

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

№ 2680928

Способ поиска неисправного блока в непрерывной динамической системе на основе функции чувствительности

Патентообладатель: *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Тихоокеанский государственный университет" (RU)*

Авторы: *Шалобанов Сергей Викторович (RU), Шалобанов Сергей Сергеевич (RU)*

Заявка № 2018111888

Приоритет изобретения 02 апреля 2018 г.

Дата государственной регистрации в

Государственном реестре изобретений

Российской Федерации 28 февраля 2019 г.

Срок действия исключительного права

на изобретение истекает 02 апреля 2038 г.



Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности

Г.П. Излиев



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

(52) СПК

G05B 23/02 (2018.08)

(21)(22) Заявка: 2018111888, 02.04.2018

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
02.04.2018

Дата регистрации:
28.02.2019

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 02.04.2018

(45) Опубликовано: 28.02.2019 Бюл. № 7

Адрес для переписки:

680035, г.Хабаровск, ул. Тихоокеанская, 136,
Тихоокеанский государственный университет,
отдел промышленной и интеллектуальной
собственности

(72) Автор(ы):

Шалобанов Сергей Викторович (RU),
Шалобанов Сергей Сергеевич (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
образования "Тихоокеанский
государственный университет" (RU)

(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: RU 2613630 C1, 21.03.2017, RU
2586859 C1, 10.06.2016, RU 2580405 C1,
10.04.2016, US 6326758 B1, 04.12.2001, WO
2005071582 A2, 04.08.2005.

(54) Способ поиска неисправного блока в непрерывной динамической системе на основе функции чувствительности

(57) Формула изобретения

Способ поиска неисправного блока в непрерывной динамической системе на основе функции чувствительности, основанный на том, что фиксируют число блоков m , входящих в состав системы, определяют время контроля $T_K \geq T_{ПП}$, где $T_{ПП}$ - время переходного процесса системы, фиксируют число k контрольных точек системы, используют входной сигнал на интервале $t \in [0, T_K]$, регистрируют реакцию объекта диагностирования и реакцию заведомо исправной системы $f_{j_{НОМ}}(t)$, $j=1, \dots, k$ на интервале $t \in [0, T_K]$ в k контрольных точках, замещают систему с номинальными характеристиками контролируемой, на вход системы подают аналогичный входной сигнал $x(t)$, вычисляют диагностические признаки наличия дефекта, по минимуму диагностического признака определяют дефект, отличающийся тем, что определяют параметр интегрального

преобразования сигналов из соотношения $\alpha = \frac{5}{T_K}$, в качестве динамических

характеристик системы используют интегральные оценки сигналов, определяют интегральные оценки выходных сигналов $F_{j_{НОМ}}(\alpha)$, $j=1, \dots, k$ исправной системы, для чего в момент подачи входного сигнала на вход системы с номинальными

RU
2 680 928
C 1