

**МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ**  
**Київський національний університет будівництва і**  
**архітектури**

**МЕТРОЛОГІЯ ТА ТЕХНОЛОГІЧНІ ВИМІРЮВАННЯ**

Методичні вказівки  
до виконання курсової роботи для студентів  
напряму підготовки 6.050202 “Автоматизація  
та комп’ютерно-інтегровані технології”

Київ 2015

**ББК 31.264**  
**E45**

Укладачі: В.Ю. Луценко, канд. техн. наук, доцент

Рецензент В.М. Скіданов, доктор техн. наук, професор

Відповідальний за випуск В.М. Скіданов, доктор техн. наук, зав.  
кафедри

*Затверджено на засіданні кафедри автоматизації технологічних процесів, протокол № від 2015р.*

Видається в авторській редакції.

Метрологія та технологічні вимірювання: методичні вказівки до виконання курсової роботи / уклад.: В.Ю. Луценко – К.: КНУБА, 2015. – 27 с. укр. мовою.

Розглянута методологія та методика написання курсової роботи, яка є однією із форм індивідуального завдання та виконується студентом самостійно при консультуванні викладачем. Надано короткі теоретичні відомості та сформульовано завдання на курсову роботу за темою «Проектування інформаційно-вимірювальних систем».

Призначено для самостійної роботи студентів, які навчаються за напрямом підготовки 6.050202 «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології».

@ КНУБА, 2015

## Зміст

Вступ.....	4
1. Короткі теоретичні відомості .....	5
1.1 Узагальнена структурна схема ІВС.....	6
1.2 Основні структури аналого-цифрової частини.....	8
1.3 Точнісні характеристики вимірювальних систем.....	12
1.3.1 Критерії оцінки похибок вимірювання вхідної величини .....	12
1.3.2 Оцінка загальної (сумарної) похибки ІВС .....	15
1.3.3 Похибки квантування за рівнем .....	16
2. Об'єм, зміст та оформлення курсового проекту.....	19
2.1 Склад курсового проекту .....	19
2.2 Зміст розділів курсового проекту.....	19
2.3 Правила оформлення розрахунково-пояснювальної записки .....	21
2.4 Завдання на курсовий проект.....	25
Список рекомендованої літератури .....	27

## Вступ

Ми живемо в світі предметів, процесів, явищ і постійно потребуємо кількісної та якісної інформації про них. Таку інформацію можна отримати шляхом вимірювання відповідних фізичних величин. Проведення необхідних вимірювань також лежить в основі підвищення ефективності виробництва, якості продукції, оптимізації виробничих процесів, оцінки якості продукції на всіх стадіях її виготовлення, перевірки наукових гіпотез, тощо. Все це визначає особливе місце метрології, як науки про вимірювання, серед інших дисциплін, що складають основу інженерної освіти.

Курс "Метрологія та технологічні вимірювання" базується на відповідних розділах математики і фізики. Результатом вивчення курсу "Метрологія та технологічні вимірювання" є поява у студента чітких уявлень про види, методи і засоби вимірювання, класифікацію, джерела і способи опису похибок, вмінь методично правильно планувати, організовувати і проводити вимірювання та обробляти їх результати. Досягненню високих результатів у вивченні курсу "Метрологія та технологічні вимірювання" сприяє виконання курсового проекту, метою якого є поглиблення знань, вмінь та навичок необхідних для створення сучасних інформаційно-вимірювальних систем та ефективного розв'язування питань метрологічного забезпечення технологічних процесів будівельної галузі.

## 1. Короткі теоретичні відомості

Вимірювальні системи (ВС) – це сукупність функціонально-об'єднаних засобів вимірювання, засобів обчислювальної техніки та допоміжних пристроїв, об'єднаних між свідносно фізичних величин, властивих даному об'єкту, у формі, зручній для автоматичної обробки, передачі та (або) використання в автоматичних системах курування. Прикладами можуть служити системи, розгорнуті на великих підприємствах і призначені для контролю технологічного процесу виробництва якого-небудь виробу. В залежності від призначення ВС поділяють на вимірювальні, контролюючі, керуючі. За кількістю вимірювальних каналів системи поділяють на одно-, двох-, трьох- і багатоканальні. Важливим різновидом вимірювальних систем є інформаційно-вимірювальні системи.

Під інформаційно-вимірювальними системами (ІВС) розуміють системи, призначені для автоматичного отримання кількісної інформації безпосередньо від досліджуваного об'єкта шляхом процедур вимірювання та контролю, обробки інформації та видачі її у вигляді сукупності іменованих чисел, висловлювань, графіків тощо, які відображають стан цього об'єкта. ІВС повинні сприймати досліджувані величини безпосередньо від об'єкта, а на їх виході повинна з'являтися кількісна інформація про досліджуваний об'єкт.

Існує кілька різновидів ІВС:

- Інформаційно-вимірювальні системи – призначені для отримання кількісної інформації щодо значення контрольованих фізичних величин шляхом їх прямих сукупних вимірювань з подальшою її обробкою, наданням оператору і передачею іншим споживачам.
- Інформаційно-вимірювальні системи автоматичного контролю – відповідають за встановлення відповідності між станом об'єкта і

заданою нормою і вироблення судження про даному і (або) майбутній стан об'єкта.

- Інформаційно-вимірювальні системи для технічної діагностики – виконують функції контролю стану різних технічних пристроїв, виявлення їх відмов та визначення несправних елементів.
- Інформаційно-вимірювальні системи розпізнавання образів – призначені для визначення відповідності між досліджуваним об'єктом і заданим образом, в якості якого може бути «людина», «символ», «нормальний стан об'єкта» і т. п. Телевимірювальні системи – інформація про значення вимірюваних величин передається від об'єкта контролю, розташованого на значній відстані.

### **1.1 Узагальнена структурна схема ІВС**

Для опису ІВС, пояснення складу функціональних частин і елементів, їх призначення і взаємозв'язків в системі застосовуються структурні схеми. Опис ІВС і функціональних елементів, що входять до їх складу, може здійснюватися за допомогою функціональних схем. Узагальнена структурна схема ІВС наведена на рисунку 1.1.

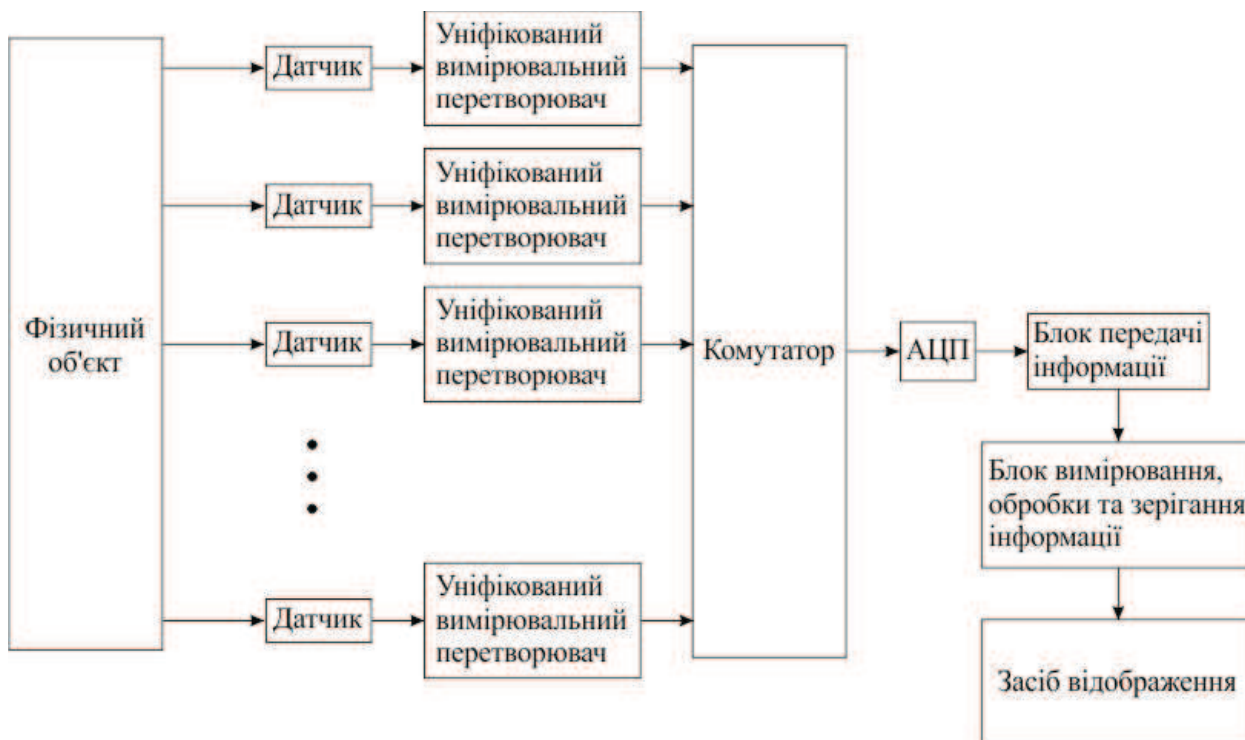


Рисунок 1.1 – Узагальнена структурна схема ІВС

Усі реальні ІВС можуть бути представлені у вигляді сукупності пов'язаних між собою функціональних блоків (ФБ). ФБ – це частини системи, що виконують інформаційні та керуючі функції і потребують організації спільної та узгодженої роботи. При цьому для організації взаємодії з іншими ФБ не потрібно знання їх внутрішніх структур та особливостей функціонування. Об'єднання ФБ в однорівневу структуру може бути виконано в наступних варіантах (рис. 1.2):

а – ланцюгова структура, в якій керування роботою подальшого ФБ проводиться після закінчення перетворення в попередньому ФБ. На рис.3 виділена ланцюгова схема управління, що включає інтерфейсні пристрої (ІФП);

б – радіальна структура, в якій керування роботою ФБ ведеться централізовано від одного пристрою управління;

в – магістральна структура з централізованим керуванням;

- р – магістральна структура з децентралізованим керуванням;  
 д – магістральна петльова структура з централізованим керуванням;  
 е – радіально-магістральна структура з централізованим керуванням.

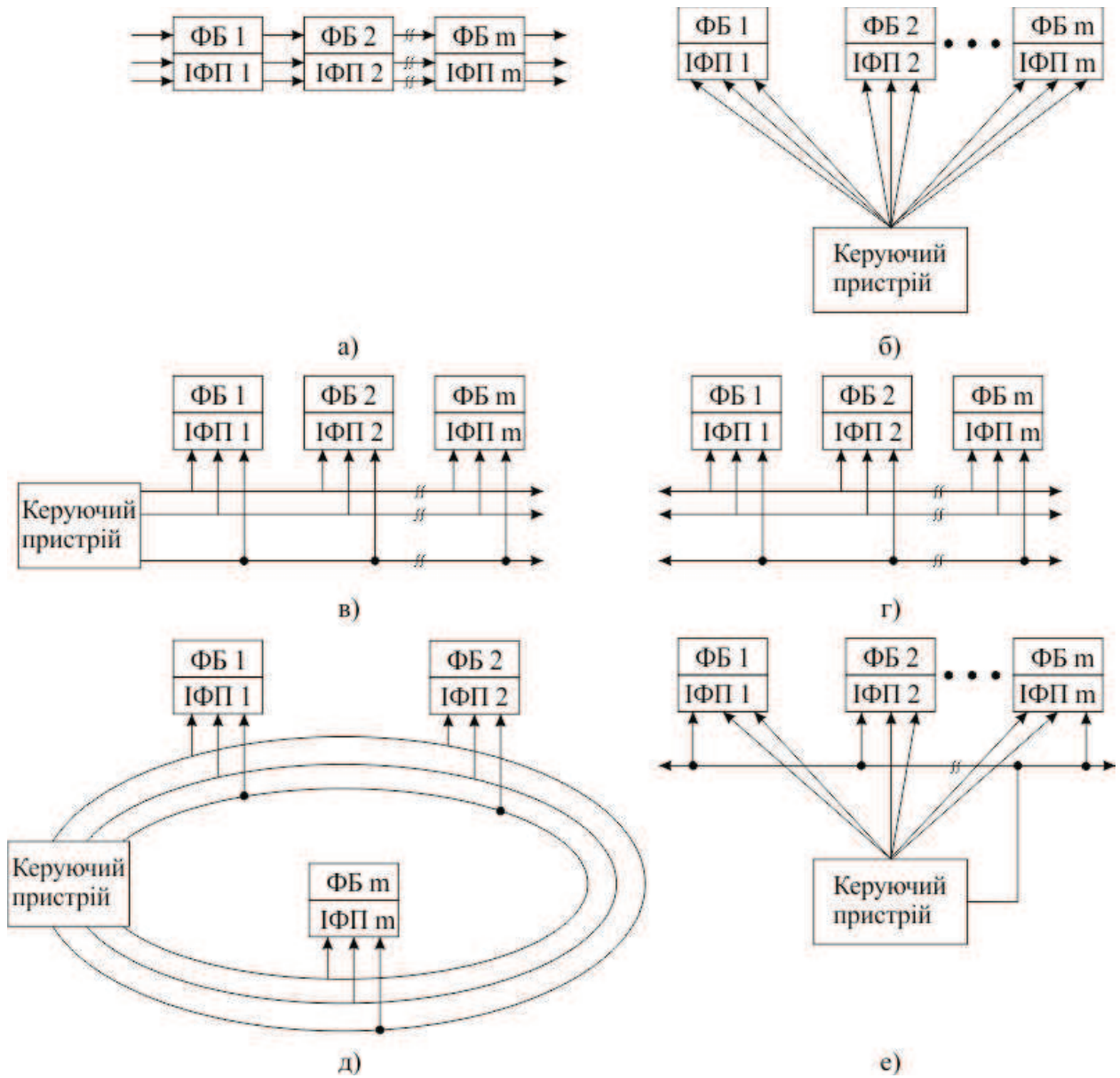


Рисунок 1.2 – Однорівневі архітектури ІВС

## 1.2 Основні структури аналого-цифрової частини

Аналого-цифрова частина (АЦЧ) ІВС складається з аналогових вимірювальних каналів і системних аналого-цифрових пристроїв. Аналогові



вимірювальні канали призначені для сприйняття вхідних величин, їх перетворення у вимірювальні сигнали з допомогою вимірювальних ланцюгів. Системні аналого-цифрові пристрої служать для виконання певних аналого-цифрових перетворень в складі самих систем.

До основних елементів будь-яких АЦЧ відносяться датчики і аналогові вимірювальні ланцюги (Д), пристрої, що формують значення зразкових мір (М), пристрої порівняння аналогових сигналів зразкових заходів (ПП).

У випадку, коли необхідно виміряти  $n$  величин, максимальна кількість датчиків дорівнює  $n$ , а мінімальна – одному. В останньому випадку датчик повинен послідовно сприймати всі,  $n$  величин. Аналогічно максимальна кількість пристроїв порівняння та зразкових мір дорівнює  $n$ , а мінімальна – 1.

На рисунку 1.3 наведено найбільш поширені структури АЦЧ, до яких належать структури АЦЧ паралельного типу (рисунок 1.3, а), паралельного типу із загальним набором зразкових мір (рисунок 1.3, б) і послідовного принципу дії (рисунок 1.3, в, г).

Основні переваги багатоканальних структур паралельного типу (рисунок 1.3, а) пов'язані з можливістю вимірювання різнорідних фізичних величин, використанням одноканальних вимірювальних пристроїв, досягненням максимальної швидкодії і високою схемною надійністю. Основний недолік паралельної архітектури пов'язаний з більшою порівняно з іншими структурами кількістю елементів, що її утворюють.

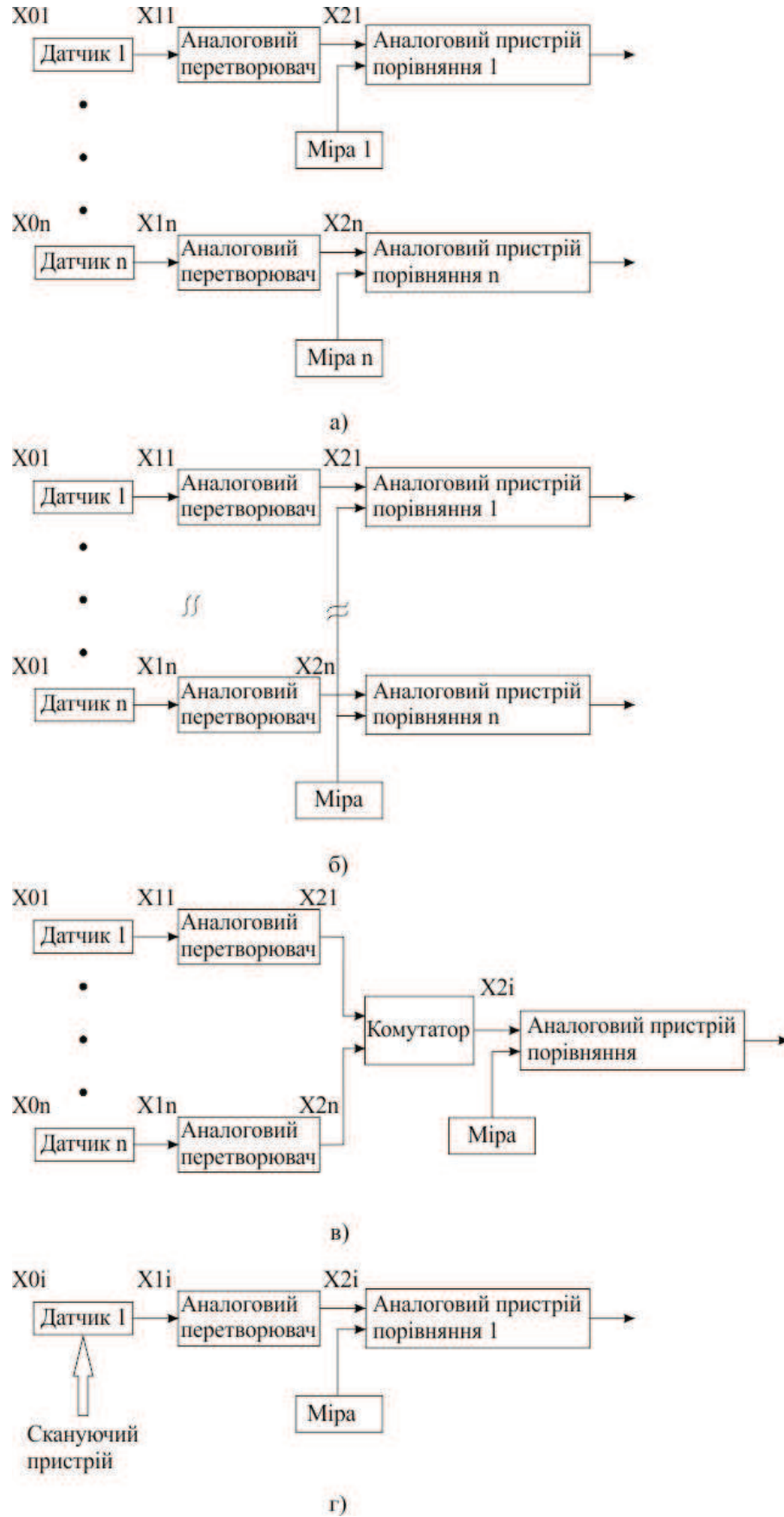


Рисунок 1.3 – Основні структури аналого-цифрової частини ІВС

У структурі з загальної зразковою величиною (мірою) (рисунок 1.3, б) проводиться колективне перетворення всіх  $n$  аналогових сигналів від вимірювальних ланцюгів за один цикл зміни зразкової величини. У таких структурах є можливість поділу загальної кількості датчиків на групи, кожна з яких охоплює свій діапазон зміни зразкової величини. На виході пристроїв порівняння в момент рівності вимірюваної величини і відомого поточного значення зразкової величини з'являються сигнали, що дозволяють одержувати результати перетворення. Пристрій формування зразкової величини може генерувати сигнал, що лінійно залежить від часу. У цьому випадку маємо час-імпульсне перетворення вимірюваних величин, що суттєво спрощується отримання цифрового результату вимірювання.

У структурах послідовної дії (рисунок 1.3, в,г) операції отримання інформації виконуються послідовно у часі за допомогою одного каналу аналого-цифрового перетворення. Якщо вимірювана величина розподілена в просторі або об'єктом вимірювання є власне координати деякої точки або області простору, то отримання інформації в таких структурах виконується за допомогою одного так званого скануючого датчика.

Скануючі структури можуть класифікуватися за кількістю вимірюваних величин. Вони можуть виконувати операції аналого-цифрового перетворення місця розташування деякої точки на прямій лінії, точки або кривої на площині або у просторі. В якості системи координат можуть бути використані різні, в тому числі нелінійні системи.

Скануючі датчики можуть бути виконані таким чином, що вони при виконанні операцій отримання інформації входять у безпосередній контакт з досліджуваним параметром або областю сканування або сприймають вимірювані величини при відсутності безпосереднього контакту. Прикладами контактних датчиків можуть служити термопари або термометри опору, безконтактних – радіаційні пірометри.

Сканування шляхом переміщення контактного датчика вздовж об'єкта вимірювання широко використовується при геофізичних дослідженнях, в океанологічних дослідженнях.

Дистанційне сканування за допомогою безконтактних датчиків з постійним полем їх сприйняття застосовуються в радіолокаційних системах вимірювання дальності, ультразвукової дефектоскопії, при вимірюванні параметрів теплових полів.

### **1.3 Точнісні характеристики вимірювальних систем**

#### **1.3.1 Критерії оцінки похибок вимірювання вхідної величини**

У результаті вимірювання невідомої вхідної величини  $x$  виходить отримують її наближене значення  $x^*$  (з похибкою  $\Delta$ ). Під похибкою розуміється ступінь близькості результату вимірювання до істинного значення вимірюваної величини.

Похибка вимірювання  $\Delta$  обумовлена, по-перше, неточністю виготовлення апаратури, зміною її характеристик у часі, чутливістю до неконтрольованих зовнішніх впливів, а по-друге, неточністю самого методу вимірювання. Таким чином, розрізняють апаратурну (інструментальну) та методичну складові загальної похибки. Так як фактори, що викликають появу похибки вимірювання, взагалі кажучи, мають випадковий характер, то і похибка вимірювання слід розглядати як випадкову величину.

Найбільш повною характеристикою похибки  $\Delta$  є умовна щільність розподілу ймовірностей  $p(\Delta)$ . Щільність розподілу ймовірностей містить всю необхідну інформацію для оцінки похибки, однак вона не завжди відома. Тому на практиці використовується деяка кількість параметрів (показників) цього розподілу так, щоб ці параметри в достатній мірі характеризували похибку досліджуваної системи. В якості оцінок похибки окремих пристроїв та вимірювальних систем найбільш широко застосовуються екстремальні,

інтегральні оцінки і оцінки, засновані на застосуванні довірчих інтервалів та імовірностей.

До екстремальних оцінок похибки відносяться:

- модуль максимального відхилення

$$\Delta_{\max} = |x - x^*|_{\max};$$

- модуль максимальної відносної похибки

$$\delta = \frac{|x - x^*|_{\max}}{x};$$

- модуль максимальної приведеної похибки

$$\gamma_{\text{пр}} = \frac{|x - x^*|_{\max}}{x_{\max}}.$$

До інтегральних оцінок похибки (якщо  $x$  і  $x^*$  – випадкові величини) належать:

- середній модуль відхилення

$$\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} p(x, x^*) |x - x^*| dx dx^*;$$

- середній модуль відносної та приведеної похибки

$$\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} p(x, x^*) \frac{|x - x^*|}{x} dx dx^*;$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} p(x, x^*) \frac{|x - x^*|}{x_{\max}} dx dx^*.$$

- середнє квадратичне відхилення

$$\sigma_{\Delta} = \sqrt{\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} p(x, x^*) (x - x^*)^2 dx dx^*}$$

або дисперсія

$$D_{\Delta} = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} p(x, x^*) (x - x^*)^2 dx dx^*.$$

Оцінки похибки, засновані на застосуванні довірчих інтервалів та імовірностей, дозволяють визначити, з якою ймовірністю похибка системи  $|\Delta_d|$  не виходить за задані межі  $\pm \varepsilon_0$ :

$$P_d \{ |\Delta_d| \leq \varepsilon_0 \}$$

Для визначення довірчої ймовірності за заданим довірчим інтервалом у загальному випадку необхідно знати щільність розподілу похибки  $p(\Delta)$ :

$$P_d = \int_{-\varepsilon_0}^{\varepsilon_0} p(\Delta) d\Delta.$$

Зокрема, для нормального закону розподілу

$$\begin{aligned} p\{|\Delta_d| \leq \sigma\} &= 0,68; & p\{|\Delta_d| \leq 2\sigma\} &= 0,95; \\ p\{|\Delta_d| \leq 3\sigma\} &= 0,997. \end{aligned}$$

Якщо крива щільності розподілу похибки невідома, але відома її дисперсія  $D_\Delta$  і математичне очікування є нульовим ( $M_\Delta=0$ ), то верхню оцінку довірчої ймовірності можна знайти наступним чином:

$$P_d^* \geq 1 - \frac{D_\varepsilon}{\Delta_d^2}.$$

Універсальних оцінок, придатних для зіставлення між собою різних ІВС, не існує. Проте можна виділити найбільш доцільні варіанти застосування цих оцінок.

Екстремальні оцінки доцільно використовувати у випадках, коли важливо оцінити, наскільки результати вимірювання можуть відхилитися від дійсного значення. Такі оцінки важливі при дослідженні процесів, що проходять поблизу аварійних ситуацій, при дослідженні граничних значень міцності силових конструкцій і т. п.

Для оцінки похибок вимірювання кількості продукції при безперервному виробництві або для загальної оцінки ІВС використовують інтегральні оцінки і оцінки, засновані на застосуванні довірчих інтервалів та імовірностей.

### 1.3.2 Оцінка загальної (сумарної) похибки ІВС

Дуже важливим завданням є визначення сумарної похибки ІВС за характеристиками похибки функціональних перетворень, що виконуються окремими блоками чи вузлами.

Якщо відомі аналітичні вирази для законів розподілу похибок окремих ланок і система лінійна, то задача може бути вирішена за допомогою методів згортки.

Нехай, наприклад,  $\Delta_1$  і  $\Delta_2$  – випадкові функції похибки двох сусідніх ланок, а  $p(\Delta_1)$  і  $p(\Delta_2)$  – щільності розподілу. Тоді, якщо ці похибки незалежні, закон розподілу сумарної похибки  $\Delta_{1,2}$  цих двох ланок з допомогою згортки вихідних густин:

$$p(\Delta_{1,2}) = \int_{-\infty}^{\infty} p(\Delta_1) p(\Delta_{1,2} - \Delta_1) d\Delta_1.$$

Застосовуючи послідовно операцію згортки  $n-1$  раз, де  $n$  – кількість ланок, отримуємо закон розподілу повної похибки системи.

Якщо окремі ланки ІВС охарактеризовано надмірними максимальними значеннями похибок, то повна похибка системи визначається простим підсумовуванням цих похибок. Очевидно, така оцінка повної похибки буде дуже завищена.

Оцінка похибки ІВС багатоканальної (паралельної) структури може здійснюватися з урахуванням наступних міркувань. Систематична похибка такої системи знаходиться як середнє арифметичне систематичних похибок  $M_{\Delta}$  кожного з  $N$  каналів. Середнє значення випадкової похибки в кожному з  $N$  однакових каналів повинно дорівнювати нулю, а тому дорівнює нулю і середнє значення випадкової похибки системи в цілому. Дисперсія випадкової похибки системи дорівнює середньому значенню дисперсій випадкової похибки  $D_{\Delta}$  в кожному каналі.

Якщо в системі не всі канали однорідні, а є декілька груп однорідних каналів, що розрізняються між собою, то такі середні показники можуть формуватися для кожної групи окремо.

### **1.3.3 Похибки квантування за рівнем**

Операції квантування за рівнем зазвичай виконуються автоматично (у цифрових вимірювальних приладах, АЦП, що входять до складу ІВС). Квантування за рівнем приводить до появи похибки (шуму) квантування за рівнем, що обумовлена необхідністю ототожнення (округлення) значення безперервної невідомої вимірюваної величини з певним (зазвичай найближчим) значенням відомої дискретної величини. Слід зауважити, що у разі, якщо досліджувана величина в процесі квантування за рівнем змінюється в часі або в просторі, то з'являється динамічна складова похибки квантування.

Надалі обмежимося розглядом статичної складової похибки квантування, вважаючи, що вимірювана величина в процесі виконання операцій квантування незмінна.

Найбільш поширеним на практиці є рівномірне квантування, при якому діапазон зміни значень неперервної величини розділений на  $n$  однакових частин (інтервалів) квантування  $q$ .

Значення  $x$  в межах кроку квантування потрібно відносити до певного рівня квантування, зазвичай до верхньої або нижньої межі інтервалу квантування або до його середини (рисунок 1.4.).



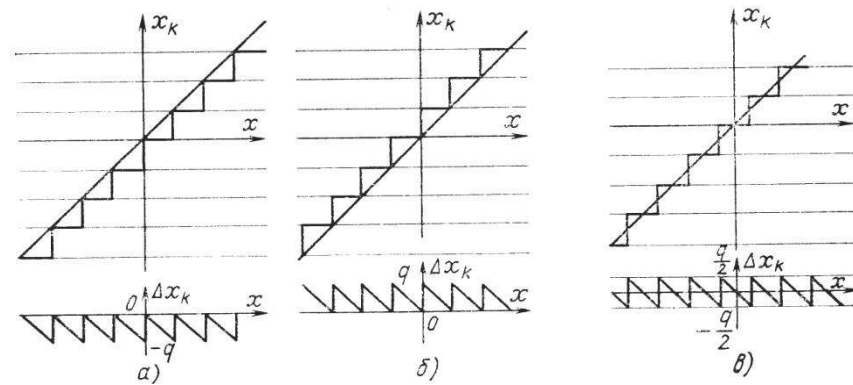


Рисунок 1.4 – Похибки квантування за рівнем:

- а – ототожнення з нижньою межею інтервалу квантування;
- б – ототожнення з верхньою межею інтервалу квантування;
- в – ототожнення серединою інтервалу квантування

Похибка квантування є періодичною функцією, що змінюється в залежності від значення  $x$  у межах від  $0$  до  $q$  у випадку ототожнення значення  $x$  з верхньою межею інтервалу квантування; від  $0$  до  $-q$  – у випадку ототожнення значення  $x$  з нижньою межею інтервалу квантування; від  $+q/2 - q/2$  – у випадку округлення до середини інтервалу квантування.

Так як  $x$  – випадкова величина з щільністю розподілу  $p(x)$ , то і  $\Delta x_k$  – також випадкова величина, що залежить від  $x$ . Тоді ймовірність появи значення  $x$  в інтервалі  $(x_k - q/2; x_k + q/2)$  буде визначатися ймовірністю помилки  $\Delta x_k$ .

Математичне очікування  $\Delta x_k$

$$M[\Delta x_k] = \int_{x_k - q/2}^{x_k + q/2} (x_k - x) p(x) dx.$$

Дисперсія

$$D[\Delta x_k] = \int_{x_k - q/2}^{x_k + q/2} (x_k - x)^2 p(x) dx.$$

У випадку, коли  $q \ll x_{\max} - x_{\min}$ , можна вважати, що  $p(x)$  постійна в інтервалі  $q$  і дорівнює  $p(x_k)$  (рисунок 1.5), тобто

$$f(x_k)q = \int_{x_k - q/2}^{x_k + q/2} p(x) dx.$$

Тоді

$$M[\Delta x_k] = 0, \quad \text{а}$$

$$D[\Delta x_k] = f(x_k) \int_{x_k - q/2}^{x_k + q/2} (x - x_k)^2 dx = \frac{1}{12} f(x_k) q^3 = \frac{1}{12} q^2 [f(x_k) q].$$

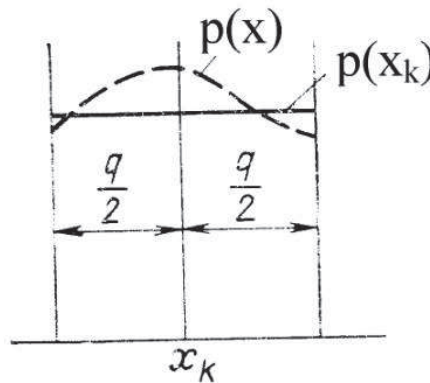


Рисунок 1.5 – Щільність розподілу величини, що квантується, в межах інтервалу квантування.

Підсумувавши вирази для  $D[\Delta x_k]$  за всіма рівнях  $x_k$ , отримаємо дисперсію похибки квантування як математичне очікування дисперсій на окремих рівнях квантування:

$$D_{\Sigma} = \sum_{k=1}^n D[\Delta x_k] = \frac{1}{12} q^2 \sum_{k=1}^n p(x_k) q.$$

Якщо  $\sum_{k=1}^n p(x_k) q = 1$ , то  $D_{\Sigma} = q^2/12$ .

Отже, з достатньою точністю похибку квантування можна вважати рівномірно розподіленою в межах інтервалу квантування випадкової величини з  $M[\Delta x_k] = 0$  і  $D_{\Sigma} = q^2/12$  (при ототожненні результату квантування з серединою кванта).

## **2. Об'єм, зміст та оформлення курсового проекту**

### **2.1 Склад курсового проекту**

Курсовий проект складається з розрахунково-пояснювальної записки об'ємом 18-20 сторінок та графічної частини.

Розрахунково-пояснювальна записка повинна включати наступні розділи:

- реферат;
- вступ;
- теоретичне обґрунтування та вибір апаратного складу ІВС;
- опис методу вимірювання та принципу роботи вимірювальних каналів ІВС;
- структурні схеми ІВС та принципи їх роботи;
- розрахунки необхідних метрологічних характеристик і показників та результати моделювання роботи окремих функціональних блоків ІВС.

Графічна частина повинна включати наступні креслення, що розміщуються у відповідних розділах курсового проекту або в додатках:

- структурну схему ІВС на аркушах формату А3 чи А4;
- принципальні схеми окремих функціональних блоків, що входять до складу ІВС ІВС на аркушах формату А4.

### **2.2 Зміст розділів курсового проекту**

#### ***Титульна сторінка***

Титульна сторінка містить назву курсового проекту, наприклад «Автоматизована 3-х канална система вимірювання температури в сушильній шафі», відомості про ВНЗ, кафедру, де виконано роботу, керівника, виконавця, академічну групу та рік виконання.

### ***Реферат***

У рефераті наводяться відомості:

- тема курсового проекту;
- варіант курсового проекту;
- вихідні дані для проектування;
- кількість сторінок пояснювальної записки, рисунків, таблиць, графіків, кількість та назву креслень графічної частини.

### ***Вступ***

У вступі необхідно у довільній формі надати інформацію про основні тенденції розвитку та вдосконалення ІВС, охарактеризувати актуальність теми, що розроблюється та навести основні результати проектування.

### ***Теоретична частина***

У теоретичній частині необхідно представити огляд первинних вимірювальних перетворювачів, що використовуються для вимірювання заданого технологічного параметру. На основі цього огляду обґрунтувати вибір відповідного датчика та описати принцип його роботи. Технічні характеристики необхідно наводити, використовуючи для цього дані технічних паспортів на вимірювальні прилади, довідкову літературу, ДСТУ. У пояснювальній записці бажано навести опис та фрагмент принципової схеми, що пояснює принцип функціонування приладу, його конструкцію та інші особливості. Джерела, з яких були взяті принципіальні схеми та описи, потрібно включити до списку використаної літератури.

### ***Розрахункова частина***

У розрахунковій частині необхідно розробити структурну схему вимірювальної системи, описати алгоритм її функціонування та провести необхідні розрахунки окремих вузлів та блоків, у тому числі розрахувати необхідну кількість підсилювальних каскадів, визначити необхідність функціональних перетворювачів та необхідну кількість двійкових розрядів АЦП, виходячи при цьому з метрологічних критеріїв.

Приклад опису структурної схеми.

Автоматизована система вимірювання температури в сушильній шафі складається з наступних приладів та апаратури.

1. Датчик температури – термометр опору ТСП-5071 В.
2. Вторинний прилад – електронний міст типу КСМ-1.000.
3. Комутатор, на базі мікросхеми ADG 735.
4. Трьохкаскадний електронний підсилювач на базі ОУ ОРА 2171.
5. АЦП – ADS8484.
6. Керуючий мікроконтролер – Atmega 48.

Принцип роботи полягає у наступному. Зміна температури  $\Delta t^0$  повітря в сушильній шафі обумовлює зміну опору термометра  $\Delta R$ , який включено до складу вимірювального мосту. Остання обставина призводить до зникнення рівноваги мосту та появи на його виході сигналу, що є пропорційним зміні температури  $\Delta t^0$ . Цей сигнал після попереднього підсилення подається на вхід 12 розрядного АЦП. Результат АЦ-перетворення зчитується з виходів АЦП та зберігається у пам'яті мікроконтролера Atmega 48. Циклічне підключення датчиків до входу АЦП забезпечує комутатор аналогових сигналів ADG 735, роботою якого також керує мікроконтролер Atmega 48.

### ***Висновки***

У цьому розділі потрібно у довільній формі навести результати проектування ІВС та вказати її основні метрологічні характеристики.

### **2.3 Правила оформлення розрахунково-пояснювальної записки**

Пояснювальна записка друкується на аркушах формату А4 і повинна відповідати за своїм змістом і оформленням усім вимогам до оформлення документації та звітів у сфері науки та техніки – ДСТУ 3008-95.

Умовні буквені позначення, зображення або знаки повинні відповідати позначенням, прийнятим в чинному законодавстві і державних стандартах.

У курсовому проекті слід застосовувати стандартизовані одиниці фізичних величин, їх найменування і позначення. Застосування в одному документі різних систем позначення фізичних величин не допускається. Одиниці виміру і розмірності, вживані без числових величин, пишуть в тексті повністю словами. У розшифровці буквених формул розмірності пишуть із скороченнями.

Одиниця фізичної величини одного і того ж параметра в межах одного документу має бути постійною.

Неприпустимо відділяти одиницю фізичної величини від числового значення (переносити їх на різні рядки або сторінки).

У формулах у якості символів слід застосовувати позначення, встановлені відповідними державними стандартами. Пояснення кожного символу слід давати з нового рядка в тій послідовності, в якій символи приведені у формулі. Перший рядок пояснення повинен починатися із слова "де" без двокрапки після нього, з абзацного відступу.

Наприклад 
$$I = \frac{U}{R} \quad (1)$$

де I – струм, А;

U – напруга, В;

R – опір, Ом.

Формули, що записані одна за одною і не розділені текстом, розділяють комами. Формули, що розміщуються в додатках, повинні нумеруватися окремою нумерацією арабськими цифрами в межах кожного додатку з додаванням перед кожною цифрою позначення додатка, наприклад формула (В.1).

Абзаци в тексті починають з відступом, рівним 15-17мм.

Рекомендовані параметри при використанні текстового редактора WORD:

- шрифт Times New Roman;

- кегель - 14;
- абзацний відступ 1,25см;
- міжрядковий інтервал - 1,5.

Ілюстрації (креслення, рисунки, графіки, схеми, діаграми, фотознімки) слід розміщувати безпосередньо після тексту, де вони згадуються вперше, або на наступній сторінці. На всі ілюстрації мають бути посилання у пояснювальній записці.

Ілюстрація позначається словом “Рисунок \_\_”, яке разом з назвою ілюстрації розміщують після пояснювальних даних, наприклад, “Рисунок 3.1 – Схема розміщення”.

Ілюстрації слід нумерувати арабськими цифрами порядковою нумерацією в межах розділу, за винятком ілюстрацій, наведених у додатках.

Номер ілюстрації складається з номера розділу і порядкового номера ілюстрації, відокремлених крапкою, наприклад, рисунок 3.2 – другий рисунок третього розділу.

Таблицю слід розташовувати безпосередньо після тексту, у якому вона згадується вперше, або на наступній сторінці. На всі таблиці мають бути посилання в тексті звіту.

Таблиці слід нумерувати арабськими цифрами порядковою нумерацією в межах розділу, за винятком таблиць, що наводяться у додатках. Номер таблиці складається з номера розділу і порядкового номера таблиці, відокремлених крапкою, наприклад, таблиця 2.1 – перша таблиця другого розділу. Таблиця може мати назву, яку друкують малими літерами (крім першої великої) і вміщують над таблицею. Назва має бути стислою і відбивати зміст таблиці.

Посилання в тексті пояснювальної записки на джерела слід зазначити порядковим номером за переліком посилань, виділеним двома квадратними дужками, наприклад, “...у роботах [1-7]...”.

Сторінки пояснювальної записки слід нумерувати арабськими цифрами, додержуючись наскрізної нумерації впродовж усього тексту. Номер сторінки проставляють у правому верхньому куті сторінки без крапки в кінці.

Найбільш часто оформлення списку літератури у наукових роботах бібліографічні записи розташовуються за алфавітом авторів та заголовків робіт (якщо автора не вказано, або авторів більше трьох):

- розміщення бібліографічних записів при збігу першого слова назви – за алфавітом другого слова і т. д.;
- розміщення праць одного автора – за алфавітом першого слова назви окремих творів;
- розміщення праць авторів з однаковими прізвищами – за алфавітом ініціалів авторів;
- при збігу прізвищ та ініціалів авторів – за алфавітом праць;
- розміщення бібліографічних записів різними мовами:
  - спочатку за зведеним українсько-російським алфавітом чи мовами з кириличним алфавітом;
  - потім література іноземними мовами в порядку латинського алфавіту.

#### Приклад оформлення списку літературних джерел

1. Вища школа : наук.-практ. журн. / засн. М-во освіти і науки України ; голов. ред. І. О. Вакарчук. – 2001– . – К. : Знання, 2008– . – Щомісяч. – ISSN 1682-2366. 2008, № 8–10.
2. Вовк Володимир Михайлович. Математичні методи дослідження операцій в економіко-виробничих системах : монографія / В. М. Вовк. – Львів : ВЦ ЛНУ ім. І. Франка, 2007. – 584 с. – ISBN 979966-613-532-5.



3. Історія світової та української культури : підруч. для студ. ВНЗ / В. Греченко, І. Чорний, В. Кушнерук, В. Режко. – К. : Літера, [2005]. – 464 с. – ISBN 966-95287-8-X.

Курсовий проект допускається до захисту, якщо розрахунково-пояснювальна записка та графічна частина роботи не містять помилок принципового характеру і робота задовольняє перерахованим вимогам з оформлення.

Якщо курсовий проект повернено на доопрацювання, то усі виправлення мають бути зроблені студентом в тій же розрахунково-пояснювальній записці після зауважень рецензента.

Після отримання допуску до захисту роботи, треба вивчити усі зауваження рецензента і виправити помилки, виконавши необхідні записи на чистих (чи вклеєних) аркушах.

#### 2.4 Завдання на курсовий проект

Завдання на курсовий проект представлені в таблиці 1. Завдання вибираються відповідно до порядкового номеру студента в академічному журналі.

Таблиця 1. Теми курсових проектів.

№ п/п	Параметр, що вимірюється	Кількість каналів	Похибка вим.-я, %	Діапазон вим.-я	Об'єкт контролю	Примітки
1	2	3	4	5	6	7
1	температура (Т)	2	2,5	10÷+150 <sup>0</sup> С	шафа для сушки	
2	тиск (Р)	2	3	0÷500 кПа	трубопровід	рідина (вода) d=100мм
3	сила (F)	3	2	0÷10 кН		
4	витрати (Q)	3	2	0÷10 м <sup>3</sup> /год	газопровід	газ d=150мм
5	рівень (h)	2	3	0÷10 м	цистерна	нафтопродукти
6	вологість	2	5	0÷100%		
7	прискорення (a)	3	1,5	0÷5g		

1	2	3	4	5	6	7
8	температура (T)	4	2,5	0÷ +350 °C	шафа для сушки	
9	тиск (P)	4	1	0÷900 кПа	трубопровід	газ (стиснуте повітря) d=150мм
10	сила (F)	5	2,5	0÷15 кН		
11	витрати (Q)	5	3,25	0÷8 м <sup>3</sup> /Год	газопровід	газ (стиснуте повітря) d=250мм
12	рівень (h)	4	1,5	0÷5 м	цистерна	нафтопродукти
13	прискорення (a)	4	1,5	0÷4g		
14	температура (T)	6	3	0÷ +650 °C	піч	
15	тиск (P)	6	1,5	0÷800 кПа	трубопровід	газ (стиснуте повітря) d=72мм
16	сила (F)	7	2,3	0÷50 кН		
17	витрати (Q)	7	3,1	0÷20 м <sup>3</sup> /Год	трубопровід	рідина (вода) d=450мм
18	рівень (h)	5	5	0÷7 м	цистерна	нафтопродукти
19	прискорення (a)	2	1,8	0÷6g		
20	температура (T)	8	2	100÷ 1200 °C	піч	
21	тиск (P)	6	2	0÷1000 кПа	трубопровід	рідина (вода) d=1500мм
22	сила (F)	7	1,5	0÷20 кН		
23	витрати (Q)	8	2	0÷15 м <sup>3</sup> /Год	трубопровід	рідина (вода) d=100мм
24	рівень (h)	7	3	0÷7 м	цистерна	нафтопродукти
25	тиск (P)	4	2,5	0÷1500 кПа	трубопровід	рідина (вода) d=500мм
26	сила (F)	6	2	0÷50 кН		
27	витрати (Q)	5	2	0÷17 м <sup>3</sup> /Год	газопровід	газ(природний) d=150мм
28	вологість	6	1,5	0÷100%		
29	витрати (Q)	3	2	0÷10 м <sup>3</sup> /Год	газопровід	газ(стиснуте повітря) d=200мм
30	рівень (h)	4	1,5	0÷7 м	цистерна	нафтопродукти

### Список рекомендованой литературы

1. Аш Ж. и др. Датчики измерительных систем. /В двух книгах. Пер. с фр.– М.: Мир, 1992. – 480с.
2. Брусиловский Л.П., Вайнберг Л.Я. Приборы технологического контроля в молочной промышленности. Справочник.–М.: Агропромиздат, 1990. – 288с.
3. Иванова Г.М. и др. Теплотехнические измерения и приборы.– М.:Энергоатомиздат,1984. – 232с.
4. Косинский А.В., Матвеевский В.Р., Холомонов А.А. Аналого-цифровые преобразователи перемещений. – М.: Машиностроение, 1991. – 186с.
5. Котов, К. И. Средства измерения, контроля и автоматизации технологических процессов. Вычислительная и микропроцессорная техника: учеб. пособие. – М.: Металлургия, 1989. – 469с.: ил.
6. Левшина Е. С. Электрические измерения физических величин. Измерительные преобразования : учеб. пособие. – Л.: Энергоатомиздат, 1983. – 320с.
7. Мейджер Дж. Интеллектуальные сенсорные системы. – М.: Техносфера, 2011. – 464 с.
8. Новицкий В.П.Электрические измерения неэлектрических величин. – 5–е изд. , перераб. и доп. – Л.: Энергия, 1975. – 576с.
9. Профос П. Измерения в промышленности. Справочник в 3-х томах.– М.:Металлургия, 1990.
- 10.Фрайден Дж. Современные датчики. Справочник. – М.: Техносфера, 2005. – 592с.
- 11.Шарапов В.М. и др. Датчики: Справочное пособие. – М.: Техносфера, 2012. – 624с.
- 12.Шикалов В.С. Технологічні вимірювання: Навчальний посібник. – К.: Кондор, 2007.–168с.