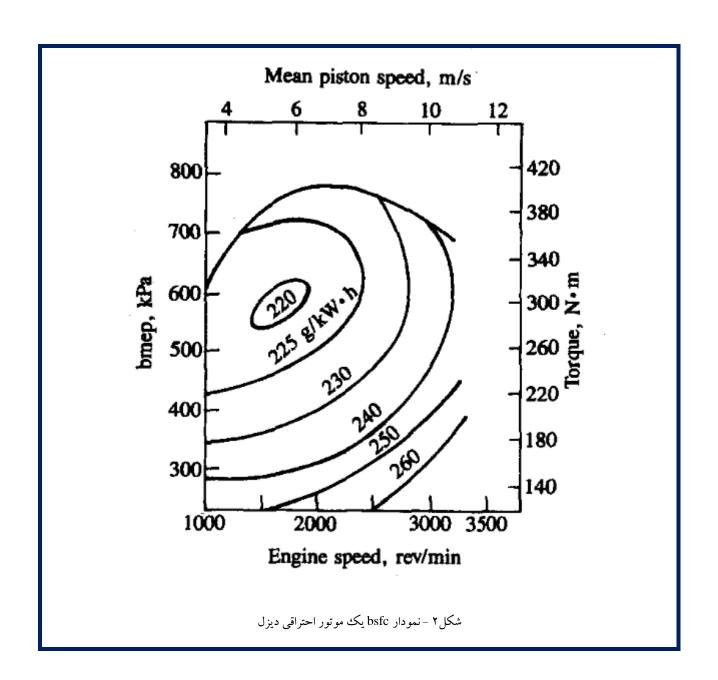
همان طور که اشاره شد پارامتر خروجی مدل، مقدار bsfc موتور در سرعت و گشتاورهای مختلف است. محدوده سرعت و گشتاور کاری هریک از موتورهای موردبحث، متفاوت است. برای یکسان سازی نتایج، محدوده سرعت و گشتاور هر موتور نرمال شده و به صورت اعدادی بین صفر و یک و ضریبی از ۱.۱ ارائه شده اند؛ بطوری که مقدار ۱ بیانگر ماکزیمم سرعت یا گشتاور می باشد. همچنین، باتوجه به وجود سرعت بی باری ۳ برای موتورهای احتراقی، محدوده سرعت موردنظر بین ۲۰۰ تا ۱ برابر سرعت ماکزیمم موتور در نظر گرفته شده است. محدوده ۲۰۰ تا ۱ نیز برای محدوده گشتاور موتور در نظر گرفته شده است. نمودار bsfc یک موتور احتراقی دیزل شده است. نمودار bsfc یک موتور احتراقی دیزل در شکل ۲ نشان داده شده است. محدوده گشتاور و سرعت که مقدار bsfc برای آن مشخص شده است، قابل توجه می باشد.

بنابراین، داده های خروجی در یک فضای ۷ (۲۰۰ تا ۱) در ۹ (۲۰۰ تا ۱) قرار می گیرند. برای هریک از این ۶۳ نقطه، مقدار ۱۴ bsfc موتور موجود است. مقادیر داده های خروجی مدل در یک structure قرار داده شده است. این مقادیر در پوشه ضمیمه گزارش با نام output.mat قابل مشاهده است.

باتوجه به مطالب ارائه شده در این فصل، مسأله شناسایی حاضر یک مسأله ۷ ورودی و ۶۳ خروجی است.

_

[&]quot;Idle speed

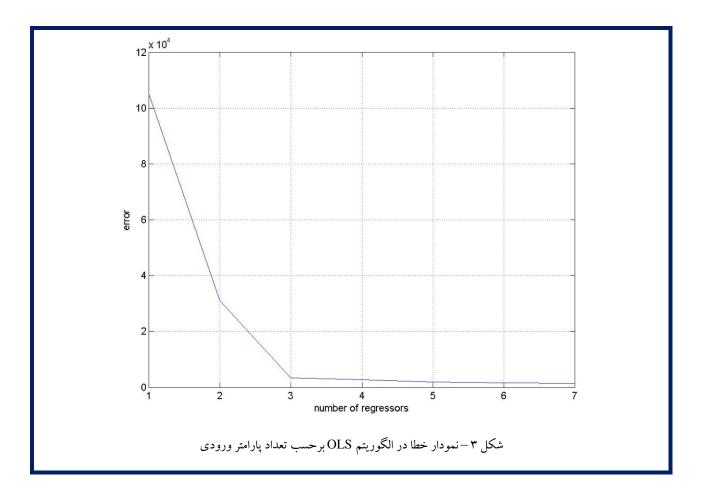


۲ انتخاب پارامترهای ورودی مناسب مدل

پس از انتخاب مجموعه پارامترهای ورودی و خروجی مدل، به منظور کاهش حجم محاسبات و همچنین افزایش دقت مدلسازی، در این مرحله انتخاب پارامتر ورودی مناسب انجام می گیرد. بدین منظور از الگوریتم OLS [†] استفاده شده است.

⁶ Orthogonal Least Squares

ابتدا یک کد برای پیاده سازی الگوریتم OLS نوشته شده است. کد موردبحث در پوشه ضمیمه گزارش با نام OLs مسأله ۷ موجود است. جهت اعمال این الگوریتم برای مجموعه داده های ورودی و خروجی مدل، مسأله شناسایی به ۶۳ مسأله ۷ موجود است. اعمال الگوریتم OLS به هریک از مسائل اعمال شده است. اعمال الگوریتم نشان می دهد که برای تمامی ۶۳ مسأله موجود، استفاده از ۳ پارامتر از میان ۷ پارامتر ورودی موجود کافی است. نمونه ای از نتایج استفاده از الگوریتم OLS به عنوان یک روش انتخاب ورودی، در شکل ۳ نشان داده شده است.



نکته قابل توجه در بحث انتخاب ورودی مناسب آن است که سه ورودی مناسب برای هریک از ۶۳ مسأله شناسایی موجود، متفاوت است. از این رو برای تخمین خروجی سیستم در هر مسأله، در ابتدا با استفاده از کد الگوریتم OLS نوشته شده، پارامترهای ورودی مناسب برای هر مسأله بطور جداگانه مشخص می شود. به این موضوع در فصل بعد اشاره

خواهدشد. ترتیب اهمیت پارامترها برای هریک از ۶۳ مسأله شناسایی در پوشه ضمیمه گزارش با نام I_max_ols.mat ارائه شده است. درمجموع می توان گفت پارامترهای ماکزیمم سرعت و حجم موتور پراهمیت ترین پارامترها و پارامترهای ماکزیمم توان و وزن موتور کم اهمیت ترین پارامترهای ورودی هستند.

۳ تخمین مقدار bsfc موتور دیزل با استفاده از یک مدل خطی

برای تخمین مقدار bsfc ، ابتدا از یک مدل خطی استفاده شدهاست. بدین منظور الگوریتم LS ، به کار رفتهاست. ابتدا کد مربوط به الگوریتم LS نوشته شدهاست. کد الگوریتم LS با نام bsfc_ls_tot.m در پوشه ضمیمه گزارش ارائه شدهاست. سپس از این کد برای مدلسازی ۶۳ مسأله ۷ ورودی و یک خروجی استفاده شدهاست. توجه داریم که مسأله اصلی یک مسأله شناسایی با ۷ ورودی و ۳۶ خروجی است که آنرا به ۶۳ مسأله ۷ ورودی و یک خروجی تبدیل کردهایم. همچنین دادههای ورودی و خروجی که برای مدلسازی از آنها استفاده شدهاست، مربوط به ۱۴ موتور هستند. به عبارت دیگر ۱۴ مشاهده در اختیار است. ۱۱ سری از این اطلاعات ورودی – خروجی به عنوان داده انتخاب شدهاند. به طوری که پراکندگی دادههای test در نظر گرفته شدهاست. داده های تست به صورت آگاهانه و غیر تصادفی انتخاب شدهاند. به طوری که پراکندگی داده های درنظر گرفته شده است. ۱۹ به عنوان داده تست درنظر گرفته شده اند.

همانطور که در بخش ۲ اشاره شد، برای مدلسازی از پارامترهای مناسب که با استفاده از الگوریتم OLS ، برای هر مقدار سرعت و گشتاور موتور (۶۳ مسأله شناسایی) بدست آمدهاند، استفاده شدهاست. ازاینرو در ابتدای کد نوشته شده برای الگوریتم LS که تخمین خطی را انجام میدهد، یک الگوریتم OLS اضافه شدهاست. درنتیجه پارامترهای فیلترشده، به عنوان ورودی وارد الگوریتم LS می شود.

_

Least Squares

برای تعیین کیفیت عملکرد مدل خطی ساخته شده، از تابعی به نام میانگین درصد خطا ٔ استفاده شده است. این تابع که بیان گر مقدار متوسط درصد خطا روی مجموع ۶۳ مسأله است، در رابطه ۲ نشان داده شده است. همچنین مقدار خطای هریک از ۳۶ مسأله شناسایی در فایلی به نام err_ls.mat و مقدار خروجی مسائل برای داده های تست در فایلی به نام پر_tst_mdl_ls.mat

$$APE = average \ percentage \ error = \frac{1}{P} \sum_{i=1}^{P} \frac{\mid T(i) - O(i) \mid}{\mid T(i) \mid} * 100\%$$
 (7)

به عنوان نمونه، نتایج مربوط به خطای مدل برای دومین داده تست (موتور سطر هشتم در جدول ۱) در جدول ۲ نشان داده شدهاست. در این جدول، ستون اول ، مقادیر نرمال شده سرعت و سطر اول مقادیر نرمال شده گشتاور موتور است.

جدول ۲ – مقادیر خطای تخمین bsfc مربوط به موتور دوم در دادههای تست تحت تخمین LS (برحسب درصد)

	۲.٠	۰.۳	۴. ۰	۰.۵	٠.۶	٠.٧	٠٨	٠.٩	١
۴. ۱	۲.۵۸	۸.۴۵	٩.١٣	9.49	9.99	9.16	118	14.41	14.41
٥.٠	٣.١٥	14.77	10.54	1+.10	7.4.9	٩.٧١	٩.٧٨	٩.٧٨	۹.٧٠
٠.۶	١٨٨١	16.77	18.88	17.77	17.70	۱۳.۲۸	17.77	17.10	17.11
٠.٧	14.1•	10.99	18.04	10.97	11.94	11.70	11.74	11.69	11.4.
٠٨	14.70	10.51	10.71	10.77	10.77	1 • . ٣ •	118	١٠.٠٨	14.71
٠.٩	14.97	10.17	14.79	14.71	14.74	14.49	14.14	14.14	14.00
١	14.74	16.77	11.54	14.79	14.74	14.61	14.44	14.47	14.40

_

¹ Average percentage error

همچنین به عنوان یک نتیجه گیری کلی، مقادیر تابع متوسط درصد خطا برای هر سه داده تست در جدول ۳ نشان داده شده است. مقادیر ارائه شده در جدول ۲ و ۳ با توجه به محدوده مقادیر که از مرتبه ۱۰ به توان ۲ می باشد، مقادیر بزرگی محسوب می شوند.

جدول ۳ – مقادیر تابع متوسط درصد خطا برای داده های تست در تخمین LS

شماره داده تست	١	۲	٣
مقدار تابع متوسط درصد خطا	9.58	17.99	74.67

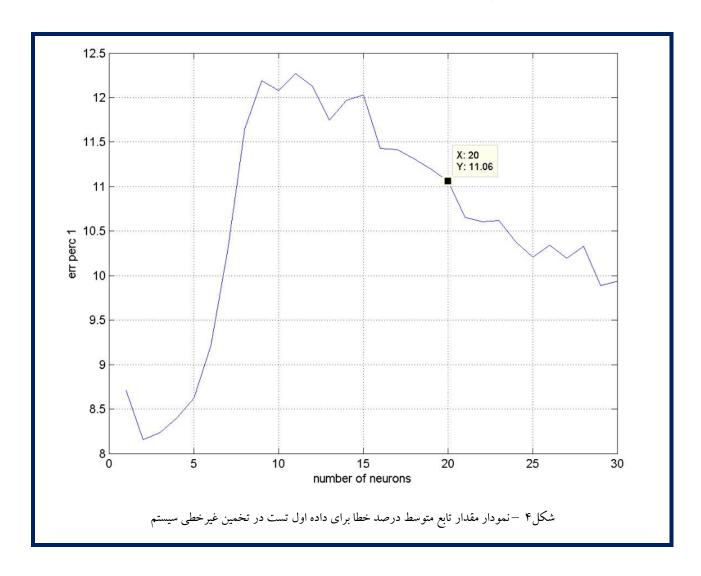
۴ تخمین مقدار bsfc موتور دیزل با استفاده از یک مدل غیر خطی

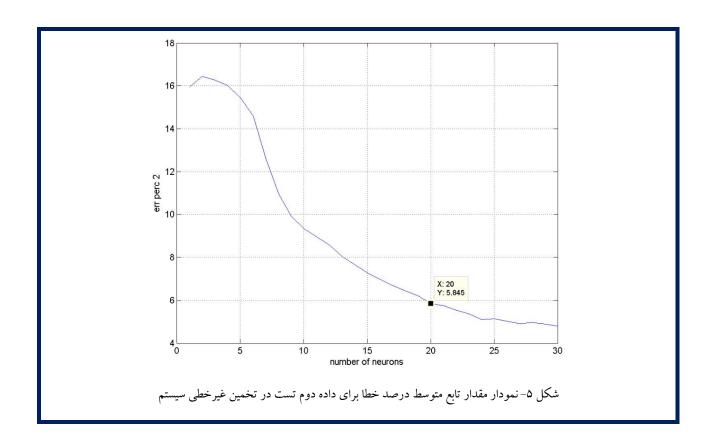
بعد از آن که تخمین خطی برای شناسایی سیستم، با خطای نسبتاً بالایی همراه بود، در این بخش از یک مدل غیرخطی برای تخمین مقدار bsfc مو تور دیزل استفاده شده است. این مدل خطی یک شبکه عصبی با یک لایه درونی است. بدین منظور یک کد شبکه عصبی نوشته شده است. این کد با نام bsfc_nn_tot.m در پوشه ضمیمه گزارش ارائه شده است. در اینجا نیز کد نوشته شده برای تخمین ۹۳ مسأله شناسایی موجود به کار رفته است. همچنین داده های train و test مشابه مدل خطی در نظر گرفته شده اند. مو تورهای سطرهای ۴، ۸ و ۱۲ در جدول ۱ به عنوان داده های تست انتخاب شده اند. بعلاوه به منظور استفاده از پارامترهای ورودی مناسب، برای مدل غیرخطی نیز یک الگوریتم OLS به ابتدای کد شبکه عصبی اضافه شده است. در مدل غیرخطی استفاده شده شده شده شده نظیم هستند:

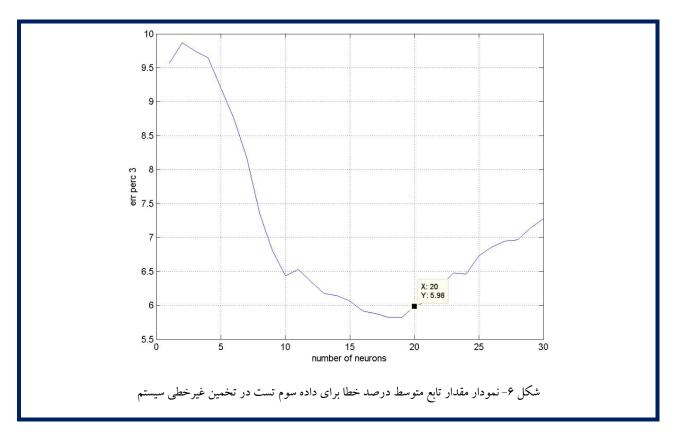
- تابع غیرخطی استفاده شده در هر نرون. این تابع به طور پیش فرض برای تمامی نرونها، تابع تانژانت هایپربولیک درنظر گرفته شده است. نوع این تابع درصورت بالابودن خطای مدل، تغییر خواهد کرد. البته درطی فرآیند تخمین نیازی به تغییر نوع تابع مشاهده نشد.

- شرایط اولیه شبکه. منظور مقادیر اولیه ضرائب لایههای درونی و خروجی است. هردوی این ضرائب به صورت تصادفی و با استفاده از دستور randn انتخاب شده اند. البته مقدار ضرائب لایه درونی طوری انتخاب شده است که تابع غیر خطی درون نرون در شروع فر آیند آموزش در محدوده خطی خود باشد. به عبارت دیگر مقادیر اولیه برای ضرائب لایه درونی به صورت تصادفی و بین ۲۰.۵ و ۲۰.۵ انتخاب شده است. مقادیر خروجی مدل غیر خطی کاملاً وابسته به مقدار شرایط اولیه ضرائب لایههای درونی و خروجی است. با توجه به انتخاب تصادفی این ضرائب، برای حل این مشکل، شبکه ۲۰ بار و هر بار با یک سری شرایط اولیه تصادفی جدید آموزش داده شده است و در پایان بین مقادیر خطاهای بدست آمده یک میانگین گرفته شده است. این مقدار میانگین به عنوان معیار سنجش پایان بین مقادیر خطاهای بدست آمده یک میانگین گرفته شده است. این مقدار میانگین به عنوان معیار سنجش کیفیت تخمین انجام شده توسط مدل غیر خطی به کار رفته است.
- روش بهینه سازی شبکه. دراینجا از روش gradient descent استفاده شده است. همچنین نحوه محاسبه مقدار گرادیان به صورت back propagation می باشد.
- نرخ یادگیری شبکه. این پارامتر به صورت پیش فرض برابر با ۱۰۰۱ درنظر گرفته شده است. در صورت مشاهده سرعت پایین در همگرایی خطای مدل، این مقدار افزایش خواهدیافت. البته درطی فرآیند تخمین نیازی به تغییر نوع تابع مشاهده نشد.
 - تعداد eipoch ما. با چندبار train شبکه مشاهده شد که تعداد eipoch ۱۰۰ کافی است.
 - تابع عملکرد. برای بررسی کیفیت عملکرد شبکه، از تابع متوسط درصد خطا (رابطه ۲) استفاده شدهاست.
- تعداد نرونهای لایه درونی، یک کد جداگانه نوشته شدهاست. در این کد، شبکه برای تعیین تعداد بهینه نرونها در لایه درونی، یک کد جداگانه نوشته شدهاست. در این کد، شبکه برای تعداد نرونهای بین ۱ تا ۳۰، بطور جداگانه train می شود. سپس مقدار تابع متوسط درصد خطا برای هر سری از دادههای تست و تعداد نرونهای مختلف، به عنوان خروجی کد، رسم می شود. در طی این مرحله

با درنظر گرفتن مقادیر هر سه داده تست، مشاهده شد که تعداد ۲۰ نرون مناسب است. نمودارهای مربوط به مقدار تابع متوسط درصدخطا برای هر سری از دادههای تست در شکل ۴ تا شکل ۶ نشان داده شدهاست. همچنین کد مربوط به این قسمت با نام bsfc_nn_opt_num_nrn.m در پوشه ضمیمه گزارش ارائه شدهاست.







به عنوان نتایج مربوط به تخمین غیرخطی سیستم، مقادیر تابع متوسط درصد خطا برای داده دوم تست، در جدول ۴ ارائه شده است. در این جدول، ستون اول ، مقادیر نرمال شده سرعت و سطر اول مقادیر نرمال شده گشتاور موتور است. با مقایسه مقادیر دو جدول ۲ و ۴ می توان به برتری مدل غیرخطی اذعان داشت.

جدول ۴ - مقادیر خطای تخمین bsfc مربوط به موتور دوم در داده های تست تحت تخمین غیرخطی (برحسب درصد)

	۲.٠	۳. ۰	٠.۴	۰.۵	٠.۶	٠.٧	٠٨	٠.٩	١
۴. ۱۰	۲۰.۰۸	۸.۶۷	14.19	9.44	٧.٢٢	17.90	14.71	14.41	14.09
۰.۵	17.54	۵.۰۴	٣.۶١	1.19	٠٨.٢	٠.۶۴	1.99	٣.٩٨	٣.٠٣
٠.۶	۸۸.۷۱	۵۷. ۰	۳۳. ۰	۲.۰۷	۰.۲۳	٧٨. ٠	٩٨٠	1.79	1.70
٠.٧	19.04	۲.۳۰	۵۲.۰	٠.١٧	٣.٣٠	٣.٧٩	٣.٣٢	۲.۷۳	۳.۰۸
٠٨	0.97	٧.١٨	۵.۷۲	Y.49	1.97	1 • . 47	۶.٧٠	5.44	۰۸۹
٠.٩	PATT	9.97	4.70	٣.١٤	٣.٢٤	۲.۳۳	۲.۵۳	۰.۹۵	٠.٢٠
١	77.7٣	۶.۵۸	4.47	4.19	٣.٨۶	1.91	1.69	1.47	1.00

جدول ۵ - مقادیر تابع متوسط درصد خطا برای دادههای تست در تخمین LS

شماره داده تست	١	۲	٣
مقدار تابع متوسط درصد خطا	11	8.17	۵.۹۵

۵ نتیجه گیری

در این پروژه، مقادیر bsfc در سرعت و گشتاورهای مختلف برای موتورهای احتراقی دیزل تخمین زده شد. bsfc یک پارامتر مهم در بررسی بازده موتورهای احتراقی میباشد. برای تخمین، ابتدا از یک مدل خطی و سپس از یک مدل غیرخطی استفاده شده است. درطول پروژه مشاهده شد که مدل خطی با خطای بالایی همراه است و مدل غیرخطی که یک شبکه عصبی با یک لایه درونی است، خطای ناچیزی دارد. همچنین در بین پارامترهای فضای ورودی، یک input selection انجام شد و نتیجه این شد که مقدار حجم موتور، مقدار سرعت ماکزیمم موتور و سال تولید موتور پراهمیت ترین پارامترها هستند.

در عمل برای بدست آوردن نمودار bsfc یک موتور نیازمند انجام تست دینامومتر هستیم. با استفاده از مدل غیرخطی ساخته شده می توان نمودار bsfc یک موتور احتراقی دیزل را بدون نیاز با آزمایش دینامومتر بدست آورد. البته تعداد موتورهای به کار رفته برای شناسایی کم است و همین امر از دقت فرآیند شناسایی کاستهاست. این مشکل بدلیل عدم دسترسی به اطلاعات تست موتورهاست. در آینده می توان با جستجوی گسترده تر اطلاعات بیشتری بدست آورد.

جهت استفاده از مدل غیرخطی ارائهشده برای موتورهای دیگر (simulation) ، یک کد نوشته شدهاست. این کد با نام bsfc_nn_sim.m در پوشه ضمیمه گزارش ارائه شدهاست. این کد با دریافت اطلاعات مربوط به ۷ پارامتر ورودی موردنظر، ۶۳ مقدار bsfc متناسب با سرعت و گشتاورهای مختلف موتور دیزل را به عنوان خروجی استخراج می کند.