

5. Вишенчук И. М. и др. Цифровой вольтметр. (Автор. свид.-во № 699448).— БИ, 1979, № 43.
6. Шахов Э. К. Метод повышения помехоустойчивости интегрирующих цифровых вольтметров.— Автометрия, 1980, № 5, с. 55—64.
7. Агизим А. М., Розенблат М. Ш., Свищев В. А. Об одном классе селективных преобразований.— В кн.: Отбор и передача информации. Киев: Наук. думка, 1970, вып. 24, с. 46—49.

*Поступило в редакцию 3 апреля 1981 г.  
окончательный вариант — 11 апреля 1983 г.*

УДК 681.327.21

О. В. ЕРОФЕЕВА, В. П. САВЕНКОВ  
(Минск)

## УЛУЧШЕНИЕ МЕТРОЛОГИЧЕСКИХ ХАРАКТЕРИСТИК УСТРОЙСТВ ГРАФИЧЕСКОГО ВВОДА

Работа дискретно-непрерывных устройств графического ввода (УГВ) основана на предположении идентичности переходных процессов в электрических цепях координатных шин. Однако множество причин, включая конструктивную нерегулярность, случайным образом варьируют электромагнитные параметры цепей коммутации шин и скорости переходных процессов в них, ухудшая точность считывания. Ниже оценивается влияние названных параметров на погрешность УГВ и рассматриваются способы ее уменьшения.

Для оценки переходных процессов сделаем следующие допущения: коммутаторы шин работают в ключевом режиме, коммутация происходит мгновенно; сопротивление ключей в разомкнутом состоянии бесконечно, в замкнутом — конечно; переходные процессы в цепях коммутации определяются их собственными индуктивностями.

Последняя предпосылка основана на том, что, во-первых, конструкция планшета зачастую содержит цепи со сталью, а, во-вторых, использование технологического поля планшета под монтаж микросхем (коммутаторов) исключает «жгуты» и, как следствие, значительные величины межпроводниковых частичных емкостей [1].

Учитывая вышеизложенное, цепи коммутации шин представим как  $RL$ -цепи. Обозначим далее:  $U$  — напряжение источника питания,  $R_j$ ,  $L_j$  и  $R_{j+1}$ ,  $L_{j+1}$  — сопротивление и собственная индуктивность цепи коммутации  $j$ -й и  $j+1$ -й смежных шин соответственно.

Развертывающее измерительное преобразование на планшете достигается поочередной коммутацией шин ...,  $j$ ,  $j+1$ , ... в автоматное время ...,  $t_j$ ,  $t_{j+1}$ , .... Тогда скорость переходного процесса в  $j$ -йшине в моменты времени  $T_j$  представим как

$$v_j = \begin{cases} -(U/L_j) e^{-(R_j/L_j)\Delta T_j} & \text{для } T_j \in [t_j, t_{j+1}], \\ 0 & \text{для } T_j \notin [t_j, t_{j+1}], \end{cases}$$

где  $\Delta T_j = T_j - t_j$ .

Выражение скорости  $v_{j+1}$  процесса в  $j+1$ -й шине аналогично: надо лишь заменить  $j$  на  $j+1$ , а  $j+1$  на  $j+2$ .

Влияние разброса значений между одинаковыми компонентами ( $R_j$ ,  $L_j$ ) и ( $R_{j+1}$ ,  $L_{j+1}$ ) на точность измерений оценим применительно к съемнику с чувствительным элементом (ЧЭ) в виде круговой катушки. В этом случае [2] локальная координата катушки относительно оси  $j$ -й шины, т. е.  $\Delta x_j$  (если шины  $j$  и  $j+1$  квантуют планшет вдоль оси  $x$ ), будет иметь вид

$$\Delta x_j = \lambda(E_j/(E_j + E_{j+1})), \quad (1)$$

где  $\lambda$  — шаг квантования планшета;  $E_j$ ,  $E_{j+1}$  — модули значений ЭДС индукции в ЧЭ, наводимой током  $j$ -й и  $j+1$ -й шин.

Вводя безразмерный коэффициент эквивалентности

$$\varphi_j = v_{j+1}/v_j = (L_j/L_{j+1}) e^{(R_j/L_j - R_{j+1}/L_{j+1})\Delta T_j}, \quad (2)$$

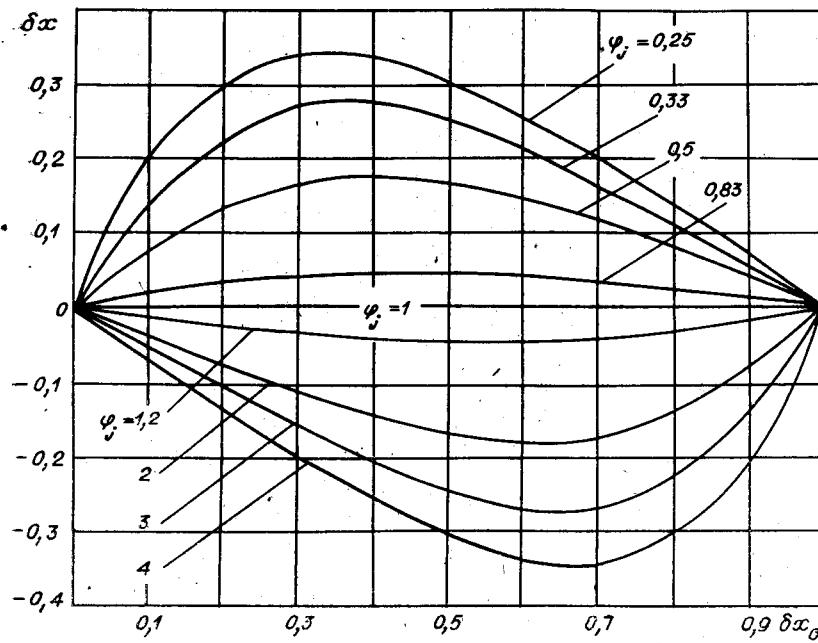
выражение (1) преобразуем следующим образом:

$$\Delta x_j = \lambda(1/(1 + (M_{j+1}/M_j)\varphi_j)). \quad (3)$$

Здесь  $M_j$ ,  $M_{j+1}$  — модули значений взаимной индуктивности ЧЭ с  $j$ -й и  $j+1$ -й шинами соответственно.

С помощью формулы (3) получим абсолютную погрешность измерения, обусловленную неэквивалентностью коммутирующих цепей

$$\Delta x = \Delta x_j|_{\varphi_j \neq 1} - \Delta x_j|_{\varphi_j = 1} = \lambda \left( \frac{1}{1 + (M_{j+1}/M_j)\varphi_j} - \frac{1}{1 + M_{j+1}/M_j} \right). \quad (4)$$



Далее, определив из (3) отношение  $M_{j+1}/M_j$  и подставив его в (4), найдем относительную погрешность измерения локальной координаты

$$\delta x = \Delta x/\lambda = 1/(1 + (1/\delta x_0 - 1)\varphi_j) + \delta x_0, \quad (5)$$

где  $\delta x_0 = \Delta x_j|_{\varphi_j=1}/\lambda$ .

Из характеристик погрешности измерений координат (5), представленных на рисунке, следует, что влиянием  $\varphi_j$  на погрешность измерений пренебречь нельзя. Если, например,  $0.5 \leq \varphi_j \leq 2$ , то  $|\delta x| \leq 0.18$ , что при  $\lambda = 10$  мм соответствует  $|\Delta x| \leq 1.8$  мм. С другой стороны, указанная погрешность будет равна нулю, если  $\varphi_j = 1$ . Рассмотрим условия реализации последнего равенства.

Прежде всего заметим, что из-за высокой скорости переходных процессов в шинах выборку ЭДС заменяют фиксацией ее пиковых значений в моменты  $\Delta T_j = T_j - t_j = 0$ . В этом случае (2) принимает вид

$$\varphi_j|_{\Delta T_j=0} = L_j/L_{j+1},$$

а условие эквивалентности цепей ( $\varphi_j = 1$ ) сводится к равенству  $L_j = L_{j+1}$ .

Строго соблюсти  $L_j = L_{j+1}$  от шины к шине практически нельзя, как нельзя исключить случайность, обуславливающую «неопределенность» конструкции. Более того, наличие в УТВ погрешностей иной природы, не рассматриваемых здесь, позволяет вообще отказаться от точного выполнения требования эквивалентности цепей коммутации ( $\varphi_j = 1$ ), заменив его условием квазиэквивалентности ( $\varphi_j \approx 1$ ).

При таком подходе в качестве исходных данных на проектирование задают предельно допустимое значение погрешности  $\delta x$ . Затем по характеристикам  $\delta x$  находят верхнюю  $\varphi_j$  и нижнюю  $\varphi_j'$  границы допустимых значений  $\varphi_j$ . Далее, топологию цепей коммутации проектируют так, чтобы  $\varphi_j'' \leq L_j/L_{j+1} \leq \varphi_j'$  выдерживалось для любой пары смежных шин.

Если указанное неравенство не гарантируется геометрическими параметрами цепей, например при высоких требованиях к точности, то можно ввести «усреднение» посредством общей балластной индуктивности  $L$ . Варьируя номинал  $L$ , добиваются выполнения  $\varphi_j'' \leq (L + L_j)/(L + L_{j+1}) \leq \varphi_j'$  для любой пары смежных шин.

## ЛИТЕРАТУРА

1. Алексин В. М., Мушленко С. В. Расчет емкости проводников в жгутах.—Электромеханика, 1967, № 8.
2. Чеголин П. М., Леонович Э. И., Савенков В. П. Автоматизация преобразования сложных форм графической информации.—Минск: Наука и техника, 1973.

*Поступило в редакцию 20 июня 1983 г.;  
окончательный вариант — 22 декабря 1983 г.*