



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ  
И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное  
образовательное учреждение высшего образования  
«НОВОСИБИРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»



**НГТУ  
НЭТИ** | **Факультет прикладной  
математики и информатики**

Кафедра прикладной математики  
Практическое задание № 2  
по дисциплине «Цифровые модели и оценивание параметров»

### **ЛИНЕЙНЫЕ ОБРАТНЫЕ ЗАДАЧИ**

Группа ПМ-13      ИСАКИН ДАНИИЛ

Преподаватель      ВАГИН ДЕНИС ВЛАДИМИРОВИЧ

Новосибирск, 2024

## Задание

Положение приёмников: M1(200,0,0), N1(300,0,0); M2(500,0,0), N2(600,0,0); M3(1000,0,0), N3(1100,0,0) Положение источника: A(0,0,0), B(100,0,0)

Однородное полупространство. Приёмники 1–3. Источник 2. Определить значение  $\sigma$  полупространства. Добавить шум, равный 10 % от значения измерения.

## Математическая модель

Потенциал электрического поля  $V$ , создаваемый электрической линиями АВ, с постоянным током, расположенными на поверхности земли, в однородном полупространстве складывается из потенциалов, создаваемых их электродами:

$V = V_B(r) + V_A(r)$ . Для электрода, по которому ток втекает в среду,

$$V(r) = \frac{I}{2\pi r \sigma}$$

$$V = \sum_i^3 \frac{I_i}{2\pi \sigma} \left( \frac{1}{r_{B_i}} - \frac{1}{r_{A_i}} \right)$$

Получаем . Следовательно разность потенциалов на

линиях  $M_j N_j$  будет равна

$$V_{M_j N_j} = \frac{I}{2\pi \sigma} \left[ \left( \frac{1}{r_{M_j}^B} - \frac{1}{r_{M_j}^A} \right) - \left( \frac{1}{r_{N_j}^B} - \frac{1}{r_{N_j}^A} \right) \right]$$

Так как значения в приемниках в данной задаче могут отличаться на несколько порядков, введем весовые коэффициенты  $w_i = 1/V_i$ , где  $V_i$  - практическое значение в приемнике. В итоге получим следующий минимизируемый функционал:

$$\Phi(\sigma) = \sum_i^3 (w_i \delta V_i(\sigma))^2 \rightarrow \min_{\sigma}$$

Решим эту задачу методом Гаусса–Ньютона. Дифференцируя по  $\sigma$ , получаем

$$\frac{\partial V_j}{\partial \sigma} = -\frac{I}{2\pi \sigma^2} \left[ \left( \frac{1}{r_{M_j}^B} - \frac{1}{r_{M_j}^A} \right) - \left( \frac{1}{r_{N_j}^B} - \frac{1}{r_{N_j}^A} \right) \right]$$

Пусть  $I = 2$ . Тогда получим СЛАУ:

$$\mathbf{A}\Delta\sigma = \mathbf{b}$$

$$\text{где: } a_{11} = \sum_i^3 \left( w_i \frac{\partial V_i}{\partial \sigma} \right)^2$$

$$b = b_1 = - \sum_i^3 w_i^2 \frac{\partial V_i}{\partial \sigma} (V_i - \bar{V}_i)$$

## Тестирование

Истинное значение  $\sigma = 1.1$  См/м

Приближение для  $\sigma = \sigma^0 = 0.1$  См/м

Значение силы тока  $I = 2$  А.

№	Шум на 1-м приемнике %	Шум на 2-м приемнике%	Шум на 3-м приемнике %	$\sigma^{\text{найденый}}$	$\delta = \frac{ \sigma - \sigma^{\text{найденый}} }{\sigma^{\text{найденый}}} \cdot 100\%$
1	0	0	0	1.100000	0.00
2	0	0	10	1.064516	3.33
3	0	-10	10	1.100000	0.00
4	0	-10	5	1.118644	1.67
5	10	10	10	1.000000	10.00
6	-10	10	-10	1.137931	3.33
7	-10	5	-10	1.157895	5.00

## Выводы:

- 1) Алгоритм оказался довольно устойчивым. Найденное значение параметра, отличается от истинного на величину, равную величине, зашумления входных данных.
- 2) Явно прослеживается (Тест №3) возможность компенсации ошибки расчета, если шум в измерениях является равными с точностью до знака.
- 3) Проведя общий анализ тестов, можно установить, что точность расчета определяется по величине самого зашумленного измерения. Если средняя величина шум порядка 10%, то и результат расчёта будет приблизительно с такой же погрешностью. В общем случае погрешность

расчета сходится к среднему значению зашумленности данных в процентах от их истинного значения.

## Код программы

```
import numpy as np
from numpy.linalg import norm as Enorm # Норма евклида

# Положения источников
A1 = np.array((0, -500, 0))
B1 = np.array((100, -500, 0))
A2 = np.array((0, 0, 0))
B2 = np.array((100, 0, 0))
A3 = np.array((0, 500, 0))
B3 = np.array((100, 500, 0))

# Положения приемников
M1 = np.array((200, 0, 0))
N1 = np.array((300, 0, 0))
M2 = np.array((500, 0, 0))
N2 = np.array((600, 0, 0))
M3 = np.array((1000, 0, 0))
N3 = np.array((1100, 0, 0))

A = [A1, A2, A3]
B = [B1, B2, B3]
M = [M1, M2, M3]
N = [N1, N2, N3]

I = np.array((0,1,0)) # Истинное значение силы тока каждого источника. Все
остальные равны нулю, т.к по заданию только источник под номером 2.
delta_sigma = 0.0 # Смещение для поиска параметра проводимости
sigma_approx = 0.1 # Начальное приближение для sigma
sigma_n = sigma_approx # На n шаге
sigma_true = 1.1 # Проводимость среды истенная

alpha = 0.0 # Параметр регуляризации
```

```

a11 = 0.0 # Параметр системы уравнений
b1 = 0.0 # Правая часть

# Потенциал на измерителе с учетом того, что источников тока 3 штуки
# A,B - массив координат источника
# M, N - точка измерителя
# I - массив токов источников
# sigma - коэффициент проводимости
def V_AB_MN(A, B, M, N, I, sigma):

    res = 0.0

    for i in range(0, 3):
        const_val = I[i]/(2*np.pi * sigma)
        r_BM = Enorm(B[i]-M)
        r_AM = Enorm(A[i]-M)
        r_BN = Enorm(B[i]-N)
        r_AN = Enorm(A[i]-N)

        val2 = 1.0/r_BM - 1.0/r_AM
        val3 = 1.0/r_BN - 1.0/r_AN

        res = res + const_val*(val2 - val3)

    return res # Значение напряжения на линии

# Производная напряжения по параметру сигма
# A,B - массив координат источника
# M, N - точка измерителя
# I - массив токов источников
# sigma - коэффициент проводимости, истенный или приближенный.
def dV_AB_MN_dsigma_I(A, B, M, N, I, sigma):
    res = 0.0

    const_val = 0.0

    for i in range(0, 3):

        const_val = -I[i]/(2*np.pi * (sigma**2))

        r_BM = Enorm(B[i]-M)
        r_AM = Enorm(A[i]-M)
        r_BN = Enorm(B[i]-N)
        r_AN = Enorm(A[i]-N)

        val2 = 1.0/r_BM - 1.0/r_AM
        val3 = 1.0/r_BN - 1.0/r_AN

        res = res + const_val*(val2 - val3)

```

```

    return res # Значение напряжения на линии

noise = [-10.0, 5.0, -10.0]
V = [V_AB_MN(A, B, Mi, Ni, I, sigma_true) for Mi, Ni in zip(M, N)] # Померенные
значения напряжения
# Шумим в измерения
for i in range(0, 3):
    V[i] = V[i] + noise[i]*V[i]/100

# Beca
w = np.array([1.0/V_AB_MN(A, B, M[0], N[0], I, sigma_n), 1.0/V_AB_MN(A, B, M[1],
N[1], I, sigma_n), 1.0/V_AB_MN(A, B, M[2], N[2], I, sigma_n)])

def F(I, w, sigma_n, V):
    res = 0.0

    for i in range(0, 3):
        res = res + (w[i]*(V_AB_MN(A, B, M[i], N[i], I, sigma_n) - V[i]))**2
    return np.sqrt(res)

for iteration in range(0, 15):

    descripency = F(I, w, sigma_n, V)
    #print("{n}) sigma_n = {sigma:.7e}  $\Phi(\sigma) = \{F\_sigma:.7f\}$ ".format(n =
iteration, sigma=sigma_n, F_sigma = descripency))

    if descripency <= 1e-8 or iteration == 15:
        break

    for i in range(0, 3):
        w[i] = 1.0/V_AB_MN(A, B, M[i], N[i], I, sigma_n)
        a11 = a11 + (w[i]*dV_AB_MN_dsigma_I(A, B, M[i], N[i], I, sigma_n))**2

    for i in range(0, 3):

        r1 = w[i]**2
        r2 = dV_AB_MN_dsigma_I(A, B, M[i], N[i], I, sigma_n)
        r3 = (V_AB_MN(A, B, M[i], N[i], I, sigma_n)- V[i])
        b1 = b1 + r1*r2*r3

    sigma_n = sigma_n - b1 / a11

a11 = 0.0
b1 = 0.0

```

```
print("sigma = {:.6e} delta =  
{:.2f}%".format(sigma_n, 100.0*np.abs(sigma_true/sigma_n - 1)))
```