

ISSN 2221-7975



ТРУДЫ

СЕВЕРО-КАВКАЗСКОГО ФИЛИАЛА
ОРДЕНА ТРУДОВОГО КРАСНОГО ЗНАМЕНИ
ФЕДЕРАЛЬНОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО
БЮДЖЕТНОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО
УЧРЕЖДЕНИЯ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«МОСКОВСКИЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
СВЯЗИ И ИНФОРМАТИКИ»

РОСТОВ-НА-ДОНУ

2021

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного
Знамени федерального государственного бюджетного
образовательного учреждения высшего образования
«Московский технический университет связи и информатики»



ТРУДЫ
СЕВЕРО-КАВКАЗСКОГО ФИЛИАЛА
МОСКОВСКОГО ТЕХНИЧЕСКОГО УНИВЕРСИТЕТА
СВЯЗИ И ИНФОРМАТИКИ

Подготовлены по результатам
XIV
Международной научно-практической конференции
«ИНФОКОМ 2021»

Ростов-на-Дону
2021

УДК 621.396.1

ББК 32

Т 78

Т 78 Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики - Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2021, 421с.

Сборник зарегистрирован в международном центре ISSN (ISSN 2221-7975) и включен в перечень журналов РИНЦ

Сборник размещен в открытом бесплатном доступе на сайте www.skf-mtusi.ru

В настоящий сборник включены статьи, подготовленные по результатам работы XIV-ой Международной научно-практической конференции «ИНФОКОМ 2021». Сборник объединяет статьи по актуальным научным направлениям создания, совершенствования, перспективного развития современных технологий обработки и передачи информации, а также инфокоммуникационных технологий в сфере менеджмента, экономики, и образования.

Материалы статей, представленных в сборнике, даны в авторской редакции.

Сборник рассчитан на научных сотрудников, аспирантов, студентов и специалистов, работающих в области современных технологий связи, информационных технологий обработки информации, инфокоммуникационных технологий в образовании и в сфере экономики предприятий связи.

Составление, дизайн, редакционная верстка сборника: Решетникова И.В.,
Головенко М.В.

© СКФ МТУСИ, 2021

Подписано в печать __. __.2021
Формат 60x84/8. Печать офсетная. Тираж 50 экз.
Полиграфический центр «Университет» СКФ МТУСИ,
Ростов-на-Дону, 344002, ул. Серафимовича, 62

СОДЕРЖАНИЕ

СОСТОЯНИЕ И ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ИНФОКОММУНИКАЦИЙ

Манин А.А., Соколов С.В., Соколова О.И. Об одном подходе к терминальной нелинейной фильтрации процессов на конечном временном интервале.....	10
Соколов С.В., Соколова О.И., Сун Чжили, Тун Юйлинь, Хасьтеэр Нуерланьиеке, Чжан Цзяньцун Синтез алгоритмов робастной фильтрации параметров состояния нелинейных стохастических систем.....	17
Домбаян Г.С., Куликова О.В., Шпаковский В.П. Распознавание изображений при помощи алгоритмов, основанных на нечетких нейронных сетях.....	25
Бородин А.В., Бородина А.А. Перспективные направления использования пироэлектрических материалов.....	27
Сакалова А.И., Ершов В.В., Руденко Н.В., Жукова Д.А. Электроснабжение объектов связи в регионах с достаточным ресурсом ветровой энергии.....	31
Фатхулин Т.Д., Хорикова С.Г., Щитов В.М. Анализ ключевых особенностей технологии программно-конфигурируемых оптических сетей (SDON).....	37
Сакалова А.И., Чикалов А.Н. Изучение микроконтроллеров при реализации принципов многовариантности и индивидуализации обучения.....	44
Николаева Т.Н., Чикалов А.Н. Использование JQUERY-анимации для создания интерактивных блоков сайта продаж.....	51
Бородин А.В., Бородина А.А. Пьезоэлектрический эффект и его применение в датчиках.....	54
Бурнашев И.Я., Басий Н.А., Чех Д.А. Оптимизация обмена сообщениями данных в цифровой системе передачи телекоммуникационной сети.....	57
Сафарьян О.А., Пилипенко И.А., Федяев И.А., Енгибарян И.А., Юхнов В.И. Влияние доплеровского сдвига частоты на демодуляцию сигналов в межспутниковых каналах связи.....	62
Сафарьян О.А., Пилипенко И.А., Енгибарян И.А., Юхнов В.И. Экспертные оценки параметров сигналов в системах связи.....	66
Беликов С.Г., Руденко Н.В., Евстафьев В.В., Жукова Д.А. Исследование источника вторичного электропитания мобильного средства связи с помощью информационных технологий.....	70
Деремов М.В., Руденко Н.В., Ершов В.В. О возможности управления гибридными энергетическими установками систем электропитания автономных объектов связи.....	77
Терещенко Г.В., Устименко Д.Л. Современное состояние и перспективы развития беспроводной связи.....	81
Ионов И.С., Болдырихин Н.В. Обзор методов фильтрации видеопотока.....	84
Абрамян А.С. Анализ беспроводного доступа в локальных сетях связи.....	87
Борисов Б.П., Соловьёв А.А. Анализ возможностей и границ применения технологий FTTH и PON... ..	93
Головской В.А., Мозоль А.А. Оценивание погрешности прогнозирования радиальной зоны покрытия базовой станции.....	98
Евстафьев В.В., Руденко Н.В., Нагметуллаев Р.Р., Кузёма Е.А. Анализ способов диагностирования узких мест телекоммуникационных систем.....	104
Казачанский И.А., Хорольский Е.М. Современная информационно-телекоммуникационная инфраструктура.....	110
Казачанский И.А., Решетникова И.В. Технология построения IP-телефонии на базе SIP протокола.....	113
Казачанский И.А., Решетникова И.В. Исследование принципов построения сети IP-телефонии по стандарту H323.....	117
Кобак В.Г., Шевченко В.В., Швидченко С.А., Жуковский Д.А. Использование экспериментального алгоритма в качестве элитной особи при решении однородной минимаксной задачи.....	124
Кобак В.Г., Шкабрый Р.С., Жуковский А.Г., Иванов А.Н. Решение неоднородной минимаксной задачи модификацией алгоритма Плотникова-Зверева.....	128
Кобак В.Г., Кушнарера А.Е., Швидченко С.А., Жуковский Д.А. Решение задачи коммивояжера модифицированной моделью Голдберга с использованием различных кроссоверов.....	132
Кобак В.Г., Поркшеян В.М., Кушнарера А.Е., Жуковский А.Г. Решение задачи коммивояжера модифицированной моделью Голдберга с начальным поколением, формируемым эвристическими алгоритмами.....	136

Кобак В.Г., Цеменко О.И., Швидченко С.А., Жуковский А.Г. Исследование неоднородной минимаксной задачи модифицированным моделью Голдберга с повторами.....	142
Моногаров О.В., Решетникова И.В. Служба оперативной помощи гражданам по единому номеру «122».....	146
Стромилов В.В. Реализация национальной программы «Цифровая экономика» на современном этапе.....	150
Черепанов Д.А., Герасимов Н.И., Предвечнов Д.С., Лим Ю.А. Моделирование и исследование флуктуационных ошибок радиовысотометров.....	160
Соколова О.О., Елисеев А.В., Лободинов В.С., Таран В.Н. Анализ структуры вторичной обработки тракторных измерений и реализация её отдельных элементов.....	164
Калиенко И.В., Решетникова И.В., Матвиенко Т.В., Хурсенко Ю.Е. Исследование акустической характеристики направленности громкоговорителя на основе экспериментальных данных.....	173
Калиенко И.В., Решетникова И.В., Матвиенко Т.В., Хурсенко Ю.Е. О возможности определения систематической ошибки по дальности при прямолинейном движении объекта.....	179
Калиенко И.В., Решетникова И.В., Матвиенко Т.В., Хурсенко Ю.Е. Анализ возможности компенсации систематических ошибок радиолокационных измерений по углу места при заданном прямолинейном характере движения объекта.....	182
Елисеев А.В., Землякова Е.В., Коваленко М.П., Юхнов В.И. Оценка качества цифрового канала связи на основе нечеткой экспертной системы.....	184
Безуглов Д.А., Безуглов Ю.Д., Юхнов В.И. Современные подходы к созданию автономных средств измерений.....	190
Шухардин А.Н., Шкорина А.В. Методика оперативного оценивания вероятностей и сроков доставки сообщений в информационно-телекоммуникационных системах.....	195
Шухардин А.Н., Шкорина А.В. Модель информационно-телекоммуникационной системы на базе сетей петри.....	201

ИНФОРМАЦИОННАЯ БЕЗОПАСНОСТЬ

Мухачёв С.В., Фараносов Д.А. О предпочтениях в выборе чисел.....	208
Мозоль А.А. Повышение эффективности опознавания воздушных объектов.....	211
Мозоль А.А. Способ локализации местоположения источника излучения.....	215
Дубровина А.И. Информационная безопасность в технологиях «Умного Дома».....	218
Алексеев В.А., Лобзенко П.В. WEB приложение менеджера отдела технической поддержки.....	222
Гармаш А.Р., Лобзенко П.В. Мультидорегистратор.....	226
Горбаенко С.В., Лобзенко П.В. Визуальный Unity планировщик задач.....	230
Дмитриев А.Е., Лобзенко П.В. Рабочее место менеджера оптовых поставок.....	235
Траленко О.Ю., Лобзенко П.В. Игровое обучение программированию.....	239
Шкумат О.Н., Лобзенко П.В. Мобильное приложение продавца-товароведа.....	243
Мельников Г.В., Дрокин В.Д., Куликова О.В. Методы обработки и отслеживания прерываний в ОС Windows и ОС Linux.....	247
Митрофанов В.А., Коротков С.С. Применение средств криптографической защиты информации в робототехнических комплексах.....	253
Иванов А.Н., Устименко Д.Л. Информационная безопасность в современном мире.....	256
Щерба Е.А., Устименко Д.Л. Значимость кибербезопасности в современном мире.....	259
Бейбутян С.М., Швидченко С.А. Анализ и поиск решения задачи защиты мобильных устройств от взломов.....	262
Фролова М.М., Швидченко С.А. Анализ типов уязвимостей веб-сайтов и способы их защиты.....	268
Юхнов В.И., Бородина А.А. Анализ программно-аппаратных средств Cisco для обеспечения внутренней информационной безопасности компании.....	273
Топорков С.Е., Болдырихин Н.В. Обзор безопасности Умного Дома.....	277
Топорков С.Е., Болдырихин Н.В., Решетникова И.В. Обзор защищённости операционных систем.....	280
Борисов Б.П., Евсикова А.Е., Владимирова Е.О., Уварова В.А. Защита информации в локальных сетях связи.....	284
Сосновский И.А., Коршун А.М., Сосновский А.И., Коробенко С.В. Подход к построению защищённых инфокоммуникационных сетей связи.....	290
Соболев В.В. Обзор технологии распознавания лиц в области защиты информации и внедрения в новые сферы.....	293

Головской В.А., Завальцев М.Ю. К вопросу анализа информационной безопасности ресурсов робототехнического комплекса.....	297
Жуковский Д.А., Решетникова О.А. Защита информационной безопасности.....	302
Жуковский Д.А., Казачанский И.А. Информационная безопасность мобильных устройств.....	304
Иванов А.Н., Швидченко С.А. Анализ информационной безопасности операционных систем ВУЗа..	307
Ландышев В.А., Ландышева О.Н. Вопросы обеспечения удаленного доступа сотрудников к информационным системам вуза.....	310
Черкесова Л.В., Ревякин А.И., Ревякина Е.А. Анализ возможных решений противодействия деструктивному контенту.....	312
Ревякин А.И., Ревякина Е.А. Аналитический обзор методов распознавания речи.....	318

ИНФОКОММУНИКАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В СФЕРЕ ОБРАЗОВАНИЯ, ЭКОНОМИКИ И МЕНЕДЖМЕНТА

Мержвинский А.А., Нерсисянц А.А., Будник Н.Н. Информационные модели в классификации знаний.....	323
Головина И.В. О Формировании универсальных компетенций в техническом вузе.....	339
Коршун А.М., Гендриксон Е.А. КиберДИПЛОМ как инструмент для подготовки документов об образовании.....	344
Жуковский Д.А., Жуковский А.Г., Бородина А.А. Роль мобильных приложений на современном этапе развития экономики.....	348
Конкин Б.Б. Общие направления научной работы кафедры ОНП, научный потенциал и возможности	351
Чальян Н.А., Браун Н.С. Анализ методов оценки эффективности инновационно-инвестиционных проектов в современных условиях управления финансами компании в отрасли связи и инфокоммуникационных технологий.....	355
Бинеев Э.А. Уровень приемлемого риска в различных сферах деятельности человека.....	359
Гаевская Л.А., Сабинина Е.Р. Физическая активность как средство укрепления здоровья.....	361
Докучаев С.А., Ефимов С.В., Костецкая Г.С. О цифровых образовательных технологиях в образовательной экосистеме технического вуза.....	363
Докучаев С.А., Костецкая Г.С., Светличная Н.О., Колдынская Л.М. Современные средства визуализации учебного контента.....	365
Евдокимова С.А. Исследование свойств имитационной модели процесса рассмотрения заявлений граждан.....	368
Енгибарян И.А., Тимашов С.С., Черкесова Л.В., Сафарьян О.А. Система мониторинга поведения обучающихся при проведении аттестационных мероприятий.....	379
Аликина О.В., Устименко Д.Л. Применение игровых технологий в обучении специалистов по информационной безопасности.....	382
Швидченко С.А., Колдынская Л.М., Коршун А.М., Хуссейн Х.Р. Решение задачи продвижения и представления деятельности вуза в мобильной среде.....	385
Швидченко С.А., Колдынская Л.М., Коршун А.М., Гаврилов В.В. Проектирование студенческого чат-бота для решения задачи представления деятельности вуза.....	391
Щерба Е.А., Швидченко С.А. Анализ задачи исследования процессов естественного машинного обучения и искусственного отбора.....	396
Ландышев В.А., Ландышева О.Н. Проведение ученого совета вуза в режиме удаленной работы.....	399

STATE AND PROSPECTS OF INFOCOMMUNICATION DEVELOPMENT

Lavrinenko D.V., Evlanova E.V., Koroleva L.P. The introduction of information and communication technologies to the aviation missile weapons control system.....	402
Ptitsyn V.V., Evlanova E.V., Koroleva L.P. Ensuring cybersecurity of onboard electronic equipment of unmanned aerial vehicles.....	404
Schirokov D.D., Nepluev N.I., Lavruhina A.V. Tasks of creating a unified information space of the armed forces.....	407
Kalmychin A.D., Meleshin A.S., Koroleva L.P. Radio communication systems with programmable parameters in avionics.....	410

Papyan A.L., Nepluev N.I., Lavruhina A.V. Radiophotonics as the main direction of avionics development	412
Zacepilon D.I., Meleshin A.S., Svetlichnaya N.O. Analysis of the characteristics of UAV control systems in the interests of improving electronic warfare.....	415
Svetlichnaya N.O., Konkin B.B., Konstantinova Ya.B., Koldynskaya L.V., Gayevskaia L.A. Features of the implementation of distance learning in the university.....	417
Borodina A.A., Konstantinova Ya.B., Svetlichnaya N.O. Basic methods of photopolymer printing.....	419

CONTENTS

STATE AND PROSPECTS OF INFOCOMMUNICATION DEVELOPMENT

Manin A.A., Sokolov S.V., Sokolova O.I. On one approach to terminal nonlinear filtration of processes at a finite time interval.....	10
Sokolov S.V., Sokolova O.I., Song Czhili, Tong Yulin, Hasyteer Nuerlanyieke, Zhang Jianzong Synthesis of algorithms for robust filtering of state parameters of nonlinear stochastic systems.....	18
Dombayan G.S., Kulikova O.V., Shpakovskiy V.P. Image recognition using algorithms based on fuzzy neural networks.....	25
Borodin A.V., Borodina A.A. Prospective directions of using pyroelectric materials.....	28
Sakalova A.I., Ershov V.V., Rudenko N.V., Zhukova D.A. Electricity supply of communication objects in regions with sufficient resource of wind energy.....	32
Fatkhulin T.D., Horikova S.G., Shchitov V.M. Analysis of principal features of software-defined optical networks (SDON) technology.....	37
Sakalova A.I., Chikalov A.N. The study of microcontrollers in the implementation of the principles of multivariate and individualization of learning.....	44
Nikolaeva T.N., Chikalov A.N. Use of JQUERY-animation to create interactive blocks of the selling site...	51
Borodin A.V., Borodina A.A. Piezoelectric effect and its application in sensors.....	55
Burnashev I.Ya., Basiy N.A., Czech D.A. Optimization of data messaging in the digital transmission system of the telecommunication network.....	57
Safar'yan O.A., Pilipenko I.A., Fediaev I.A., Engibaryan I.A., Yukhnov V.I. Effect of doppler frequency shift on demodulation of signals in inter-satellite communication channels.....	62
Safar'yan O.A., Pilipenko I.A., Engibaryan I.A., Yukhnov V.I. Expert assessments of signal parameters in communication systems.....	66
Belikov S.G., Rudenko N.V., Evstafiev V.V., Zhukova D.A. Research of secondary power supply source mobile communication with information technologies.....	71
Deremov M.V., Rudenko N.V., Ershov V.V. About the possibility of hybrid energy control autonomous power supply installations communication objects.....	77
Tereshchenko G.V., Ustimenko D.L. Current state and prospects for the development of wireless communications.....	81
Ionov I.S., Boldyrikhin N.V. Overview of video stream filtering methods.....	85
Abramyan A.S. Analysis of wireless access in local communication networks.....	87
Borisov B.P., Solovov A.A. Analysis of possibilities and limits of using of FTTX and PON technologies....	94
Golovskoy V.A., Mozol' A.A. The estimation of the error of forecasting the radial coverage zone of the base station.....	98
Evstafiev V.V., Rudenko N.V., Nagmetullaev R.R., Kuzyoma E.A. Analysis of methods for diagnosing narrow places telecommunication systems.....	104
Kazachansky I.A., Khorolsky E.M. Electronic telephone network.....	110
Kazachansky I.A., Reshetnikova I.V. Technology of construction of IP-telephony based on SIP protocol...	113
Kazachansky I.A., Reshetnikova I.V. Research of principles of construction of IP-telephony network by H323 standard.....	117
Kobak V.G., Shevchenko V.V., Shvidchenko S.A., Zhukovsky D.A. Using an experimental algorithm as an elite individual in solving a homogeneous minimax problem.....	124
Kobak V.G., Shkabri R.S., Zhukovsky A.G., Ivanov A.N. Solution of an inhomogeneous minimax problem by modification of the Plotnikov-Zverev algorithm.....	129
Kobak V.G., Kushnareva A.E., Shvidchenko S.A., Zhukovsky D.A. Solving the traveling salesman problem with a modified Goldberg model using various crossovers.....	132
Kobak V.G., Porksheyev V.M., Kushnareva A.E., Zhukovsky A.G. The solution of the traveling salesman problem by the modified Goldberg model with the initial generation formed by the evristic algorithms.....	136
Kobak V.G., Tsemenko O.I., Shvidchenko S.A., Zhukovsky A.G. Investigation of an inhomogeneous minimax problem by a modified Goldberg model with repetitions.....	142
Monogarov O.V., Reshetnikova I.V. Operational assistance services to citizens by a single number «122»...	147
Stromilov V.V. The realization of the national program “Digital Ecomony” at the present stage.....	151
Cherepanov D.A., Gerasimov N.I., Predvechnov D.S., Lim Yu.A. Modeling and investigation of fluctuation errors of radio altimeters.....	160

Sokolova O.O., Eliseev A.V., Lobodinov V.S., Taran V.N. Analysis of the structure of secondary processing of trajectory measurements and the implementation of its individual elements.....	164
Kalienko I.V., Reshetnikova I.V., Matvienko T.V., Khursenko Yu.E. Investigation of the acoustic characteristics of the speaker directivity based on experimental data.....	174
Kalienko I.V., Reshetnikova I.V., Matvienko T.V., Khursenko Yu.E. On the possibility of determining a systematic error in the range of the rectilinear motion of the object.....	179
Kalienko I.V., Reshetnikova I.V., Matvienko T.V., Khursenko Yu.E. Analysis of the possibility of compensating systematic errors of radar measurements by the angle of the place with a given rectilinear nature of the object movement.....	182
Eliseev A.V., Zemlyakova E.V., Kovalenko M.P., Yukhnov V.I. Evaluation of the quality of a digital communication channel based on a fuzzy expert system.....	185
Bezuglov D.A., Bezuglov Y.D., Yukhnov V.I. Modern approaches to creation autonomous measuring instruments.....	191
Shukhardin A.N., Shkorina A.V. Operational assessment methodology probabilities and times of delivery of messages in information and telecommunication systems.....	195
Shukhardin A.N., Shkorina A.V. Model of an information and telecommunication system based on petrinets.....	202

INFORMATION SECURITY

Mukhachev S.V., Faranosov D.A. About preferences in choosing numbers.....	208
Mozol' A.A. Improving the efficiency of identification of air objects.....	211
Mozol' A.A. Method of localization of the location of the radiation source.....	215
Dubrovina A.I. Information security in smart «Home Technologies».....	218
Alekseev V.A., Lobzenko P.V. WEB app manager of technical support department.....	223
Garmash A.R., Lobzenko P.V. Multi - water recorder.....	227
Gorbaenko S.V., Lobzenko P.V. Visual Unity task plan.....	230
Dmitriev A.E., Lobzenko P.V. Workplace of wholesale manager.....	235
Tralenko O.Yu., Lobzenko P.V. Game learning programming.....	239
Shkumat O.N., Lobzenko P.V. Mobile app of the seller-commander.....	243
Melnikov G.V., Drokin V.D., Kulikova O.V. Interruption handling and tracking methods in OS Windows and OS Linux.....	247
Mitrofanov V.A., Korotkov S.S. The use of cryptographic protection of information in robotic complexes... ..	253
Ivanov A.N., Ustimenko D.L. Information security in the modern world.....	256
Shcherba E.A., Ustimenko D.L. The importance of cyber security in the modern world.....	259
Beybutyan S.M., Shvidchenko S.A. Analysis and search for solutions to the problem of protecting mobile devices from hacking.....	263
Frolova M.M., Shvidchenko S.A. Analysis of types of vulnerabilities of websites and ways to protect them..	268
Yukhnov V.I., Borodina A.A. Analysis of cisco hardware and software to ensure internal information security of the company.....	274
Toporkov S.E., Boldyrikhin N.V. Smart home safety overview.....	277
Toporkov S.E., Boldyrikhin N.V., Reshetnikova I.V. Operating system security overview.....	281
Borisov B.P., Evsikova A.E., Vladimirova E.O., Uvarova V.A. Information protection in local communication networks.....	284
Sosnovskiy I.A., Korshun A.M., Sosnovsky A.I., Korobenko S.V. Approach to the construction of secure infocommunication communication networks.....	290
Sobolev V.V. Review of facial recognition technologies in the field of information security and their implementation in new areas.....	294
Golovskoy V.A., Zavaltsev M.Yu. To the question of analysis of information security of resources of a robotechnical complex.....	297
Zhukovskiy D.A., Reshetnikova O.A. Information security protection.....	302
Zhukovskiy D.A., Kazachanskiy I.A. Mobile oysters information security.....	304
Ivanov A.N., Shvidchenko S.A. Analysis of information security of university operating systems.....	307
Landyshev V.A., Landysheva O.N. Issues of providing remote access of employees to the information systems of the university.....	311
Cherkesova L.V., Revyakin A.I., Revyakina E.A. Analysis of possible solutions to counter destructive content.....	313
Revyakin A.I., Revyakina E.A. Analytical review of speech recognition methods.....	318

INFORMATION AND COMMUNICATION TECHNOLOGY IN EDUCATION, ECONOMICS AND MANAGEMENT

Mierzvinskyi A.A., Nersesyants A.A., Budnyk N.N. Information models in the classification of knowledge	323
Golovina I.V. On the formation of universal competences at the technical university.....	339
Korshun A.M., Gendrikson E.A. CyberDIPLOM as a tool for the preparation of a documents on education..	345
Zhukovsky D.A., Zhukovskii A.G., Borodina A.A. Role of mobile applications in the modern stage of economic development.....	348
Konkin B.B. General directions of scientific work of the ONP deapment, scientific potential and opportunities.....	351
Chalyan N.A., Braun N.S. Analysis of methods for evaluating the effectiveness of innovation and investment projects in modern conditions of financial management of the company in the field of communications and infocommunication technologies.....	355
Bineev E.A. Level of acceptable risk in different areas of human activity.....	359
Gayevskaia L.A., Sabinina E.R. Physical activity as a means of health promotion.....	361
Dokuchaev S.A., Efimov S.V., Kostetskaya G.S. Digital educational technologies in the educational ecosystem of a technical university.....	363
Dokuchaev S.A., Kostetskaya G.S., Svetlichnaya N.O., Koldinskaya L.M. Modern tools for visualization of learning content.....	365
Evdokimova S.A. Research of the properties of the imitation model of the process of consideration of citizens' applications.....	368
Engibaryan I.A., Timashov S.S., Cherkesova L.V., Safaryan O.A. The system of monitoring the behavior of students during certification activities.....	379
Alikina O.V., Ustimenko D.L. The use of gaming technologies in the training of information security specialists.....	382
Shvidchenko S.A., Koldynskaya L.M., Korshun A.M., Hussein H.R. Solving the problem of promoting and presenting the university's activities in a mobile environment.....	386
Shvidchenko S.A., Koldynskaya L.M., Korshun A.M., Gavrilov V.V. Designing a student chatbot to solve the problem of presenting the university's activities.....	391
Shcherba E.A., Shvidchenko S.A. Analysis of the problem of studying the processes of natural machine learning and artificial selection.....	396
Landyshev V.A., Landysheva O.N. Conducting the scientific council of the university in remote work.....	399

STATE AND PROSPECTS OF INFOCOMMUNICATION DEVELOPMENT

Lavrinenko D.V., Evlanova E.V., Koroleva L.P. The introduction of information and communication technologies to the aviation missile weapons control system.....	402
Ptitsyn V.V., Evlanova E.V., Koroleva L.P. Ensuring cybersecurity of onboard electronic equipment of unmanned aerial vehicles.....	404
Schirokov D.D., Nepluev N.I., Lavruhina A.V. Tasks of creating a unified information space of the armed forces.....	407
Kalmychin A.D., Meleshin A.S., Koroleva L.P. Radio communication systems with programmable parameters in avionics.....	410
Papayan A.L., Nepluev N.I., Lavruhina A.V. Radiophotonics as the main direction of avionics development	412
Zacepilon D.I., Meleshin A.S., Svetlichnaya N.O. Analysis of the characteristics of UAV control systems in the interests of improving electronic warfare.....	415
Svetlichnaya N.O., Konkin B.B., Konstantinova Ya.B., Koldynskaya L.V., Gayevskaia L.A. Features of the implementation of distance learning in the university.....	417
Borodina A.A., Konstantinova Ya.B., Svetlichnaya N.O. Basic methods of photopolymer printing.....	419

СОСТОЯНИЕ И ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ИНФОКОММУНИКАЦИЙ

STATE AND PROSPECTS OF INFOCOMMUNICATION DEVELOPMENT

А.А. Манин¹, С.В. Соколов¹, О.И. Соколова²

ОБ ОДНОМ ПОДХОДЕ К ТЕРМИНАЛЬНОЙ НЕЛИНЕЙНОЙ ФИЛЬТРАЦИИ ПРОЦЕССОВ НА КОНЕЧНОМ ВРЕМЕННОМ ИНТЕРВАЛЕ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹
ФГБОУ ВО «Ростовский государственный университет путей сообщения»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: терминальный критерий, конечный интервал наблюдения, стохастические нелинейные динамические системы, двухточечная краевая задача, инвариантное погружение.

В статье рассмотрена задача оценки стохастических процессов, наблюдаемых на конечном временном интервале, которая на сегодняшний день решается только для наборов данных в виде временных рядов с использованием ограниченного числа методов статистического вариационного или спектрального анализа, а также различных модификаций методов регрессии. Используются при этом параметрические критерии, зависящие от параметров плотности распределения, а не от самой плотности, что резко ограничивает возможности повышения точности оценивания нелинейных стохастических процессов. В связи с этим, для высокоточной оценки стохастических процессов на конечном интервале времени наблюдения предлагается подход, обеспечивающий как оптимальное оценивание по критерию, зависящему от апостериорной плотности распределения, так и учитывающий динамическую нелинейную структуру процесса и финитность интервала наблюдения. Численный пример иллюстрирует эффективность разработанного подхода.

A.A. Manin¹, S.V. Sokolov¹, O.I. Sokolova²

ON ONE APPROACH TO TERMINAL NONLINEAR FILTRATION OF PROCESSES AT A FINITE TIME INTERVAL

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹
Rostov State Transport University, Rostov-on-Don, Russia²

Keywords: terminal criterion, finite observation interval, stochastic nonlinear dynamical systems, two-point boundary value problem, invariant immersion.

The article considers the problem of estimating stochastic processes, observed over a finite time interval, which is currently solved only for data sets in the form of time series using a limited number of methods of statistical variational or spectral analysis, as well as various modifications of regression methods. In this case, parametric criteria are used that depend on the parameters of the distribution density, and not on the density itself, which sharply limits the possibilities of

improving the accuracy of estimating nonlinear stochastic processes. In this regard, for a high-precision estimation of stochastic processes at a finite observation time interval, an approach is proposed that provides both optimal estimation by a criterion depending on the a posteriori distribution density and taking into account the dynamic nonlinear structure of the process and the finiteness of the observation interval. A numerical example illustrates the effectiveness of the developed approach.

Введение. Задача высокоточной оценки экспериментальных данных, продуцируемых стохастическими нелинейными динамическими системами и полученных на конечном временном интервале наблюдения в условиях действия случайных помех измерения, оказывается чрезвычайно актуальной для широкого спектра научно-технических исследований: астрономии [1, 2], сейсмологии [3, 4], зондировании Земли [5-7], спутниковой навигации [8, 9], геодезии [10] и т.д. На сегодняшний день эта задача решается только для наборов данных в виде временных рядов с использованием достаточно ограниченного числа методов статистического вариационного анализа [11-13], интервального анализа [14], различных модификаций методов регрессии [15, 16] и локальной аппроксимации [17, 18]. При этом для обработки стохастических данных привлекаются параметрические критерии, зависящие от отдельных параметров вероятностного распределения наблюдаемого процесса, а не его функции, что существенно ограничивает возможности повышения точности обработки информации.

Цель исследования - разработка универсального подхода, который обеспечивал бы оптимальное оценивание по критерию, зависящему от апостериорной плотности распределения процесса, и одновременно учитывал динамическую нелинейную структуру процесса и финитность интервала наблюдения.

Задача исследования. Пусть N -мерный марковский процесс ξ_t описывается в общем случае системой нелинейных стохастических дифференциальных уравнений в симметризованной форме:

$$\dot{\xi}_t = f(\xi, t) + f_0(\xi, t)n_t, \quad \xi(0) = \xi_0, \quad (1)$$

где f, f_0 – известные нелинейные векторная и матричная функции размерности, соответственно, N и $N \times M$,

n_t – центрированный векторный белый гауссовский шум (БГШ) объекта размерности M с известной интенсивностью $D_n(t)$, и измеряется с помощью нелинейного наблюдателя вида:

$$z = h(\xi, t) + W_t, \quad (2)$$

где z – выходной сигнал наблюдателя (вектор измерений) размерности K ,

h – известная нелинейная вектор-функция размерности K ,

W_t – центрированный векторный БГШ измерения размерности K с известной интенсивностью $D_w(t)$.

Для данного процесса требуется построить оценку $\hat{\xi}_t$, обеспечивающую максимум апостериорной вероятности невыхода ошибки оценивания $\sigma = \xi - \hat{\xi}$ за границы N -мерной области $[A, B]$ в течение известного интервала времени $[t_0, T]$.

Оценку $\hat{\xi}_t$ будем искать в виде дифференциальной системы

$$\dot{\hat{\xi}} = U(\hat{\xi}, z, t), \quad (3)$$

где $U(\hat{\xi}, z, t)$ - искомая нелинейная векторная функция размерности N , удовлетворяющая заданным условиям оптимальности.

При формировании критерия, минимизация которого обеспечивает выполнение поставленной задачи, учтем также возможность обеспечения заданной формы Φ правой

части уравнения (3) (при последующем решении оптимизационной задачи - минимума отклонения от нее) – например, f . Дополнительное введение подобного ограничения, ориентированного на известный вид уравнения (1) процесса $\hat{\xi}_t$, не влияет, как показано далее, на общий ход решения задачи, но может повысить точность оценивания за счет приближения формы (3) к истинной структуре процесса (1).

Так как апостериорная вероятность существования ошибки σ в N -мерной области $[A, B]$ равна $\int_A^B \rho(\sigma, t) d\sigma$, где $\rho(\dots)$ – апостериорная плотность вероятности (АПВ) ошибки

σ_t , то с учетом положительной определенности $\rho(\sigma, t) \forall \sigma, t$ искомый функционал J , минимизация которого обеспечивает максимум апостериорной вероятности существования ошибки σ_t в области $[A, B]$ в течение интервала времени $[t_0, T]$ наряду с требованием заданной формы правой части (3), может быть представлен в следующем виде:

$$J = - \int_{t_0}^T \int_A^B \rho(\sigma, t) d\sigma dt + \int_{t_0}^T [U(\hat{\xi}, z, t) - \Phi(\hat{\xi}, z, t)]^T [U(\hat{\xi}, z, t) - \Phi(\hat{\xi}, z, t)] dt \quad (4)$$

В выражение (4) входит неизвестная функция АПВ $\rho(\sigma, t)$, для дальнейшего определения которой произведем следующие построения.

Из определения ошибки $\sigma = \xi - \hat{\xi}$ и уравнений (1), (3) вытекает стохастическая дифференциальная система, описывающая текущее изменение вектора σ_t :

$$\dot{\sigma}_t = f(\sigma + \hat{\xi}, t) + f_0(\sigma + \hat{\xi}, t) n_t - U(\hat{\xi}, z, t). \quad (5)$$

Для построения АПВ $\rho(\sigma, t)$ необходимо предварительное формирование уравнения наблюдателя вектора σ_t , которое может быть получено подстановкой $\xi = \hat{\xi} + \sigma$ в уравнение (2):

$$z = h(\sigma + \hat{\xi}, t) + W_t, \quad (6)$$

после чего применение известных результатов теории оптимальной фильтрации к системе уравнений (5, 6) позволяет задать функцию $\rho(\sigma, t)$ в форме интегро-дифференциального уравнения Стратоновича [19]. Так как аналитических методов решения данного уравнения в общем случае не существует, а использование известных конечно-разностных (сеточно-узловых) методов решения ввиду значительных вычислительных затрат для организации процесса оценивания в реальном времени не представляется возможным, то в процессе последующего синтеза оценки, оптимальной по критерию (4), будем использовать параметрическое представление АПВ $\rho(\sigma, t)$, аппроксимируя ее далее гауссовской функцией.

В этом случае уравнение оценки $\hat{\sigma}$ вектора σ_t имеет традиционный вид расширенного фильтра Калмана:

$$\dot{\hat{\sigma}} = f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) - U(\hat{\xi}, z, t) + K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) [z - h(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)], \quad (7)$$

$$K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) = R \frac{\partial h^T(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} D_w^{-1},$$

$$\dot{R}(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) = \frac{\partial f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} R(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) + R(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \frac{\partial f^T(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} + \\ + f_0(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) D_n f_0^T(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) - K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) D_w K^T(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t),$$

где $R(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)$ - апостериорная ковариационная матрица,

$$\hat{\sigma}_0 = M(\sigma_0), R_0 = M\left\{(\sigma_0 - \hat{\sigma}_0)(\sigma_0 - \hat{\sigma}_0)^T\right\}.$$

Т.к. в классе распределений с ограниченными квадратами гауссовское распределение с информационной точки зрения является «наихудшим» [19, 20], то оценка $\hat{\sigma}$ (7) является в данном случае оптимальной по минимаксному критерию, обеспечивая максимальную точность оценивания при минимуме информации о наблюдаемом процессе.

Соответственно, функционал (4) принимает вид:

$$J = \int_{t_0}^T \Psi(\hat{\sigma}, R) dt + \int_{t_0}^T [U(\hat{\xi}, z, t) - \Phi(\hat{\xi}, z, t)]^T [U(\hat{\xi}, z, t) - \Phi(\hat{\xi}, z, t)] dt, \quad (8)$$

$$\Psi(\hat{\sigma}, R) = - \int_A^B G(\sigma, \hat{\sigma}, R) d\sigma, \quad G(\sigma, \hat{\sigma}, R) = \frac{\exp\left\{-\frac{1}{2}(\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1}(\sigma - \hat{\sigma})\right\}}{(2\pi)^{\frac{N}{2}} \det^{\frac{1}{2}} R}.$$

Опираясь на формулировку критерия (8), перейдем далее непосредственно к построению оптимальной оценки процесса $\hat{\xi}_t$, т.е. к определению искомой функции $U(\hat{\xi}, z, t)$.

Методы и результаты исследования. Минимизация функционала (8) по U осуществляется при ограничениях на переменные, задаваемых совокупностью приведенных выше уравнений (3), (7):

$$\begin{aligned} \hat{\xi} &= U(\hat{\xi}, z, t) \\ \hat{\sigma} &= f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) - U(\hat{\xi}, z, t) + K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \left[z - h(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \right] \\ \dot{R}^{(V)} &= [E \otimes \frac{\partial f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} + \frac{\partial f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} \otimes E] R^{(V)} + \\ &+ [f_0(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \otimes f_0(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)] D_n^{(V)} - [K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \otimes K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)] D_w^{(V)} \quad (9) \end{aligned}$$

где для возможности представления системы ограничений (9) в векторном виде матричное уравнение апостериорной ковариационной матрицы R было преобразовано в векторное с использованием правил, приведенных в [20,21] и введенного там же определения вектора-трансформанта $A^{(V)}$:

$A^{(V)}$ - вектор, сформированный из элементов A_{ij} матрицы A размерности $m \times n$:

$$A^{(V)} = |A_{11} A_{21} \dots A_{m1} A_{12} A_{22} \dots A_{m2} \dots A_{1n} A_{2n} \dots A_{mn}|^T,$$

\otimes - символ кронекеровского произведения, E - единичная матрица.

Для упрощения записи системы (9) перепишем ее в виде:

$$\dot{Y} = \Theta_*(Y, z, t) + E_* \cdot U(Y, z, t), \quad (10)$$

где

$$Y = \begin{pmatrix} \hat{\xi} \\ \hat{\sigma} \\ R^{(V)} \end{pmatrix}, \quad \Theta_*(Y, z, t) = \begin{pmatrix} 0 \\ \Theta(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, R, z, t) \\ \Theta_1(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, R, t) \end{pmatrix}, \quad E_* = \begin{pmatrix} E \\ -E \\ 0 \end{pmatrix},$$

$$\Theta(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, R, z, t) = f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) + K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \left[z - h(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \right],$$

$$\Theta_1(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, R, t) = (E \otimes \frac{\partial f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} + \frac{\partial f(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)}{\partial \hat{\sigma}} \otimes E) R^{(V)} +$$

$$+ [f_0(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \otimes f_0(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)] D_n^{(V)} - [K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t) \otimes K(\hat{\sigma} + \hat{\xi}, t)] D_w^{(V)}.$$

Для решения задачи минимизации функционала (8) при ограничениях (10) составим гамильтониан:

$$H = - \int_A^B G(\sigma, Y) d\sigma + [U(Y, z, t) - \Phi(Y, z, t)]^T [U(Y, z, t) - \Phi(Y, z, t)] + \Psi^T \{ \Theta_*(Y, z, t) + E_* \cdot U(Y, z, t) \},$$

где Ψ - вектор сопряженных переменных.

Из условия оптимума гамильтониана

$$\frac{\partial H}{\partial U} = 2[U(Y, z, t) - \Phi(Y, z, t)]^T + \Psi^T \cdot E_* = 0$$

определяется вид искомого оптимального вектора U :

$$U(Y, z, t) = -\frac{1}{2} E_*^T \cdot \Psi + \Phi(Y, z, t).$$

Соответственно, вектор сопряженных переменных определяется из условия

$$\dot{\Psi} = \frac{\partial H^T}{\partial Y}$$

и удовлетворяет следующей системе уравнений:

$$\dot{\Psi} = - \left[0 : \int_A^B \frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial \hat{\sigma}} d\sigma : \int_A^B \frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial R^{(V)}} d\sigma \right]^T - 2 \frac{\partial \Phi(Y, z, t)}{\partial Y} [U(Y, z, t) - \Phi(Y, z, t)] + \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)}{\partial Y} \Psi,$$

$$\Psi(T) = 0,$$

где

$$\frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial Y} = \left| 0 : \frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial \hat{\sigma}} : \frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial R^{(V)}} \right|,$$

$$\frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial \hat{\sigma}} = \frac{\exp\left\{-\frac{1}{2}(\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1}(\sigma - \hat{\sigma})\right\}}{(2\pi)^{\frac{N}{2}} \det^{\frac{1}{2}} R} (\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1} = G(\sigma, Y) (\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1},$$

$$\frac{\partial G(\sigma, Y)}{\partial R^{(V)}} = \frac{\exp\left\{-\frac{1}{2}(\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1}(\sigma - \hat{\sigma})\right\}}{2(2\pi)^{\frac{N}{2}} \det^{\frac{1}{2}} R} \left[(\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1} \left(E_N \otimes \{E_N^{(V)}\}^T \hat{\otimes} R^{-1}(\sigma - \hat{\sigma}) - \frac{1}{\det R} \{R_A^{(V)}\}^T \right) \right] =$$

$$= G(\sigma, Y) \frac{1}{2} \left[(\sigma - \hat{\sigma})^T R^{-1} \left(E_N \otimes \{E_N^{(V)}\}^T \hat{\otimes} R^{-1}(\sigma - \hat{\sigma}) - \frac{1}{\det R} \{R_A^{(V)}\}^T \right) \right].$$

Таким образом, система сопряженных уравнений принимает вид:

$$\dot{Y} = \Theta_*(Y, z, t) + E_* \cdot (\Phi(Y, z, t) - \frac{1}{2} E_*^T \cdot \Psi) \quad (11)$$

$$\dot{\Psi} = - \int_A^B \frac{\partial G(\sigma, Y)^T}{\partial Y} d\sigma + \left[\frac{\partial \Phi(Y, z, t)^T}{\partial Y} \cdot E_*^T + \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)^T}{\partial Y} \right] \cdot \Psi$$

$$Y(0) = Y_0, \Psi(T) = 0$$

а при отсутствии ограничений на форму вектора U , соответственно:

$$\dot{Y} = \Theta_*(Y, z, t) - \frac{1}{2} E_* \cdot E_*^T \cdot \Psi$$

$$\dot{\Psi} = - \int_A^B \frac{\partial G(\sigma, Y)^T}{\partial Y} d\sigma + \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)^T}{\partial Y} \cdot \Psi$$

$$Y(0) = Y_0, \Psi(T) = 0$$

Решение системы полностью исчерпывает поставленную задачу, позволяя построить искомую оценку $\hat{\xi}_t$ процесса ξ_t , оптимальную по терминальному критерию (8). Тем не менее, учитывая известные вычислительные трудности, возникающие при решении двухточечной краевой задачи (11) и резко возрастающие с ростом размерности вектора ξ_t , рассмотрим также существенно менее затратное субоптимальное решение поставленной задачи, используя для приближенного решения системы (11) метод инвариантного погружения [22, 23]. В этом случае уравнения субоптимальной оценки принимают вид:

$$\hat{Y} = \Theta_*(\hat{Y}, z, t) + E_* \cdot \Phi(\hat{Y}, z, t) - D \cdot \int_A^B \frac{\partial G(\sigma, \hat{Y})^T}{\partial \hat{Y}} d\sigma$$

$$\dot{D} = (E_* \cdot \frac{\partial \Phi(Y, z, t)}{\partial Y} + \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)}{\partial Y}) D -$$

$$- D \cdot \left(\frac{\partial \Phi(Y, z, t)^T}{\partial Y} \cdot E_*^T + \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)^T}{\partial Y} \right) + \frac{1}{2} E_* \cdot E_*^T - D \cdot \int_A^B \frac{\partial}{\partial \hat{Y}} \left[\frac{\partial G(\sigma, \hat{Y})^T}{\partial \hat{Y}} \right] d\sigma \cdot D$$

а при отсутствии ограничений на форму вектора U ($\Phi=0$):

$$\hat{Y} = \Theta_*(\hat{Y}, z, t) - D \cdot \int_A^B \frac{\partial G(\sigma, \hat{Y})^T}{\partial \hat{Y}} d\sigma$$

$$\dot{D} = \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)}{\partial Y} D - D \cdot \frac{\partial \Theta_*(Y, z, t)^T}{\partial Y} + \frac{1}{2} E_* \cdot E_*^T - D \cdot \int_A^B \frac{\partial}{\partial \hat{Y}} \left[\frac{\partial G(\sigma, \hat{Y})^T}{\partial \hat{Y}} \right] d\sigma \cdot D \quad (12)$$

Для оценки эффективности предложенного подхода рассмотрим следующий пример.

Обсуждение результатов. Для стохастического процесса, описываемого нелинейным дифференциальным уравнением

$$\dot{\xi}_t = \cos^2 \xi_t^2 + n_t,$$

где n_t – центрированный БГШ с интенсивностью $D_n(t)$, и наблюдаемого на временном интервале $[0, 500]$ с, уравнение измерителя имеет вид:

$$z = \exp(-\xi_t^2) + W_t,$$

где W_t – центрированный БГШ с интенсивностью $D_w(t)$.

Интегрирование уравнения объекта осуществлялось методом Рунге-Кутты 4-го порядка с шагом 0.01 с. Шумы объекта и измерителя моделировались случайными гауссовскими последовательностями с единичными с.к.о.

Обработка измерений z производилась с использованием метода наименьших квадратов (МНК) и уравнения кубической регрессии, расширенного фильтра Калмана и предложенного подхода, реализованного путем интегрирования уравнений (12).

Анализ результатов моделирования показал, что при использовании МНК и расширенного фильтра Калмана наблюдается существенный тренд ошибок оценивания, причем, с тенденцией к дальнейшему увеличению.

В то же время при обработке данных алгоритмом (12) тренд практически отсутствует, а ошибка оценивания в конце интервала измерения оказалась на два порядка меньше ошибки МНК и на порядок меньше ошибки расширенного фильтра Калмана.

Заключение. Выявленные в результате исследования преимущества рассмотренного подхода: возможность оптимального оценивания по критерию, зависящему от наиболее информативной характеристики наблюдаемого процесса – апостериорной плотности распределения, и учета его динамической нелинейной структуры наряду с финитностью интервала наблюдения, в совокупности со сравнительным анализом приведенных ошибок позволяют сделать вывод о возможности его эффективного использования при обработке нелинейных стохастических процессов, наблюдаемых на конечном интервале времени.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *Lohman A.W., Weigelt G., Wiruitzer B.* Speckle masking in astronomy: triple correlation theory and applications // *Applied Optics*. -1983, vol. 22, p. 4028-4037.
2. *Jenkin A.B.* DEBRIS: A Computer Program for Debris Cloud Modeling. Paper No. IAA.6.3-93-746 // 44th Congress of the International Astronautical Federation. -Graz, Austria, 1993.
3. *Василенко В.Ф., Прытков А.С.* Моделирование взаимодействия литосферных плит на о.Сахалин по данным GPS наблюдений // *Тихоокеанская геология*. -2012, т. 31, №1, с. 42-48.
4. *Любушин А.А.* Анализ данных систем геофизического и экологического мониторинга. М.: Наука, 2007.
5. *Totsky A.V., Gorbunenko B.F.* Investigations of the synthetic aperture radar images formed by processing of bispectral data // *International Journal of Electronics and Communications*. -1999, vol. 53, №3, p. 146-150.
6. *Савиных В.П., Цветков В.Я.* Геоинформационный анализ данных дистанционного зондирования. М.: Картгеоцентр – Геодезиздат, 2001.
7. *Чандра А.М., Гош С.К.* Дистанционное зондирование и географические информационные системы. -М.: Техносфера, 2008.
8. *Анишаков Г.П., Голяков А.Д., Петрищев В.Ф., Фурсов В.А.* Автономная навигация космических аппаратов. -Самара: Изд-во ГНПРКЦ «ЦСКБ-Прогресс», 2011.

9. *Gurevich G., Wertz J.R.* Autonomous On-board Orbit Control Flight Results and Applications // AIAA paper 2000-5226. -Long Beach, CA, 2000, p. 19-21.
10. *Спирidonov А.И.* Основы геодезической метрологии. -М.: Картгеоцентр - Геодезиздат. 2003.
11. *Бокс Дж., Дженкинс Г.* Анализ временных рядов прогноз и управление. -М.: СИНТЕГ, 2002.
12. *Симчера В.М.* Методы многомерного анализа статистических данных. -М.: Финансы и статистика, 2008.
13. *Кулаичев А.П.* Методы и средства комплексного анализа данных. -М.: Форум, 2018.
14. *Кумков С.И., Жолен Л.* Сравнение методов интервального анализа и статистических методов в задаче оценивания экспериментальных данных с неопределенностью // Измерительная техника. -2019, № 2, с. 13-17.
15. *Бриллинджер Д.* Временные ряды. Обработка данных и теория. -М.: Мир, 1980.
16. *Рудой Г.И.* Модификация функционала качества в задачах нелинейной регрессии для учета гетероскедастичных погрешностей измеряемых данных. // Информатика и ее применения. -2017, т. 11, № 2, с. 74-84.
17. *Миркин Б.Г.* Введение в анализ данных. -Люберцы: Юрайт, 2016.
18. *Афанасьев В.Н., Лебедева Т.В.* Моделирование и прогнозирование временных рядов. -М.: Финансы и статистика, 2009.
19. *Тихонов В. И., Харисов В. Н.* Статистический анализ и синтез радиотехнических устройств и систем. -М.: Радио и связь, 1991.
20. *Соколов С.В., Ковалев С.М., Кучеренко П.А., Смирнов Ю.А.* Методы идентификации нечетких и стохастических систем. -М: Физматлит, 2018.
21. *Чернов А.А., Ястребов В.Д.* Метод оценки возмущений в алгоритмах решения навигационных задач // Космические исследования. -1984, т. 22, № 3.
22. *Первачев С. В., Перов А. И.* Адаптивная фильтрация сообщений. -М.: Радио и связь, 1991.
23. *Сейдж Э., Мелс Дж.* Теория оценивания и ее применение в связи и управлении. -М.: Связь, 1976.

**С.В. Соколов¹, О.И. Соколова²
Сун Чжили³, Тун Юйлин³, Хасытеэр Нуерланьиеке³, Чжан Цзяньцун³**

СИНТЕЗ АЛГОРИТМОВ РОБАСТНОЙ ФИЛЬТРАЦИИ ПАРАМЕТРОВ СОСТОЯНИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ СТОХАСТИЧЕСКИХ СИСТЕМ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹
ФГБОУ ВО «Ростовский государственный университет путей сообщения»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²
ФГБОУ ВО «Воронежский государственный лесотехнический университет
имени Г.Ф. Морозова», Воронеж, Россия³

Ключевые слова: критерий робастности, вероятностные характеристики помех измерений, алгоритмы робастной фильтрации.

В статье на основе введенного нового критерия робастности рассмотрен подход к синтезу оптимальных алгоритмов робастной фильтрации, обеспечивающих устойчивость

процесса оценки состояния нелинейной стохастической системы при различных классах неопределенных помех измерения и шумов объекта. Простота и низкая вычислительная сложность полученных алгоритмов обеспечивают возможность их широкого применения в системах инфокоммуникаций, управления, навигации и пр.

S.V. Sokolov¹, O.I. Sokolova²
Song Czhili³, Tong Yulin³, Hasyteer Nuerlanyieke³, Zhang Jianzong³

SYNTHESIS OF ALGORITHMS FOR ROBUST FILTERING OF STATE PARAMETERS OF NONLINEAR STOCHASTIC SYSTEMS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹

Rostov State Transport University, Rostov-on-Don, Russia²

Voronezh State University of Forestry and Technologies Named after G.F. Morozov³

Keywords: robustness criterion, probabilistic characteristics of measurement interference, robust filtering algorithms.

Based on the introduced new robustness criterion, the article considers an approach to the synthesis of optimal robust filtering algorithms that ensure the stability of the process of assessing the state of a nonlinear stochastic system for various classes of undefined measurement interference and object noise. The simplicity and low computational complexity of the algorithms obtained make it possible for them to be widely used in information communication systems, management, navigation, etc.

Введение. Практическое использование подавляющего большинства современных методов фильтрации ограничено необходимостью точного априорного знания параметров системы и вероятностных характеристик как ее шумов, так и помех измерений. Отсутствие во многих практических приложениях подобной точной информации приводит к необходимости разработки новых подходов, свободных от таких ограничений и обеспечивающих устойчивый характер процесса фильтрации. Такие фильтры получили название робастных. В то же время существующие алгоритмы робастной фильтрации весьма далеки от полного решения задачи робастной фильтрации: большинство алгоритмов построено только на основе или квадратичного, или модульного критериев; значительная часть робастных фильтров ориентирована только на обеспечение устойчивой работы фильтра Калмана или на оценку линейных объектов, что резко сужает области их применения.

При оценке состояния стохастических динамических систем по зашумленным измерениям наиболее мощным и универсальным аппаратом на сегодняшний день является теория стохастической фильтрации [1-4]. Но эффективное использование подавляющего большинства методов фильтрации ограничено необходимостью точного априорного знания параметров системы и вероятностных характеристик как ее шумов, так и помех измерений. Очевидно, что во многих практических приложениях получить подобную точную информацию не представляется возможным. Это обстоятельство, в свою очередь, требует разработки новых подходов, свободных от данного ограничения и обеспечивающих устойчивое изменение ошибки фильтрации в заданных пределах. Такие фильтры получили название робастных и заняли свою нишу в общем ряду методов стохастической оценки [5-12]. В первоначальном варианте [5,7-9] под робастностью понималась нечувствительность алгоритма оценивания к малым отклонениям вероятностных характеристик помех измерителей от их априорных моделей (в частности, к аномальным отклонениям относительно гауссовского распределения). С развитием данного направления трактовка

робастности алгоритмов фильтрации несколько расширилась. Среди наиболее интересных решений робастной фильтрации можно отметить:

- фильтр Särkkä – Nummenmaa, который позволяет находить не только оценки вектора состояния, но и оценку ковариационной матрицы шума измерений [7],
- фильтр Izanloo – Fakoorian – Yazdi – Simon [11], основанный на критерии максимальной энтропии и методе взвешенных наименьших квадратов и уменьшающий влияние аномальных наблюдений,
- робастные фильтры в неопределенных системах при известных ковариациях случайных факторов, построенные на основе методов H₂-, H_∞- и смешанной H₂/H_∞-оптимизации [12-14],
- фильтры с неопределенными ковариационными матрицами случайных факторов [15–19],

а также фильтры по критерию минимума суммы модулей, формирующие оптимальную оценку в случае, когда помеха измерения распределена по закону Лапласа, что делает оценку менее чувствительной к “выбросам” в измерениях [20,21].

Анализ вышеперечисленных, а также им аналогичных, схем робастной фильтрации позволяет сделать следующие выводы:

- подавляющее большинство алгоритмов построено только на основе или квадратичного, или модульного критериев;
- значительная часть робастных фильтров ориентирована только на обеспечение устойчивой работы фильтра Калмана (как правило, дискретного), причем, за счет реализации дополнительных вычислительных схем, увеличивающих объем вычислительных затрат на фильтрацию;
- большая часть работ по робастной фильтрации посвящена исследованию линейных объектов, что резко сужает области их применения.

Цель исследования - дальнейшее развитие методов робастной фильтрации как с точки зрения расширения их функциональных возможностей с целью формирования оптимальных минимаксных оценок состояния в предположении более широкого спектра допущений о характере распределений помех измерений и шумов объекта, так и сокращения вычислительных затрат на реализацию алгоритма оценки.

В связи с этим рассмотрим следующий подход к решению задачи синтеза алгоритмов робастной фильтрации.

Задача исследования. Пусть объект, вектор состояния которого x подлежит оцениванию, описывается стохастическим дифференциальным уравнением вида:

$$\dot{x} = f(x,t) + f_0(x,t)W_t, \quad (1)$$

где $f(x,t), f_0(x,t)$ – известные векторная и матричная функции размерности, соответственно, N и $N \times M$,

W_t – вектор-шум объекта размерности M с функцией распределения, принадлежащей классу распределений с ограниченными средними квадратами [22], и измеряется нелинейным наблюдателем

$$z = h(x,t) + V_t, \quad (2)$$

где z – вектор измерений размерности K ,

$h(x,t)$ – известная вектор-функция размерности K ,

V_t – вектор помехи измерения размерности K с функцией распределения, определенной в некотором известном классе распределений [22].

В практических приложениях в качестве основных классов распределений рассматриваются, как правило, распределения [22]:

- с плотностью ρ , непрерывной в нуле ($\rho(0) \geq a > 0$),
- распределения с ограниченными средними квадратами ($\int_{-\infty}^{\infty} x^2 \rho(x) dx < \infty$),
- «засоренные» распределения ($\rho(x) = (1 - \varepsilon)\rho_0(x) + \varepsilon\rho_1(x)$, $0 \leq \varepsilon \leq 1$),
- существующие на ограниченном интервале аргумента ($\int_a^a \rho(x) dx = 1$) и некоторые др.

Т.к. в рассматриваемом случае для помехи измерения известен только класс распределения, но не его вид, то оценку \hat{x} вектора состояния x будем искать как оценку, гарантирующую наилучшую точность оценивания в минимаксном смысле (т.е. минимальные ошибки в наиболее неблагоприятной ситуации, определяемой заданным классом распределения). В традиционной постановке [5,7,8,22] данная задача решается как задача определения оценки \hat{x} из условия минимизации функционала $\int_{t_0}^t F[z - h(\hat{x}, t)] dt$, где

функция F определяется выбранным (наиболее неблагоприятным) классом распределения помехи измерения. При подобной оптимизации приведенного функционала по вектору \hat{x} , не учитывающей *a priori* известную стохастическую динамику вектора состояния x , возникают существенные вычислительные сложности, связанные с поиском глобального минимума многомерной нелинейной случайной функции в реальном времени. Очевидно, что такой подход, несмотря на его «классическую» робастность и универсальность применения, при практической реализации в реальных системах может существенно проигрывать по вычислительным затратам и точности алгоритмам робастной фильтрации, реализуемым в дифференциальной (или рекуррентной) форме, даже при более ограниченной области применения последних. В связи с этим возникает задача разработки такого подхода к синтезу алгоритмов робастной оценки, который обеспечивал бы как универсальность его использования для всех известных классов неблагоприятных распределений помех измерения, так и практически доступный уровень вычислительных затрат за счет реализации алгоритмов в дифференциальной форме. Рассмотрим далее возможность решения данной задачи в подобной постановке.

Методы и результаты исследований. Исходя из вида уравнения (1), описывающего динамику стохастического вектора состояния x , искомую оценку \hat{x} вектора x будем искать в следующей дифференциальной форме:

$$\dot{\hat{x}} = f(\hat{x}, t) + f_0(\hat{x}, t)u(\hat{x}, z, t), \quad (3)$$

где $u(\hat{x}, z, t)$ – вектор-функция, определяемая из условия обеспечения робастности оценки (3), т.е. минимальности ошибок оценивания при наиболее неблагоприятном классе распределения помехи измерения.

В качестве исходной формы минимизируемого функционала, гарантирующего наилучшую точность оценивания в минимаксном смысле, предварительно рассмотрим

классический функционал $\int_{t_0}^t F[z - h(\hat{x}, t)] dt$. Анализ всех известных видов его

подынтегральной функции F показывает [5,7,22], что данная функция является неотрицательно определенной для всей области определения аргумента. Это обстоятельство позволяет перейти от минимизации данного функционала к минимизации

функции $F[z-h(\hat{x},t)]$ и с учетом принадлежности функции распределения шума объекта классу распределений с ограниченными средними квадратами, для которого функция F является квадратичной [5,22], окончательно сформировать минимаксный критерий оптимальности J в виде:

$$J = F[z-h(\hat{x},t)] + \int_{t_0}^t u(\hat{x},z,t)^T u(\hat{x},z,t) dt \quad (4)$$

Для последующего определения искомой функции $u(\hat{x},z,t)$ используем тот известный факт, что при неотрицательно определенной критериальной функции для обеспечения ее минимального значения в каждый момент времени достаточно, чтобы производная ее по времени, взятая с обратным знаком, имела максимум [3]. Это позволяет для рассматриваемого случая получить исходное условие для определения вектора $u(\hat{x},z,t)$:

$$\max_u(-J) = \max_u \left\{ -\frac{dF[z-h(\hat{x},t)]}{dz} \left[\dot{z} - \frac{\partial h(\hat{x},t)}{\partial \hat{x}} \dot{\hat{x}} - \frac{\partial h(\hat{x},t)}{\partial t} \right] - u(\hat{x},z,t)^T u(\hat{x},z,t) \right\}$$

С учетом уравнения оценки (3) данное условие трансформируется к виду:

$$\max_u(-J) = \max_u \left\{ -\frac{dF[z-h(\hat{x},t)]}{dz} \left[\dot{z} - \frac{\partial h(\hat{x},t)}{\partial \hat{x}} (f(\hat{x},t) + f_0(\hat{x},t)u(\hat{x},z,t)) - \frac{\partial h(\hat{x},t)}{\partial t} \right] - u(\hat{x},z,t)^T u(\hat{x},z,t) \right\}$$

Вводя, следуя [22], обозначение $\frac{dF[z-h(\hat{x},t)]}{dz} = \psi[z-h(\hat{x},t)]$ (где виды функций ψ для основных классов распределений приведены в [22]), из последнего условия имеем уравнение

$$\psi[z-h(\hat{x},t)] \frac{\partial h(\hat{x},t)}{\partial \hat{x}} f_0(\hat{x},t) - 2u^T(\hat{x},z,t) = 0,$$

позволяющее сразу определить искомую вектор-функцию $u(\hat{x},z,t)$:

$$u(\hat{x},z,t) = \frac{1}{2} f_0^T(\hat{x},t) \frac{\partial h^T(\hat{x},t)}{\partial \hat{x}} \psi^T[z-h(\hat{x},t)] \quad (5)$$

С учетом (5) уравнение робастной оценки (3) окончательно принимает вид:

$$\dot{\hat{x}} = f(\hat{x},t) + \frac{1}{2} f_0(\hat{x},t) f_0^T(\hat{x},t) \frac{\partial h^T(\hat{x},t)}{\partial \hat{x}} \psi^T[z-h(\hat{x},t)] \quad (6)$$

Для оценки возможности использования предложенного подхода рассмотрим следующий пример.

Обсуждение результатов. Рассмотрим возможность робастного решения задачи помехоустойчивого позиционирования беспилотного автомобиля (БА), навигационная система которого построена на основе комплексирования хронометрического одометра и спутниковой навигационной системы (СНС). В качестве модели выходного сигнала хронометрического одометра Z_{XO} используем далее традиционную модель с аддитивным шумом W_t :

$$Z_{XO} = V + W_t, \quad (7)$$

где V – модуль скорости БА,

а в качестве модели сигнала спутниковых измерений – модель кодовых измерений псевдодальности $Z_{СНС}$, записанных в географической системе координат (СК)[23]:

$$\begin{aligned} Z_{СНС} &= \sqrt{(\xi_c - (r+H)\cos\varphi \sin\lambda)^2 + (\eta_c - (r+H)\sin\varphi)^2 + (\zeta_c - (r+H)\cos\varphi \cos\lambda)^2} + V_t = \\ &= h(\varphi, \lambda, t) + V_t, \end{aligned} \quad (8)$$

где ξ_c, η_c, ζ_c – известные координаты спутника в геоцентрической СК,

H – текущая высота БА, r – радиус Земли, φ, λ – географические широта и долгота БА.

При этом полагаем, что функция распределения шума хронометрического одометра W_t принадлежит классу распределений с ограниченными средними квадратами (что определяется результатами длительной эксплуатации данных измерителей), а функция распределения помехи кодовых измерений псевдодалности V_t – классу распределений, непрерывных в нуле, что, в свою очередь, вытекает из существенной неопределенности вероятностного характера помех СНС, обусловленной их зависимостью от множества непрогнозируемых неравномоощных факторов: состояния атмосферы, рельефа местности, особенностей городской застройки, инструментальных погрешностей передатчика спутника и приемника объекта, особенностей городской застройки и ошибок многолучевости и пр. При моделировании движения БА полагаем, что БА движется из точки с координатами $\varphi_0 = 0,78$ рад, $\lambda_0 = 0,29$ рад, в течение интервала времени $[0; 1000]$ сек с постоянной скоростью $V = 22$ м/с по локсодромической траектории с азимутальным углом $A=0,19$ рад по поверхности Земли на высоте $H=250$ м.

При решении задачи измерения навигационных параметров объекта, движущегося по локсодромии, используемые уравнения движения его центра масс имеют вид [23,24,25]:

$$\dot{\varphi} = \frac{V_y}{r + H}, \quad (9)$$

$$\lambda(\varphi) = \lambda_0 + tgA \cdot \ln\left(\frac{\xi(\varphi)}{\xi(\varphi_0)}\right), \quad \xi(\varphi) = \left|tg\left(\frac{\varphi}{2} + \frac{\pi}{4}\right)\right|,$$

где λ_0 – начальное значение долготы участка траектории с постоянным известным курсовым углом A , φ_0 – начальное значение его широты,

V_y – проекция скорости БА на соответствующую ось Oy географической системы координат.

При движении по локсодромической траектории с азимутальным углом A проекция скорости БА на ось географической СК Oy равна:

$$V_y = V \cdot \cos A,$$

что позволяет записать, с учетом (7), (9) и следуя (1), уравнения движения БА в исходной для последующего оценивания навигационных параметров форме:

$$\dot{\varphi} = \frac{(Z_{XO} - W_t) \cos A}{r + H} = \frac{Z_{XO}}{r + H} - \frac{1}{r + H} W_t, \quad (10)$$

совместно с уравнением наблюдателя его параметров движения

$$Z_{CHC} = h(\varphi, t) + V_t, \quad (11)$$

где

$$h(\varphi, t) = \sqrt{(\xi_c - (r + H) \cos \varphi \sin \lambda(\varphi))^2 + (\eta_c - (r + H) \sin \varphi)^2 + (\zeta_c - (r + H) \cos \varphi \cos \lambda(\varphi))^2}$$

$$\lambda(\varphi) = \lambda_0 + tgA \cdot \ln\left(\frac{\xi(\varphi)}{\xi(\varphi_0)}\right), \quad \xi(\varphi) = \left|tg\left(\frac{\varphi}{2} + \frac{\pi}{4}\right)\right|.$$

Исходя из уравнения движения БА (10) и уравнения его наблюдателя (11), уравнение робастного фильтра в соответствии с полученным выше уравнением оценки (6) запишем в виде

$$\hat{\phi} = \frac{Z_{XO}}{r+H} + \frac{a}{2(r+H)^2} \frac{dh(\hat{\phi}, t)}{d\hat{\phi}} \operatorname{sgn}[Z_{CHC} - h(\hat{\phi}, t)], \quad (12)$$

т.к. функция ψ , исходя из класса распределений помехи кодовых измерений V_t (распределений, непрерывных в нуле), в данном случае имеет вид:

$$\psi[Z_{CHC} - h(\hat{\phi}, t)] = \operatorname{sgn}[Z_{CHC} - h(\hat{\phi}, t)] = \begin{cases} a, Z_{CHC} - h(\hat{\phi}, t) \geq 0, \\ -a, Z_{CHC} - h(\hat{\phi}, t) < 0 \end{cases}$$

Оценка второго навигационного параметра - долготы БА $\hat{\lambda}$, осуществляется на основании полученной оценки широты $\hat{\phi}$ в соответствии с приведенной выше функциональной зависимостью: $\hat{\lambda}(\hat{\phi}) = \hat{\lambda}_0 + \operatorname{tg}A \cdot \ln\left(\frac{\xi(\hat{\phi})}{\xi(\hat{\phi}_0)}\right)$.

При численном моделировании процесса оценивания в качестве распределения шума W_t использовалось распределение Лапласа с нулевым матожиданием и дисперсией $(0,25 \text{ м/с})^2$, а в качестве распределения шума V_t – стандартное распределение Коши (в связи с чем параметр a в алгоритме (12) был выбран равным 0,24). Для оценки эффективности предложенного подхода оценивание навигационных параметров БА производилось с использованием следующих алгоритмов:

- алгоритма (12), реализованного с использованием метода Рунге-Кутты 4-го порядка с шагом 0,01с;
- классического робастного алгоритма, определяющего оценку \hat{x} из условия

минимизации функционала $\int_{t_0}^t F[z - h(\hat{x}, t)] dt$, в рассматриваемом случае -

функционала $\int_{t_0}^t |Z - h(\hat{x}, t)| dt$;

- расширенного фильтра Калмана, также реализованного методом Рунге-Кутты 4-го порядка с шагом 0,01 с, для которого дисперсии центрированных шумов хронометрического одометра и кодовых измерений были выбраны, соответственно, равными $(0,3 \text{ м/с})^2$ и $(2 \text{ м})^2$.

Анализ результатов моделирования показал, что по сравнению с расширенным фильтром Калмана, процесс оценивания в котором оказался существенно неустойчивым, предложенный алгоритм и классический робастный алгоритм обеспечивают устойчивость процесса фильтрации. При этом предложенный алгоритм оказался, во-первых, точнее классического, а во-вторых, значительно менее затратным по объему вычислений. Это обусловлено тем, что, несмотря на определенную сложность функции h , алгоритм (12) был реализован в реальном масштабе времени, в то время как классический робастный алгоритм на каждом временном шаге требовал решения оптимизационной задачи с размерностью, увеличивающейся с каждым шагом.

Заключение. Таким образом, полученные результаты позволяют сделать вывод о возможности эффективного применения предложенного подхода при оценке состояния стохастических динамических систем в условиях неопределенности вероятностных характеристик их шумов.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Тихонов В.И., Харисов В.Н. Статистический анализ и синтез радиотехнических устройств и систем. -М.: Радио и связь, 2004.
2. Пугачев В.С., Сеницын И.Н. Стохастические дифференциальные системы: Анализ и

- фильтрация. -М. : Наука, 1990.
3. Казаков И.Е. Статистическая теория систем управления в пространстве состояний. - М.: Наука, 1975.
 4. Сейдж Э., Мелс Дж. Теория оценивания и ее применение в связи и управлении. -М.: Связь, 1976.
 5. Huber P. J., Ronchetti E.M. Robust statistics. -New Jersey: John Wiley Sons, 2009.
 6. Maronna R.A., Martin D.R., Yohai V.J. Robust statistics. Theory and methods. -England: John Wiley Sons, 2006.
 7. Цыпкин Я.З., Поляк Б.Т. Огрубленный метод максимального правдоподобия // Динамика систем. Математические методы теории колебаний. -Горький. 1977, № 12.
 8. Хьюбер П. Дж. Робастность в статистике / Пер. с англ. под ред. Я.З.Цыпкина. – М.: Мир, 1984.
 9. Устойчивые статистические методы оценки данных / Под ред. Р.Л. Лонера. -М.: Машиностроение, 1984.
 10. Särkkä S., Nummenmaa A. Recursive noise adaptive Kalman filtering by variational Bayesian approximations // IEEE Transactions on Automatic control. 2009. Vol. 54, p. 596-600.
 11. Izanloo R., Fakoorian S.A., Yazdi H.S., Simon D. Kalman filtering based on the maximum correntropy criterion in the presence of non- Gaussian noise // Annual Conference on Information Science and Systems (CISS), Princeton, USA: proceedings. -2016, p. 500-505.
 12. Gao H., Lam J., Wang C. Induced l2 and generalized H ∞ filtering for systems with repeated scalar nonlinearities // IEEE Transact. Signal Proc. -2005, v. 53, № 11, p. 4215-4226.
 13. Gao H., Lam J., Wang C. New approach to mixed H2/H ∞ filtering for polytopic discrete-time systems // IEEE Transact. Signal Proc. -2005, v. 53, № 8, p. 3183-3192.
 14. Gao H., Lam J., Wang C. Robust H ∞ filtering for discrete stochastic time-delay systems with nonlinear disturbances // Nonlinear Dynam. Syst. Theory. -2004, v. 4, № 3, p. 285-301.
 15. Poor H.V., Looze D.P. Minimax State Estimation for Linear Stochastic Systems with Noise Uncertainty // IEEE Trans. Automat. Control. -1981, v. 26, p. 902-906.
 16. Sayed A.H. A Framework for State-space Estimation with Uncertain Models // IEEE Trans. Automat. Control. -2001, v. 46, p. 998-1013.
 17. Calafiore G., El Ghaoui L. Minimum Variance Estimation with Uncertain Statistical Model // Proc. IEEE CDC. -2001, p. 3497-3499.
 18. Bitar E., Baeyens E., Packard A., et al. Linear Minimax Estimation for Random Vectors with Parametric Uncertainty // Proc. Amer. Control Conf. -2010, p. 590-592.
 19. Коган М.М. Робастное оценивание и фильтрация в неопределенных линейных системах при неизвестных ковариациях // Автоматика и телемеханика. -2015, № 10, с. 50-66.
 20. Samuel Kotz, Tomasz J. Kozubowski, Krzysztof Podgorski. The Laplace Distribution and Generalizations, -2001, Springer.
 21. Миллер Б.М., Колосов К.С. Робастное оценивание на основе метода наименьших модулей и фильтра Калмана // Автоматика и телемеханика. -2020, №11, с.72-92.
 22. Справочник по теории автоматического управления / Под ред. Красовского А.А. - М.: Наука. Гл. ред. физ. -мат. лит. 1987.
 23. Розенберг И.Н., Соколов С.В., Уманский В.И., Погорелов В.А. Теоретические основы тесной интеграции инерциально-спутниковых навигационных систем. -М.: Физматлит, 2018.
 24. Дмитриев В.И. Навигация и лоция. -М.: Моркнига, 2009.
 25. Соколов С.В. Аналитические модели пространственных траекторий для решения задач навигации // Прикладная математика и механика. 2015. Т.79. №1. С.24-30

Г.С. Домбаян¹, О.В. Куликова¹, В.П. Шпаковский²

**РАСПОЗНАВАНИЕ ИЗОБРАЖЕНИЙ ПРИ ПОМОЩИ АЛГОРИТМОВ,
ОСНОВАННЫХ НА НЕЧЕТКИХ НЕЙРОННЫХ СЕТЯХ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Донской государственный технический университет»

Ростов-на-Дону, Россия¹

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Ростовский государственный университет путей сообщения»

Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: изображение, графический образ, алгоритм, модель, нечеткая логика, нейронные сети.

В статье будет подробно раскрыта сущность нечетких нейронных сетей; исследованы модели и алгоритмы распознавания изображений на основе нечетких нейронных сетей.

G.S. Dombayan¹, O.V. Kulikova¹, V.P. Shpakovskiy²

IMAGE RECOGNITION USING ALGORITHMS BASED ON FUZZY NEURAL NETWORKS

Federal State Budgetary Educational Institution of Higher Education «Don State Technical University» Rostov-on-Don, Russia¹

Federal State Budgetary Educational Institution of Higher Education «Rostov State Transport University» Rostov-on-Don, Russia²

Keywords: image, graphic image, algorithm, model, fuzzy logic, neural networks.

The article will reveal in detail the essence of neural networks; explore models and algorithms for image recognition based on fuzzy neural networks.

За последние несколько лет произошел большой и энергичный рост в развитии научных и прикладных исследований, направленных на синтез нечеткой логики с нейронными сетями. Нечеткая нейронная сеть или нейро-нечеткая система является системой из области искусственного интеллекта, которая находит параметры нечетких систем, т.е. нечетких множеств за счет использования методов аппроксимации нейронных сетей. При применении этих двух концепций вместе пропадают недостатки, которые могут возникать при использовании их порознь. [1]

Нейронные сети имеют огромное преимущество перед традиционными статистическими методами. Одним из таких преимуществ является то, что нейронные сети способны оперировать дополнительной информацией, такой как высота и наклон предмета.

Нейронные сети целесообразно применять только в том случае, если проблема выражена достаточным количеством наблюдаемых примеров. Эти наблюдения используются для обучения нейронной сети. С одной стороны, никаких предварительных знаний о проблеме не требуется. Однако нелегко извлечь понятные правила из структуры нейронной сети.

Модели, основанные на нечетких нейронных сетях – это такие модели, которые являются объединением теории нечетких множеств, как механизма представления знаний и искусственного интеллекта. Главной особенностью этих моделей является прозрачность, поскольку набор нечетких правил могут быть извлечены из структуры сети после обучения.

Кроме того, данные модели имеют топологию нейронной сети, что позволяет использовать большое разнообразие существующих алгоритмов машинного обучения для идентификации структуры и оценки параметров. Нечеткие нейронные сети используются для решения различных задач, таких, как прогнозирование, распознавание и классификация. [2]

Нейро-нечёткие системы в исследовательской сфере нечёткого моделирования разделены на две зоны:

1. Лингвистическое нечёткое моделирование, которое ориентировано на интерпретируемость;
2. Точное нечёткое моделирование, которое ориентировано на точность.

Каждая такая нейронная сеть должна быть обучена и обладать знаниями. Если знание является неполным, неправильным или противоречивым, то нейро-нечеткая система должна быть готова и к этому. Поскольку формального подхода к такого рода задач нет, то настройка выполняется эвристическими методами. Это обычно занимает очень много времени и не исключает наличие ошибок. [3]

Рассмотрим структуру нейронных сетей. Каждая сеть состоит из нейронов. Нейрон – это вычислительная единица, которая получает информацию, производит над ней простые вычисления и передает ее дальше. Они делятся на три основных типа: входной, скрытый и выходной. Нейроны оперируют числами в диапазоне $[0,1]$ или $[-1,1]$. [4]

Также, следует упомянуть такое понятие в теории нейронных сетей, как синапс. Синапс представляет собой связь между двумя нейронами. У синапсов имеется один параметр – вес. Благодаря ему, входная информация изменяется, когда передается от одного нейрона к другому.

Обучение нейросети выполняется в два этапа. На первом этапе определяются нечеткие множества для каждого входного нейрона, выбор подходящего числа нейронов и определение структуры. Наиболее часто используемые методы определения структуры – кластеризация и эволюционная оптимизация. Как только структура сети определена, наступает второй этап – оцениваются свободные параметры.

Что касается оптимизации структуры сети, то на этом этапе могут возникнуть сложности. Эволюционная оптимизация требует очень больших вычислительных мощностей, по сравнению с кластеризацией. Тем не менее, нечеткие правила обычно не могут быть извлечены из результирующей сети, поскольку нечеткие множества, генерируемые кластеризацией, обычно трудно интерпретировать. [5]

Существует три основных метода распознавания образов:

- Статистический – определяет, чему принадлежит конкретный фрагмент изображения. Эта модель использует контролируемое машинное обучение.
- Синтаксический/Структурный – используется, чтобы определить более сложные отношения между элементами. Эта модель использует машинное обучение под наблюдением.
- Сопоставление с шаблоном – для сопоставления свойств объекта с предопределенным шаблоном и идентификации объекта. Одним из применений такой модели является проверка на плагиат [6].

Выделяют исследовательский алгоритм распознавания образов, который используется для распознавания общности данных, при этом необходимо собрать все характеристики изучаемого объекта, и описательный алгоритм распознавания образов, используемый для классификации общих черт определенным образом.

Комбинация этих двух элементов используется для извлечения информации из данных, включая использование в аналитике. Анализ общих факторов и их взаимосвязи раскрывает детали в предмете, которые могут иметь решающее значение для его понимания.

Алгоритм состоит из следующих этапов:

1. Данные собираются из источников.
2. Данные очищаются от лишнего.
3. Информация проверяется на наличие соответствующих признаков или общих элементов.
4. Эти элементы впоследствии сгруппированы в определенные сегменты.
5. Сегменты анализируются для понимания наборов данных.
6. Извлеченные данные внедряются в другие операции [7].

При решении конкретных задач, важно учитывать, какие данные есть, чтобы избежать избыточности в описании графического образа. В данной статье были рассмотрены различия нейронной сети и нечеткой нейронной сети, основные методы и алгоритмы распознавания образов.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Buckley, J. J. and Hayashi, Y. (1994). Fuzzy neural networks: A survey, Fuzzy Sets and Systems. Pp. 78-82.
2. W. Caminhas, H. Tavares, F. Gomide, and W. Pedrycz, "Fuzzy sets based neural networks: Structure, learning and applications," Journal of Advanced Computational Intelligence, vol. 3, no.3, 1999, pp. 151-157.
3. A. E. Gobi and W. Pedrycz, "Logic minimization as an efficient means of fuzzy structure discovery," IEEE Transactions on Fuzzy Systems, vol. 16, no. 3, pp. 553- 566, JUN 2008.
4. Buckley, J. J. and Hayashi, Y. (1995). Neural networks for fuzzy systems, Fuzzy Sets and Systems. p. 265.
5. Nauck, D. and Kruse, R. (1997). Function Approximation by NEFPROX, in Proc. Second European Workshop on Fuzzy Decision Analysis and Neural Networks for Management. pp. 254-257.
6. Bezdek, J. C., Tsao, E. C.-K. and Pal, N. R. (1992). Fuzzy Kohonen Clustering Networks. p.129.
7. Kosko, B. (1992). Neural Networks and Fuzzy Systems. A Dynamical Systems Approach to Machine Intelligence. pp. 67-76.

А.В. Бородин, А.А. Бородина

ПЕРСПЕКТИВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ПИРОЭЛЕКТРИЧЕСКИХ МАТЕРИАЛОВ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: пирозлектрический эффект, поляризованность, пирозлектрические приемники, сегнетоэлектрики.

В статье перечислены особенности пирозлектрических материалов. В пирозлектриках тепловая энергия может непосредственно превращаться в электрическую за счет пирозлектрического эффекта, то есть за счет изменения собственной поляризации пирозлектриков при изменении температуры. Поиск новых пирозлектриков связан с

улучшением качества материалов, предназначенных для создания высокочувствительных и малоинерционных пироэлектрических приемников излучения, пировидиконов и других пироэлектрических устройств. Рассмотрены наиболее перспективные направления применения пироэлектрических материалов.

A.V. Borodin, A.A. Borodina

PROSPECTIVE DIRECTIONS OF USING PYROELECTRIC MATERIALS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communication and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: pyroelectric effect, polarization, pyroelectric receivers, ferroelectrics.

The article considers the features of pyroelectric materials. Thermal energy in pyroelectrics can be directly converted into electrical energy due to the pyroelectric effect, that is due to the changing intrinsic polarization of pyroelectrics when the temperature changes. A search for new pyroelectrics is associated with improving the quality of materials intended for creating highly sensitive and low-inertia pyroelectric radiation detectors, pyrovidicons and other pyroelectric devices. The article examines the most promising areas of application of pyroelectric materials.

В некоторых диэлектриках электрическая поляризация может длительно существовать в отсутствие приложенного извне электрического поля. Это поляризованное состояние может быть как стабильным и весьма устойчивым к внешним воздействиям, так и существовать в виде метастабильного состояния, которое может быть нарушено. В первом случае поляризация называется «спонтанной», а во втором случае – «остаточной». В спонтанно поляризованных диэлектриках тепловая энергия может непосредственно превращаться в электрическую энергию за счет пироэлектрического эффекта, т. е. за счет изменения собственной поляризации диэлектриков при нагревании и охлаждении. Таким образом, пироэлектрик, как и пьезоэлектрик, представляет собой твердотельный преобразователь энергии. Только пьезоэлектрик является электромеханическим преобразователем, а пироэлектрик представляет собой теплоэлектрический преобразователь. Такое превращение энергии в твердом теле возможно только в том случае, когда диэлектрик (кристалл, поликристалл или полимер) электрически поляризован. Однако эта поляризация в отсутствие внешних воздействий заметным образом не проявляется. Дело в том, что при неизменной температуре спонтанная поляризация обычно полностью скомпенсирована электрическими зарядами, оседающими на поверхности полярного диэлектрика или на электродах. Собственная поляризация пироэлектрика проявляется только при динамическом изменении внешних условий. Изменение механических напряжений приводит к пьезоэлектрической поляризации полярного диэлектрика. Пироэлектрическая поляризация проявляется при изменении температуры полярного вещества. Поиск новых пироэлектриков теснейшим образом связан с улучшением качества материалов, предназначенных для создания высокочувствительных и малоинерционных пироэлектрических приемников излучения, пировидиконов и других пироэлектрических устройств.

Основной характеристикой пироэлектрического кристалла, непосредственно определяемой в эксперименте, является тензор первого ранга – вектор пироэлектрических коэффициентов (измеряется не сама спонтанная поляризация, а ее изменение с температурой). Обнаружить пироэлектрические свойства кристалла позволяет изменение его температуры, приводящее к возникновению поверхностного заряда на гранях образца, перпендикулярных к особенной полярной оси. Описанное явление и носит название

пироэлектрического эффекта. Пироэлектрики обладают поляризованностью, которая изменяет свою величину P_s с изменением температуры образца. При тепловом равновесии связанные заряды экранируются свободными зарядами, накапливающимися на электродах или в поверхностных слоях. Экранирование нарушается при изменении температуры, и возникает электрический ток.

При отсутствии внешнего электрического поля, а также при отсутствии механических воздействий изменение поляризованности с температурой возможно только в кристаллах, где поляризованность существует спонтанно. Так, вблизи температуры 300 К, спонтанная поляризованность специально синтезированных кристаллов – пироэлектриков равна: в ниобате лития $P_s = 100$ мкКл/см², в сульфате лития $P_s = 6$ мкКл/см², в виннокислом калии $P_s = 80$ мкКл/см². В природном кристалле турмалина спонтанная поляризованность равна 17 мкКл/см².

Все сегнетоэлектрики потенциально являются пироэлектриками, так как они спонтанно поляризованы. Сегнетоэлектрики обладают довольно большими значениями пироэлектрического коэффициента. В тоже время, спонтанная поляризация у сегнетоэлектриков наблюдается только в определенном диапазоне температур, ограниченном температурой сегнетоэлектрического фазового перехода – температурой Кюри T_K . При повышении температуры спонтанная поляризация уменьшается и исчезает в точке фазового перехода T_K . Для того, чтобы сегнетоэлектрический кристалл приобрел высокие пироэлектрические свойства, необходимо сделать его поляризацию однородной, а сам кристалл – монодоменным. Монодоменизацию сегнетоэлектриков можно осуществить разными способами. Например, для достижения монодоменного состояния в сегнетоэлектрическую матрицу вводят полярные дефекты (примеси), создающие внутреннее смещающее поле, постоянно поляризующее кристалл. В сегнетоэлектриках с высокой температурой Кюри (ниобат лития LiNbO_3 , $T_C = 1000$ °С; танталат лития LiTaO_3 , $T_C = 665$ °С и др.) монодоменное состояние может быть получено охлаждением кристалла в электрическом поле через точку Кюри до комнатной температуры. Монодоменное состояние также можно формировать непосредственно в процессе выращивания кристаллов. На практике широко используются керамические сегнетоэлектрики на основе твердых растворов титаната свинца и цирконата свинца - PbTiO_3 – PbZrO_3 (ЦТС) с различными добавками. Керамические образцы, охлажденные в электрическом поле с прохождением точки Кюри, сохраняют довольно высокую остаточную электрическую поляризацию, что позволяет их эффективно использовать в качестве пироэлементов [1].

Так в [2] для поликристаллических составов типа ЦТС, синтезированных в области морфотропного фазового перехода, исследованы температурные изменения пироэлектрического коэффициента в динамическом режиме измерения в зависимости от режима поляризации. Предварительную поляризацию образцов проводили в двух режимах: в сегнетоэлектрической фазе ($T_{II} = 160$ °С), в электрическом поле $E_{II} = 4 \times 10^6$ В/м при выдержке 30 мин с последующим охлаждением до комнатной температуры («высоковольтная» поляризация); с переходом через точку Кюри (T_K) в электрическом поле $E_{II} = (4-5) \times 10^5$ В/м в процессе охлаждения до комнатной температуры от $T_{\max} \approx (350-400)$ °С («низковольтная» поляризация). В процессе эксперимента были выявлены температурные интервалы термодинамической нестабильности доменных и фазовых структур после «высоковольтной» поляризации. У образцов, претерпевающих фазовый переход в сегнетоэлектрическое состояние в электрическом поле, обнаружена повышенная термическая стабильность доменных структур.

Кроме того, важную в практическом отношении группу пироматериалов составляют полярные пленочные полимеры типа поливинилфторида и поливинилиденфторида. Поскольку при увеличении толщины материала пироэлектрические свойства ухудшаются, оптимальной формой существования таких пироэлектриков является пленка. Для

получения устойчивого полярного состояния пленки этих соединений раскатываются до 5 – 15 мкм. После специальной обработки (механическое растяжение, охлаждение в электрическом поле) такие полимерные пленки приобретают спонтанную поляризацию и пироэлектрический эффект.

Пироэлектрики можно применять для детектирования любого излучения, которое вызывает изменение температуры кристалла, от рентгеновского до микроволнового, и даже для детектирования элементарных частиц. К тому же они имеют следующие полезные характеристики: работают при комнатной температуре (или при любой другой удобной температуре). Обладают простой конструкцией, просты в эксплуатации и к ним не нужно прикладывать внешнее смещающее поле. Однако в отличие от других тепловых приемников пироэлектрический токовый отклик зависит от скорости изменения температуры, а не от самой температуры. По этой причине максимальный отклик получается при временах, меньших времени термической релаксации элемента, поэтому пироэлектрики по своему существу являются значительно более высокочастотными приборами, чем другие тепловые приемники [3].

Перспективно применение пироэлектрических приемников в области частот инфракрасного (ИК) диапазона. Они практически решают проблему детектирования потоков тепловой энергии малой мощности; измерения формы и мощности коротких (10^{-5} - 10^{-11} с) импульсов лазерного излучения; чувствительного контактного и бесконтактного измерения температуры (чувствительность пироэлектрических термометров достигает 10^{-6} К) [4]. Пироэлектрики применяются в различных областях: в системах охранной и пожарной сигнализации, при дистанционных измерениях температуры, космических исследованиях, в лазерной измерительной аппаратуре, военной технике, в медицине и др. Пироэлектрические приемники самой различной формы и размеров технологичны и сравнительно недороги. Низкая теплопроводность пироэлектрических кристаллов позволяет создавать многоэлементные структуры с низкими перекрестными тепловыми помехами между отдельными элементами чувствительного слоя.

В настоящее время широко обсуждается возможность применения пироэлектриков для прямого преобразования тепловой энергии в электрическую: переменный поток тепловой энергии вызывает переменный ток во внешней цепи пироэлектрического элемента. Хотя КПД подобного устройства уступает имеющимся способам преобразования энергии, для некоторых специальных применений данный способ преобразования является конкурентоспособным. Например, был разработан новый способ эффективного преобразования тепла, которое выделяется в проводах, в электрический ток. Для этого предложено использовать пленку из материала, который на треть состоит из титаната свинца, а на две трети — из смешанного ниобата свинца и магния. Этот материал обладает свойствами сегнетоэлектрического релаксора, то есть при определенной температуре может переходить в поляризованное состояние, при этом такой переход происходит не скачком, а сильно растягивается по температуре. За счет этого материал можно использовать как пироэлектрик, то есть при нагревании в нем происходит разделение зарядов и возникает разность потенциалов. При этом используется для преобразования тепла не объемный материал, а пленка толщиной всего 150 нанометров, что дает возможность для применения подхода в широком диапазоне температурных колебаний и электрических напряжений.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *Бородин А.В., Захаров Ю.Н., Резниченко Л.А.* Влияние полей объемных зарядов на пироэффект в сегнетокерамике $(1-x)\text{NaNbO}_3-x\text{KNbO}_3$. Сборник трудов

-
- Международного симпозиума «Порядок, беспорядок и свойства оксидов», («ОДРО-2002»), Сочи, 2002г., с.41-42.
2. *Захаров Ю.Н., Бородин А.В., Бородин В.З.* Пироэлектрические свойства сегнетокерамики типа ЦТС в области морфотропного фазового перехода. - Известия РАН. Серия физическая. т.71, номер 5, 2007г., с.709 -710.
 3. *Бородин А.В.* Пироэлектрический эффект и его применение. Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. 2016. № 1. С. 57-60.
 4. *Бородин А.В.* Преимущества использования пироэлектрических приемников. «Фундаментальные проблемы радиоэлектронного приборостроения», 2016 т.16 №4 с.19-21.

А.И. Сакалова¹, В.В. Ершов¹, Н.В. Руденко², Д.А.Жукова²

ЭЛЕКТРОСНАБЖЕНИЕ ОБЪЕКТОВ СВЯЗИ В РЕГИОНАХ С ДОСТАТОЧНЫМ РЕСУРСОМ ВЕТРОВОЙ ЭНЕРГИИ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего
образования «Донской государственный технический университет»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: автономное электроснабжение объектов мобильной связи, возобновляемые источники энергии, вертикальные ветроэнергетические установки, гибридная ветро-дизельная энергетическая установка.

В статье решается задача надёжного и экономичного электроснабжения объектов связи в регионах централизованного и децентрализованного электроснабжения. В регионах с достаточным ресурсом ветровой энергии предложено в качестве основных, резервных и автономных источников электроэнергии использовать ветроустановки. Проведен анализ технических характеристик и сделан выбор в пользу ветроустановок с вертикальной осью вращения в качестве первичных источников для объектов связи. Предложены структуры и разработаны алгоритмы работы схем электроснабжения для объектов связи в зонах централизованного и децентрализованного электроснабжения. Показано, что предлагаемые структуры позволяют экономить потребляемую от государственной сети электроэнергию за счет использования энергии ветра.

ELECTRICITY SUPPLY OF COMMUNICATION OBJECTS IN REGIONS WITH SUFFICIENT RESOURCE OF WIND ENERGY

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia
Federal State Educational Institution of Higher Education "Don State Technical University", Rostov-on-Don, Russia²

Key words: autonomous power supply of mobile communication facilities, renewable energy sources, vertical wind power plants, hybrid wind-diesel power plant.

The article solves the problem of reliable and economical power supply of communication facilities in the regions of centralized and decentralized power supply. In regions with a sufficient resource of wind energy, it is proposed to use wind turbines as the main, reserve and autonomous sources of electricity. The analysis of technical characteristics is carried out and a choice is made in favor of wind turbines with a vertical axis of rotation as primary sources for communication objects. Structures are proposed and algorithms for the operation of power supply schemes for communication facilities in the zones of centralized and decentralized power supply are developed. It is shown that the proposed structures allow saving energy consumed from the state grid through the use of wind energy.

Введение. Надежное, качественное и экономически обоснованное обеспечение потребностей внутреннего рынка страны в энергоносителях, энергии и сырье на принципах энергосбережения и энергоэффективности является целью государственной программы Российской Федерации "Развитие энергетики" [1]. Достижение этой цели в плане бесперебойного электроснабжения регионов РФ обеспечивает рост и укрепление экономики государства.

В рамках действующей государственной системы централизованного электроснабжения механизм обеспечения электроэнергией регионов на территории РФ представляется достаточно неоднородным. Одни из них находятся в зоне непосредственной близости от этой системы, другие - на значительных расстояниях, для третьих получение электроэнергии от этой системы невозможно по различным причинам. В зоне децентрализованного электроснабжения находится более 50% территории России. На ней проживает около 20 млн человек [2, 3]. Главными элементами для коммуникации населения в этих регионах являются базовые станции (БС) системы сотовой связи. Их надежное функционирование обеспечивается автономными системами электроснабжения (АСЭ).

Известно [4-6], что в качестве первичных источников электрической энергии на таких станциях широкое применение в настоящее время находят устройства на основе возобновляемых источников электроэнергии (ВИЭ), использующих энергию солнца и ветра в сочетании с накопителем энергии в виде аккумуляторной батареи (АКБ) и резервным источником на базе дизель-электрической установки (ДЭУ).

Значительные территории в зонах централизованного и децентрализованного электроснабжения характеризуются преобладающими потенциалами энергии ветра над энергией солнца. К регионам с достаточно высоким ресурсом ветровой энергии (более 5 м/с) относятся районы Севера, Заполярье, районы Дальнего Востока, Калининградская, Ленинградская, Архангельская, Мурманская, Новосибирская, Магаданская, Камчатская области [4-6]. Поэтому для этих регионов актуальной является проблема надежного и экономичного электроснабжения объектов связи на базе ветроэнергетических установок (ВЭУ). В этой связи обоснование и разработка систем электроснабжения (СЭ) для объектов связи в регионах с достаточным ресурсом ветровой энергии является актуальной научно-технической задачей.

Результаты исследований. Для решения этой задачи требуется рассмотрение следующих вопросов:

- выбор и обоснование ВЭУ для регионов с достаточным ресурсом ветровой энергии;
- разработка структур СЭ как для объектов связи в регионах централизованного электроснабжения, так и вне зон централизованного электроснабжения;

Выбор и обоснование ВЭУ для регионов с достаточным ресурсом ветровой энергии. Применительно к объектам связи в указанных регионах наиболее целесообразно применение ВЭУ с вертикальной осью вращения. По сравнению с горизонтальными эти ВЭУ обладают следующими достоинствами [7 - 12]:

- пониженная начальная скорость вращения (от 1,3 м/с);
- не создает вибрацию на грунт;
- не требует установки высоких мачт;
- экологичны (уровень шума не превышает 35 дБ);
- не требуется система ориентации на ветер;
- используют энергию не только горизонтальных, но и восходящих потоков ветра.

Применение в этих регионах в качестве ВЭУ солнечных батарей нецелесообразно. Это обусловлено их большой площадью и усложнением в этой связи процесса эксплуатации в условиях сильных ветров и снежных заносов. Таким образом, СЭ для объектов регионов с достаточным ресурсом ветровой энергии целесообразно строить на базе ВЭУ с вертикальной осью вращения.

Вариант построения структуры системы электроснабжения базовой станции сотовой связи. Для регионов с достаточным ресурсом ветровой энергии и продолжительным зимним периодом наиболее целесообразно применение ВЭУ. Источниками питания в этом случае являются: районная централизованная энергосистема и ВЭУ. Схема СЭ БС представлена на рисунке 1. Алгоритм работы системы состоит в следующем. При текущем значении требуемой электрической мощности $P_{\Sigma,тр.}$, меньшем суммарной мощности, вырабатываемой ВЭУ $P_{ВЭУ}$ приемники обеспечиваются электроэнергией от ВЭУ. Потребление электроэнергии от централизованной энергосистемы отсутствует, а значит, имеет место экономия средств компании на оплату за потребляемую энергию. При текущем значении требуемой электрической мощности $P_{\Sigma,тр.}$, большем суммарной мощности, вырабатываемой ВЭУ $P_{ВЭУ}$ приемники обеспечиваются электроэнергией от централизованной энергосистемы и ВЭУ. Описанный алгоритм реализуется схемой, представленной на рисунке 1.

При $P_{\Sigma,тр.}$, меньшем суммарной мощности, вырабатываемой ВЭУ $P_{ВЭУ}$ электроэнергия напряжением 0,38 кВ с выхода ВЭУ через коммутаторы К2, К1, распределительный щит ЩР1 подается к приемникам БС. Текущее значение требуемой мощности контролируется датчиком потребляемой мощности ДПМ. В случае понижения скоростного напора воздуха и уменьшения по этой причине вырабатываемой электрической мощности по команде от системы управления коммутатор К2 переключает выход ВЭУ на выпрямитель В1.

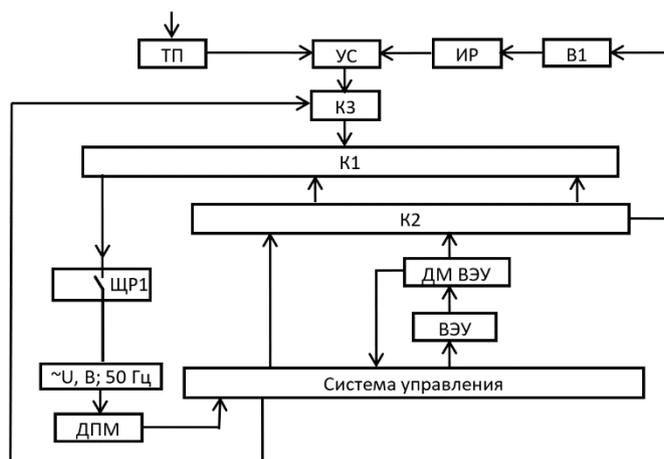


Рисунок 1. Структурная схема системы электроснабжения БС при комбинированном электроснабжении от электросетей и ВЭУ

С выхода В1 выпрямленное напряжение подается на регулируемый инвертор ИР и далее на устройство согласования УС. После выполнения в УС условий для параллельной работы ВЭУ (через ИР) по команде от СУ срабатывает коммутатор КЗ. Электроэнергия с выхода УС через коммутатор К1, распределительный щит ЩР1 подается к приемникам БС. При этом мощность, вырабатываемая ВЭУ, является составной компонентой в общем балансе потребляемой приемниками мощности. В результате потребляемая мощность от централизованной энергосистемы через ТП снижается, что повышает эффективность в целом такой системы электроснабжения.

Таким образом предлагаемая схема позволяет снизить зависимость от возможных перебоев питания потребителей в зонах неустойчивого электроснабжения, повысить эффективность СЭ БС и обеспечить энергосбережение.

Разработка структуры автономной системы электроснабжения БС на основе гибридной ветро-дизельной энергетической установки. Для регионов страны с неразвитой инфраструктурой распределительных электрических сетей централизованной энергосистемы, значительной удаленностью от них или трудностями с подключением к стационарным сетям наиболее приемлемым вариантом электроснабжения БС является организация электроснабжения на базе автономной системы электроснабжения. Для решения задачи обеспечения электроэнергией в составе системы электроснабжения в качестве основных источников энергии целесообразно иметь ВЭУ, АКБ, а в качестве резервного источника – дизель-электрическую установку (ДЭУ). С целью достижения энергосбережения базовым принципом построения такой АСЭ БС является максимально возможное использование энергии ветра при минимальном применении энергии ДЭУ. Энергию ветра целесообразно оценивать текущим значением электрической мощности, вырабатываемой ВЭУ ($P_{ВЭУ}$).

Алгоритм работы системы состоит в следующем. При текущем значении электрической мощности $P_{ВЭУ}$, большем текущего требуемого значения $P_{Σ,тр}$ приемники станции могут обеспечиваться от ВЭУ. Текущие значения генерируемых мощностей контролируются соответствующими датчиками (ДМ ВЭУ, ДМ ДЭУ, ДМ АКБ). Требуемое текущее значение мощности контролируется датчиком потребляемой мощности (ДПМ).

При недостаточном суммарном текущем значении $P_{ВЭУ}$ включается в работу и обеспечивает потребителей станции ДЭУ. Таким образом, ДЭУ как резервный источник задействуется только в случае невозможности покрытия требуемой текущей мощности $P_{Σ,тр}$ от ВЭУ. Описанный алгоритм реализуется схемой, представленной на рисунке 2.

При достаточном уровне текущего значения $P_{ВЭУ}$ переменное напряжение с выхода ВЭУ через коммутатор К1, распределительный щит ЩР1 подается к приемникам станции и выпрямителю В1 для подзарядки АКБ.

При снижении уровня текущего значения $P_{ВЭУ}$ до установленного порогового значения, позволяющего покрыть дефицит требуемой мощности от АКБ, по команде от системы управления АКБ подключается к входу ИР, с выхода которого напряжение подается на устройство согласования (УС). На второй вход УС через коммутатор К1 подается напряжение от ВЭУ. После выполнения условий для параллельной работы ВЭУ и регулируемого инвертора по команде от системы управления срабатывает коммутатор К3.

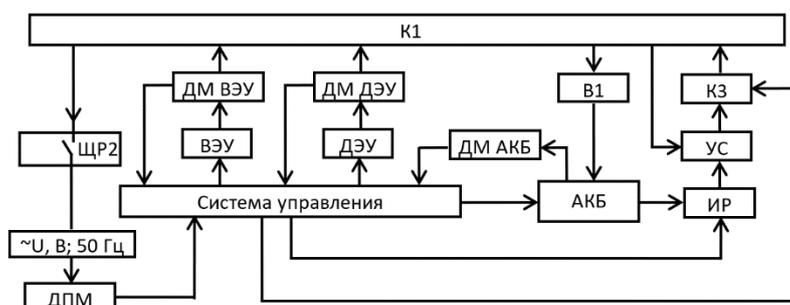


Рисунок 2. Структурная схема автономной системы электроснабжения на основе гибридной ветро-дизельной энергетической установки

Электроэнергия с выхода УС через коммутатор К1 распределительный щит ЩР1 подается к приемникам БС. При этом мощность АКБ является составной компонентой в общем балансе потребляемой БС мощности.

В том случае, если суммарное текущее значение электрической мощности $P_{ВЭУ}$ таково, что компенсировать дефицит требуемой мощности станции $P_{\Sigma,ТР}$ за счет АКБ оказывается невозможно, система управления через коммутатор К1 формирует команду на отключение всех приемников от ВЭУ, проводит запуск ДЭУ и после контроля ее выходных параметров переводит питание приемников с ВЭУ на ДЭУ через коммутатор К1 и распределительный щит ЩР1. Зарядка АКБ осуществляется от ДЭУ через коммутатор К1 и выпрямитель В1. Таким образом, предложенная структурная схема автономной системы электроснабжения на основе гибридной ветро-дизельной энергетической установки позволяет осуществить энергосбережение за счёт максимально возможного использования энергии ветра при минимальном применении энергии ДЭУ.

Выводы.

1. Электроснабжение объектов связи в регионах с достаточным ресурсом ветровой энергии целесообразно осуществлять на базе ветроэнергетических установок. Наиболее предпочтительными для этой цели являются установки с вертикальной осью вращения. Это обусловлено их улучшенными характеристиками.
2. В регионах централизованного электроснабжения для обеспечения энергосбережения, а также бесперебойной работы объектов связи целесообразно использовать параллельную работу ВЭУ и стационарной питающей сети.
3. В регионах децентрализованного электроснабжения для обеспечения требуемой бесперебойности и энергосбережения целесообразно электроснабжение объектов связи осуществлять на основе гибридной ветро-дизельной энергетической установки.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Об утверждении государственной программы Российской Федерации "Развитие энергетики" (с изменениями на 2 марта 2020 года) [Электронный ресурс]: URL: <http://docs.cntd.ru/document/499091759> / (дата обращения 14.09.2021 г.)
2. 65% территории страны без электричества: Перспективы возобновляемых источников энергии в России [Электронный ресурс]: URL: <https://tjournal.ru/flood/36775-65-territorii-strany-bez-elektrichestva-perspektivy-vozobnovlyaemyh-istochnikov-energii-v-rossii/> (дата обращения 22.09.2021 г.)
3. Автономное энергоснабжение энергокомплексами на базе возобновляемых источников энергии [Электронный ресурс]: URL: <https://www.c-o-k.ru/articles/avtonomnoe-energospabzhenie-energokompleksami-na-baze-vozobnovlyaemyh-istochnikov-energii/> / (дата обращения 22.09.2021 г.)
4. Лукутин Б.В., Муравлев И.О., Плотников И.А. Системы электроснабжения с ветровыми и солнечными электро-станциями: учебное пособие. Томск: Изд-во Томского политехнического университета, 2015. 128 с.
5. Национальный исследовательский университет «Высшая школа экономики». Научные подразделения. Институт статистических исследований и экономики знаний. Форсайт-центр. Новости. Солнечно-ветровые установки повысят эффективность преобразования энергии. [Электронный ресурс]: URL: <https://foresight.hse.ru/news/152660612.html> (дата обращения 24.09.2021 г.)
6. Перспективы развития и применения альтернативных источников энергии [Электронный ресурс]: URL: <https://promdevelop.ru/perspektivnost-razvitiya-i-primeneniya-alternativnyh-istochnikov-energii/> (дата обращения 28.09.2021 г.)
7. Основные виды ветрогенераторов: вертикальные, горизонтальные. [Электронный ресурс]: URL: <http://tcip.ru/blog/wind/osnovnye-vidy-vetrogeneratorov-vertikalnye-gorizontalnye.html> (дата обращения 21.09.2021 г.)
8. Ветрогенераторы с вертикальной осью вращения российского производства. [Электронный ресурс]: URL: <http://www.ekopower.ru/vetrogeneratoryi-s-vertikalnoy-osyu-vrashheniya-rossiyskogo-proizvodstva/> (дата обращения 08.09.2021 г.)
9. Сравнительный анализ ветрогенераторов Сравнительный анализ вертикально-осевых и горизонтально пропеллерных ветроустановок. [Электронный ресурс]: <http://www.ecoteco.ru/id1198>(дата обращения 04.10.2021 г.)
10. Что лучше - вертикальный или горизонтальный ветрогенератор? Преимущества и недостатки [Электронный ресурс]: URL: <http://vetrogenerator.com.ua/vetrogenerator/vertikal/148-cto-luchshe-vertikalnyy-ili-orizontalnyy-vetrogenerator-preimuschestva-i-nedostatki.html>. (дата обращения 04.10.2021 г.)
11. Соломин, Е.В. Технические особенности и преимущества ветроэнергетических установок / Е.В.Соломин, Р.Л.Холстед // Альтернативная энергетика и экология. – М.: НИИЭС, 2010. – №1. – С.36–41.
12. Соломин Е.В. Ветроэнергетические установки ГРЦ-Вертикаль // Альтернативная энергетика и экология, 2010 № 1.С. 10-15.

АНАЛИЗ КЛЮЧЕВЫХ ОСОБЕННОСТЕЙ ТЕХНОЛОГИИ ПРОГРАММНО-КОНФИГУРИРУЕМЫХ ОПТИЧЕСКИХ СЕТЕЙ (SDON)

Ордена Трудового Красного Знамени федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский технический университет связи и информатики», Москва, Россия
t.d.fatkhulin@mtuci.ru

Ключевые слова: технология, программно-конфигурируемые сети, программно-конфигурируемые оптические сети, реализация, технические решения, сервис.

В статье рассматриваются ключевые особенности реализации программно-конфигурируемых оптических сетей (ПКОС). Описаны концепции технологии программно-конфигурируемых сетей (ПКС), ее модель, приведены варианты реализации ПКС. Выявлены преимущества и недостатки этой технологии. Показано, что для организации предоставления современных сервисов клиентам в ПКС требуется обеспечить сетевую транспортную инфраструктуру посредством ПКОС. Представлена архитектура ПКОС. Показано, что в совокупности технологии DWDM, OTN, IP/MPLS и ПКС предлагают решения для реализации ПКОС.

T.D. Fatkhulin, S.G. Horikova, V.M. Shchitov

ANALYSIS OF PRINCIPAL FEATURES OF SOFTWARE-DEFINED OPTICAL NETWORKS (SDON) TECHNOLOGY

Moscow Technical University of Telecommunications and Informatics,
Moscow, Russia
t.d.fatkhulin@mtuci.ru

Keywords: technology, software-defined networks, software-defined optical networks, realization, technical solutions, service.

The article discusses the key features of the implementation of software-defined optical networks (SDON). The concepts of software-defined networks (SDN) technology and its model are described. Options for the implementation of SDN are given. The advantages and disadvantages of this technology are revealed. It is shown that in order to organize the provision of modern services to clients in SDN, it is required to provide the network transport infrastructure by means of SDON. The architecture of SDON is presented. It is shown that combination of DWDM, OTN, IP / MPLS and SDN technologies offer solutions for the implementation of SDON.

Введение

В современном мире технология программно-конфигурируемых сетей (ПКС, Software Defined Networks – SDN) представляет собой одно из самых перспективных направлений развития сетевой индустрии [1, 2]. ПКС дают возможность обеспечить гибкость в управлении потоками данных за счет разделения контура управления сетью и контура передачи данных [2]. Также технология ПКС позволяет устранить проблемы неполной совместимости сетевых решений и зависимости операторов сетей от производителей сетевого оборудования, которые существовали в традиционных сетях [1, 2].

Программно-конфигурируемые оптические сети ПКОС (Software Defined Optical Networks – SDON) являются подвидом ПКС. ПКОС позволяют обеспечить сетевую

транспортную инфраструктуру для реализации «облачных» технологий и организации предоставления современных сервисов клиентам.

Целью настоящей работы является анализ ключевых особенностей реализации технологии программно-конфигурируемых оптических сетей (ПКОС). Для достижения поставленной цели необходимо решить следующие задачи: проанализировать основные концепции технологии программно-конфигурируемых сетей (ПКС), подвидом которых являются ПКОС, рассмотреть варианты реализации ПКС, выявить преимущества и недостатки этой технологии, проанализировать архитектуру ПКОС, а также ключевые особенности технологий, реализующих ПКОС. Методологическую основу работы составляют методы теоретического анализа, сравнительный и описательный методы, а также метод обобщения.

Технология ПКС

Достоинства и возможности ПКС-подхода стали ощутимы совсем недавно [1]. Тем не менее, многие идеи, на которых он базируется (программируемость сетевых элементов, виртуализация сетей, отделение уровня управления от уровня передачи данных и логическая централизация управления), появились более 20 лет назад.

Еще в телефонных сетях предполагалось применить идею разделения уровней передачи данных и уровня управления передачей данных [1]. Апробация многих идей ПКС-подхода была проведена при исследовании активных сетей [1], работа над которыми велась в середине 1990-х гг. в американских университетах. В них пытались создать программируемые сети с упором на программирование уровня передачи данных (контура передачи данных). Были исследованы подходы к созданию программируемых сервисов в сети, что дало возможность вносить инновационные идеи и получить программируемую функциональность. Исследования дали возможность также изолировать трафик разных приложений, появились туннели и виртуальные частные сети (VPN). Появилась виртуализация сети [4].

В результате зародились следующие инновации, которые затем были применены в ПКС (рисунок 1):

- логически централизованное управление сетью [1, 2], а не конфигурирование отдельных сетевых элементов, что улучшило управление маршрутизацией;
- открытый интерфейс между контуром передачей данных и контуром управления [2], однако, против открытых стандартов выступили многие производители оборудования, которые боялись появления новых игроков на рынке;
- распределенное управление состоянием сети [2].

Все эти попытки отделения контура управления от контура передачи данных были вызваны практическими потребностями. Результаты таких попыток были воплощены в концепции технологии ПКС [1, 2].

Программно-конфигурируемые сети состоят из ПКС-контроллера (или нескольких ПКС-контроллеров) и ПКС-коммутаторов, которыми управляет ПКС-контроллер [1, 2]. ПКС-контроллер – программная платформа, работающая на выделенном типовом сервере. ПКС-коммутаторы – сетевые устройства (СУ) или сетевые элементы (СЭ), принимающие, обрабатывающие и передающие информационные потоки согласно правилам, установленным контроллером [1, 2, 3, 5 и 7]. С уровнем приложений (Application Plane) контроллер (Control Plane) взаимодействует через свой «северный» интерфейс [2]. С ПКС-коммутаторами (Data Plane) контроллер взаимодействует через свой «южный» интерфейс [2]. Если в сети имеется несколько ПКС-контроллеров, то они взаимодействуют между собой через свои «западно-восточные» интерфейсы [1].



Рисунок 1. Модель технологии ПКС

Реализация технологии ПКС

Для взаимодействия контура управления и контура данных через «южный» интерфейс могут использоваться протоколы **OpenFlow**, **OpFlex**, **PCEP** и **NETCONF/YANG** [1], реализующие технологию ПКС.

Первым стандартизированным протоколом стал **OpenFlow** [1]. Он обычно передается поверх протокола TCP и использует для обеспечения безопасности на транспортном уровне протокол TLS, дает возможность любое устройство в контуре данных программно трансформировать в маршрутизатор, коммутатор, сетевой экран и т.д. Первая версия протокола была разработана в 2011 году (OpenFlow 1.0), при этом поддерживался небольшой набор действий обработки пакетов. На настоящий момент наибольшее распространение получила версия OpenFlow 1.3, созданная в 2012 году. В функционал добавились существенные изменения: более гибкая поддержка таблиц записей, возможность согласования разных параметров, поддержка заголовков протокола IPv6, совместимость с сетями с коммутацией по меткам (Multi-Protocol Label Switching - MPLS), метрики по потоку, временной счетчик (duration) для сбора статистики и др. Также на данный момент времени широко распространена версия 1.5.1, разработанная в 2015 году [1].

На уровне передачи данных использование коммутаторов, поддерживающих протокол OpenFlow, позволяет принимать новый поток, сопоставлять его с имеющимися у OpenFlow-коммутатора записями и применять соответствующие действия. Изначально протокол OpenFlow поддерживали компании NEC, HP и Pronto, затем список значительно расширился [1]. OpenFlow является наиболее революционным по сравнению с остальными протоколами, т.к. он создавался в предположении, что сетевое устройство (коммутатор, маршрутизатор) должно быть очень простым, т.е. оно может выполнять только несколько тривиальных команд. Таким образом, протокол OpenFlow предназначен для администрирования и программирования сетевых устройств [1, 2].

Протокол **OpFlex** разработан компанией Cisco Systems. Он используется в рамках их продукта Application Centric Infrastructure (ACI) [1]. Предлагается декларативный способ управления инфраструктурой транспортной сети, отличный от всех остальных протоколов для ПКС. В настоящем подходе предполагается передача спецификаций абстрактных политик между сетевыми элементами и контроллером.

Протокол **Path Computation Element Protocol (PCEP)** [1, 2] применяется для адаптации программно-конфигурируемого подхода к управлению сетями с коммутацией по меткам - Multi-Protocol Label Switching (MPLS). Он определен в RFC 5440.

Протокол **NETCONF/YANG** [1] разработан для сетей, в которых уже имеется большое число сетевого оборудования со своей ОС, мощным техническим обеспечением и встроенными сервисами. Протокол разработан организацией Internet Engineering Task Force (IETF) и описан в RFC 4741. Он дает возможность загружать на оборудование наборы команд с сервера в автоматическом режиме, заменяя ручной труд администратора в сети. Конкретная реализация протокола является вендорнозависимой.

Преимущества и недостатки технологии ПКС

При использовании технологии программно-конфигурируемых сетей для предоставления современных сервисов клиенту нужно учитывать как ее преимущества, так и недостатки. Наиболее важные из них представлены в таблице 1.

Таблица 1. Преимущества и недостатки технологии ПКС

Уровень ПКС	Преимущества	Недостатки
Контур управления	<ul style="list-style-type: none"> – централизованное управление всей сетью (возможность видеть и конфигурировать топологию всей сети (на L2 и L3-уровне), обновлять ПО всех СУ единовременно) – гибкость управления - эффективная маршрутизация – повышение удобства управления отдельными СУ – упрощение выполнения существующих задач и сервисов – упрощение добавления нового функционала к уже существующей сетевой архитектуре за счет применения программных средств – быстрое развертывание сервисов 	<ul style="list-style-type: none"> – ПКС-контроллер – единая точка отказа – требуется высокая квалификация специалиста, программирующего контроллер – необходимо обеспечить безопасность контроллера от атак злоумышленников на аппаратном и программном уровнях – высокая стоимость контроллера – требуется обеспечить резервирование контроллера – при отсутствии резервирования контроллера – низкая отказоустойчивость ПКС
Контур передачи данных	<ul style="list-style-type: none"> – повышение производительности, т.к., OpenFlow-коммутаторы дают возможность увеличить скорость перемещения трафика – снижение расходов на управление сетью за счет применения виртуализации СУ – использование простого и более дешевого по сравнению с традиционными сетями оборудования (СУ) – повышение эффективности использования сетевых ресурсов – возможно независимое обновление оборудования – большие возможности по масштабированию сетей 	<ul style="list-style-type: none"> – при отсутствии связи между контроллером и СУ сеть может стать неуправляемой – необходимо обеспечить безопасность каждого СУ на аппаратном и программном уровнях от их компрометации злоумышленниками (через СУ может быть атакован контроллер) – могут возникать сложности при стыковке с традиционными сетями – масштабируемость сети ограничена возможностями контроллера – для больших сетей нужно использовать несколько контроллеров

Из таблицы 1 видно, что преимущества технологии ПКС значительно весомее ее недостатков, многие из которых могут быть решены средствами самой ПКС [1, 2, 8, 9, 11].

Технология ПКОС

Главной целью внедрения технологии программно-конфигурируемых сетей является повышение качества обслуживания клиентов, что достигается за счет уменьшения времени предоставления сервисов клиентам и ускоренного ввода новых сервисов. В свою

очередь, для этого необходимо, чтобы сетевое оборудование могло технически реализовать основные концепции ПКС. На транспортном уровне для реализации концепции ПКС применяются программно-конфигурируемые оптические сети. ПККОС позволяют обеспечить сетевую транспортную инфраструктуру для организации предоставления современных сервисов клиентам. ПККОС базируются на технологиях SDN (ПКС), OTN, WDM и IP/MPLS [3].

Опишем архитектуру ПККОС (рисунок 2) [7-11]. Основным элементом архитектуры ПККОС также является контроллер. На нем установлена сетевая операционная система (СОС), которая позволяет управлять через «южный» интерфейс контроллера инфраструктурой контура передачи данных и предоставлять клиентам сервисы, используя установленные на контроллере приложения. Взаимодействие СОС с приложениями осуществляется через «северный» интерфейс контроллера. Важно отметить, что приложения контроллера в ПККОС в основном ориентированы на предоставление транспортных сервисов, реализуемых посредством OTN, WDM и IP/MPLS. Наиболее востребованными в ПККОС являются сервисы предоставления гарантированной скорости передачи данных и организации оптических частных сетей (OVPN) [10, 11]. В качестве сетевых элементов (СЭ) или сетевых устройств (СУ) в ПККОС выступают фотонные коммутаторы и мультисервисные транспортные платформы. Специфика управления такими СЭ и СУ определяется тем, что данные передаются посредством оптических сигналов. Пропускная способность каналов передачи данных может динамически изменяться благодаря тому, что контроллер определяет параметры оптического сигнала (например, используемые форматы модуляции и сетку частот) и дает команду СЭ и СУ на использование этих параметров на различных участках сети. При междоменном взаимодействии используются «западно-восточные» интерфейсы контроллеров ПККОС.

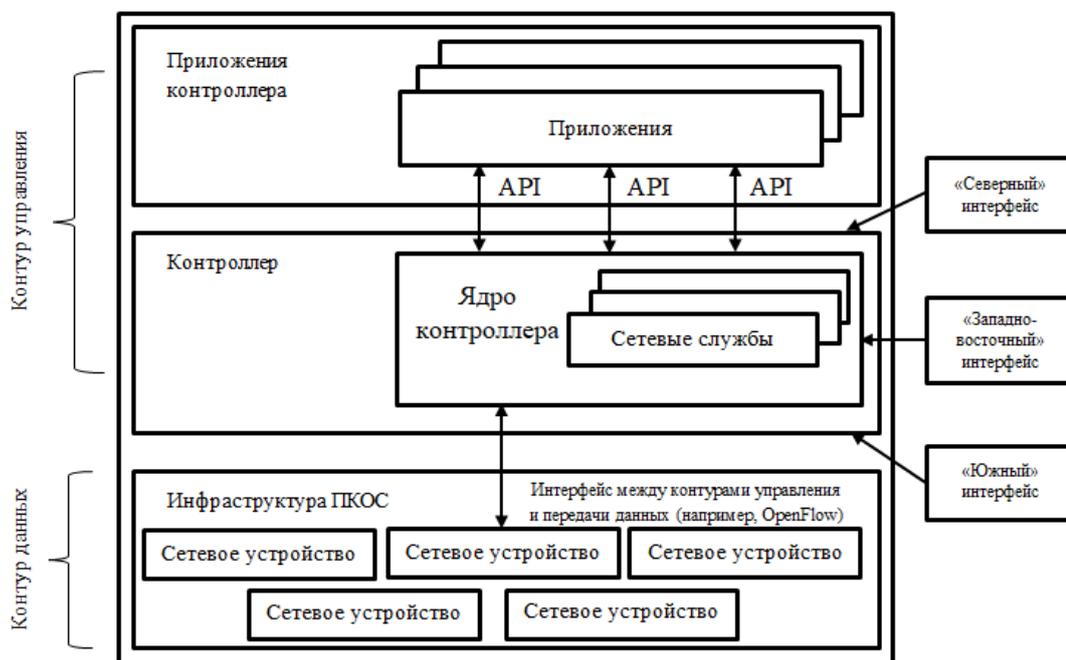


Рисунок 2. Архитектура программно-конфигурируемой оптической сети

Реализация технологии ПККОС

В работе [3, 6] показано, что в совокупности технологии DWDM, OTN, IP/MPLS и ПКС (SDN) предлагают решения для реализации программно-конфигурируемых оптических сетей (ПККОС). В сводной таблице 2 приведен ряд ключевых особенностей этих технологий, позволяющих предоставлять современные сервисы клиентам.

Таблица 2. Ключевые особенности технологий, реализующих ПКОС

Технология	Назначение	Применяемые технические решения
<i>ПКС (SDN)</i>	<ul style="list-style-type: none"> – централизация управления сетью – разделение уровней управления и передачи данных – применение унифицированного интерфейса между уровнями управления и передачи данных – автоматизация предоставления сервисов клиентам – реализация сервисов ПКОС 	<ul style="list-style-type: none"> – ПКС-контроллер с СОС и сетевыми приложениями – виртуализация физических ресурсов сети – PCEP или OpenFlow для взаимодействия контроллера и СЭ в режиме реального времени – OSPF для повышения эффективности работы сети
<i>IP/MPLS</i>	<ul style="list-style-type: none"> – маршрутизация и коммутация сервисных потоков (L2/L3) – уменьшение нагрузки на СЭ – управление пропускной способностью – обеспечение SLA – реализация сервисов ПКОС 	<ul style="list-style-type: none"> – маркировка трафика метками – LDP, RSVP – туннелирование – VPN – организация гибких сервисов VPLS (L2) и VPRN (L3)
<i>OTN</i>	<ul style="list-style-type: none"> – выбор типа транспондера для конкретной оптической несущей – размещение пакетного трафика в своих кадрах – обеспечение гарантированной передачи данных – гибкое использование полосы пропускания – реализация сервисов ПКОС 	<ul style="list-style-type: none"> – заголовки соответствующих блоков для сигнализации – транспортные структуры (блоки ODU и OTU) с широким диапазоном скоростей передачи данных – многофункциональная сигнализация, мониторинг – проверочные коды FEC – отдельный контролирующийся оптический канал (OSC)
<i>DWDM</i>	<ul style="list-style-type: none"> – определение числа оптических несущих в рабочих диапазонах – выбор шага между оптическими несущими – выбор форматов модуляции – предоставление оптических каналов уровню OTN – корректная передача оптического сигнала без искажений и ошибок – реализация сервисов ПКОС 	<ul style="list-style-type: none"> – когерентные методы приема и передачи информации – поляризационное мультиплексирование – применение многоуровневых форматов модуляции – плотная сетка частот – технология Flexible Grid – технология суперканалов – ROADM с «бесцветными» и ненаправленными портами

Заключение

Таким образом, в результате проведенного анализа ключевых особенностей технологии ПКОС были решены все поставленные задачи и достигнута цель исследования. Показано, что ПКОС позволяют обеспечить сетевую транспортную инфраструктуру для организации предоставления современных сервисов клиентам.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Антоненко, В.А., Смелянский Р.Л. Концепции программного управления и виртуализации сетевых сервисов в современных сетях передачи данных: учебное пособие. – М.: КУРС, 2020. – 160 с.
2. Давыдов К.С., Ухов Г.В., Фатхулин Т.Д. Анализ ключевых особенностей технологии программно-конфигурируемых сетей (SDN) // «ИНФОКОМ-2019» / Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики, Часть I - Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2019. – С. 288-296.

3. *Деарт В.Ю., Фатхулин Т.Д.* Анализ современного состояния транспортных сетей с целью внедрения технологии программно-конфигурируемых сетей (SDN) // Т-Сотт: Телекоммуникации и транспорт. 2017. Том 11. №6. - С. 4-9.
4. *Жаббаров И.Ш., Фатхулин Т.Д.* Обоснование выбора системы виртуализации, предоставляющей необходимый функционал для предприятия заданного уровня // «ИНФОКОМ-2019» / Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики, Часть I - Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2019. – С. 241-249.
5. *Леохин Ю.Л., Фатхулин Т.Д.* Оценка возможности предоставления гарантированной скорости передачи данных в программно-конфигурируемой оптической сети // Вестник РГРТУ. 2020. №71. – С. 45-59.
6. *Фатхулин Т.Д., Барабаш Е.С., Будаев Н.С.* Техническое решение по построению распределенного «облака» на основе принципов протокола OSPF // REDS: Телекоммуникационные устройства и системы. 2020. Т.10. №1. – С. 43-47.
7. *Фатхулин Т.Д., Пугачева М.А.* Исследование влияния параметров клиентского трафика на возможность предоставления гарантированной скорости передачи данных в ПКОС // «ИНФОКОМ-2020» / Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики - Ростов-на-Дону: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2020. – С. 264-274.
8. *Фатхулин Т.Д., Калатанова Е.С., Копиевский Н.Ю.* Общие проблемы и принципы анализа структур программно-конфигурируемых оптических сетей // «Технологии информационного общества» / Сборник трудов XV Международной отраслевой научно-технической конференции «Технологии информационного общества». (03-04 марта 2021 г. Москва, МТУСИ). М.: ООО «ИД Медиа Паблицер», 2021. - С. 185-187.
9. *Фатхулин Т.Д.* Разработка алгоритма предоставления гарантированной скорости передачи для пользователя в сетях, построенных по технологии транспортных программно-конфигурируемых сетей (Т-SDN) // «Телекоммуникационные и вычислительные системы -2018» / Труды международной научно-технической конференции. – М.: Горячая линия – Телеком, 2018. – С. 126-129.
10. *Leokhin Yu., Fatkhulin T.* Approach to Estimating the Probability of Providing "Cloud" Services in the SDN // Proceeding of 2020 Systems of Signals Generating and Processing in the Field of on Board Communications. – 2020. Russian, 19-20 March 2020, - pp. 1-9, DOI: 10.1109/IEEECONF48371.2020.9078593.
11. *Leokhin Yu., Fatkhulin T.* Evaluation of Service Availability in Software-Defined Optical Network // Proceeding of 2021 Systems of Signals Generating and Processing in the Field of on Board Communications. – 2021. Russian, 16-18 March 2021, pp. 1-6, DOI: 10.1109/IEEECONF51389.2021.9416122.

ИЗУЧЕНИЕ МИКРОКОНТРОЛЛЕРОВ ПРИ РЕАЛИЗАЦИИ ПРИНЦИПОВ МНОГОВАРИАНТНОСТИ И ИНДИВИДУАЛИЗАЦИИ ОБУЧЕНИЯ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: микроконтроллер, интерфейсы, обучение, многовариантность.

Рассматривается подход к разработке лабораторного комплекса, обеспечивающего изучение интерфейсов и протоколов микропроцессорных систем на основе технологической платформы ARDUINO. Такая реализация позволяет в полной мере использовать принципы индивидуализации и многовариантности обучения. Кроме того, комплекс позволяет удовлетворить современным требованиям содержательной актуальности, высокой наглядности, экономической доступности, способствовать практической подготовке обучаемых.

A.I. Sakalova, A.N. Chikalov

THE STUDY OF MICROCONTROLLERS IN THE IMPLEMENTATION OF THE PRINCIPLES OF MULTIVARIANCE AND INDIVIDUALIZATION OF LEARNING

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: microcontroller, interfaces, training, multivariance.

An approach to the development of a laboratory complex providing the study of interfaces and protocols of microprocessor systems based on the ARDUINO technology platform is considered. This implementation makes it possible to fully use the principles of individualization and multivariate learning. In addition, the complex allows meeting the modern requirements of content relevance, high visibility, economic accessibility, and contribute to the practical training of trainees.

Современное образование имеет очень динамичный характер. Причиной тому являются модернизация технологий, увеличение их количества и сложности, интегрирование смежных технологий, лавинообразное нарастание числа новых компетенций, повышающиеся требования к эффективности персонала.

Поэтому к образовательной среде перманентно предъявляются все новые, порой не всегда достаточно обоснованные и не вполне реалистичные требования. Сама система образования, как правило, имеет весьма ограниченные материальные, технические и организационные возможности. Контингент обучаемых в силу целого ряда причин имеет очень различный уровень исходной подготовки. Все это делает задачу удовлетворения предъявляемых требований в плане обучения очень непростой.

Одним из возможных путей решения задач освоения нового материала может стать использование принципов многовариантности, индивидуализации и дифференциации обучения. Эти принципы органично взаимосвязаны, однако каждый из них имеет свои акценты и особенности.

Многовариантность предполагает возможность выбора темпа и уровня освоения материала, условий и инструментов обучения, принятие самостоятельного решения

студентами по выбору образовательной траектории. Это может касаться как дисциплин в целом, так и изучения отдельных тем и вопросов, используемых средств.

Индивидуализация предполагает учет и развитие индивидуальных особенностей каждого студента при решении всех вопросов обучения во всех формах взаимодействия с ним.

Наконец, дифференциация имеет целью достижения цели обучения при учете особенностей всех студентов. Этот принцип реализуется через группировку по успеваемости, выстраиванию индивидуальных маршрутов освоения материала, формирование индивидуальных целей и т.д. [1].

Все эти принципы применимы к дисциплинам различных блоков учебного плана. Однако следует отметить общую тенденцию современных учебных планов к сокращению аудиторных часов занятий со студентами. Это, в частности, приводит к сокращению времени взаимодействия студентов с техникой и лабораторным оборудованием и созданию условий для ухудшения практических навыков и снижению уровня овладения планируемыми компетенциями. Поэтому следует более тщательно выбирать тематику практических занятий, уделять особое внимание методике проведения занятий, продумывать состав и возможности лабораторного оборудования для студентов различного уровня начальной подготовки, обеспечивать наличие необходимого количества экземпляров техники для эффективного проведения занятий. Следует более тщательно продумать структуру теоретической части материала, приблизив конкретный результат ее изучения на каждом этапе к высокой степени готовности для последующего практического занятия.

В современных учебных планах для специалистов в области компьютерных технологий неуклонно увеличивается время на изучение студентами принципов организации и структурно–функциональных характеристик новейших микропроцессоров и микроконтроллеров, их системы команд, методов адресации, сфер применения, а также принципов и методик написания для них управляющих программ, приемов практического использования в автоматизированных методах анализа информации и регулирования.

И одним из важнейших вопросов в этой области является взаимодействие центрального ядра вычислительной системы с объектами внешнего мира. Периферийные устройства составляют неотъемлемую часть такой системы, а изучение драйверов таких устройств принципиально необходимо. Однако современные персональные компьютеры и ноутбуки, к сожалению, достаточно плохо позволяют продемонстрировать студентам все тонкости организации вычислительного процесса:

- во-первых, работа всех функциональных узлов современного компьютера скрыта от пользователя операционной системой, а литература с детализацией отдельных процессов либо отсутствует, либо недоступна;
- во-вторых, аппаратная база компьютеров часто меняется, что, зачастую, создает большие проблемы с поддержкой учебных материалов в актуальном состоянии;
- в-третьих, аппаратура и программное обеспечение современных компьютеров общего назначения сложны и на подробное их изучение просто не хватает времени, которое отведено учебной программой;
- наконец, повреждение персональных компьютеров, которое вполне вероятно на этапах проведения с ними учебных экспериментов может иметь тяжелые последствия. Это может быть связано не только с существенными материальными затратами на восстановление аппаратной части, но и длительным восстановлением программного обеспечения. Все это выводит компьютер из образовательного процесса и создает проблемы для проведения занятий в аудитории.

Поэтому для изучения различных типов внешних устройств, обучения написанию драйверов для них необходим специальный лабораторный стенд, позволяющий устранить имеющиеся недостатки и в полной мере реализовать указанные выше принципы обучения.

Такой лабораторный стенд должен иметь следующие характеристики;

- быть экономически доступным для реализации, в том числе при изготовлении тиража;
- включать возможность реализации современных типовых протоколов взаимодействия с типовыми внешними устройствами;
- обеспечивать простоту и наглядность в настройке и демонстрации результатов работы обучаемых;
- позволять экономически приемлемую перманентную модернизацию в соответствии с тенденциями развития цифровой техники;
- допускать многовариантную аппаратную схему реализации типовых внешних устройств;
- иметь развитую номенклатуру технической литературы.

Все возможные интерфейсы и протоколы освоить технически невозможно в силу ограниченного учебного времени практических занятий. Поэтому в качестве драйверов, обеспечивающих интерфейс с типовыми внешними устройствами следует рассматривать следующие:

- драйвер дискретных портов ввода-вывода для управления индикаторами и устройствами ввода;
- драйвер подключения клавиатуры;
- драйвер ЖК-индикаторов;
- последовательный интерфейс I2C (Inter-Integrated Circuit) - последовательная асимметричная шина для связи между интегральными схемами внутри электронных приборов;
- универсальный последовательный интерфейс UART (Universal Asynchronous Receiver-Transmitter) - узел вычислительных устройств, предназначенный для организации связи с другими цифровыми устройствами, в частности, компьютерами через штатный порт;
- драйвер таймеров и системы прерываний для обеспечения встраивания микропроцессоров в технологические процессы.

Для реализации лабораторного стенда со всеми заявленными вышеуказанными свойствами оптимально подходит платформа ARDUINO. Подключение к персональному компьютеру или ноутбуку, возможность программирования на языках низкого и высокого (язык C) уровней, нелицензионное программное обеспечение позволяют без лишних затрат создать полноценную среду разработки. Технологическая платформа ARDUINO имеет широкий набор внутренних периферийных устройств, внешних согласованных модулей и датчиков, что позволяет просто и наглядно строить, и модернизировать аппаратную часть лабораторного стенда.

В СКФ МТУСИ и раньше предпринимались попытки создания устройств в учебных целях на базе микроконтроллеров [2, 3]. Однако эти работы касались конкретных устройств с неизменяемой конечной задачей. Это ограничивало возможности с точки зрения многовариантности, не позволяло редуцировать задания и в полной мере обеспечивать индивидуальный подход при встраивании методики проведения занятий.

Структура лабораторного стенда определяется решаемыми задачами учебного характера и концептуально может быть представлена в двух вариантах.

Первый вариант предполагает включение всего комплекса оборудования, обеспечивающего проведение всех практических занятий в рамках дисциплины, например, «Периферийные устройства и интерфейсы». В состав этой структуры должны войти следующие основные элементы:

- модуль управления – это программно–аппаратное устройство, преобразующее сигналы от системы первичной автоматики в управляющие воздействия на исполнительный механизм. В качестве такого модуля выступает открытая программируемая аппаратная платформа для работы с различными объектами ARDUINO;
- плата расширения. Она предназначена для создания дополнительных линий цифрового управления при наличии большого числа внешних устройств. Сама плата ARDUINO не обладает достаточным количеством таких линий.

Ее реализация возможна на дискретных двунаправленных регистрах с возможностью их адресации за счет имеющихся линий управления ARDUINO. Количество создаваемых портов будет определяться составом управляемого оборудования и скоростными возможностями процессора.

Альтернативой для реализации платы расширения является использование 8-разрядных расширителей портов, например, типа PCA9538PW. Порты имеют 8 конфигурируемых на вход или выход разрядов, допускают инвертирование полярности и управляются по шине I2C. Такой вариант при достаточной скорости позволяет минимизировать использование линий цифрового управления ARDUINO:

- внешнее ОЗУ – для хранения пользовательских программ;
- внешняя память данных – для хранения отложенных модулей и актуальных данных о результатах обучения;
- модуль взаимодействия с оператором – обеспечивает отображение текущей визуальной и звуковой информации, взаимодействие с комплексом с помощью матричной клавиатуры и отдельных светодиодных индикаторов. Для отображения информации в этом модуле для обеспечения многовариантности должны быть как в виде матрицы автономных светодиодов, так и виде модулей со встроенным контроллером с управлением по последовательному интерфейсу;
- модуль ручных переключателей для создания тестовых сигналов;
- порты для входных и выходных аналоговых сигналов;
- порт для связи с компьютером.

Для такой структуры разрабатывается необходимое целевое для данного учебного занятия программное обеспечение на ПЭВМ в среде IDE, загружается в память программ ARDUINO и осуществляется его запуск. Дальнейшее управление осуществляется процессором контроллера.

При этом в составе программного обеспечения могут использоваться все ранее разработанные драйверы и привлекаться управляемое ими внешнее оборудование. При необходимости использования элементов управления привлекаются средства модуля взаимодействия с оператором, оперативная информация отображается на индикаторах модуля. Для имитации поступления дискретных данных используется модуль ручных переключателей. При использовании аналоговых обменов задействуются порты аналоговых входных и выходных сигналов.

При этом через аналоговые и дискретные порты можно будет подключить реальные оконечные устройства, например, электродвигатели, датчики различного назначения. Если мощность двигателей будет превышать имеющуюся, то сделать это можно через платы силовой коммутации. Конкретные технические решения должен обосновать и принять обучаемый.

Такая структурная схема позволяет обеспечить единый подход для разработки типовых интерфейсов, организовать их использование на одном модуле управления, комплексно задействовав его встроенные возможности. Такая стратегия больше приближена к реальной практике, позволяет учесть взаимное влияние разрабатываемых интерфейсов, дает возможность последовательно наращивать программное обеспечение, использовать возможности ранее разработанных драйверов для новых объектов управления, учитывать временные параметры и взаимное влияние процедур управления. Однако изначально определить все технические параметры такого стенда в условиях образовательного процесса не представляется возможным. Временные затраты обучаемых на разработку программных продуктов не нормированы, объем учебных заданий еще не прошел апробацию, гарантировать полное освоение всех этапов предыдущих занятий каждым обучаемым и использование им их результатов не представляется возможным. Поэтому реализовать принципы индивидуализации, многовариантности и дифференциации весьма затруднительно. Поэтому такую структуру целесообразно создавать после наработки статистики для каждого занятия в отдельности и получения достоверных данных по ее эффективности.

Поэтому на начальном этапе предпочтителен второй вариант: автономная структура лабораторного комплекса, создаваемая для каждого конкретного занятия. Такой вариант вполне реализуем на базе предлагаемой технологической платформы. Компоновка структуры обеспечивается самими обучаемыми, выполняется это быстро, очень наглядно и способствует наращиванию практических навыков работы с компьютерной техникой.

Сложность создаваемой схемы и формулировка конечных задач может быть определена исходя из индивидуальных особенностей обучаемого, уровня его текущей подготовки и потенциальных возможностей. Допустимы последовательно усложняющиеся задачи, самостоятельный выбор варианта обучаемым и другие композиции.

На примере изучения драйверов для управления светодиодной матрицей иерархия схем может представлять следующую усложняющуюся последовательность. При этом предполагается построение самой схемы, разработка и отладка драйвера со своими входными и выходными параметрами для управления матрицей и разработка, и отладка программы с использованием драйвера по индивидуальным заданиям различного уровня сложности. Такая вариативность позволяет в полной мере использовать принципы индивидуализации и дифференциации обучения.

1. Схема управления матрицей с помощью портов самого микроконтроллера. При этом строки и столбцы матрицы подключаются непосредственно к портам микроконтроллера. На практике это делают через транзисторные ключи - сборки типа ULN2003A, ULN2003AI, ULN2004A, ULQ2003A, ULQ2004A для обеспечения требуемой мощности сигнала.

Такая схема является самой простой, совершенно прозрачной по принципам управления и пригодна для начального обучения. Хорошо иллюстрирует эффекты динамической индикации. Однако такое включение использует очень много разрядов параллельных портов микроконтроллера, что делает затруднительным его применение для других задач управления.

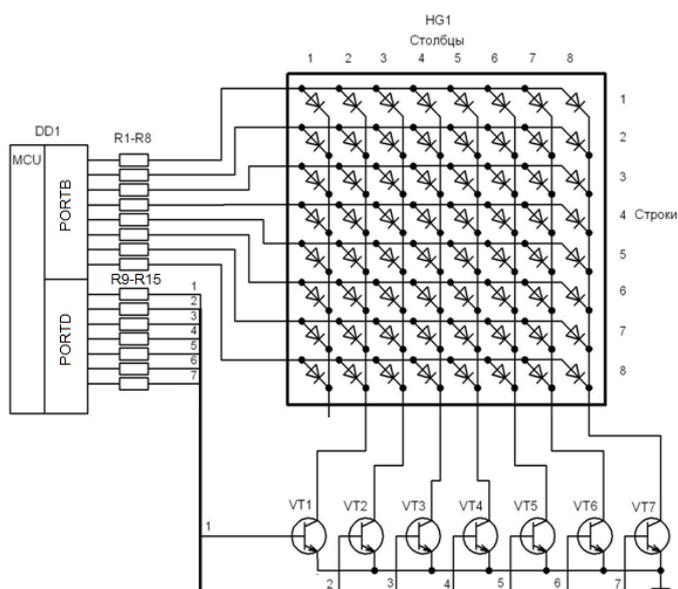


Рисунок 1.

2. Схема управления матрицей с помощью внешних регистров. В такой схеме строки и столбцы подключаются к отдельным дискретным регистрам, которыми можно управлять от одного порта микроконтроллера, добавив его минимальным числом сигналов синхронизации. Это уменьшает число задействованных линий портов микроконтроллера, но принципиально проблему не решает.

3. Схема управления с использованием регистров сдвига. В качестве регистров можно использовать ИМС типа 74НС595, из которых образуется единая сдвиговая цепочка [4, 5].

Для управления матрицей светодиодов достаточно всего трех выводов. По переднему фронту тактового сигнала SHCP происходит последовательный прием данных по входу DS без выдачи на внешние выходы и изменения их прежнего состояния. При установке же единицы на входе STCP осуществляется фиксация данных и выдача их на внешние выходы регистров. Они сохраняются до появления следующей единицы.

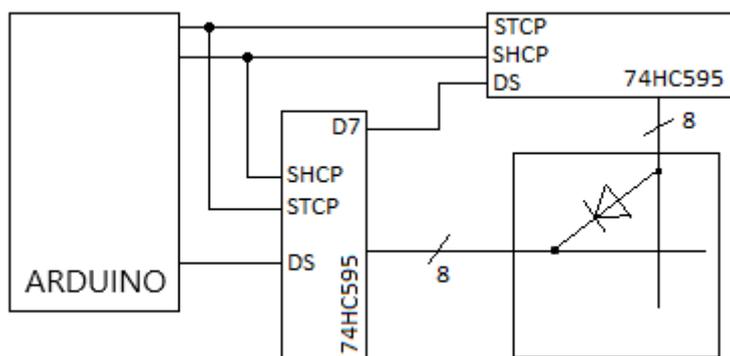


Рисунок 2.

Такая схема практически не требует дополнительных элементов, позволяет наращивать число матриц, использует всего три управляющих вывода контроллера, способна работать на частоте до 100 МГц. Это создает широкие возможности для многовариантности, особенно при наращивании количества матриц и способа подключения регистров, также и выбора траектории усвоения материала.

4. Схема с использованием последовательного интерфейса модуля MAX7219

Модуль MAX7219 специально подготовлен для подключения нескольких матриц без дополнительных схем. Конструктивно это осуществляется простым присоединением следующего модуля к сквозным контактам на границах с обеих сторон печатной платы. Модуль позволяет управлять 7-сегментными индикаторами и матрицами 8x8 в режиме динамической индикации, при этом регулировать выходной ток.

Управление модулем осуществляется по последовательному интерфейсу с использованием всего трех линий. Данные подаются на вход DIN, тактируются сигналом CLK, схема активизируется по сигналу CS.

Этот модуль наиболее совершенен для решения задач индикации. Одновременно, он может стать основой для решения задач многовариантности и дифференциации обучения. Разработка дисплеев разной конфигурации потребует самостоятельной разработки драйверов различной сложности. Возможны варианты с использованием уже имеющихся библиотек, например, Max72xxPanel, Adafruit_GFX, GyverMAX7219. Поэтому возможности в этом случае обширны, а постановка задач соответствует проектам современного уровня сложности, а полученные результаты могут иметь реальную практическую значимость.

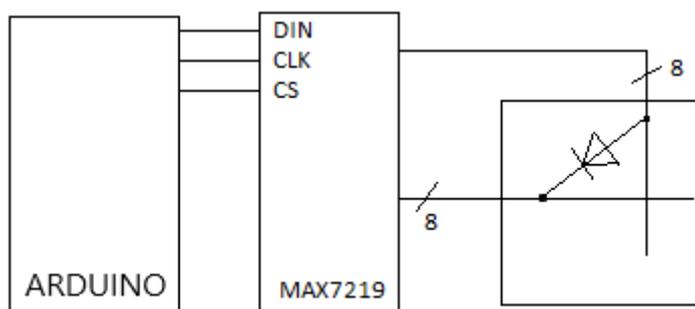


Рисунок 3.

Таким образом, использование лабораторного стенда при изучении интерфейсов на базе современных микроконтроллеров позволяет в полной мере решать задачи многовариантности и индивидуализации обучения. При этом такие технические решения соответствуют современным требованиям содержательной актуальности, высокой наглядности, экономической доступности, способствуют совершенствованию практической подготовки обучаемых.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Бордовская Н.В., Реан А.А. Педагогика. Учебник для вузов - СПб: Питер,2000.-. -- 304 с. – (Серия «Учебник нового века»).
2. Легостаев М.А., Чикалов А.Н. Учебная автоматизированная многоканальная система полива растений для архитектуры "Умный дом". - Труды СКФ МТУСИ по материалам Международной НПК СКФ МТУСИ Инфоком-2020, стр.452-458.
3. Гладышук С.В., Чикалов А.Н. Многофункциональное устройство проверки параметров обитаемости помещений. - Труды СКФ МТУСИ по материалам Международной НПК СКФ МТУСИ Инфоком-2020, стр.464-469.
4. Обмен данными с помощью регистра сдвига 74HC595 URL: <http://arduinokit.ru/arduino/prosto-o-slozhnom-sdvigovyj-registr-74hc595.html>.
5. Увеличение выходов с регистром 74HC595 URL: http://arduino.ru/Tutorial/registr_74HC595

-
6. Описание MAX7219 URL: <https://www.makerguides.com/max7219-led-dot-matrix-display-arduino-tutorial/>

Т.Н. Николаева, А.Н. Чикалов

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ JQUERY-АНИМАЦИИ ДЛЯ СОЗДАНИЯ ИНТЕРАКТИВНЫХ БЛОКОВ САЙТА ПРОДАЖ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: анимация, интерактив, библиотека, плагин.

В данной статье рассматривается подход к разработке интерактивных блоков сайта продаж с использованием анимации, основанной на библиотеке jQuery. Подключение данной библиотеки позволяет разработчику упростить процесс создания интерактива сайта, а также разнообразить возможности анимирования интерфейса, тем самым повышая интерес и лояльность аудитории (пользователей) к сайту и упрощение подачи информации о предоставляемых услугах.

T.N. Nikolaeva, A.N. Chikalov

USE OF JQUERY-ANIMATION TO CREATE INTERACTIVE BLOCKS OF THE SELLING SITE

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: animation, interactive, library, plugin.

This article discusses an approach to developing interactive blocks for a selling site using animation based on the jQuery library. Connecting this library allows the developer to simplify the process of creating an interactive site, as well as to diversify the interface animation capabilities, thereby increasing the interest and loyalty of the audience (users) to the site and simplifying the presentation of information about the services provided.

В условиях современной реальности совершенствование компьютерных технологий и широкое распространение интернета открывает новые возможности для сферы предпринимательской деятельности. Цифровая среда, в которую вовлечены нынешние пользователи предоставляет доступ к новейшим средствам маркетинга и рекламы для привлечения клиентов [1, 2]. Исходя из вышесказанного, перспективным инструментом для повышения рентабельности бизнеса является сайт продаж [3, 4].

Анимации в веб-сайтах полезны в большом количестве ситуаций. С ее помощью решается целый ряд конкретных задач:

- заполнение времени ожидания, которое необходимо пользователю для загрузки страницы. В итоге те нетерпеливые пользователи, которые могли бы покинуть сайт, остаются на нем, и в результате растет конверсия сайта;
- реализация с помощью анимации приветствий и повышение лояльности аудитории – для этого, например, подходят фоновые видео;

-
- демонстрация с помощью интерактива работы продукта без большого количества картинок и текста;
 - повышение удобства сайта для пользователя за счет оптимизации взаимодействия с веб-страницей. Например, карусель с изображениями удобнее, чем длинный список появляющихся картинок с подписями;
 - увеличение объема отображаемой информации за счет анимированных боковых меню. Это позволяет получить больше информации о товаре сразу, без необходимости прокрутки страницы вниз;
 - предоставление визуальной обратной связи для пользователей: различные предупреждения, сообщения об ошибках, предложения дальнейших действий. Они становятся более заметными и понятными.

Существует несколько способов разработки анимаций [5].

Самым простым является анимация элементов на базе каскадной таблицы стилей (CSS). CSS-анимации делают возможными переходы между различными состояниями и используют при этом наборы ключевых кадров. С CSS-анимациями нет необходимости в использовании внешних библиотек. Однако с CSS-анимациями невозможно создавать сложные физические эффекты и имитировать реалистичное движение. Они также не сработают, если необходимо сделать больше трех анимаций подряд, а также сложных последовательных анимаций.

Другим способом создания интерактива является анимирование страницы через язык программирования JavaScript. Javascript-анимации предлагают больше возможностей и гибкости, чем переходы и анимации, написанные на CSS. Именно с помощью Javascript создаются продвинутые анимации, такие как подпрыгивание, пауза, остановка и замедление. Но следует учитывать, что сложные анимации, написанные на Javascript, могут увеличить время загрузки страницы. Поэтому, несмотря на то что в базовом Javascript есть собственный функционал анимаций, чаще всего их создают с помощью дополнительных библиотек.

Самой распространенной и удобной в использовании библиотекой является jQuery. jQuery — набор функций JavaScript, фокусирующийся на взаимодействии JavaScript и HTML. Библиотека jQuery помогает легко получать доступ к любому элементу сайта, обращаться к атрибутам и содержимому элементов, манипулировать ими. Также библиотека jQuery предоставляет удобный API для работы веб-интерфейсами.

Библиотека jQuery содержит несколько кросс-браузерных методов для анимации элементов, например, скольжение и плавное исчезновение, без привлечения дополнительных библиотек или плагинов. CSS-стили придают элементам страницы визуальные свойства, которые описывают их внешний вид. jQuery анимация представляет собой интерактивный процесс изменения свойств html-элементов от одного значения к другому.

Работу с jQuery можно разделить на 2 типа:

- а. Получение jQuery-объекта с помощью функции `$()`. Передав в неё CSS-селектор, можно получить jQuery-объект всех элементов HTML, попадающих под критерий и далее работать с ними с помощью различных методов jQuery-объекта. В случае, если метод не должен возвращать какого-либо значения, он возвращает ссылку на jQuery объект, что позволяет вести цепочку вызовов методов согласно концепции текущего интерфейса;
- б. Вызов глобальных методов у объекта `$()`, удобных итераторов по массиву.

Эффекты, которых нет в библиотеке jQuery, можно создавать с помощью метода `animate()`. Интерпретатор браузера динамически, без перезагрузки страницы, изменяет выбранные свойства на указанные значения. Анимация происходит для всех элементов обёрнутого набора. Чтобы добавить эффекты для конкретного элемента, нужно

воспользоваться фильтрами jQuery для отбора. Метод позволяет анимировать любое CSS-свойство, имеющее числовое значение.

Для любого свойства предварительно должно быть установлено начальное значение, а в CSS-объявлении должна использоваться полная запись каждого свойства. Функция обратного вызова вызывается один раз после завершения анимации. Функции не передается никаких аргументов, но анимации выполняется для элемента, переданного свойству `this` в качестве контекста. Значениями свойств могут также выступать `hide`, `show` или `toggle`, в результате чего к элементу применится вычисляемое значение — отображение, скрытие или переключение исходных состояний свойств.

Метод `animate()` позволяет изменять CSS-свойства выбранных элементов с возможностью одновременной анимации нескольких свойств, задавая продолжительность анимации в миллисекундах.

Также, для упрощения работы разработчика имеется возможность использования jQuery-плагинов. Реализация одних и тех же функций в различных приложениях побуждает разработчиков заново писать один и тот же код несколько раз, лишь незначительно изменяя его под конкретное приложение. Плагины jQuery позволяют забыть разработчикам о данной проблеме. Разработчик может один раз написать плагин, который позволяет реализовать определенную функцию и затем использовать его в необходимых приложениях, написав только одну строчку кода.

В качестве примера приведена часть кода информационной системы сайта продаж жилого комплекса с использованием jQuery-плагина `SlickSlider`.

```
$('.slider').slick({
  cssEase:'linear'
  ,
  autoplay:
  true,autoplaySp
  eed:0,
  speed:
  10000,arrows:
  false,variableWidth:
  true,variableHeight:t
  rue,centerMode:true,
  //centerPadding:'60px',sli
  desToShow: 3,responsive:[
  {
    breakpoint:76
    8,settings:{
cssEase: 'linear',
autoplay: true,
autoplaySpeed:0,
speed:
10000,arro
ws:false,
variableWidth:
true,variableHeight:
true,centerMode:true,
//centerPadding:
'40px',slidesToShow:3
}
}
}
```

Для более сложных и настраиваемых плагинов, предоставляющих большое количество возможностей настройки, лучше иметь настройки по-умолчанию, которые расширяются (с помощью \$.extend) во время вызова плагина.

Плагины для jQuery позволяют извлечь максимальную пользу из этой библиотеки, и абстрагировать наиболее удачные решения и часто используемые функции в повторно используемый код, который может сохранить время и сделать процесс разработки более эффективным.

Таким образом, использования библиотеки jQuery существенно упрощает процесс разработки бэкэнда сайта в области анимирования интерфейса и создания интерактива. JQuery-анимация открывает широкие возможности разработчикам программного обеспечения, а также привлекает большее количество пользователей на сайт.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Качмар С.А., Чикалов А.Н. Моделирование графики при помощи шейдеров DirectX. - Труды СКФ МТУСИ по материалам Международной НПК СКФ МТУСИ Инфоком-2019, 29-30 апреля 2019, стр.467-471
2. Ромашко С.С., Чикалов А.Н. Программное обеспечение для информационного терминала предприятия на базе ВЕБ-интерфейса на языке XHTML. - Труды СКФ МТУСИ по материалам Международной НПК СКФ МТУСИ Инфоком-2020, стр.469-473.
3. Беквит Г.Н. «Продавая незримое. Руководство по современному маркетингу услуг». – Изд. «Альпина Паблишер», 2018, 220с.
4. Кондратенко Г. Реактивные веб-сайты / Кондратенко Г., Мацневский Н., Степанищев Е.М.: Интернет-Университет Информационных Технологий – 336с.
5. Гультяев А.К., Машин В.А. Проектирование и дизайн пользовательского интерфейса. – СПб.: КОРОНА принт, 2000. – 352 с.

А.В. Бородин, А.А. Бородина

ПЬЕЗОЭЛЕКТРИЧЕСКИЙ ЭФФЕКТ И ЕГО ПРИМЕНЕНИЕ В ДАТЧИКАХ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: пьезоэлектрический эффект, пьезоэлектрические материалы, датчики, поляризация.

В статье перечислены основные области применения пьезоэлектрических датчиков. В пьезоэлектрических материалах механическая энергия может непосредственно превращаться в электрическую за счет пьезоэлектрического эффекта. Пьезоэлектрические датчики обладают хорошими эксплуатационными характеристиками, широкими динамическими и частотными диапазонами, малыми размерами, высокой надежностью и не требуют источников питания. Датчики на основе пьезоэффекта позволяют измерять целый ряд физических величин в различных режимах.

PIEZOELECTRIC EFFECT AND ITS APPLICATION IN SENSORS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: piezoelectric effect, piezoelectric materials, sensors, polarization.

The article lists the main areas of application of piezoelectric sensors. The piezoelectric effect allows mechanical energy to be directly converted into electrical one in piezoelectric materials. Piezoelectric sensors have good performance, wide dynamic and frequency ranges, small size, high reliability and do not require power supplies. The piezoelectric effect-based sensors can measure a wide range of physical quantities in various modes.

Технический уровень информационно-измерительных систем определяется качеством первичных преобразователей информации (датчиков). В эксплуатационных условиях датчики испытывают ряд дестабилизирующих факторов, наиболее существенными из которых являются высокие и низкие температуры, статические и динамические давления, значительные уровни вибрации. Для контроля и управления параметрами механических процессов в наиболее жестких эксплуатационных условиях широкое распространение получили пьезоэлектрические датчики давлений, усилий, ускорений, использующие прямой пьезоэлектрический эффект. Они обладают хорошими эксплуатационными характеристиками, широкими динамическими и частотными диапазонами, малыми размерами, высокой надежностью и не требуют источников питания.

Пьезоэлектриками называют твердые диэлектрики, в которых имеют место прямой и обратный пьезоэффекты. Прямой пьезоэффект – это возникновение поляризации P под воздействием механических напряжений. Или изменение поляризации, если в отсутствие напряжений существовала поляризация – спонтанная или вызванная электрическим полем. Обратный пьезоэффект – это возникновение механических деформаций под действием электрического поля. Как прямой, так и обратный пьезоэффекты являются линейными эффектами.

Кристаллы, обладающие спонтанной поляризацией только в определенном интервале температур, относятся к классу сегнетоэлектриков. В этих кристаллах спонтанный дипольный момент возникает из-за смещения подрешеток ионов. Спонтанный дипольный момент в сегнетоэлектриках существует только в определенном интервале температур устойчивой сегнетоэлектрической фазы. Обе граничные температуры этого интервала называют температурами Кюри – верхней и нижней.[1] Ионы, входящие в кристаллическую решетку сегнетоэлектрика и являющиеся причиной возникновения спонтанной поляризации, могут смещаться под действием механических напряжений. Это означает, что механическое напряжение кристалла сегнетоэлектрика приводит к возникновению электрической поляризации.[2]

Все пьезоэлектрики, в том числе и все сегнетоэлектрики, являются пьезоэлектриками, но не наоборот. Характерным пьезоэлектриком – не пьезоэлектриком является кварц SiO_2 . Он широко применяется в качестве генератора и приемника акустических колебаний, а также для измерений механических напряжений. Пьезоэлектрический эффект в кварце сравнительно не велик (в ряде сегнетоэлектриков, например, в ниобате лития LiNbO_3 , он значительно больше), но обладает высокой стабильностью. Пьезоэлектриками являются многие кристаллические вещества: кварц, турмалин, пьезокерамики: титанат бария, ниобат лития, титанат висмута, цирконат-титанат свинца, а также пленочные текстуры.[3]

Пьезоэлектрические преобразователи лучше всего согласуются с задачей об измерении сил. Пьезоэлектрический датчик знакопеременных сил устанавливают между источником вибрации и исследуемым объектом. Измеряемая сила действует на резьбовые втулки, связанные с двумя металлическими пластинками, между которыми находится пьезоэлектрический элемент – кристалл или керамика. Под действием нагрузок на пластинках появляются заряды, и возникающее электрическое напряжение оказывается пропорциональным искомой силе.

Так как силы выражаются векторами, то для их описания единственной скалярной величины может оказаться недостаточно. Для измерения нескольких компонент сил применяют датчики, содержащие пьезоэлектрические пластинки, чувствительные не только к сжатию под влиянием нормальных нагрузок, но и по одной пластинке для каждого направления усилия скалывания.

Дело в том, что пьезоэффект может проявляться как при действии продольных, так и скалывающих сил. Кварцевые пластики можно вырезать из кристаллов так, чтобы они были чувствительны только к сжатию или только к скалывающим усилиям, действующим некоторых выбранных направлениях. Элементы, ответственные за различные направления, механически последовательно соединяют между собой. Усилие, измеренное таким образом, нет необходимости разлагать на составляющие в обрабатывающих устройствах, так как каждая из пластинок реагирует только на свою компоненту. В типичных случаях взаимные влияния не превышают 1%. [4]

Пьезоэлектрические датчики одинаковой чувствительности можно включать в измерительные схемы и параллельно. Снимаемый электрический сигнал соответствует алгебраической сумме действующих сил. На основе этого принципа конструируют, например, пьезодинамические платформы, используемые, в частности, для измерений усилий резания при различных видах обработки конструкционных материалов, а также при исследовании динамических характеристик разнообразных технических устройств. Пьезоэлектрические датчики, «набранные» из различным образом ориентированных элементов, могут служить не только многокомпонентными динамометрами, но и датчиками крутящих моментов.

Большое разнообразие датчиков для измерения давлений объясняется тем, что само понятие давления охватывает протяженную область значений – от глубокого вакуума до сверхвысоких избыточных давлений в различных средах. В то же время развитие ряда отраслей техники, например, авиационной, космической, атомной энергетики и др., поставило задачу об измерении динамических и импульсных давлений в экстремальных условиях эксплуатации и привело к созданию специальных классов пьезоэлектрических датчиков акустических и быстропеременных давлений. [5]

Современный этап развития науки и техники характеризуется постоянным возрастанием требований к эффективности контроля и диагностирования состояния сложных технических объектов. Для поддержания их высокой надежности и безаварийности требуется увеличение количества контролируемых параметров и применение разнообразных датчиков физических величин.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *Бородин А.В., Бородина А.А.* Пьезоэлектрический эффект и его применение в трансформаторах. // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. 2019. № 2. с.59-62.
2. *Бородин А.В., Явтушенко П.В.* Использование поликристаллических материалов для создания пьезоэлектрических трансформаторов. // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. 2018. №1. с.56-58.

3. *Резниченко Л.А., Шилкина Л.А., Разумовская О.Н., Дудкина С.И., Гагарина Е.С., Бородин А.В.* Диэлектрические и пьезоэлектрические свойства твердых растворов на основе ниобата натрия. // Неорганические материалы. - 2003, т.39, №2, с.187-199.
4. *Крупенин В.Л., Веприк А.М.* Об измерениях в машиностроительных отраслях (обзор). // Вестник научно-технического развития. – 2009, №1(17), с.3-17.
5. *Богуш М.В.* Пьезоэлектрические датчики для экстремальных условий эксплуатации. Пьезоэлектрическое приборостроение: сборник в 3 томах. Т. 3. Издательство СКНЦ ВШ, 2006, 346с

И.Я. Бурнашев, Н.А. Басий, Д.А. Чех

ОПТИМИЗАЦИЯ ОБМЕНА СООБЩЕНИЯМИ ДАННЫХ В ЦИФРОВОЙ СИСТЕМЕ ПЕРЕДАЧИ ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННОЙ СЕТИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Донской государственный технический университет»,
Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: цифровая система передачи, система обмена данными, сеть передачи данных, маргинальная задержка, центр коммутации, распределение потоков.

В статье рассмотрены проблемы и некоторые направления развития цифровых систем передачи на примере систем обмена данными, так как ряд крупных и средних сетей передачи данных государственного и производственного предназначения до сих пор предопределены эксплуатировать низкоскоростные и слабо надежные каналы связи.

I.Ya. Burnashev, N.A. Basiy, Czech D.A.

OPTIMIZATION OF DATA MESSAGING IN THE DIGITAL TRANSMISSION SYSTEM OF THE TELECOMMUNICATION NETWORK

Federal State Budgetary Educational Institution of Higher Education "Don State
Technical University", Rostov-on-Don, Russia

Keywords: digital transmission system, data exchange system, data transmission network, marginal delay, switching center, flow distribution.

The article discusses the problems and some areas of development of digital transmission systems on the example of data exchange systems, since a number of large and medium-sized data transmission networks of state and industrial purposes are still predetermined to operate low-speed and weakly reliable communication channels.

Телекоммуникационные системы разделяются на первичные и вторичные сети, где проводится широкое внедрение цифровых систем передачи. Отметим, что большое количество каналов и групповых трактов организовано на основе медных кабелей, имеющих серьезные недостатки. Вторичные сети связи чаще реализуют обмен информацией на базе электронно-вычислительных машин, поэтому удобно рассмотреть оптимизацию доставки информации по средствам обмена данными цифровых каналов.

Структура системы обмена данными сети связи представлена на рисунке 1.

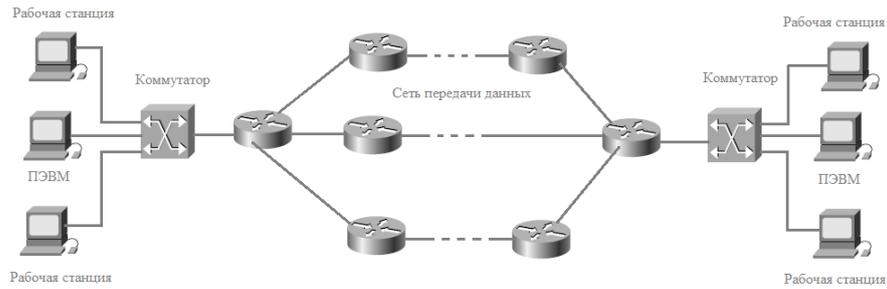


Рисунок 1. Структура системы обмена данными сети связи

Определим характеристики системы передачи по параметрам задержки пакета.

Известно, что для достижения минимума средней задержки пакета в сети передачи данных в качестве характеристик состояния сети необходимо использовать не обычные, а так называемые маргинальные задержки. С этой точки зрения представляет интерес влияние маргинальной задержки на оптимальность принимаемых маршрутных решений.

Пусть λ_{ij} - интенсивность потока пакетов от отправителя i к получателю j , φ_{ikj} - маршрутная переменная, определяющая долю потока пакетов, предназначенных для j -го получателя, проходящих по маршруту (i,k) , γ_{ij} - интенсивность передачи пакетов данных от i -го центра коммутации до коммутационного центра j , f_{ij} - интенсивность передачи пакетов данных по тракту (i,k) , которая включает входной и транзитный трафики.

Теперь справедливы следующие соотношения

$$\gamma_{ij} = \lambda_i(j) + \sum_l \lambda_{lj} \varphi_{lij}, \quad (1.1)$$

$$f_{ij} = \sum_l \gamma_{il} \varphi_{ilk}, \quad (1.2)$$

Уравнение (1.1) является уравнением баланса потока пакетов на каждом центре коммутации (ЦК) $i \neq j$ и вместе с уравнением (1.2) связывает потоковые переменные с маршрутными переменными.

Обозначим через $N_{ij}(f_{ij})$ в соответствии с рядом литературы среднее число пакетов, передаваемых по ветви (i,k) , умноженное на среднее время задержки одного пакета. Выбрав в качестве показателя эффективности использования адаптивного алгоритма маршрутизации, среднее время доставки пакетов можно получить аналитические выражения для сети в целом. При известных предположениях о независимости и пуассоновском входном потоке, получено выражение для среднего времени доставки пакетов:

$$\bar{T} = \frac{1}{\lambda_0} \sum_{l=1}^L \frac{f_l}{c_l - f_l}, \quad (1.3)$$

где c_l - пропускная способность тракта l ;

λ_l - интенсивность потока, проходящего по тракту l ;

$$f_l = \lambda_l / \mu \text{ - загрузка тракта } l;$$

$$\mu \text{ - интенсивность обслуживания потока;}$$

$$\lambda_0 = \sum_{ij} \sum_{ij} \lambda_{ij}, \quad \lambda_{ij} \text{ - интенсивность входного потока пакетов тракта } l \text{ для } (i,j) \in N_{лк}$$

Тогда, с учетом (1.3)

$$N_{ij}(f_{ij}) = \frac{f_{ij}}{c_{ij} - f_{ij}}; \tag{1.4}$$

$$N_T = \lambda_0 T = \sum_{(i,j) \in L} \frac{f_{ij}}{c_{ij} - f_{ij}}. \tag{1.5}$$

Полагая функцию N_{ij} выпуклой по аргументу f_{ij} и дополняя уравнение баланса потоков (1.1) условием неотрицательности переменных f_{ij} можно сформулировать задачу выпуклого программирования с целевой функцией (1.5).

Пусть f_{ijk}^0 - решение задачи (1.5) для всех $(i,j) \in L$ и $k \in N_{лк}$. Тогда маршрутные переменные могут быть определены из соотношения (1.2).

$$\varphi_{ijk}^0 = \frac{f_{ijk}^0}{\gamma_{ij}} = \frac{f_{ijk}^0}{\sum_{k=1}^{N_{лк}} f_{ijk}^0} \tag{1.6}$$

Решение (1.6) задачи (1.5) имеет ряд недостатков, затрудняющих его использование в сети передачи данных системы обмена данными. Основным недостатком следует считать, что (1.6) дает оптимальное распределение потоков в сети в целом, а не оптимальную процедуру маршрутизации. Наиболее существенным свойством решения задачи (1.5) позволяющим установить связь между оптимальным распределением потоков и оптимальной процедурой маршрутизации, является утверждение, что любой составной маршрут передачи пакетов сообщений данных для $(l,m) \in N_{лк}$, является кратчайшим путем в метрике

$$D_{ij}'(f_{ij}) = \frac{dN_{ij}(f_{ij})}{df_{ij}}. \tag{1.7}$$

Составной маршрут между центрами коммутации l и m есть любой маршрут из совокупности $m \in M$, такой, что в любом тракте $(i,j) \in mf_{ij}(m) > 0$.

Маргинальная задержка (1.7) определяет приращение задержки в тракте (i,k) при "малом" увеличении потока. При этом, под "малым" увеличением интенсивности потока чаще всего понимается увеличение потока на величину $\Delta \mu_{ik}$, а определение маршрута,

близкого к оптимальному, сводится к отысканию кратчайшего пути $(l, m) \in N_{цк}$ в метрике маргинальных задержек (1.7).

В связи с этим представляет интерес оценка маргинальной задержки (1.7). В ряде источников обосновывается предположение о близости маргинальной задержки и периода занятости тракта (i, j) , связанного с наличием очереди к исходящему направлению передачи (i, j) . Для систем массового обслуживания $M/G/1$ преобразование Лапласа-Стильеса функции распределения периода занятости $\Pi(t)$ записывается в виде:

$$\Pi^*(s) = B^* [s + \lambda_{ij} - \lambda_{ij} \Pi^*(s)], \quad (1.8)$$

где $B^*[s]$ – преобразование Лапласа-Стильеса функции распределения времени передачи пакета.

Среднее значение периода занятости определяется из соотношения

$$M_{\xi 1} = - \left. \frac{d\Pi^*(s)}{ds} \right|_{s=0} = \frac{M[t_{\Pi}]}{1 - \lambda_{ij} M[t_{\Pi}]}, \quad (1.9)$$

где $M[t_{\Pi}]$ – математическое ожидание времени передачи пакета.

Среднее значение периода занятости при математическом ожидании длины очереди в ветви (i, j) \bar{q}_{ij} можно определить из тождества Вальда:

$$M_{\xi 2} = \bar{q}_{ij} \cdot M_{\xi 1} = \bar{q}_{ij} \cdot \frac{M[t_{\Pi}]}{1 - \lambda_{ij} M[t_{\Pi}]}. \quad (1.10)$$

Тогда среднее значение периода занятости, связанного с постановки в очередь к каналу передачи (i, j) дополнительного пакета, определяется из соотношения:

$$M_{\xi 3} = (\bar{q}_{ij} + 1) \cdot \frac{M[t_{\Pi}]}{1 - \lambda_{ij} M[t_{\Pi}]}. \quad (1.11)$$

Учитывая, что время передачи пакета в сети передачи данных является случайной дискретной величиной, а каналы имеют низкое качество и могут выходить из строя, $M[t_{\Pi}]$ можно записать в виде:

$$M[t_{\Pi}] = \frac{1}{\kappa_{\Gamma}(ij) \mu_{ij} c_{ij}} \sum_{z=1}^Z P_{ij}(z) z \quad (1.12)$$

где $\kappa_{\Gamma}(ij)$ – коэффициент готовности канала (тракта) (i, j) ;

$P_{ij}(z)$ – статистическая вероятность передачи пакета по каналу связи (i, j) z раз;

Z – максимальное значение кратности повторения передачи пакета.

Основные черты процесса определения маршрутов, близких к оптимальным, сводятся к следующему.

Каждый ЦК_{*i*}, $i \in N_{ЦК}$ с интервалом τ_k получает оценку маргинальных задержек в соответствии с (1.12) от всех остальных ЦК $j \neq i, i, j \in N_{ЦК}$.

Используя процедуру поиска кратчайшего пути в $G(N_{ЦК}, N_{ТР}), N_{ЦК_i}$ определяет отображение и тем самым строит для себя таблицу маршрутов.

Основу алгоритмов маршрутизации в большинстве схем составляют алгоритмы поиска кратчайших путей в графе $G(N_{ЦК}, N_{ТР})$. Наиболее широко используемыми методами поиска кратчайших путей являются методы Дейкстры и Флойда.

Метод Дейкстры определяет кратчайшие пути от ЦК_{*i*} до всех остальных ЦК и потому используется в сетях с децентрализованным алгоритмом маршрутизации. Алгоритм Флойда определяет маршруты для всех пар $(i, j) \in N_{ЦК}$ и используется в сетях централизованными или зонавыми алгоритмами маршрутизации. Использование в этом случае алгоритма Дейкстры для определения кратчайших путей увеличивает время расчета до 50%.

Нижняя оценка времени, необходимого алгоритму Дейкстры для определения кратчайших путей между *i*-м и всеми другими ЦК полносвязного графа, определяется из соотношения

$$T(D) = \frac{3N_{ЦК}(N_{ЦК} - 1)}{2} \max\{t_{cp}, t_{cl}\},$$

где t_{cp}, t_{cl} – время выполнения операций сравнения и сложения соответственно.

Верхняя оценка сложности при использовании алгоритма Флойда определяется зависимостью

$$T(\Phi) = 2N_{ЦК}^2(N_{ЦК} - 3) \max\{t_{cp}, t_{cl}\}.$$

Оценки $T(D)$ и $T(\Phi)$ для сети с $N_{ЦК} \leq 250$, при использовании ПЭВМ, не превышает 0,12 сек и 0,5 мин соответственно.

Полученные аналитические зависимости могут быть использованы для оценки маргинальной задержки применительно к условиям работы цифровой системы передачи.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Мизин И.А., Богатырев В.А., Кулешов А.П. Сети коммутации пакетов : учебное пособие для ВВУЗов связи – М. : Радио и связь, 1986. – 328 с.
2. Коршун В.Г. Выбор и оценка эффективности способов маршрутизации в СОД : учебное пособие для ВВУЗов связи – Л. : ВАС, 1986. 236 с.

**О.А. Сафарьян², И.А. Пилипенко²,
И.А. Федяев², И.А. Енгибарян¹, В.И. Юхнов¹**

ВЛИЯНИЕ ДОПЛЕРОВСКОГО СДВИГА ЧАСТОТЫ НА ДЕМОДУЛЯЦИЮ СИГНАЛОВ В МЕЖСПУТНИКОВЫХ КАНАЛАХ СВЯЗИ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹
«Донской государственный технический университет» (ДГТУ),
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: связь с подвижными объектами, доплеровский сдвиг частоты, сигнальное созвездие.

Рассматриваются вопросы, позволяющие уточнить влияние доплеровского сдвига частоты на демодуляцию сигналов в межспутниковых каналах связи. Проанализированы два основных фактора, связанные с уменьшением отношения сигнал/шум и поворотом сигнального созвездия. Представлены результаты численных исследований влияния указанных факторов в зависимости от величины доплеровского сдвига частоты.

**O.A. Safar'yan², I.A. Pilipenko²,
I.A. Fediaev², I.A. Engibaryan¹, V.I. Yukhnov¹**

EFFECT OF DOPPLER FREQUENCY SHIFT ON DEMODULATION OF SIGNALS IN INTER-SATELLITE COMMUNICATION CHANNELS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹
Don State Technical University (DSTU), Rostov-on-Don, Russia²

Keywords: communication with moving objects, Doppler frequency shift, signal constellation

The questions allowing to clarify the influence of the Doppler frequency shift on the demodulation of signals in inter-satellite communication channels are considered. Two main factors related to the decrease in the signal-to-noise ratio and the rotation of the signal constellation are analyzed. The results of numerical studies of the influence of these factors depending on the magnitude of the Doppler frequency shift are presented.

Одним из наиболее сложных вопросов связи с подвижными объектами является организация передачи сигналов по межспутниковым каналам связи. Организация таких каналов передачи данных обеспечивает повышения эффективности применения космических систем и орбитальных группировок при решении задач в околоземном космическом пространстве. К таким задачам можно отнести картографирование земной поверхности, дистанционное зондирование Земли в интересах получения метеоданных глобального изменения климата, состояния океана и атмосферы.

Для повышения скорости передачи информации, в том числе и в межспутниковых каналах связи, используются сложные широкополосные сигналы (ШПС), в частности, фазоманипулированные сигналы (ФМ-сигналы) и сигналы с ортогонально-частотным разделением (OFDM-сигналы).

Еще одна тенденция развития спутниковых каналов связи, наряду с применением многопозиционных видов цифровой манипуляции сигналов, заключается в увеличении

частоты несущего колебания. Это позволяет снизить массогабаритные размеры приемопередающей аппаратуры, добиться узких диаграмм направленности антенн, способствующих помехозащищенности связи и ослаблению интерференционных помех, увеличить информационную скорость каналов. В то же время ограничивающим фактором при организации спутниковых каналов связи является эффект доплеровского смещения несущей частоты, величина которого в V - и W -диапазонах частот может составлять единицы мегагерц, негативно влияющий на качество связи, ухудшая соотношение «сигнал – шум» и увеличивающий число ошибок при демодуляции сигналов [1-5].

Целью доклада является представление и анализ эффектов, связанных с влиянием доплеровского сдвига частоты принимаемого радиосигнала на демодуляцию сигналов.

Высокочастотный многопозиционный сигнал $S_{PЧ}$ на входе демодулятора определяется соотношением

$$S_{RF} = \sin((\omega_0 + \Delta\omega)t + \theta(t)) + S_N(t), \quad (1)$$

где $\omega_0 = 2\pi f_0$ - частота несущего колебания; $\Delta\omega = 2\pi\Delta f$ - доплеровский сдвиг частоты, обусловленный взаимным движением спутников; $\theta(t) = \varphi_k$ - начальная фаза в k -м импульсе послышки, определяемая видом модуляции и передаваемым информационным сообщением; $S_N(t)$ - шумовая составляющая принимаемого сигнала, пересчитанная к выходу линейного тракта.

Сигнал с выхода линейного тракта, в состав которого входят устройство понижения частоты (переноса сигнала в более низкочастотный диапазон), усилитель, разделяется на два канала. Структура каждого из каналов является одинаковой и включает: смеситель, фильтр низких частот, интегратор.

Различие этих каналов заключается в том, что на одноименные входы смесителей синфазного и квадратурного каналов подаются сигналы, имеющие по отношению друг к другу фазовый сдвиг $\pi/2$. После прохождения в каждом из каналов ФНЧ и интегратора сигналы поступают на вход решающего устройства, где выделяется значение начальной фазы сигнала и соответственно выполняется демодуляция.

Наличие доплеровского сдвига частоты определяет два наиболее существенных фактора, влияющих на демодуляцию сигналов - снижение отношения сигнал шум на выходе интегратора, что приводит к повышению вероятности битовой ошибки и поворот сигнального созвездия, который может привести к неправильной демодуляции принимаемого сигнала.

Сигналы на выходе смесителей могут быть записаны следующим образом:

- на выходе смесителя синфазного канала

$$S_{cm}^{(I)} = [\sin((\omega_0 + \Delta\omega)t + \theta(t)) + S_N(t)] \cdot \sin(\omega_0 t), \quad (2)$$

- на выходе смесителя квадратурного канала

$$S_{cm}^{(Q)} = [\sin((\omega_0 + \Delta\omega)t + \theta(t)) + S_N(t)] \cdot \cos(\omega_0 t), \quad (3)$$

В свою очередь, сигналы на выходе соответствующих ФНЧ могут быть записаны следующим образом:

- в синфазном канале

$$S_{\Phi HЧ}^{(I)} = 0,5 \cos(\Delta\omega \cdot t + \theta(t)) + S_N(t) \cdot \sin \omega_0 \cdot t, \quad (4)$$

– в квадратурном канале

$$S_{\Phi HЧ}^{(Q)} = 0,5 \sin(\Delta\omega \cdot t + \theta(t)) + S_N(t) \cdot \cos \omega_0 \cdot t. \quad (5)$$

Сигналы (4) и (5) поступают соответственно на вход интеграторов синфазного и квадратурного каналов, на выходе которых формируются низкочастотные сигналы

– в синфазном канале

$$S_{\text{инт}}^{(I)} = \begin{cases} \sqrt{\left[\frac{\sin(\Delta\omega \cdot \tau + \varphi_k) - \sin(\varphi_k)}{\Delta\omega} \right]^2 + \sigma_N^2}, & \Delta\omega \neq 0, \\ \sqrt{[\tau \cdot \cos \varphi_k]^2 + \sigma_N^2}, & \Delta\omega = 0, \end{cases} \quad (6)$$

– в квадратурном канале

$$S_{\text{инт}}^{(Q)} = \begin{cases} \left[\frac{\cos(\Delta\omega \cdot \tau + \varphi_k) - \cos(\varphi_k)}{\Delta\omega} \right]^2 + \sigma_N^2, & \Delta\omega \neq 0, \\ [\tau \cdot \sin \varphi_k]^2 + \sigma_N^2, & \Delta\omega = 0, \end{cases} \quad (7)$$

где σ_N^2 - мощность теплового шума в каналах демодулятора.

Результаты исследования влияния доплеровского сдвига частоты на уровень сигнала на выходе соответствующего интегратора приведены на рисунке 1 при длительности импульса 10^{-3} с.

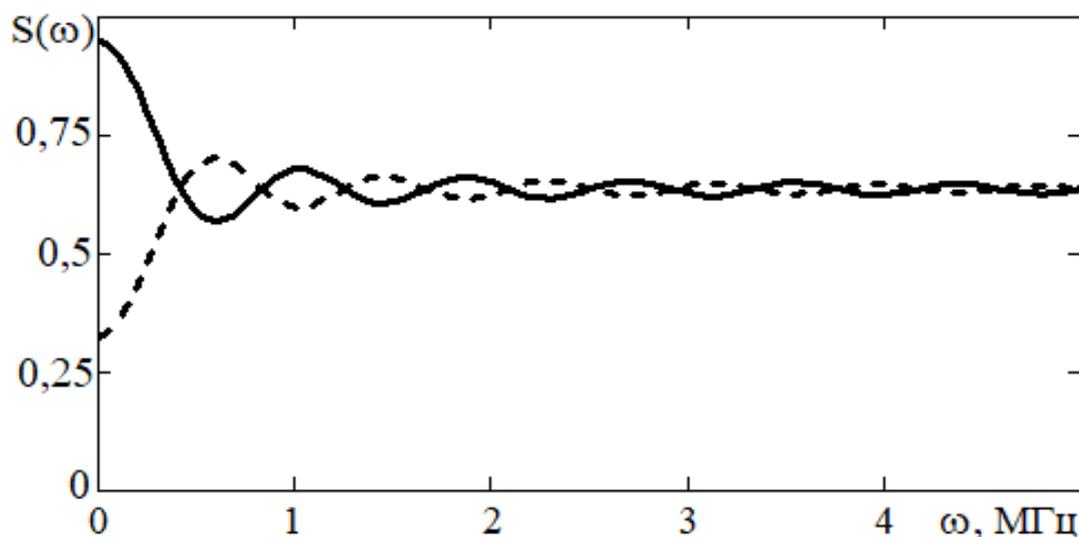


Рисунок 1. Уровень сигнала на выходе интегратора: синфазного канала - сплошная линия, квадратурного канала - штриховая линия

Представленные зависимости показывают, что при увеличении доплеровского сдвига частоты уровни сигнала стремятся к одному значению, определяемому уровнем шумов на выходе интегратора или соответственно отношением сигнал/шум в канале связи. Последнее означает невозможность выделения начальной фазы при манипуляции сигнала и соответственно нарушение демодуляции сигналов.

Вторым эффектом, связанным с влиянием доплеровского сдвига частоты на демодуляцию сложных сигналов, является поворот сигнального созвездия на угол $\Delta\omega_d \cdot T/2$. Указанный эффект непосредственно следует из соотношений (6), (7). Кроме того, указанный эффект был отмечен в работах [4, 6].

На рисунке 2 приведена зависимость величины допустимого сдвига несущей частоты фазоманипулированного сигнала от числа символов M в алфавите манипуляции.

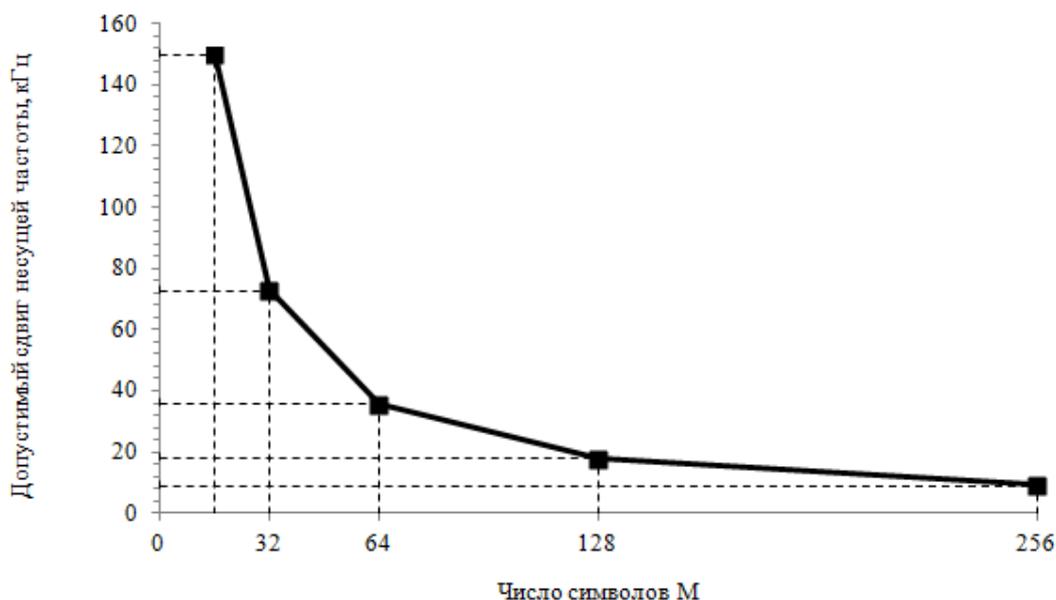


Рисунок 1. Уровень сигнала на выходе интегратора: синфазного канала - сплошная линия, квадратурного канала - штриховая линия

Таким образом, можно отметить, что устойчивая связь с подвижными объектами и, в первую очередь, межспутниковая связь возможна только при компенсации доплеровского сдвига частоты, возникающего в канале связи. Приведенные зависимости позволяют определить величину некомпенсированного значения доплеровского сдвига частоты.

Работа выполнена при материальной поддержке РФФИ, грант № 19-01-00151/21

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Камнев В. Е., Черкасов В. В., Чечин Г. В. Спутниковые сети связи: Учеб. пособие. – М.: «Альпина Паблишер», 2004. – 536 с.
2. Спилкер Дж. Цифровая спутниковая связь. Пер. с англ. / Под ред. В. В. Маркова. – М.: Связь, 1979. – 592 с.
3. Енгибарян И.А., Юхнов В.И., Федяев И.А. Оценка влияния смещения частоты на прием фазоманипулированных сигналов // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. – Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2020, С. 226-230.

-
4. Савченко В. И. Исследование влияния эффекта Доплера на каналные сигналы в системах беспроводной связи. Выпускная квалификационная работа. – НИУ «БелГУ», г. Белгород, 2018, – 69 с.
 5. Ершов Р. А. Методы оценки частотно-временных параметров широкополосных сигналов спутниковых систем связи. Диссертация на соискание учёной степени кандидата технических наук. – ННГУ, г. Нижний Новгород, 2017, – 142 с.
 6. Varabolya V. A., Karavaev S. V., Musinov V. M., Petukhov A. V., Prygunov A. G. Assessment of doppler frequency shift influence on phase manipulated signals reception in satellite data channels. XXVI International Scientific and Technical Conference Radiolocation, Navigation, Communication, conference proceeding. Voronezh, 29 September – 1 October 2020.

О.А. Сафарьян², И.А. Пилипенко², И.А. Енгибарян¹, В.И. Юхнов¹

ЭКСПЕРТНЫЕ ОЦЕНКИ ПАРАМЕТРОВ СИГНАЛОВ В СИСТЕМАХ СВЯЗИ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹
«Донской государственный технический университет» (ДГТУ),
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: модель сигнала, частотно-временные параметры сигнала, метод статистической стабилизации частоты, многомерная функция правдоподобия.

Рассматриваются вопросы построения экспертной системы для оценивания параметров сигнала в системах связи. Показано, что переход от одномерной к многомерной функции распределения и далее к экспертной системе позволяет уменьшить дисперсию оценок частоты несущего колебания сигналов в информационно-измерительной системе. Отмечены условия и правила выбора гипотез для получения оценок текущих значений частоты и относительной нестабильности генераторов.

O.A. Safar'yan², I.A. Pilipenko², I.A. Engibaryan¹, V.I. Yukhnov¹

EXPERT ASSESSMENTS OF SIGNAL PARAMETERS IN COMMUNICATION SYSTEMS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹
Don State Technical University (DSTU), Rostov-on-Don, Russia²

Keywords: signal model, time-frequency parameters of the signal, method of statistical frequency stabilization, multidimensional likelihood function.

The issues of constructing an expert system for estimating signal parameters in communication systems are considered. It is shown that the transition from a one-dimensional to a multidimensional distribution function and further to an expert system makes it possible to reduce the variance of estimates of the frequency of the carrier oscillation of signals in the information and measurement system. The conditions and rules for the selection of hypotheses for

obtaining estimates of the current values of frequency and relative instability of generators are noted.

Используемые в системах связи сигналы представляют собой многомерные случайные процессы. Многомерный характер случайных процессов, используемых для описания сигналов, определяется, в первую очередь, следующими основными факторами:

- изменение параметров сигнала в соответствии с передаваемым информационным сообщением;
- шумами в канале (линии) связи, обусловленными тепловыми шумами, приемом сигналов других абонентов и др.;
- случайным изменением условий функционирования генераторов, формирующих сигналы.

В современных системах связи используются цифровые методы изменения информационных параметров сигналов, основой которых являются методы фазовой манипуляции [1]. Применение указанных методов связано с необходимостью обеспечения высокой стабильности частоты в каналах связи, которая может достигаться путем управления параметрами генераторов, однако поддержание требуемой стабильности определяется возможностью получения несмещенных, эффективных и состоятельных оценок параметров сигнала. К параметрам, определяющим для сигналов с фазовой манипуляцией высокую стабильность частоты, относятся:

- частота несущей, на основе которой формируется сигнал;
- относительная нестабильность частоты несущей сигнала.

Одним из методов повышения стабильности частоты, который может находить применение в системах связи, является метод статистической стабилизации или статистического оценивания частоты сигнала [2-7]. В [8, 9] предложено обобщение данного метода для одновременного оценивания текущего значения частоты несущей и относительной нестабильности генераторов. Однако при разработке данного метода сделано предположение о нормальном законе распределения отклонений частоты и относительной нестабильности от номинальных значений по нормальному закону распределения. В то же время более точное формирование оценок указанных параметров может быть получено с использованием экспертной обработки оценок, формируемых при рассмотрении различных законов распределения.

Целью доклада является рассмотрение метода экспертных процедур для получения оценок параметров генераторов, функционирующих одновременно и независимо в составе единой системы.

Представим измеряемое значение фазы сигнала n -го генератора на измерительном интервале следующим выражением

$$\Phi_n^{(m)} = \Phi_n^{(0)} + f_n^{(0)} \cdot \Delta t + (\Delta f_n + 2\delta f_n) \cdot t_0, \quad n = 1, \dots, N \quad (1)$$

где Φ_n - измеренное значение фазы сигнала, полученное для n -го генератора на измерительном интервале; $\Phi_n^{(0)} = f_n^{(0)} \cdot t_0$; $\Delta f_n = f_n - f_{0,n}$; Δt - отклонение длительности измерительного интервала от номинального значения, обусловленное нестабильностью генератора Γ_0 , используемого в качестве устройства, задающего длительность измерительного интервала; N - число одновременно и независимо функционирующих генераторов; M - число гипотез о законах распределения случайных значений параметров одновременно и независимо функционирующих генераторов.

При линейризации соотношения (1) отклонение частоты n -го генератора от номинального значения может быть представлено в виде [8]

$$\Delta f_n = \frac{\Delta \Phi_n - f_n^{(0)} \cdot \Delta t}{t_0} - 2\delta f_n \quad (2)$$

где $\Delta \Phi_n = \Phi_n - \Phi_n^{(0)}$.

Обозначим плотность распределения отклонений частоты n -го генератора $p_n(\Delta t, \delta f_n, \delta \sigma_n)$, зависящую от всех оцениваемых параметров Δt , δf_n и $\delta \sigma_n$. На основе введенных функций функция правдоподобия может быть представлена в виде

$$L(\Delta t, \delta f, \delta \sigma) = \sum_{n=1}^N p_n(\Delta t, \delta f, \delta \sigma) \quad (3)$$

где Δt ; $\delta f = \{\delta f_1, \dots, \delta f_N\}$; $\delta \sigma = \{\delta \sigma_1, \dots, \delta \sigma_N\}$.

Оценки Δt_m , определяются из условия максимума функции правдоподобия (3), что приводит к решению системы $2N+1$ уравнений

$$\begin{cases} \frac{\partial L(\Delta t, \delta f, \delta \sigma)}{\partial \Delta t_m} = 0, \\ \frac{\partial L(\Delta t, \delta f, \delta \sigma)}{\partial \delta f_n} = 0, n = 1, \dots, N, \\ \frac{\partial L(\Delta t, \delta f, \delta \sigma)}{\partial \delta \sigma_n} = 0, n = 1, \dots, N. \end{cases} \quad (4)$$

Получаемое решение зависит от выбранной закона распределения (плотности вероятности) случайных величин. С учетом этого для получения оценок выполняется согласование полученных результатов, которое проводится с использованием правила средней оценки. Использование указанного правила в данном случае является наиболее обоснованным, так как сводится к получению взвешенной оценки полученных результатов. В качестве весов выбираются значения, обратные полученным дисперсиям оценок.

Повышение объективности получаемых оценок может быть достигнуто на основе обработки результатов с использованием коэффициентов конкордации [10]

$$W = \frac{12 \sum_{m=1}^M d_m^2}{N^2 (M^3 - M)} \quad (3)$$

где d - отклонение суммы рангов для n -го генератора от среднего значения рангов, получаемых для каждой гипотезы оценивания.

Коэффициент конкордации вычисляется для каждого из оцениваемых параметров генераторов. При оценке степени согласованности результатов, получаемых с

использованием различных гипотез, принимают, что значение коэффициента конкордации должен быть не менее 0,75.

В случае совпадения экспертных оценок получаемое значение принимается за текущее значение параметра генератора. В противном случае проводится расширение числа используемых гипотез о законах распределения случайных величин.

Формирование экспертных оценок на основе данного подхода позволяет исключить следующие недостатки:

- сложность организации экспертизы, определяемой отбором экспертов в достаточном количестве и качестве, так как в качестве экспертов выступают предположения о принятых законах распределения;
- сложность согласования полученных данных, так как итоговый результат определяется в виде взвешенной суммы результатов, полученных для каждого закона распределения;
- возможная субъективность экспертов, поскольку взвешенное суммирование результатов дает возможность существенно снизить вес заведомо неправильного предположения;
- возможное влияние на результат выбранной формы проведения получения экспертных оценок, в частности при открытом опросе возникает возможность конформизма мнений.

Таким образом, можно отметить, что экспертное оценивание отклонений фаз сигналов в системе, одновременно и независимо функционирующих при использовании предложенной трехмерной функции правдоподобия, формируемой на основе различных законов распределения, принципиально снимает ограничения на требования точного задания значений параметров генераторов. Указанный результат соответственно расширяет возможности применения метода статистической стабилизации или статистического оценивания частоты и относительной нестабильности генераторов в системах связи.

Работа выполнена при материальной поддержке РФФИ, грант № 19-01-00151/21.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Алешин Л.И. Защиты информации в системах управления. – М.: МГУК. – 2009.
2. Сафарьян О.А. Метод статистической стабилизации частоты независимо работающих генераторов в инфокоммуникационных системах: дис. канд. техн. наук: 05.12.04: защищена 23.04.15: утв. 6.10.15 № 1192/нк-6 / Сафарьян Ольга Александровна. – Ростов-на-Дону, 2014. – 151 с.
3. Сафарьян О.А. Метод оценки частоты генераторов в условиях непрогнозируемого изменения длительности интервала измерений // Вестник ДГТУ, 2014, № 4. Ч. 2. - С. 47-54.
4. Габриэльян Д.Д., Прыгунов А.А., Прыгунов А.Г., Сафарьян О.А. Метод оценки частот в системе генераторов // Физические основы приборостроения, 2012, Т. 1. № 2. - С. 72-77.
5. Енгибарян И.А., Сафарьян О.А. Использование свойств эмерджентности в инфокоммуникационных системах // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики, Часть 1. – Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2016, С. 122-126.
6. Юхнов В.И., Енгибарян И.А., Пилипенко И.А., Сафарьян О.А. Моделирование сигналов в распределенных информационно-измерительных системах // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и

-
- информатики. – Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2019, С. 152-155.
7. Юхнов В.И., Енгибарян И.А., Сафарьян О.А., Сахаров И.А. Оценка вариации Аллана при использовании метода статистической стабилизации частоты генераторов // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики, Часть 1. – Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2019, С. 156-159.
 8. Юхнов В.И., Енгибарян И.А., Сафарьян О.А., Пилипенко И.А. Аналитические зависимости для оценок отклонения частоты и длительности формируемых сигналов в информационно-телекоммуникационных системах // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики, Часть 1. – Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2020, С. 68-71.
 9. Юхнов В.И., Енгибарян И.А., Сафарьян О.А., Пилипенко И.А. Оценивание параметров сигналов в распределенных информационно-измерительных системах с использованием трехмерной функции правдоподобия // Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. Часть 1. – Ростов-на-Дону.: ПЦ «Университет» СКФ МТУСИ, 2020, С. 72-76.
 10. Введение в экспертные системы / П. Джексон: 3-е изд. – М.: Издательский дом «Вильямс», 2001. – 623 с

С.Г. Беликов, Н.В. Руденко, В.В. Евстафьев, Д.А. Жукова

ИССЛЕДОВАНИЕ ИСТОЧНИКА ВТОРИЧНОГО ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ МОБИЛЬНОГО СРЕДСТВА СВЯЗИ С ПОМОЩЬЮ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Донской государственный технический университет»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: источники вторичного электропитания мобильных средств связи, компьютерное моделирование, исследование характеристик.

В статье решена задача компьютерного моделирования импульсного источника вторичного электропитания мобильного средства связи с широтно-импульсным регулированием. Разработана виртуальная модель такого источника в программной среде *Multisim*, которая позволяет оценить качество регулирования и стабилизации выходного напряжения, а также энергетические свойства источника. Предложен алгоритм и методика исследования этой модели. Эти результаты могут быть использованы при проектировании, а также в учебных целях.

RESEARCH OF SECONDARY POWER SUPPLY SOURCE MOBILE COMMUNICATION WITH INFORMATION TECHNOLOGIES

Federal State Educational Institution of Higher Education "Don State Technical University", Rostov-on-Don, Russia

Key words: sources of secondary power supply of mobile communications, computer modeling, study of characteristics.

The article solves the problem of computer modeling of a pulsed source of secondary power supply of a mobile communication device with pulse-width control. A virtual model of such a source has been developed in the Multisim software environment, which makes it possible to evaluate the quality of regulation and stabilization of the output voltage, as well as the energy properties of the source. An algorithm and a method for studying this model are proposed. These results can be used in design as well as for educational purposes.

Введение. Развитие источников вторичного электропитания (ИВЭП) мобильных средств связи (МСС) идёт по пути снижения массогабаритных и повышения удельных энергетических характеристик [1]. Важным достижением в этом направлении стало применение импульсных ИВЭП с бестрансформаторным входом на базе преобразователей постоянного напряжения с широтно-импульсным регулированием. С целью проектирования таких ИВЭП с заданными характеристиками и их исследования целесообразно разработать виртуальную модель ИВЭП и алгоритм её исследования

Постановка задачи. Задача формулируется следующим образом. Разработать виртуальную модель импульсного ИВЭП МСС и алгоритм её исследования.

Для решения поставленной задачи целесообразно решить следующие вопросы:

- выбрать электрическую принципиальную схему ИВЭП, задать её характеристики и выбрать программное обеспечение для моделирования;
- разработать виртуальную модель источника;
- предложить алгоритм исследования характеристик источника.

Выбор электрической принципиальной схемы источника. В качестве объекта исследования выбран источник электропитания автомобильной радиостанции БИЗОН КМ-9000 *UHF*. Автомобильная радиостанция Бизон КМ9000 *UHF* предназначена для работы в профессиональном диапазоне 400-470 МГц. Благодаря радиопередатчику мощностью 45Вт, радиостанция "БИЗОН"КМ9000 *UHF* обеспечивает большую зону покрытия и может использоваться как в автомобиле, так и на стационарных объектах. Наличие 512 каналов, позволяют использовать радиостанцию в крупных сетях связи и организовывать взаимодействие между группами абонентов [2, 3]. Основные характеристики [3]:

- диапазон частот: *UHF* 400-470 МГц;
- мощность: 45 Вт;
- напряжение питания: 13,8 В;
- напряжение на выходе блока питания: 5 В;
- коэффициент пульсаций выходного напряжения не выше 1%;
- температурный режим: от -30 до +60 °С.

Выбор программного обеспечения для моделирования. В последние годы на рынке программного обеспечения появилась программная среда *Multisim*. Эта программная среда имеет примерно такой же интерфейс, как и *EWB*, но имеет следующие достоинства [4, 5]:

- в её библиотеке содержится более 16000 электронных компонентов, сопровождаемых аналитическими моделями, пригодными для быстрого моделирования;
- в её библиотеке виртуальных приборов содержится большое количество контрольно-измерительных приборов, по внешнему виду и характеристикам приближённых к их промышленным аналогам.

Таким образом, исследование ИВЭП целесообразно выполнять в программной среде *Multisim*. Это обусловлено большой элементной базой, базой виртуальных приборов, а также удобством схемотехнического моделирования.

Разработка виртуальной модели источника и назначение её элементов. На основе принципиальной электрической схемы выбранного источника питания в программной среде *Multisim* разработана его виртуальная модель, представленная на рисунке 1.

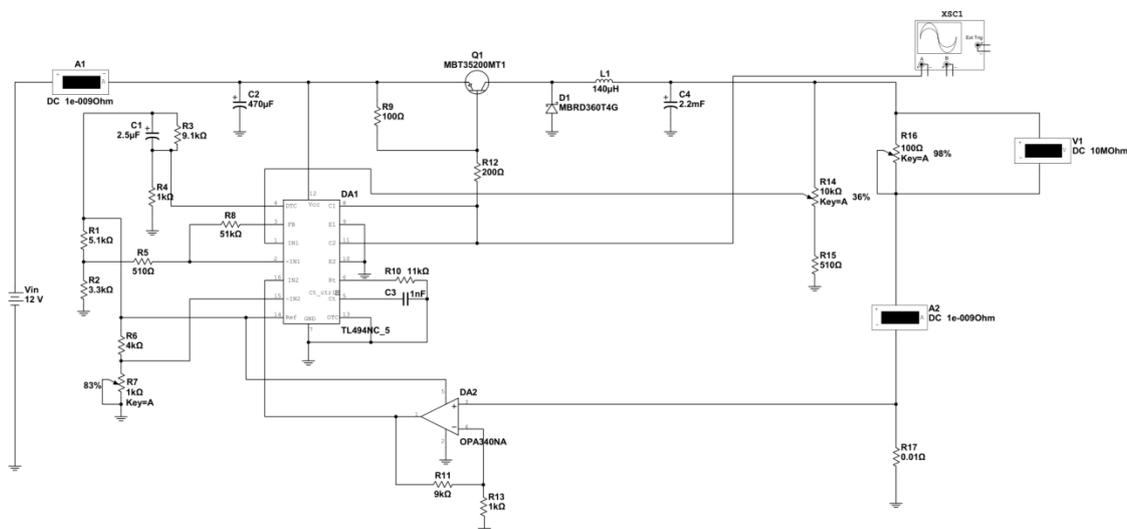


Рисунок 1. Виртуальная модель ИВЭП

Наиболее важным элементом данной схемы является микросхема *DA1*, которая является ШИМ контроллером с возможностью контроля выходного напряжения и тока. Это контроллер *TL494* фирмы *Texas Instruments* - самый распространённый ШИМ-контроллер, на базе которого создавалась основная масса компьютерных блоков питания, и силовые части различных бытовых приборов. Отечественный аналог этой микросхемы - *M1114EУ4* (*КР1114EУ4*) [6, 7].

Для питания понижающего преобразователя напряжения используется источники химической энергии *Vin*, значениями от 9 до 30 В.

Транзистор *Q1* работает в режиме ключа, подключая источник питания к нагрузке в течении времени его включения, которое задается микросхемой *DA1*. Резистором *R12* задается ток базы транзистора, а резистор *R9* предназначен для надежного закрывания транзистора. Делитель напряжения *R1* и *R2* формирует опорное напряжение для усилителя ошибки по напряжению. Резистор *R8* представляет собой обратную связь с выхода усилителя ошибки. Улучшает стабильность усилителя ошибок и задает, совместно с резистором *R5*, коэффициент усиления усилителя ошибки.

Делитель напряжения *R6* и *R7* формируют опорное напряжение для усилителя ошибки по току. *R7* позволяет регулировать опорное напряжение и тем самым регулировать ограничение тока нагрузки. Конденсатор *C1* и резистор *R4* формируют плавный пуск схемы. Делитель напряжение *R3* и *R4* позволяют задавать «мертвое время» (минимальное

время в выключенном состоянии). Конденсатор $C2$ уменьшает потери в источнике питания, делая потребление энергии от него более постоянным.

Резистор $R10$ и Конденсатор $C3$ являются частотоподающими для генератора прямоугольных импульсов, используемых для формирования сигнала ШИМ.

Дроссель $L1$ запасает энергию, полученную за время включения транзистора, и уменьшает пульсации тока. Конденсатор $C4$ служит для запаса энергии, уменьшения пульсаций выходного напряжения. При переходе транзистора в выключенное состояние, дроссель и конденсатор отдают свою запасенную энергию в нагрузку.

Делитель напряжения $R14$ и $R15$ представляют собой обратную связь для контроля и управления выходного напряжения. Изменение переменного сопротивления $R14$ позволяет изменять выходное напряжение. Резистор $R16$ выполняет роль нагрузки преобразователя напряжения и выполнен в виде переменного сопротивления.

Резистор $R17$ работает как датчик тока и предназначен для контроля и ограничения выходного тока, проходящего через нагрузку. Т.к. сопротивление датчика тока достаточно мало, то на нем будет падать напряжение недостаточное для корректной работы усилителя ошибки, поэтому в качестве дополнительного усиления используется микросхема $DA2$, а резисторы $R11$ и $R13$ выставляют коэффициент усиления этой микросхемы, равный 10.

В качестве измерителей входного и выходного токов используются амперметры $A1$ и $A2$ соответственно. Для измерения выходного напряжения используется вольтметр $V1$. Для отслеживания сигнала управления ШИМ используется осциллограф $XSC1$.

Осциллограмма ШИМ-сигнала при линейном законе изменения коэффициента заполнения представлена на рисунке 2.

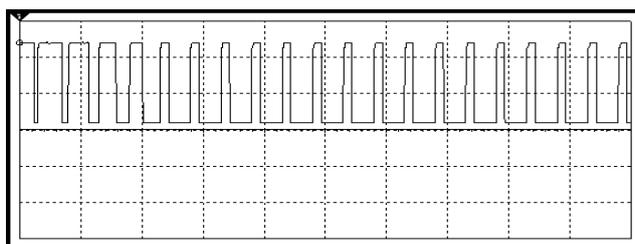


Рисунок 2. Осциллограмма ШИМ-сигнала при линейном законе изменения коэффициента заполнения

Алгоритм исследования характеристик источника. Разработан алгоритм исследования характеристик ИВЭП с помощью виртуальной модели. Он включает следующие этапы:

- снятие временных диаграмм выходного напряжения, подтверждающие правильность функционирования источника;
- снятие и построение графиков внешней, регулировочной и эксплуатационной характеристик источника;
- построение энергетических характеристик источника.

Временные диаграммы выходного напряжения при разных значениях тока нагрузки представлены на рисунке 3.

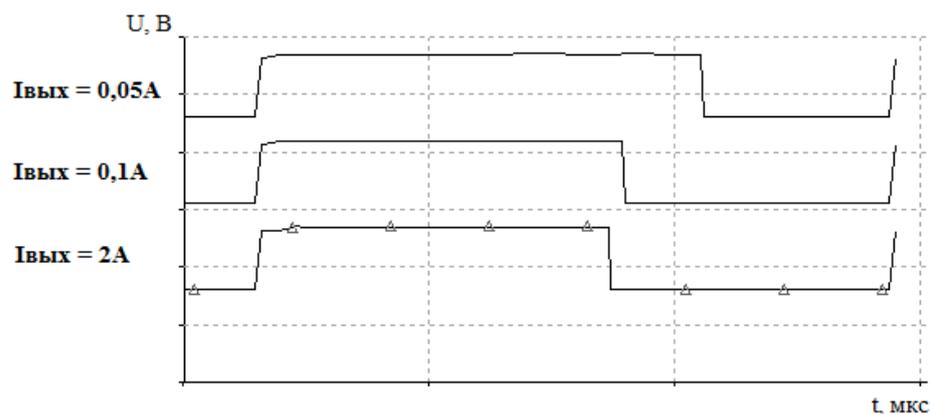


Рисунок 3. Временные диаграммы выходного напряжения при разных значениях тока нагрузки

Из рисунка 3 видно, что с увеличением тока нагрузки уменьшается выходное напряжение и возникает увеличение времени работы транзистора, что компенсирует это уменьшение, подтверждая правильность функционирования схемы.

Внешняя характеристика ИВЭП представлена на рисунке 4. Она получена путём изменения тока нагрузки на резисторе $R16$ при постоянном напряжении входного напряжения.

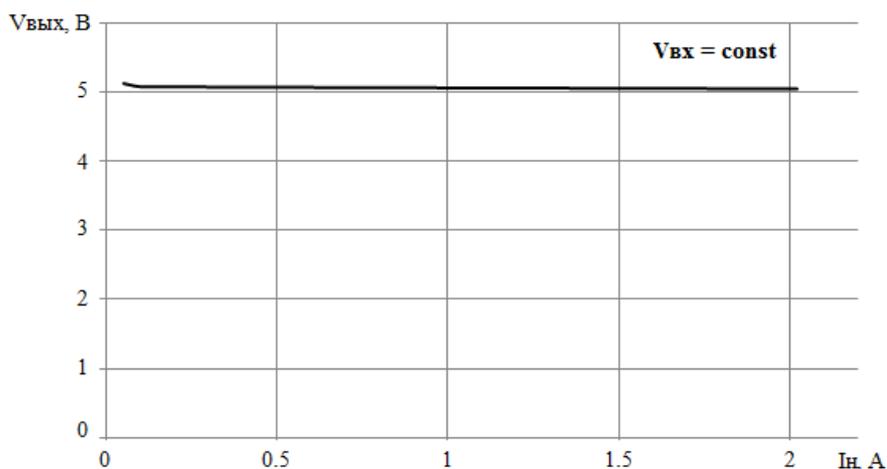


Рисунок 4. Внешняя характеристика источника

Внешняя характеристика обладает высокой жесткостью, относительное отклонение напряжения не превышает 0,5%, что соответствует современным требованиям к ИВЭП малой мощности [1].

Регулировочная характеристика представлена на рисунке 5 и показывает, как нужно изменять коэффициент заполнения при изменении тока нагрузки для обеспечения постоянного напряжения на выходе источника.

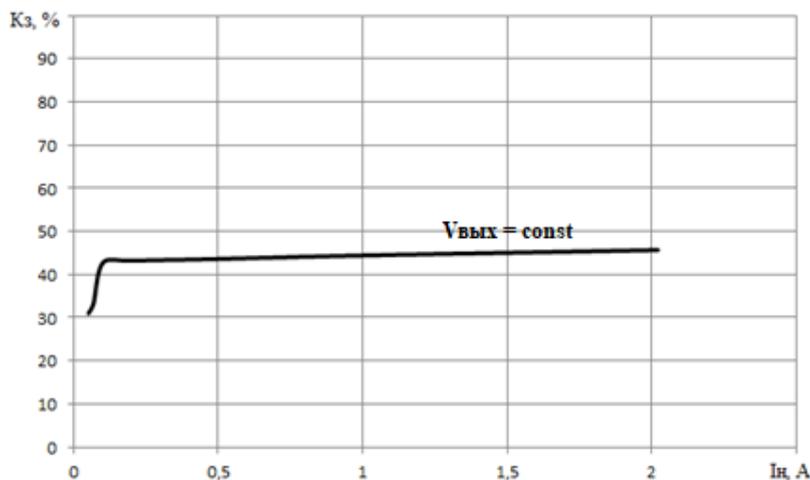


Рисунок 5. Регулировочная характеристика источника

Эксплуатационная характеристика источника представлена на рисунке 6. Она позволяет исследовать свойства ИВЭП как стабилизатора напряжения. Из рисунка 6 видно, что при изменении входного напряжения от 10 до 26 В выходное напряжение изменяется от 5 до 5,15 В. При этом ток нагрузки остаётся неизменным. Если принять номинальные значения напряжений $U_{вх.н} = 16$ В, а $U_{вых.н} = 5,1$ В, то можно определить коэффициент стабилизации:

$$K_{ст} = \frac{\Delta U_{вх}}{U_{вх.н}} \cdot \frac{U_{вых.н}}{\Delta U_{вых}} = \frac{\Delta U_{вх}}{\Delta U_{вых}} \cdot \frac{U_{вых.н}}{U_{вх.н}} = \frac{16}{0,15} \cdot \frac{5,1}{16} = 34$$

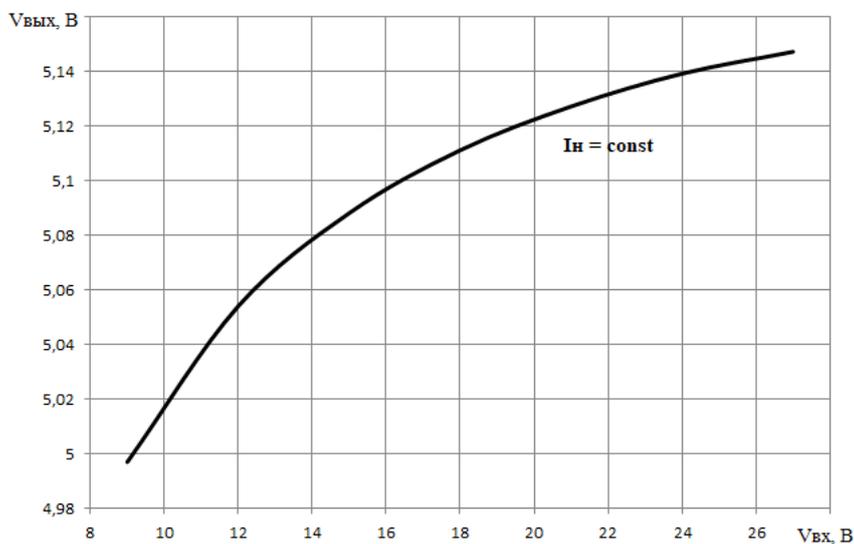


Рисунок 6. Эксплуатационная характеристика источника

Энергетическая характеристика ИВЭП – зависимость КПД от тока нагрузки при постоянном входном напряжении – представлена на рисунке 7.

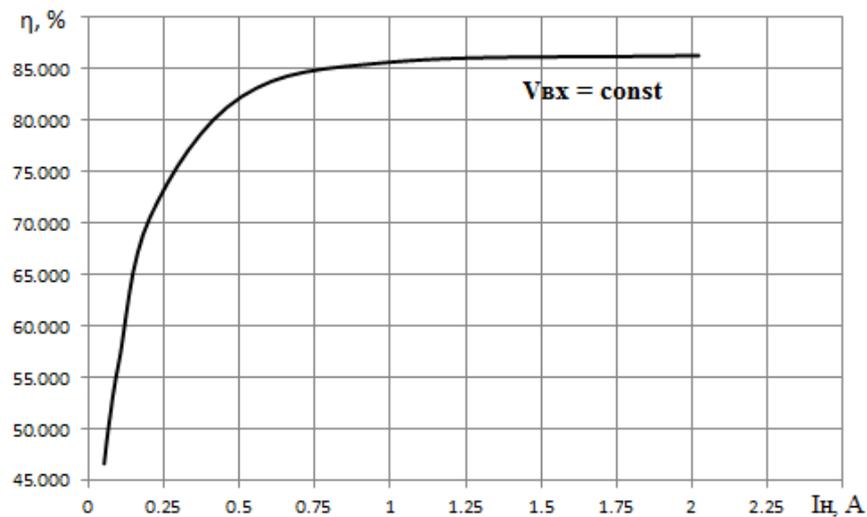


Рисунок 7. Энергетическая характеристика источника

При этом КПД источника рассчитывается как отношение выходной активной мощности источника к входной активной мощности при разных токах нагрузки. Из этой характеристики следует, что при изменении нагрузки в диапазоне от $0,3 I_{ном}$ до $1,5 I_{ном}$ КПД изменяется от 82% до 86,5%, что соответствует современным требованиям к ИВЭП малой мощности [1].

Вывод. Разработана виртуальная модель импульсного источника вторичного электропитания мобильного средства связи с широтно-импульсным регулированием, которая позволяет оценить качество регулирования и стабилизации выходного напряжения, а также энергетические свойства источника. Предложен алгоритм и методика исследования этой модели. Эти результаты могут быть использованы при проектировании, а также в учебных целях.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Битюков В.К. Источники вторичного электропитания: учебник / В.К. Битюков, Д.С. Симачков, В.П. Бабенко. – Москва : Инфра-Инженерия, 2019. 376 с.
2. Портал компании РАДИО ПРЕДЛОЖЕНИЕ [Электронный ресурс]: URL:http://www.radiooffer.ru/radiostancii/bizon/avtomobilnaya_radiostanciya_bizon_km9000_uhf_45_vt1/ (дата обращения: 21.10.2021 г.).
3. Радиостанция «Бизон». Руководство по технической эксплуатации ИЖ1.101017/018РО. 2017.
4. Любимов Э.В. Теория и практика электротехнических расчётов в среде *Mathcad* и *Multisim*. СПб.: Наука и Техника, 2012. 400 с.
5. Хернимер М. Е. Электронное моделирование в *Multisim*. М.: ДМК Пресс, 2010. 488 с.
6. Компания *Texas Instruments*: официальный сайт. Обновляется в течение суток. – URL: <https://www.ti.com/product/TL494>(дата обращения: 21.10.2021).
7. Петрушов Н. TL494, что это за "зверь" такой? // Портал «В помощь радиолюбителю» [Электронный ресурс]: URL: http://vprl.ru/publ/tekhnologii/nachinajushhim/tl494_что_это_за_zver_takoj/9-1-0-151 (дата обращения: 21.10.2021 г.).

М.В. Деремов¹, Н.В. Руденко¹, В.В. Ершов²

**О ВОЗМОЖНОСТИ УПРАВЛЕНИЯ ГИБРИДНЫМИ ЭНЕРГЕТИЧЕСКИМИ
УСТАНОВКАМИ СИСТЕМ ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ АВТОНОМНЫХ ОБЪЕКТОВ
СВЯЗИ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Донской государственный технический университет»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹
Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: вихревые ветроэнергетические установки, регулирование скорости вращения, солнечные батареи, регулирование наклона панели, повышение надёжности.

В статье рассмотрен вопрос о возможности управления ветроэнергетическими генераторами и солнечными батареями в составе гибридных энергетических установок систем электропитания автономных объектов связи. Проведен сравнительный анализ различных типов регуляторов скорости вращения. В результате был предложен способ управления перекрытием потоков ветра. Показано, что перекрытие ветрового потока в вихревых ветроэнергетических установках позволяет регулировать скорость вращения и повысить надёжность и эффективность их эксплуатации. Использование вихревых установок в сочетании с солнечными панелями, размещёнными на поверхности конуса, обеспечит эффективное использование солнечной энергии за счет регулирования угла наклона конуса.

M.V. Deremov¹, N.V. Rudenko¹, V.V. Ershov²,

**ABOUT THE POSSIBILITY OF HYBRID ENERGY CONTROL AUTONOMOUS
POWER SUPPLY INSTALLATIONS COMMUNICATION OBJECTS**

Federal State Educational Institution of Higher Education "Don State Technical
University", Rostov-on-Don, Russia¹
North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia²

Key words: vortex wind turbines, speed control, solar panels, panel tilt control, reliability enhancement.

Введение. В России диапазон применения ветровых потоков очень широкий. Значение среднегодовой скорости ветра на территории нашей страны варьируется как в меньшую, так и в большую сторону (рисунок 1) [1].

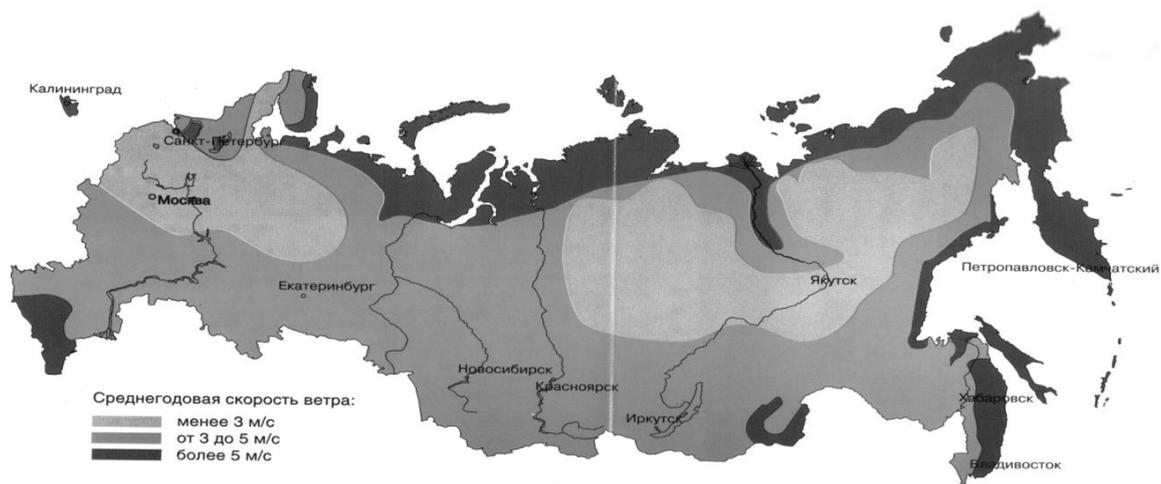


Рисунок 1. Ветровые ресурсы России (скорость ветра на высоте 10 м)

Анализ мировой практики эксплуатации современных ВЭУ с горизонтальной осью вращения позволяет выделить следующие скоростные режимы работы [3-6]:

- при среднегодовой скорости ветра менее 4...5 м/с применение ВЭУ не эффективно;
- при среднегодовой скорости ветра 4...5 м/с большинство ВЭУ начинают отдавать полезную мощность;
- при среднегодовой скорости ветра 5...8 м/с ВЭУ разгоняются до номинального режима;
- при среднегодовой скорости ветра 8...11 м/с ВЭУ работают в режиме номинальной мощности и частоты вращения;
- в диапазоне скоростей от 8...11 м/с до 23...25 м/с ВЭУ вырабатывают избыточную по отношению к номинальной мощности энергию, а частота вращения может превысить расчётную;
- при скоростях более 23...25 м/с ВЭУ выключаются из работы, так как усилия испытываемые ветроколесом и башней, становятся слишком большими.

На основании анализа скоростных режимов ВЭУ можно сделать следующий вывод, для использования всего диапазона ветровой энергии, целесообразно применять регуляторы скорости вращения. В настоящее время мощные и супермощные установки регулируются за счет изменения угла наклона ветроколеса, что существенно усложняет конструкцию и приводит к снижению надежности [2].

Кроме этого, для повышения надежности целесообразно использовать гибридные энергетические установки с использованием ВЭУ и солнечных батарей (СБ) [7, 8]. Однако, эффективность СБ зависит от угла падения светового потока на плоскость солнечной панели.

Таким образом, изучение возможностей управления гибридными энергоустановками систем электропитания автономных объектов связи является актуальной задачей.

Результаты исследований. Задача формулируется следующим образом обосновать возможности управления гибридными энергоустановками систем электропитания автономных объектов связи

Для решения задачи необходимо провести анализ характеристик известных типов регуляторов. В настоящее время существует несколько способов управления ВЭУ. Достоинства и недостатки наиболее известных регуляторов представлены в таблице 1 [2].

Таблица 1. Сравнительная характеристика различных типов регуляторов скорости вращения

Тип регулятора	Критерии оценивания		
	1	2	3
Управление без изменения частоты вращения	Достоинства		Недостатки
	<ul style="list-style-type: none"> – простота; – высокий КПД. 		<ul style="list-style-type: none"> – узкий диапазон применения; – надежность.
Управление изменением установочного угла лопастей	<ul style="list-style-type: none"> – широкий диапазон применения; – благоприятные режимы эксплуатации. 		<ul style="list-style-type: none"> – сложность конструкции; – надежность; – высокая стоимость.
	Управление изменением передаточного отношения редуктора-мультипликатора ветродвигателя	<ul style="list-style-type: none"> – широкий диапазон применения; – простота. 	

Из таблицы 1 видно, что основным недостатком известных способов управления ВЭУ является сниженная надежность. Поэтому возникает задача применения установок с упрощенным регулированием, которые повышают надежность такой системы и расширяют диапазон эффективного использования ветрогенераторов.

В условиях сильных ветров, например, при скорости ветра 25 м/с, современные установки блокируют, чтобы они не вышли из строя [3]. Предлагается способ управления перекрытием потоков ветра, что особенно перспективно в ветрогенераторах с вертикальной осью вращения. При этом появляется возможность регулирования скорости вращения, как в сторону увеличения, так и в сторону уменьшения.

Известна ветроэнергетическая установка (рисунок 2), запатентованная в Донском государственном техническом университете (г. Ростов-на-Дону) [6-8]. Данная установка содержит привод 1 и рычаг 2 с заслонкой 3, которая двигается перпендикулярно ветру, перекрывая его поток.

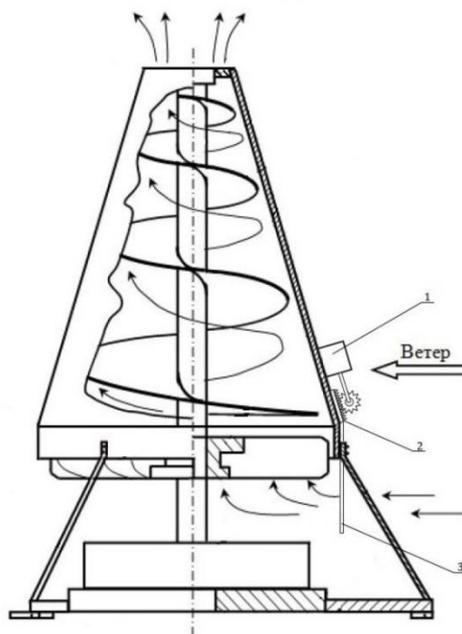


Рисунок 2. Конструкция вихревой ветроэнергетической установки

Кроме этого, для эффективного использования СБ можно регулировать угол наклона солнечных панелей. Эксплуатация солнечных панелей под углом в 45 градусов дает максимальную среднегодовую выработку электроэнергии. Поэтому изготовление таких установок изначально под этим углом упростит регулирование этих панелей в зависимости от сезона. Оптимальный для летнего времени года угол наклона – 30-40 градусов, для зимнего периода – 70 и более градусов [4, 5]. Использование вихревых установок в сочетании с солнечными панелями, размещёнными на поверхности конуса, обеспечит эффективное использование солнечной энергии за счет регулирования угла наклона конуса.

Выводы.

1. Перекрытие ветрового потока в вихревых ветроэнергетических установках позволяет регулировать скорость вращения и повысить надёжность и эффективность их эксплуатации.
2. Применение солнечных панелей в гибридных установках и в вихревых ветроэнергетических установках повышает надёжность и упрощает работу за счет регулирования угла наклона конуса.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Ресурсы и эффективность использования источников энергии в России/ Коллектив авторов. СПб.: Наука, 2002. 314 с.
2. Исследование алгоритмов управления и совершенствование системы автоматического управления ветроэнергетической установки с вертикальной осью вращения. [Электронный ресурс]: URL: <https://masters.donntu.org/2019/fkita/ivannikov/diss/index.htm> (дата обращения 13.10.2021 г.)
3. Мегаконструкции. Самые большие ветрогенераторы. [Электронный ресурс]: URL: <https://habr.com/ru/post/373021/> (дата обращения 14.10.2021 г.)
4. Угол наклона и ориентация солнечных батарей для максимальной производительности. [Электронный ресурс]: URL: <https://tcip.ru/blog/solar-panels/ugol-naklona-i-orientatsiya-solnechnyh-batarej-dlya-maksimalnoj-proizvoditelnosti.html> (дата обращения 14.10.2021 г.)
5. Оптимальный угол наклона солнечных батарей. [Электронный ресурс]: URL: <https://nsia-energy.ru/info/articles/16-optimalnyj-ugol-naklona-solnechnyh-batarej> (дата обращения 15.10.2021 г.)
7. Руденко Н.В., Ершов В.В., Пугачев И.В., Коньшина Н.А. Ветроэнергетическая установка: патент на изобретение № 2689661 Рос. Федерация. Бюл. №16, 2019
8. Rudenko N.V., Ershov V.V., Konshina N.A. Energy Conservation in High-Rise Buildings Based on Environmentally-Friendly Renewable Energy Sources // IOP Conf. Series: Earth and Environmental Science. 2019. V. 224 (1). [Электронный ресурс] // URL: <http://iopscience.iop.org/article/10.1088/1755-1315/224/1/012020/pdf> (дата обращения: 15.10.2021).
9. Rudenko N., Ershov V., Trints V. Increasing power supply efficiency of livestock complexes at small farms using renewable energy sources // IOP Conf. Series: Earth and Environmental Science 403 (2019) 012123. doi:10.1088/1755-1315/403/1/012123. [Электронный ресурс] // URL: <https://iopscience.iop.org/article/10.1088/1755-1315/403/1/012123/pdf> (дата обращения: 15.10.2021).

СОВРЕМЕННОЕ СОСТОЯНИЕ И ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ БЕСПРОВОДНОЙ СВЯЗИ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: информационные технологии, новые технологии, информационное общество, 5G, 6G, связь, интернет.

В статье рассмотрены актуальные тенденции современного информационного общества, определены основные тенденции в формировании инфокоммуникационных технологий во всем мире.

G.V. Tereshchenko, D.L. Ustimenko

CURRENT STATE AND PROSPECTS FOR THE DEVELOPMENT OF WIRELESS COMMUNICATIONS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: information technology, new technologies, information society, 5G, 6G, communications, Internet.

The article examines the current trends of the modern information world, identifies the main trends in the formation of info communication technologies around the world.

Цель работы: исследование состояния систем связи нынешнего времени, рассмотрение возможных перспектив развития

Задача работы: разобраться, как устроены сети 5G; оценить возможности применения 5G технологий; рассмотреть возможности сети 6G и сравнить с сетью 5G.

Таблица 1. Обозначения

1G, 2G, 3G, 4G, 5G, 6G	Первое, второе, третье, четвертое, пятое, шестое поколение беспроводной связи
AI	Искусственный интеллект
GL	Глубокое обучение
ML	Машинное обучение
VR	Виртуальная реальность
AR	Дополнительная реальность
ТГц	Терагерц

Введение

Системы беспроводной связи играют очень важную роль в современном обществе в сфере развлечений, бизнеса, коммерции, здравоохранения и безопасности. Эти системы

продолжают развиваться от одного поколения к другому, и в настоящее время мы наблюдаем развертывание беспроводных систем пятого поколения (5G) по всему миру. Ученые и представители отрасли уже обсуждают беспроводные системы 6G, которые станут шестым поколением эволюции.

Когда появилась первая мобильная сеть звонить на мобильные телефоны было довольно сложно. Первые телефоны были объемные и использовались не простыми потребителями.

Когда появилось первое поколение беспроводной связи, оно было основано на аналоговой передаче информации, сеть использовалась исключительно для голосовых вызовов и некоторых других несущественных возможностей.

Сеть второго поколения была основана уже на цифровом способе передачи информации. Скорость передачи данных у 2G была 200 kbps, что в 50 раз быстрее 1G.

3G уже могла полностью поддерживать интернет-приложения.

Когда же появилось 4G скорость передачи увеличилась, возможности увеличились. На сегодняшний день технология 4G используется почти везде. Но уже разработана сеть 5G, а также обсуждается сеть 6G.

На сегодняшний день

Технология 5G

5G спроектирована с помощью различных новых технологий вот одни из преобладающих:

- Программно-определяемая сеть (Software Defined Networking- (SDN)) предлагает возможность централизованно контролировать, интеллектуально маршрутизировать сетевой трафик с использованием программных приложений.
 - Сетевая функция виртуализации (Network Function Virtualization - (NFV)) — это концепция, которая используется для упаковки сетевых функций.
 - Пограничные вычисления с множественным доступом (Multi-Access Edge Computing (MEC))
 - Нарезка сети (network slicing). Она подразумевает то, что разные ресурсы сети “нарезаются” для разных целей.
1. eMBB (Enhanced mobile broadband) — Расширенная мобильная широкополосная связь, обеспечивает высокую скорость передачи данных в широкой зоне покрытия
 2. mMTC (Massive machine type communications) – возможность подключения очень большого числа устройств (датчики, счетчики и т. д.)
 3. URLLC (Ultra-reliable and low latency communications) – высоконадежное соединения с низкой задержкой передачи данных. [1, С. 2]

5G (пятое поколение мобильной связи) в отличие от 4G (четвертое поколение) имеет более высокую частоту — это означает что у этой технологии более широкая полоса для передачи данных, что в свою очередь значит более высокую скорость передачи данных (широкую полосу легче вывести на широких частотах). Технология умеет работать в двух диапазонах:

- средний (3.5 ГГц)
- миллиметровый (от 24 ГГц и больше)

У технологии 4G диапазон меньше (до 6 ГГц). Поэтому основной прирост скорости передачи данных происходит именно из-за более высоких частот. Но более высоким частотам сложнее проходить через твердые объекты, то есть идет большая потеря сигнала. Поэтому в отличие от 4G, которая распространяет сигнал во все стороны, передатчик 5G формирует отдельный сигнал для каждого приемника, стараясь так чтобы сигнал ни с чем не пересекался,

технология называется beamforming (формирование луча) она вычисляет положение пользователя по отраженным сигналам, в том числе и от поверхностей зданий.

Целесообразно использовать технологию 5G там, где требуется большая пропускная способность это стадионы, вокзалы, торговые и бизнес-центры, в аэропортах и других местах, где чаще всего находится большое количество людей. Проведение такой сети в не общественных местах нецелесообразно так как это дорого и нет нужды в высокой пропускной способности.

Перспективы развития

Технология 6G

Шестое поколение (6G) – это новая беспроводная технология, к которой приступают многие ученые и исследователи. Основные обещания 6G заключаются в расширении преимуществ AI и ML в беспроводных сетях. 6G также обеспечит достижения в технических показателях, таких как высокая пропускная способность, улучшенное использование радиочастотных диапазонов и многое другое с использованием методов AI и ML. Одной из основных технологий машинного обучения, рассматриваемой в качестве ключевой технологии для 6G, будет DL из-за его достижений в обучении на основе сценариев. Например, DL может решить, к какой точке доступа подключиться в 6G и какой контроллер ресурсов имеет больше доступных ресурсов. Интересно отметить, что DL успешно используется в задачах классификации и дает хорошие результаты, но роль DL в беспроводных сетях все еще остается неизученной областью.

Модели машинного обучения (ML) – это вычислительные системы, которые используются для изучения отличительных характеристик системы, которые не могут быть представлены математической моделью. Как только модель обучена на заданных данных, она может эффективно принимать решение по неизвестным данным, а также выполнять задачи, основанные на арифметических вычислениях. Это позволит моделировать машинное обучение для мобильности, доступности, управления сетевой связью, а также улучшить и автоматизировать управление производительностью сети.

Глубокое обучение (DL) – это функция AI, которая выявляет закономерности человеческого мышления и использует это понимание для создания шаблонов на основе искусственных нейронных сетей.

- Используя DL, можно создать больше шаблонов, добавив больше слоев к существующей нейронной сети. Это обеспечивает высокую размерность.
- Процесс обучения в DL не сложен
- DL не влияет на вычислительную мощность.
- DL требует большого количества памяти и вычислительных ресурсов для обработки.
- DL требует очень сложных методов оптимизации, что делает его более дорогостоящим и сложным.
- DL требует больших наборов данных, что затрудняет понимание и реализацию. Это также влияет на точность вывода.

Согласно видению Samsung, раннее коммерческое внедрение сетей 6G ожидается в 2028 году, но массовое развёртывание сотовых сетей следующего поколения вряд ли произойдёт раньше 2030 года. [3, С. 7]. Samsung утверждает о пиковой скорости передачи данных в 1000 Gbps при задержке менее 100 мкс. [3, С. 19]. Как же достигается такая скорость? Дело в том, что ученые используют терагерцовый (ТГц) диапазон.

Зачем же нам такие технологии, если существует 5G? Технологии не стоят на месте, общество развивается и соответственно открываются потребности в новых поколениях беспроводной связи, которые будут превосходить по скорости, производительности и многим другим параметрам старые поколения связи. Например, 6G поможет улучшить управление

беспилотными автомобилями, для них непрерывная связь важнее всего, хотя бы один сбой и могут пострадать пассажиры, автомобили будут знать положение друг друга и заранее перестраивать маршрут чтобы не стоять в пробках. Системы таких автомобилей будут сами строить маршрут, а это не возможно без новых поколений сети, 5G такого не умеет. Или же в нашу жизнь активно входят VR и AR. А это огромное количество данных, которые требуют большой скорости передачи данных, то, что мы используем 4G и 5G не дает нам больших возможностей в этой сфере. Так или иначе 6G это всего лишь усовершенствование 5G.

Вывод

На примере 5G и 6G были рассмотрены перспективы развития технологий и их значение. Каждое новое поколение беспроводной сети будет давать человечеству все больше возможностей. Каждая из них будет отражаться, как и на самом человеке, так и на человечестве в целом. Перед ними будут стоять все больше новых задач, которые нужно будет решить. Общество должно развиваться, человек должен развиваться, а не стоять на месте.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Wijethilaka, Shalitha; Liyanage, Madhusanka. Mobile Edge Computing A key technology towards 5G. IEEE, 22.03.2021 URL: https://researchrepository.ucd.ie/bitstream/10197/12083/2/IEEE_COMST_Slicing_IoT_survey_Final_Submission_%20%281%29.pdf
2. ZHASNIT KAUR, M. ARIF KHAN, MOHSIN IFTIKHAR, MUHAMMAD IMRAN, KAZI EMAD Machine learning techniques for 5G and beyond // IEEE, 13.01.2021 URL: <https://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp>
3. The Next Hyper Connected Experience for All // Samsung 14.07.2020 URL: <https://cdn.codeground.org/nsr/downloads/researchareas/6G%20Vision.pdf>

И.С. Ионов¹, Н.В. Болдырихин²

ОБЗОР МЕТОДОВ ФИЛЬТРАЦИИ ВИДЕОПОТОКА

Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону, Россия¹
Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: фильтрация, шум, видеопоток, подавление шума, методы фильтрации шума.

В статье проанализированы современные методы фильтрации видеопотоков, позволяющие повысить качество видеоизображения. Показаны особенности реализации данных методов, выявлены достоинства и недостатки.

OVERVIEW OF VIDEO STREAM FILTERING METHODS

Don State Technical University, Rostov-on-Don, Russia¹
North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia²

Key words: filtering, noise, video stream, noise suppression, noise filtering methods.

The article analyzes modern methods of filtering video streams, which can improve the quality of the video image. The features of the implementation of these methods are shown, the advantages and disadvantages are revealed.

Шумоподавление является одной из самых распространенных проблем при обработке как статичных изображений, так и видеопотока [1-5]. При применении цифровой техники, любой сигнал подвержен цифровому шуму. Данные шумы могут появляться по самым разным причинам, таким как неисправности оборудования, помехи в канале передачи данных и другим. В результате данные, полученные с шумами, искажаются.

Целью данной статьи является обзор методов фильтрации видеопотока.

Поскольку видеопоток представляет собой временную последовательность кадров, то для него, кроме пространственных шумов, встречающихся в изображениях, характерны также шумы во временной координате.

Методы фильтрации видео можно условно разделить на три категории:

- пространственные методы, подразумевающие устранение шума в пределах одного кадра посредством усреднения соседних пикселей;
- временные методы, основанные на усреднении параметров пикселей между несколькими идущими подряд кадрами;
- пространственно – временные методы, комбинированные методы, сочетающие в себе возможности пространственных и временных методов фильтрации.

Одним из самых простых методов устранения шума является *линейное усреднение пикселей* [1], подразумевающее для каждого пикселя анализ определенного количества соседних пикселей в пределах некоторого окна заданного размера. Новое значение пикселя может вычисляться, как среднее арифметическое значение параметров соседей, при этом может задаваться некоторое пороговое значение параметров, по которому отбираются соседние пиксели для усреднения, т.е. в этом случае анализируются не все пиксели окна.

При линейном усреднении так же может быть использована взвешенная сумма. Весовые коэффициенты при этом определяются расстоянием до анализируемого пикселя.

Данный метод также применим и во временной области. В этом случае усреднение происходит не по соседним пикселям, а по соседним кадрам, на которых будет браться один и тот же пиксель.

Другим методом устранения шума является *размытие по Гауссу*. Это способ размытия изображения с помощью функции Гаусса [4]. Данный метод используется в камерах низкого класса для устранения шума, применение которого приводит к необратимой потере деталей на изображении.

Фильтрацию шума также выполняют с помощью методов *математической морфологии* [2].

Использование методов математической морфологии, сужения и расширения, а также их комбинаций закрытия и раскрытия также применяется в устранении шума в изображениях.

Данный метод не подходит для фильтрации фотореалистичных изображений, так как результат получается искусственным.

Медианная фильтрация – метод, похожий на линейное усреднение пикселей, где анализируются соседние по отношению к центральному пиксели [4,5]. При данном виде фильтрации центральный элемент окна заменяется медианой всех пикселей в окне. Медианой является центральный элемент отсортированной последовательности значений яркости пикселей, находящихся в окне. Например, если в окно попали пиксели со значениями яркости 120, 90, 100, 130, 80, отсортировав значения получим: 80, 90, 100, 120, 130. В данном примере медианой будет являться значение 100.

Минусом данного вида фильтрации является то, что он может размывать мелкие детали изображения, если они меньше размеров окна.

Метод главных компонент [4,5], суть которого заключается в следующем: при удалении шума из блока пикселей необходимо представить окрестность этого блока в виде набора точек в многомерном пространстве, применить к нему PCA (principal component analysis) и оставить только первые компоненты преобразования. При этом предполагается, что в первых компонентах содержится основная полезная информация, оставшиеся же компоненты содержат ненужный шум. Применяв обратное преобразование после редукции базиса главных компонент, мы получим изображение без шума.

Анизотропная диффузия – при использовании данного метода, яркость каждого пикселя воспринимается как значение температуры [4,5]. Таким образом все изображение представляет собой карту температур. Процесс шумоподавления включает моделирование процесса теплопереноса:

$$I_t = c * \Delta I$$

где c – коэффициент теплопроводности, ΔI – разность яркостей («температур») двух пикселей.

Кроме рассмотренных методов, для фильтрации изображений достаточно часто применяются методы на основе вейвлет-преобразования и методы основанные на преобразовании Фурье. Данные методы дают хороший результат, но содержат сложные математические расчеты. По этой причине, методы основанные на вейвлетах и преобразовании Фурье используются для обработки статичных изображений и для видео малоприспособны.

Все из рассмотренных алгоритмов фильтрации могут применяться как для изображений, так и для видеопотока. Каждый из приведенных алгоритмов имеет свои особенности и определенную область применения. Для достижения наилучшего результата необходимо выбирать метод фильтрации с учетом входных данных, предполагаемого характера шума, скорости работы и объемов вычислений.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Тамьяров А.В., Шестов Р.В. Анализ методов предварительной обработки изображения на основе усредняющих фильтров // Вестник Волжского университета им. В.Н. Татищева. -2011, № 18, с. 109-115.
2. Тимченко В.И., Хмельницкая К.А., Чернов И.Н. Применение математической морфологии в оптоэлектронных системах обнаружения предаварийных ситуаций // Сборник: Актуальные проблемы инфотелекоммуникаций в науке и образовании / Под редакцией С. В. Бачевского, составители: А. Г. Владыко, Е. А. Аникевич. -2018. с. 300-304.
3. Лукин В.В. Современные методы и проблемы фильтрации многоканальных изображений // DSPA: Вопросы применения цифровой обработки сигналов. -2011, т. 1, № 1, с. 3-6.
4. Грузман И.С. Цифровая обработка изображений в информационных системах. - Новосибирск: НГТУ, 2000, 168с.
5. Гонсалес Р., Вудс Р. Цифровая обработка изображений. -М: Техносфера, 2005. - 1072 с.

АНАЛИЗ БЕСПРОВОДНОГО ДОСТУПА В ЛОКАЛЬНЫХ СЕТЯХ СВЯЗИ

Южный федеральный университет, г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: информационные системы, телекоммуникационная сеть, беспроводной доступ, локальные сети, технология доступа.

В статье предлагается анализ технологий построения локальных сетей с беспроводным доступом: сети с базовым набором услуг: Ad-Hoc BSS и инфраструктурная BSS, сети с технологией Wi-Fi. Рассмотрены типы волн, которые распространяются в условиях препятствий: Земные, Ионосферные, Прямые, Тропосферные. Показан пример реальной зоны покрытия. Затронута тема развития мобильной телефонии, как беспроводного доступа в сети связи.

A.S. Abramyan

ANALYSIS OF WIRELESS ACCESS IN LOCAL COMMUNICATION NETWORKS

South Federal University, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: information systems, telecommunications network, wireless access, local area networks, access technology.

The article offers an analysis of technologies for building local networks with wireless access: networks with a basic set of services: Ad-Hoc BSS and infrastructure BSS, networks with Wi-Fi technology. The types of waves that propagate under obstacles are considered: Terrestrial, Ionospheric, Direct, Tropospheric. An example of a real coverage area is shown. The topic of the development of mobile telephony as a wireless access in a communication network is touched upon.

Локальные сети связи

Сети и оборудование стандарта IEEE 802.11, также известные как Wi-Fi — по имени консорциума Wi-Fi Alliance, который занимается вопросам совместимости и сертификации оборудования стандартов IEEE 802.11, — занимают лидирующие позиции в мире беспроводных локальных сетей. Стандарт 802.11 определяет в качестве основного структурного элемента WLAN сеть с базовым набором услуг (Basic Service Set, BSS). BSS представляет собой набор беспроводных сетевых устройств, который разделяет среду передачи и работает с одинаковыми характеристиками доступа к среде: частота и схема модуляции сигналов. Сети BSS не являются традиционными сотами (как в мобильных сетях), их зоны покрытия могут находиться друг от друга на большом расстоянии, а могут частично или полностью перекрываться — стандарт 802.11 даёт здесь свободу проектировщику сети.

Стандарт 802.11 имеет два типа топологий сетей BSS:

- топология на основе связей «точка-точка» (то есть узлы непосредственно взаимодействуют друг с другом), сеть с такой топологией в стандарте 802.11 называют независимой (Independent BSS, IBSS) или сетью «по случаю» (Ad-Hoc BSS). Так как устоявшегося названия для такого типа сети в русскоязычной технической литературе нет, будем называть ее сетью Ad-Hoc;
- централизованная топология с использованием одного центрального узла. Центральный элемент называют базовой станцией, а соответствующие сети — инфраструктурными сетями (Infrastructure BSS, или просто BSS).



Рисунок 1. Сети с базовым набором услуг: Ad-Нос BSS и инфраструктурная BSS.

Сеть Ad-Нос BSS представляет собой набор узлов, которые взаимодействуют через общую электромагнитную среду на основе децентрализованного алгоритма доступа. Сеть AdНос создается самопроизвольным способом на некоторый (обычно небольшой) период времени. Хотя базовая станция в сети Ad-Нос отсутствует, в каждый момент времени в сети имеется один или несколько узлов, которые берут на себя ведущую роль. Нужно сказать, что сети Ad-Нос функционируют автономно, в них нет никаких средств для связи с другими сетями.

Пользователи инфраструктурной BSS могут обмениваться информацией только с базовой станцией, а она транзитом обеспечивает взаимодействие между отдельными пользователями, то есть весь трафик в BSS проходит через базовую станцию. Инфраструктурная BSS образует широкоэмитательный домен. [1]

Беспроводный доступ

Возможность передавать информацию без проводов, которые привязывают абонентов к определенной точке, всегда была очень привлекательной. Доказательство тому - мобильная телефония. Первый мобильный телефон был изобретен еще в 1910 году Ларсом Магнусом Эрикссоном (Lars Magnus Ericsson). Этот телефон предназначался для автомобиля и был беспроводным только во время движения. Однако в движении им нельзя было пользоваться — для разговора нужно было остановиться, выйти из автомобиля и с помощью длинных жердей присоединить телефон к придорожным телефонным проводам (рис. 2). Понятно, что определенные неудобства и ограниченная мобильность воспрепятствовали коммерческому успеху этого вида телефонии.

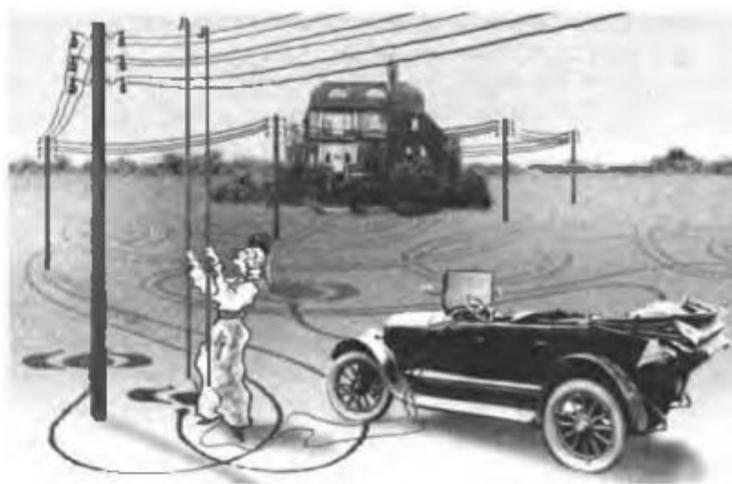


Рисунок 2. Первый мобильный телефон.

Прошло много лет, прежде чем технологии радиодоступа достигли определенной степени развития и в конце 70-х обеспечили производство сравнительно компактных и недорогих радиотелефонов. С этого времени начался бум мобильной телефонии, продолжающийся до настоящего времени.

Впрочем, беспроводная связь не обязательно означает мобильность. Широко используется так называемая фиксированная беспроводная связь, когда взаимодействующие узлы постоянно располагаются в пределах небольшой территории, например в определенном здании. Фиксированная беспроводная связь применяется вместо проводной, когда по какой-то причине невозможно или невыгодно использовать кабельные линии связи. Причины могут быть разными: малонаселенная или труднодоступная местность; здания, имеющие историческую ценность, стены которых непозволительно подвергать испытанию прокладкой кабеля; необходимость организации временной связи, например, при проведении конференции в здании, в котором отсутствует проводной канал, имеющий достаточную для качественного обслуживания пропускную способность, и т. д.

Развитие технологии сотовых телефонных сетей привело к тому, что эти сети стали очень широко использоваться для мобильного доступа к Интернету и, начиная с поколения 4G, стали скорее мобильными компьютерными сетями, чем мобильными телефонными сетями, так как основной услугой в них стал доступ к Интернету, а телефонные услуги стали предоставляться также с использованием протокола IP и Интернета. [2]

Зона покрытия

Зачастую в помещениях зона покрытия имеет сложную форму. Один из примеров — на рис. 3 ниже.



Рисунок 3. Пример реальной зоны покрытия (тепловая карта).

Сложная форма покрытия связана не только с теми препятствиями, которые преодолевает электромагнитное излучение, но и с диаграммой направленности, которую имеет каждая антенна.

Даже у направленной антенны, кроме основного или центрального лепестка, есть еще несколько боковых, существование которых необходимо учитывать при построении беспроводной сети в стесненных условиях. [3]

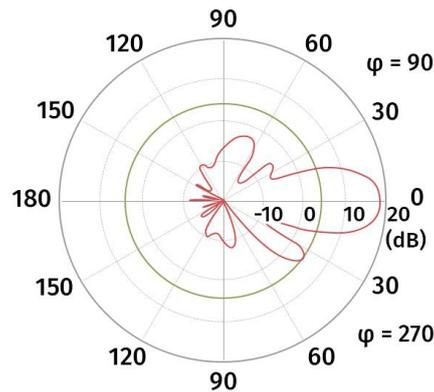


Рисунок 4. Диаграмма направленности антенны с ярко выраженным центральным лепестком.

Передаваемый трафик

В отличие от Ethernet, имеющего кадр только одного типа — кадр данных, в технологии Wi-Fi поддерживаются кадры нескольких типов, причем их структура гораздо сложнее.

Существует три типа кадров Wi-Fi:

- кадры данных;
- кадры слоя управления;
- кадры слоя менеджмента.

Тип кадра, а также его подтип определяются значением соответствующих полей двухбайтового поля «Управление кадром». А пока давайте сосредоточимся на кадрах данных. Одна из особенностей кадра Wi-Fi - наличие в нем четырех полей MAC-адреса. Их назначение зависит от конфигурации сети. Когда две точки доступа взаимодействуют друг с другом напрямую, используются все четыре MAC-адреса: исходная станция, две точки доступа и конечная станция. Когда станция связывается с Интернет-сайтом, используются только три адреса: пользовательская станция, точка доступа и маршрутизатор системы распределения. Кадр Wi-Fi имеет ряд полей, которые помогают узлам связи обнаруживать и восстанавливать поврежденные и потерянные кадры.

Поле данных может содержать до 2312 байт пользовательских данных. Кадры Wi-Fi могут быть фрагментированы, и цель фрагментации здесь отличается от цели той же операции в протоколе IP. Там пакет фрагментируется, когда его размер превышает MTU в промежуточном маршрутизаторе. Здесь фрагментация используется для ускорения передачи данных в условиях высокого уровня помех в радиосети, поскольку чем меньше размер кадра, тем выше вероятность того, что он будет принят без искажений. [4]

Радиофизические характеристики

Характеристики беспроводной линии связи (расстояние между узлами, территория охвата, скорость передачи информации и т. п.) во многом зависят от частоты используемого электромагнитного сигнала. На рис. 5 показаны диапазоны электромагнитного спектра. Обобщая, можно сказать, что они и соответствующие им беспроводные системы передачи информации делятся на четыре группы.

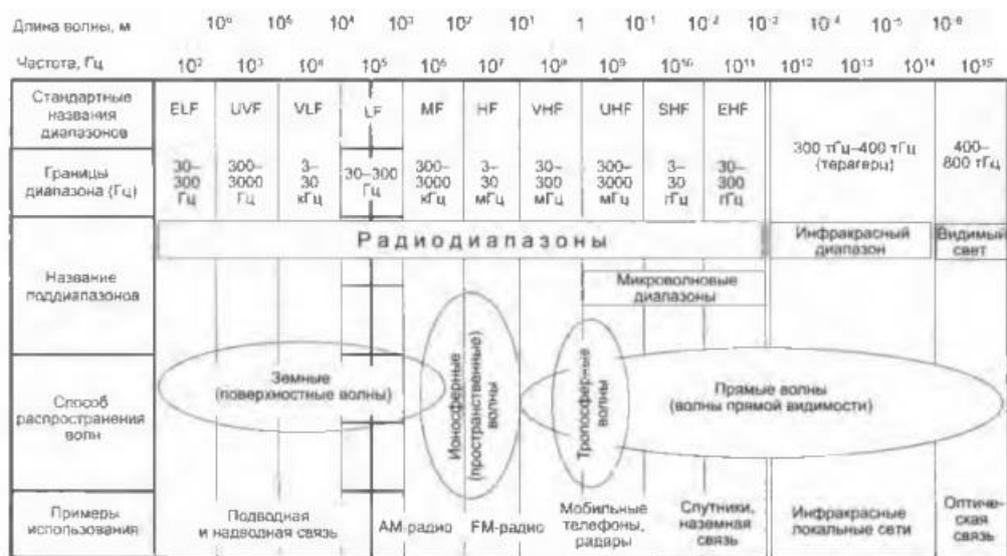


Рисунок 5. Диапазоны электромагнитного спектра.

Диапазон до 300 ГГц имеет общепринятое стандартное название - радиодиапазон. ИТУ разделил его на несколько поддиапазонов (показано на рисунке), от очень низких частот (ELF) до сверхвысоких частот (EHF). Радиостанции, которые мы привыкли работать в диапазоне от 20 кГц до 300 МГц, и для этих диапазонов существует, хотя и не определено в стандартах, часто используемое название «радиовещание». Сюда входят, в частности, низкоскоростные системы АМ и FM1, предназначенные для передачи данных со скоростью от нескольких десятков до сотен килобит в секунду. Примером могут служить радиомодемы, которые соединяют два сегмента ЛВС на скорости 2400, 9600 или 19200 кбит / с.

Некоторые диапазоны от 300 МГц до 3000 ГГц также имеют нестандартное название для микроволновых диапазонов. Микроволновые системы представляют собой широчайший класс систем, объединяющих микроволновые каналы, спутниковые каналы, беспроводные локальные сети и фиксированные системы беспроводного доступа, также называемые системами беспроводного локального шлейфа (WLL).

Инфракрасный находится выше микроволнового диапазона. Микроволновый и инфракрасный диапазоны также широко используются для беспроводной передачи информации. Поскольку инфракрасное излучение не может проникать через стены, системы инфракрасных волн служат для формирования небольших сегментов локальных сетей в одной комнате.

В последние годы видимый свет также начал использоваться для передачи информации (с помощью лазеров). Системы видимого света используются как высокоскоростная альтернатива двухточечным линиям связи с микроволновой печью для доступа на короткие расстояния. [5]

Вспомним несколько важных физических явлений, связанных с распространением волн вообще и электромагнитных волн в частности. На рис. 6 показано, что сигнал, встречая препятствие, может распространяться в соответствии с тремя механизмами: отражением, дифракцией и рассеянием. Когда сигнал встречает препятствие, которое частично прозрачно для данной длины волны и в то же время имеет размеры, намного превышающие длину волны, часть энергии сигнала отражается от этого препятствия. Если сигнал встречает непроницаемое для него препятствие (например, металлическую пластину), намного превышающее длину волны, то возникает дифракция - препятствие как бы огибает сигнал, что позволяет принимать его даже без помех, находясь в зоне прямой видимости. И, наконец, при встрече с препятствием, размер которого соизмерим с длиной волны, сигнал рассеивается, распространяясь под разными углами. [6]

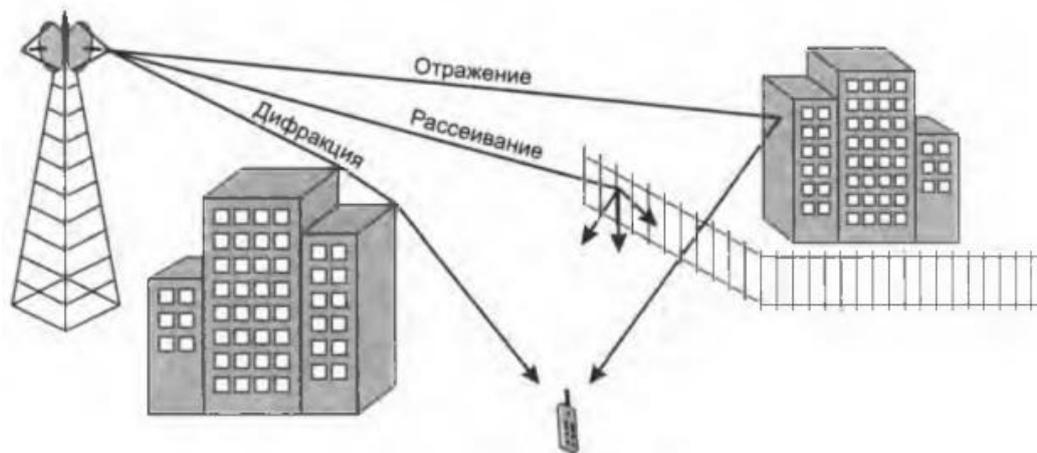


Рисунок 6. Отражение, дифракция и рассеивание электромагнитной волны.

Земные или **поверхностные** волны распространяются по поверхности земли. Следуя более или менее по местности, они могут путешествовать на большие расстояния, до нескольких сотен километров, далеко за линией видимого горизонта.

Такой способ распространения волн характерен для электромагнитного излучения низкой частоты - до 2 МГц. Электромагнитные волны этой частоты рассеиваются в атмосфере таким образом, что не проникают в верхние слои атмосферы. Самый известный пример земной волны - длинноволновый радиосигнал АМ. Основная причина, по которой волны следуют за земной поверхностью, — это дифракция. В этом случае непреодолимое препятствие, намного превышающее длину волны, представляет собой выпуклость земли. Способность волны огибать препятствие зависит от отношения длины волны к размеру препятствия; чем меньше это отношение, тем слабее дифракция. Отсюда ясно, что для электромагнитных сигналов высокой частоты эффектом дифракции можно пренебречь.

Ионосферные (пространственные) волны характерны для сигналов средних и высоких частот от 2 до 30 МГц. Сигналы, излучаемые наземной антенной, отражаются ионосферой (менее плотными ионизированными верхними слоями атмосферы) на землю и, следовательно, могут распространяться далеко за пределы видимого горизонта на расстояния даже большие, чем поверхностные волны. При достаточной мощности передатчика радиоволны в этих диапазонах из-за многократных отражений от ионосферы могут даже обогнуть земной шар. Ионосферные волны широко используются в радиовещании и особенно в международном радиовещании, например, такими компаниями, как BBC (BBC Radio World Service).

Прямые волны, или **волны прямой видимости**, как следует из названия, распространяются только по прямой линии от передатчика к приемнику. Причем последний может располагаться как на земле, так и в космосе. Такой тип распространения волн характерен для электромагнитных сигналов с частотой выше 30 МГц - они не могут ни отражаться от ионосферы, ни огибать выступы Земли. Выше 4 ГГц их поджидает неприятность: они начинают поглощаться водой, а значит, не только дождь, но и туман могут вызвать резкое ухудшение качества передачи СВЧ-систем. Инфракрасный и видимый свет могут передаваться только на линии прямой видимости, так как они не проходят сквозь стены.

Тропосферные волны могут генерироваться излучением очень высокой и сверхвысокой частоты (30 МГц - 3 ГГц). Как упоминалось выше, электромагнитные сигналы из этого диапазона не могут быть отражены ионосферой. Однако они могут распространяться за счет преломления и рассеяния на неоднородностях в тропосфере - слое атмосферы, ближайшем к Земле. Неоднородности тропосферы — это области пространства, где воздух в определенные моменты времени имеет температуру, давление и влажность, которые отличаются от средних значений для окружающей среды. Тропосферные волны позволяют передавать сигнал, пусть и

очень слабый, на расстояние до 1000 км. Чем выше несущая частота, тем выше возможная скорость передачи данных. Преобладает потребность в высокоскоростной передаче информации, поэтому все современные системы беспроводной передачи информации работают в высокочастотных диапазонах, начиная с 800 МГц, несмотря на преимущества, которые сулят низкочастотные диапазоны из-за распространения сигнала вдоль земной поверхности или отражения от ионосферы. [7]

В заключении, в статье были рассмотрены такие вещи, как: сети с базовым набором услуг: Ad-Hoc BSS и инфраструктурная BSS, сеть с технологией Wi-Fi на примере помещения со сложной зоной покрытия. Рассмотрен тип передаваемого трафика в сети Wi-Fi, диапазон частот и длин волны, а также проведён анализ типов передаваемых электромагнитных волн и их поведения (отражение, дифракция и рассеивание).

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Олифер. Компьютерные сети связи.
2. <https://habr.com/ru/article/456918/>
3. А. Ю. Аганов, А. В. Кузичкин, В. В. Попов, А. А. Таранов АО «Научно исследовательский институт телевидения»
4. Сборник трудов МТСИ
5. С. В. Кулешов Потенциальные свойства цифровых каналов передачи данных
6. А.А. Карпук Оптимизация присвоения частот радиолиниям
7. Проблемы инфокоммуникаций Научный журнал А.О. Зенкевич Л.Л. Гладков О.К. Барановский

Б.П. Борисов, А.А. Соловьёв

АНАЛИЗ ВОЗМОЖНОСТЕЙ И ГРАНИЦ ПРИМЕНЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЙ FTTX И PON

Южный федеральный университет, г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: телекоммуникационная сеть, подключение абонентов, технология доступа, интернет, оптическое волокно, связь, кабельное подключение, пассивная оптическая сеть.

В статье предлагается сравнительный анализ наиболее популярных технологий построения телекоммуникационных сетей: активная оптическая сеть (AON), пассивная оптическая сеть (PON) и оптоволокно до точки X (Fiber To The x). Исследованы и проанализированы потенциальные возможности использования той или иной технологии, их конкретные вариации. В статье показаны этапы развития телекоммуникационных сетей посредством представления информации о работе и используемых компонентах для разнообразных вариантов построения сетей.

ANALYSIS OF POSSIBILITIES AND LIMITS OF USING OF FTTH AND PON TECHNOLOGIES

South Federal University, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: telecommunication network, subscriber connection, access technology, Internet, optical fiber, communication, cable connection, passive optical network.

The article offers a comparative analysis of the most popular technologies for building telecommunication networks: active Optical Network (AON), passive optical network (PON) and fiber to point X (Fiber to x). The potential possibilities of using one or another technology, their specific variations are investigated and analyzed. The article shows the stages of development of telecommunication networks by presenting information about the operation and components used for a variety of options for building networks.

FTTx, аббревиатура от Fiber To The x — общий термин, обозначающий широкополосную телекоммуникационную сеть, сеть передачи данных, в которой используется оптоволоконный кабель [1].

Технология FTTx имеет множество вариаций (названия, которым даются путём замены буквы “x” на какую-либо другую). Ниже перечислена большая часть из них:

- FTTN (Fiber to the Node) — волокно до сетевого узла. Волокно протягивается вплоть до уличного узла коммутации, городская или районная станция или узел связи, находящимся в основном на расстоянии в 1-2 километра до конечного потребителя, с дальнейшей прокладкой меди от шкафа до абонентского здания (как правило по технологии xDSL [2]). В качестве последней мили как правило выступает коаксиальный кабель или витая пара, что удешевляет этот тип технологии, в сравнении с FTTP, более дешёвым, при практически идентичных параметрах (скорости, качества соединения, вероятности ошибки и т. д.), на которой реализованы высокоскоростные протоколы передачи данных, по типу IP, TCP/IP, UDP, FTP [3];
- FTTC (Fiber to the Curb) — волокно до микрорайона (под “микрорайоном” может подразумевать район города, квартал или группа домов). FTTC имеет много общего с FTTN, но при рассматриваемом типе FTTx распределительный шкаф (РШ) располагается ближе к клиентским помещениям, не далее чем 300 метров. Непосредственно до домов-абонентов выполняется посредством медных кабелей, схожих с технологиями Ethernet или IEEE 1901. FTTC применяется при необходимости строительства подстанций связи, именуемых выносами [4]. Для последней мили могут быть использованы коаксиалы, связь по опоре ЛЭП или кабели витой пары. Один из протоколов управления – IEEE P1905;
- FTTP (Fiber to the Premises) — волокно до точки распределения, отличающиеся от вышеописанных технологий тем, что распределительная коробка, точка распределения, находится в нескольких метрах от конечных потребителей. Близость точки распределения позволяет обеспечить абонентам скорость порядка гигабайта [5];
- FTTP (Fiber to the Premises) – волокно до помещения, что является обобщением технологий FTTB и FTTH;
- FTTB (Fiber to the Building) – волокно до здания. Оптический кабель прокладывается непосредственно до здания, до технического этажа или подвального помещения, где и располагается точка распределения – это

коммутатор доступа (КД). Дальнейшее подключение до конкретных пользователей осуществляется по технологиям, как и в случае с FTTN и FTTC (Ethernet, xDSL и т. п.). В основном используется в тех случаях, когда стоит необходимость построения сети на базе Ethernet. Обладает высоким показателем ширины полосы пропускания (в сравнении с FTTC) при более низких затратах на строительство (в сравнении с FTTN), как следствие, преобладает при строительстве новых многоквартирных домов;

- FTTN (Fiber to the Home) – волокно до квартиры или частного дома. Волокно тянется до границы жилого помещения, до медиа шлюза (МШ), располагающегося в пределах жилья, а далее услуги предоставляются с использованием сетевого протокола канального уровня PPPoE [6]. Как и отмечалось выше, стоимость построения сети по такой технологии выше, чем при использовании технологии FTTB, почему и востребована эта технология только в случаях строительства малоэтажных и частных домов. При этом FTTN обладает наивысшим уровнем полосы пропускания, дешевле в обслуживании за счёт меньших физических размеров технических помещений и, следовательно, в меньшем объёме потребляемого электричества и, наконец, является наиболее стандартизированной именно эта технология [7].

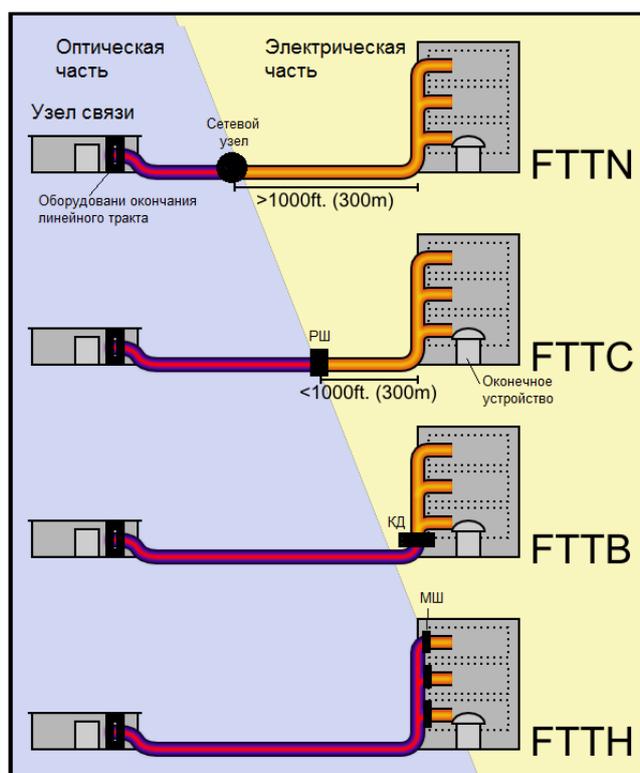


Рисунок 1. Визуальные отличия типов технологии FTTx

PON (Passive Optical Network) – пассивная оптическая сеть (рисунок 2), распределительная сеть которой базируется на древовидной волоконно-кабельной структуре. Кабели проводятся непосредственно до здания, будь то офис или жилой дом, подключаясь на узлах к пассивным оптическим разветвителям (так называемые сплиттеры). Древовидная архитектура PON позволяет эффективно наращивать пропускную способность и узлы сети в зависимости от потребностей абонентов конкретно в данный момент, либо же от потенциальных будущих потребностей нынешних абонентов или будущих пользователей [8].

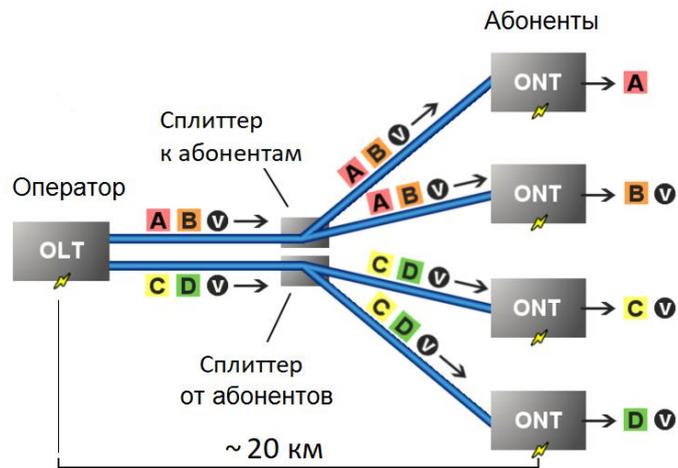


Рисунок 2. Пример работы PON

AON (Active Optical Network) – активная оптическая сеть (рисунок 3) является двухточечной структурой, peer to peer, иначе говоря. В активной оптической сети каждый потребитель имеет свою оптоволоконную линию, выделенную персонально для него, оканчивающуюся концентратором.

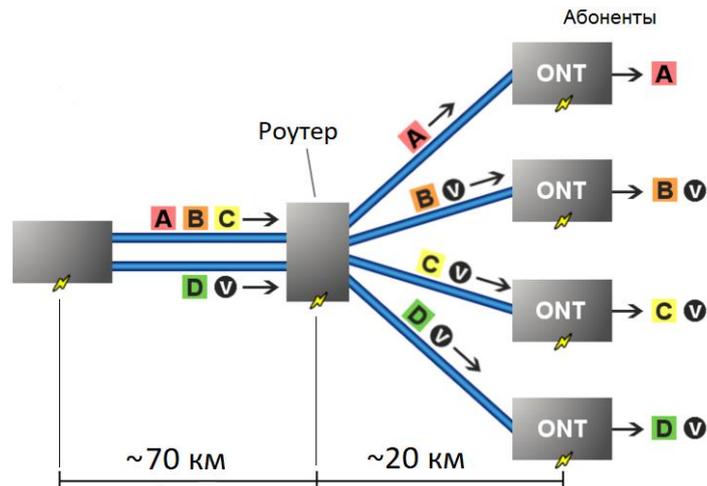


Рисунок 3. Пример работы AON

Принципиальное отличие AON от PON заключается в том, что активная сеть строится на передаче оптического сигнала при помощи такого электрооборудования, как коммутатор, маршрутизатор и медиаконвертер. В основном при использовании этой технологии оптический сигнал преобразуется в электрический и обратно и уже снова полученный оптический сигнал направляется именно к тому пользователю, которому он и был предназначен. Эти сигналы избегают коллизий, так как электрооборудование обладает буферизацией.

На рисунках буквой "V" обозначены видео-файлы, предназначенные для многих или вообще всех абонентов. Буквами "А", "В", "С" и "D" обозначаются файлы, предназначенные для конкретных пользователей.

Сети AON во многом схожи с сетями типа Ethernet, используемые в образовательных учреждениях, офисах и различных подобных заведениях. С тем отличием, что Ethernet проводится в пределах самого заведения для создания локальной сети между сотрудниками/учащимися, а активная оптика предназначена для подключения строений к центральным зданиям операторов связи. при обслуживании распределительным шкафом

вплоть до 1000 абонентов максимум (но чаще берут около половины от этого количества, 400-600 абонентов).

Отличия PON от AON заключаются в том, что PON работает по принципу “точка – много точек”, от одного оптического канала сигнал разделяется на “порции” сети при помощи сплиттера, разветвителя. После “порции” информации распределяются по абонентским каналам, тем самым передавая индивидуальные для каждого потребителя данные. При этом для сети с пассивной технологии не применяются никакие активные элементы (например, усилители, повторители и т. д.). В системе PON однополосное соединение по оптоволокну с терминалом оптической линии центрального офиса, именуемого OLT, подключается к оптическим сетевым терминалам либо же сетевым оптическим блоком (ONT и ONU соответственно). Сплиттер же может устанавливаться как в помещении заказчика, так и за его пределами.

Ключевые отличия пассивной оптической сети от активной оптической сети заключаются в использовании сплиттера, оборудования, не нуждающегося в стороннем питании, так как он представляет собой многозеркальную конструкцию, где под нужным углом отражается часть сигнала, предназначенная для конкретного пользователя. Но, как следствие из конструкции, сложнее выявить сбои в передаче информации (полоса пропускания не персонализирована), требуется тонкая настройка, а также остаётся относительно великий риск того, что одна информация может накладываться на другую.

Но PON-технология куда дешевле и проще в корректировке, нежели AON, при использовании которой остаётся риск выхода из строя электрооборудования, а также стоимость обслуживания и использования гораздо выше, так как оборудование требует стороннего питания (которое так же подвержено некоторым сбоям).

FTTx и PON отличаются примерно в схожей манере: для FTTx требуется питание между конечным потребителем и оператором связи, простота в обслуживании, не требующая особенно глубоких знаний в тонкостях передачи данных и работы сетей, абоненты могут располагаться на значительном удалении друг от друга (высокая скорость передачи данных по оптоволокну), практически отсутствуют неиспользуемые волокна и области кабеля, простота в исправлении неполадок, возможность совмещения интернета и аналогового телевидения [9]. Важно отметить, что вышеописанные сравнения актуальны в том случае, когда производится сравнение PON и FTTx.

Вывод: FTTx на данный момент является уже не передовым этапом развития технологий широкополосных телекоммуникационных сетей, так как по прошествии лет выявились проблемы в обслуживании, перебоях и т. п. В то же время PON и AON, как и практически любая технология, базирующаяся на оптоволокну, является следующим уровнем развития инфокоммуникационных сетей и обладают рядом преимуществ перед слегка устаревшими FTTx: скорость передачи данных, упрощённое обслуживание, удешевлённое устройство самой сети. Но при этом в некоторых случаях могут возникать сложности конкретно в конструировании волновода, так как даже совсем незначительные дефекты могут привести к ухудшенной работе сети (уменьшенная скорость, неполная “передача” информации, возникновение коллизий). Касательно границ применения имеем следующее. Технология AON менее глобальная, если сравнивать с технологией PON, и является наиболее подходящим вариантом для пользования небольшой группой лиц. Пассивная оптическая сеть, в свою очередь, лучше подходит для длинных дистанций, когда абоненты располагаются на значительном удалении друг от друга.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Fiber to the x [Электронный ресурс] // Режим доступа: https://ru.Wikipedia.org/wiki/Fiber_to_the_x
2. Сети FTTx [Электронный ресурс] // Режим доступа: <http://www.ftth.ru/networks-fttx/>

3. Протоколы передачи данных: что это, какие бывают и в чём разница? [Электронный ресурс] // Режим доступа: <https://tproger.ru/explain/protokoly-peredachi-dannyh-chto-jeto-kakie-byvajut-i-v-chjom-razlichija/>
4. Что такое FTTx технология доступа (FTTH, FTTB, FTTC) [Электронный ресурс] // Режим доступа: <https://192-168-1-1.ru/FTTx-tehnologiya-dostupa/>
5. Active Ethernet grown in PON's shadow [Электронный ресурс] // Режим доступа: <http://nxtcommnews.com/ethernet/news08/active-ethernet-pon>
6. Could ultrafast broadband over copper speed the rollout of gigabit internet? [Электронный ресурс] // Режим доступа: <https://www.techrepublic.com/blog/european-technology/could-ultrafast-broadband-over-copper-speed-the-rollout-of-gigabit-internet/>
7. FTTX: ГДЕ ОПТИМАЛЬНОЕ МЕСТО ДЛЯ “X” [Электронный ресурс] // Режим доступа: <http://www.muvi.com.ru/publications/FTTx.html>
8. PON [Электронный ресурс] // Режим доступа: <https://ru.wikipedia.org/wiki/PON>
9. Подключение по технологии PON и технологии Fttx. В чем разница? И что лучше? [Электронный ресурс] // Режим Доступа: <https://globalscience.ru/news/sovteh/8148-podklyuchenie-po-tehnologii-pon-i-tehnologii-fttx-v-chem-raznica-i-chto-luchshe.html>

В.А. Головской А.А. Мозоль

ОЦЕНИВАНИЕ ПОГРЕШНОСТИ ПРОГНОЗИРОВАНИЯ РАДИАЛЬНОЙ ЗОНЫ ПОКРЫТИЯ БАЗОВОЙ СТАНЦИИ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: распространение радиоволн, система подвижной радиосвязи, зона покрытия, модель Окумура-Хата, ослабление мощности.

В статье рассмотрено влияние случайного характера параметров системы подвижной радиосвязи и условий распространения радиоволн на погрешность прогнозирования радиальной зоны покрытия базовой станции для модели Окумура-Хата, а также представлен разработанный аналитический аппарат для численного оценивания указанного влияния. Приведены результаты моделирования.

V.A. Golovskoy, A.A. Mozol

THE ESTIMATION OF THE ERROR OF FORECASTING THE RADIAL COVERAGE ZONE OF THE BASE STATION

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: propagation, mobile radio network, coverage zone, model Okumura-Hata, path loss.

The article considers the influence of the random nature of the parameters of the mobile radio communication system and the conditions of radio wave propagation on the error in predicting the radial coverage area of the base station for the Okumura-Hata model, and also presents the developed analytical apparatus for the numerical estimation of this influence. The simulation results are presented.

ВВЕДЕНИЕ

Запросы частных пользователей систем подвижной радиосвязи (СПР), бизнеса и государственных органов на высокое качество передачи данных в СПР формируют облик будущих систем и средств передачи данных. Актуальной тенденцией развития телекоммуникаций является внедрение новых технологий и увеличение загруженности радиочастотного спектра [1]. Осложняющим фактором для внедрения новых технологий является «бронирование» некоторых диапазонов частот для нужд федеральных органов исполнительной власти, обеспечивающих безопасность и оборону государства. Вследствие этого, исследования различных аспектов повышения эффективности функционирования СПР являются перспективными и важными для развития общества и государства. Одним из направлений таких исследований является развитие теории частотно-территориального планирования СПР, а конкретнее – анализа точностных характеристик моделей распространения радиоволн (РРВ) и их корректировки [2-6]. С учетом того, что модели используются для расчета зон покрытия базовых станций (БС), входящих в состав СПР, данное направление представляется актуальным [2, 3, 7-9]. В работах [5, 10] предприняты попытки анализа и коррекции известных моделей РРВ, а в работе [6] предложен подход к оцениванию дисперсии ослабления радиосигнала для различных моделей. Однако, с точки зрения практики, наибольший интерес представляют значения радиусов зон покрытия БС [2-4, 8, 9].

Зона обслуживания СПР представляет собой объединение радиальных зон покрытия БС, являющихся элементами этой системы. Для СПР, использующих фиксированные БС, прогнозирование зон покрытия успешно осуществляется с использованием специализированных программных приложений, реализующих статистические или детерминированные методы расчета. При этом в работах [8, 11] было показано, что СПР функционируют в условиях динамично меняющейся радиообстановки.

Для одновременной реализации противоречивых требований по обеспечению электромагнитной совместимости с другими системами и максимизации зоны покрытия необходимо предусмотреть возможность выбора и корректировки модели РРВ.

Как правило, величину ослабления мощности сигнала в радиоканале определяют основные параметры, значения которых подвержены девиации в процессе эксплуатации СПР. Известен [12] статистический аппарат расчета ослабления мощности радиосигнала, заключающийся в эмпирическом описании аналитической зависимости ослабления мощности радиосигнала от значений таких параметров как несущая частота, расстояние между БС и мобильной станцией (МС), высоты антенн БС и МС, а также степень застройки местности. Таким образом, реальные условия эксплуатации СПР позволяют рассматривать значения указанных параметров как случайные величины, а ослабление мощности радиосигнала – как функцию случайных величин. Применительно к СПР такое допущение оправдано по следующим причинам [6]: во-первых, пространственное местоположение МС относительно БС, является переменным в пределах зоны их функционирования; во-вторых, в современных и перспективных системах, использующих наборы частот, рабочая частота одной БС (МС) может принимать конечное число фиксированных значений из некоторого известного множества; в-третьих, степень застройки местности в пределах зоны покрытия БС может быть различной и меняться с течением времени.

Таким образом, изменение во времени основных параметров модели РРВ, а также наличие неучтенных факторов обуславливает погрешность прогнозирования зоны обслуживания БС. Величина этой погрешности зависит от погрешности определения радиальной зоны покрытия БС. Построение модели, позволяющей оценивать величину погрешности прогнозирования радиальной зоны покрытия БС от значений ее случайных параметров, представляет теоретический интерес и практическую ценность.

Ввиду изложенного цель настоящей работы состоит в разработке аналитического аппарата для оценивания влияния параметров СПР и условий РРВ на погрешность прогнозирования радиальной зоны покрытия БС.

ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

Рассмотрим радиоканал «uplink» от МС к БС. Мощность сигнала МС на входе радиоприемника БС может быть представлена следующей функцией:

$$P_r(\vec{x}') \approx P_t + G - L(\vec{x}'), \quad (1)$$

где \vec{x}' – вектор аргументов функции, заданный неточно; $\vec{x}' = \vec{x} + \Delta\vec{x}$; $\vec{x} = [x_j, j = \overline{1,3}]^T = [f, h_r, h_t]^T$ – вектор параметров модели (1); $\Delta\vec{x} = [\Delta f, \Delta h_r, \Delta h_t]^T$ – вектор погрешностей задания (девиаций) параметров модели (1); $M[\Delta\vec{x}] = \vec{0}$; $D[\Delta\vec{x}] = [\sigma_j^2, j = \overline{1,3}]^T$; P_t – полная мощность, подводимая к антенне МС; $G = G_t + G_r$; G_t – коэффициент усиления передающей антенны; G_r – коэффициент усиления приемной антенны; $L(\vec{x}')$ – затухание радиосигнала при распространении, определяемое отношением передаваемой мощности сигнала к принимаемой. Величины P_r, P_t в выражении (1) имеют размерность дБ, а величины G, L – дБмВт.

Согласно [13], для функционирующих в городах СПР модель Окумура-Хата рассматривается как референсная, что позволяет сделать вывод об удовлетворяющих свойствах этой модели. Для указанной модели аналитическая зависимость ослабления величины L мощности радиосигнала МС от значений основных параметров имеет следующий вид [12]:

$$L(f, h_r, h_t, d) = 69,55 + 26,16 \lg(f) - 13,82 \lg(h_r) - A(h_t) + (44,9 - 6,55 \lg(h_t)) \lg(d), \quad (2)$$

где $f \in [200, 1500]$ – несущая частота, МГц; h_r – высота подъема антенны БС, м; h_t – высота подъема антенны МС, м; d – расстояние между БС и МС, км; $A(h_t) = (3,2 [\lg(11,75 h_t)]^2 - 4,97)$ – поправочный коэффициент для высоты антенны МС для городских условий.

Требуется для модели Окумура-Хата (2) получить аналитическую зависимость, позволяющую численно оценить влияние девиации основных параметров модели (1) на погрешность прогнозирования радиальной зоны покрытия БС.

ОСНОВНЫЕ АНАЛИТИЧЕСКИЕ СООТНОШЕНИЯ

Зона покрытия БС определяется геометрическим местом точек, в которых выполняется условие [2, 5]

$$P_r \geq P_{r,\min}, \quad (3)$$

где P_r – мощность сигнала на входе радиоприемника БС; $P_{r,\min}$ – чувствительность радиоприемника БС. Учитывая, что для границы зоны покрытия выполняется условие $P_r = P_{r,\min}$, преобразуем выражение (1) к виду

$$L(\vec{x}') \approx P_t - P_r(\vec{x}') + G. \quad (4)$$

Полагая для простоты вычислений, что $G_t, G_r = const$, выразим из (4) параметр d с учетом (3) и (2):

$$d = 10^\Theta, \quad (5)$$

где $\Theta = (\Psi - 26,16 \lg f + 13,82 \lg h_r + (3,2 \lg h_t + 6,4 \lg(11,75)) \lg h_t) (44,9 - 6,55 \lg h_t)^{-1}$;

$$\Psi = P_t - P_r(\bar{x}') + G - 70,86$$

Для оценки влияния погрешностей задания (девиации) основных параметров $\bar{x} = [x_j, j = \overline{1,3}]^T$ модели (1) на погрешность определения радиальной зоны покрытия d БС в городских условиях РРВ, по аналогии с [6], будем полагать, что параметры \bar{x} и $\Delta\bar{x}_i$ представляют собой нормально распределенные случайные величины с соответствующими значениями математических ожиданий $M[\bar{x}] = [M[f], M[h_r], M[h_t]]^T$ и дисперсий $\sigma_j^2, j = \overline{1,3}$. Тогда, полагая $d = 10^\circ$ функцией случайных аргументов \bar{x}' , применим к выражению (5) широко используемый на практике принцип линеаризации функции в окрестности ее математического ожидания:

$$\sigma_d^2 \approx \sum_{j=1}^3 \sigma_j^2 \left(\frac{\partial d}{\partial x_j} \right)_{M[x_j]}^2 + 2 \sum_{j < k} \left(\frac{\partial d}{\partial x_j} \right)_{M[x_j]} \left(\frac{\partial d}{\partial x_k} \right)_{M[x_k]} r_{jk} \sigma_j \sigma_k, \quad (6)$$

где r_{jk} – коэффициент корреляции случайных величин X_j и X_k , σ_j – среднеквадратическое отклонение (СКО) случайной величины X_j .

В частном случае, когда $r_{jk} = 0$, выражение (6) примет вид

$$\sigma_d^2 \approx \sum_{j=1}^3 \sigma_j^2 \left(\frac{\partial d}{\partial x_j} \right)_{M[x_j]}^2.$$

Применительно к (5) выражение для дисперсии σ_d^2 примет следующий вид:

$$\sigma_d^2 \approx \left(\frac{\partial d}{\partial f} \right)^2 \sigma_f^2 + \left(\frac{\partial d}{\partial h_r} \right)^2 \sigma_{h_r}^2 + \left(\frac{\partial d}{\partial h_t} \right)^2 \sigma_{h_t}^2, \quad (7)$$

где $\frac{\partial d}{\partial f} = -10^\circ f^{-1} 26,24(44,9 - 6,55 \lg h_t)^{-1}$;

$\frac{\partial d}{\partial h_r} = 10^\circ 13,67 h_r^{-1} (44,9 - 6,55 \lg h_t)^{-1}$; $\frac{\partial d}{\partial h_t} = 10^\circ (\partial \Theta / \partial h_t) \ln(10)$;

$\partial \Theta / \partial h_t = 2,75(1,07 + \Psi - 22,16 \lg f + 13,82 \lg h_r + (3,2 \lg h_t + 8) \lg h_t) h_t^{-1} (44,9 - 6,55 \lg h_t)^{-2}$.

Выражение (7) позволяет исследовать влияние случайного характера параметров f, h_r, h_t на дисперсию σ_d^2 оценки радиальной зоны покрытия БС.

РЕЗУЛЬТАТЫ МОДЕЛИРОВАНИЯ

Для численной оценки влияния случайного характера высоты антенны h_t на величину погрешности прогнозирования радиальной зоны покрытия БС рассмотрим, по аналогии с [6], некоторую СПР, содержащую в своем составе технические средства со следующими характеристиками: $P_t = 37$ дБмВт, $P_r = -119$ дБмВт, $G = 10,15$ дБ, набор рабочих частот БС $f \in [150, 550, 950]$ МГц. Величины высот подъема антенн приняты $h_r = 40$ м и $h_t = 1,5$ м, при этом СКО $\sigma_{h_t} \in [0, 0,05, \dots, 0,5]$ м и $M[f] = \{150, 550, 950\}$ МГц, $M[h_r] = 40$ м, $M[h_t] = 1,5$ м. В соответствии с целью настоящей статьи ограничимся анализом влияния σ_{h_t} на оценивание границы радиальной зоны покрытия, и зафиксируем для моделирования величины $\sigma_f = 10^{-4}$ МГц, $\sigma_{h_r} = 0,4$ м.

С учетом (5) и (7) получены оценки минимальных и максимальных значений радиусов зон покрытия БС на основании выражения $R_{\min(\max)} = 10^{\ominus} \pm 3\sigma_d$.

На рисунке 1 показаны значения абсолютных погрешностей $\Delta R(\sigma_{h_t})$ оценок радиусов зон покрытия БС $\Delta R = |R_{\max} - d|$.

На рисунке 2 приведены значения относительных погрешностей δR оценок радиусов зон покрытия БС, полученные согласно выражению $\delta R = (|R_{\max} - d|/d)100\%$.

Результаты моделирования позволяют увидеть значительные величины ошибок оценивания, учет которых необходим при планировании СПР.

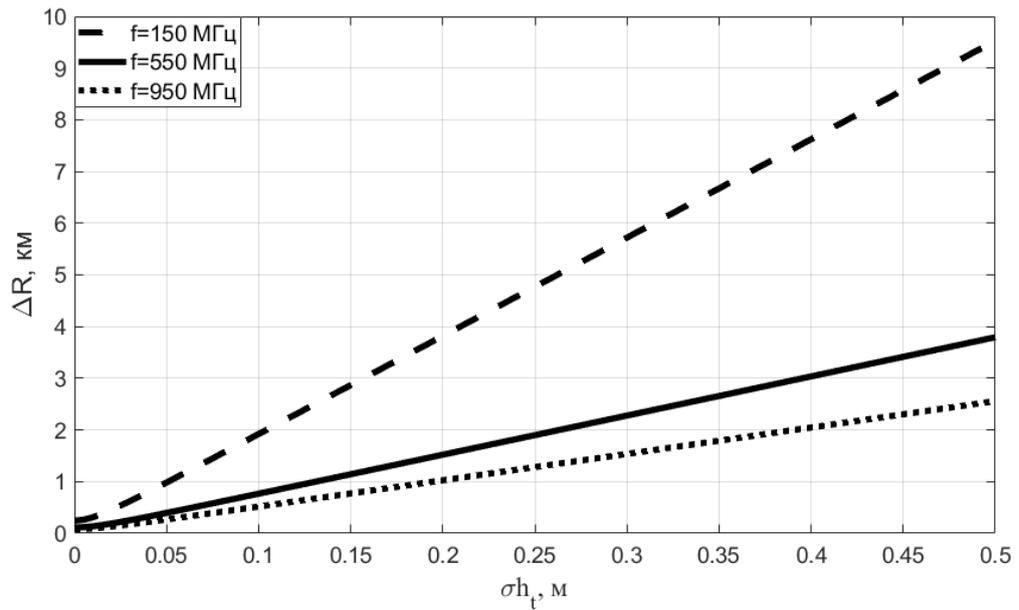


Рисунок 1. Зависимость абсолютной погрешности ΔR от σ_{h_t}

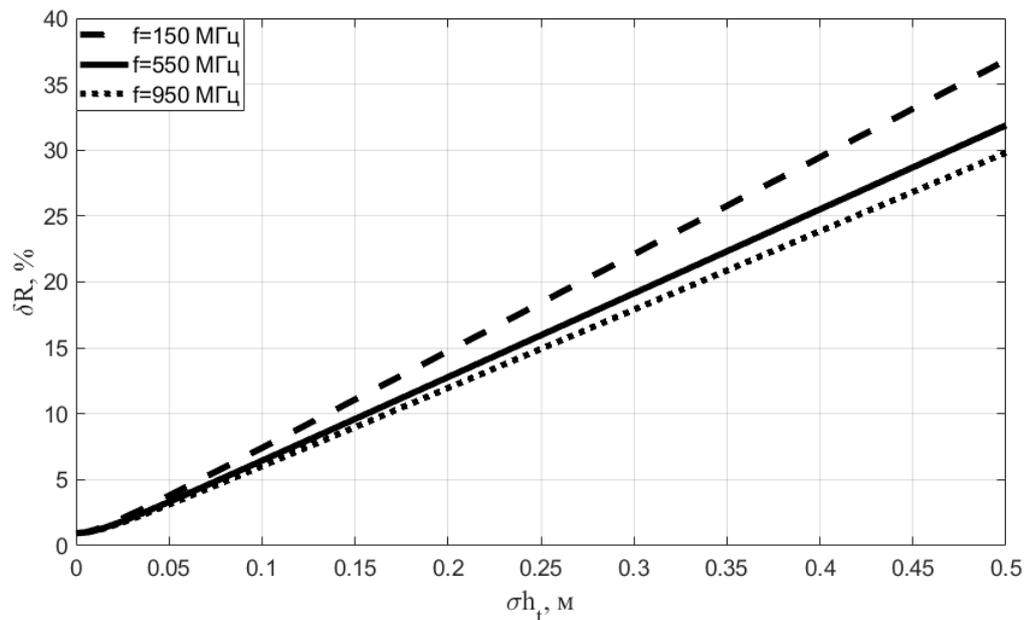


Рисунок 2. Зависимость относительной погрешности δR от σ_{h_t}

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В статье предложен аналитический аппарат для оценивания влияния случайного характера параметров СПР и условий РРВ на погрешность прогнозирования радиальной зоны покрытия БС. Дальнейшее развитие результатов настоящей работы видится в обосновании принятых допущений и разработке метода, позволяющего оценивать погрешности прогнозных значений радиальных зон покрытия для различных моделей РРВ и корректировать модели.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Reaching consensus in Egypt for future digital communications / ITU News MAGAZINE. 06/2019. p. 11-12. Geneva: ITU, 2019. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://www.itu.int/ru/myitu/Publications/2020/03/24/09/44/ITU-News-Magazine-No-6-2019> (дата обращения: 23.10.2021).
2. *Бегишев В.О., Сопин Э.С., Молчанов Д.А., Самуйлов А.К., Гайдамака Ю.В., Самуйлов К.Е.* Оценка эффективности механизма резервирования полосы пропускания для технологии mmWave в сетях связи пятого поколения. // Информационно-управляющие системы. – 2019, № 5, с. 51-63. doi:10.31799/1684-8853-2019-5-51-63.
3. *Дворников С.В., Балыков А.А., Котов А.А.* Упрощенная модель расчета потерь сигнала в радиолинии, полученная путем сравнения квадратичной формулы Введенского с существующими эмпирическими моделями. // Системы управления, связи и безопасности. – 2019, № 2, с. 87-99. DOI: 10.24411/2410-9916-2019-10204.
4. *Ланцевич А.А., Половения С.И.* Проектирование системы мобильной связи стандарта LTE при создании эталонной сети сотовой подвижной электросвязи на территории республики Беларусь. // Проблемы инфокоммуникаций. – 2019, № 1-1 (9), с. 28-35.
5. *Мозоль А.А., Головской В.А.* Полуэмпирический способ определения зоны покрытия базовой станции системы подвижной радиосвязи. // Вестник Воронежского института МВД России. – 2014, №3, с. 30-40.
6. *Булычев Ю.Г., Мозоль А.А., Головской В.А.* Оценка дисперсии ослабления радиосигнала в системах подвижной радиосвязи. // Радиотехника. – 2016, №3, с. 23-27.
7. *Mishra R.A.* Advanced Cellular Network Planning and Optimisation: 2G/2.5G/3G. Evolution to 4G. / Edited A.R. Mishra. Chichester : John Wiley & Sons Ltd, 2007. – 542 p.
8. *Свиштунов А.С.* Эмпирические модели распространения радиоволн для анализа внутрисистемной электромагнитной совместимости и безопасности сетей сотовой связи с микросотовой структурой. // Журнал Белорусского государственного университета. Физика. – 2018, № 2, с. 107-116.
9. *Красилов А.Н., Хоров Е.М., Царицын М.В.* О емкости сети 5G для трафика URLLC. // Информационные процессы. – 2019, т. 19, № 3, с. 231-237.
10. *Мозоль А.А., Головской В.А.* О коррекции моделей распространения радиоволн для систем когнитивного радио / Антенны и распространение радиоволн // Сб. науч. тр. Всероссийской НТК, 17-19 октября 2018 г. Санкт-Петербург. – СПб.: Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина), 2018, с. 83-87.
11. *Козирацкий Ю.Л., Иванцов А.В.* Алгоритм оперативной оценки радиоэлектронной обстановки в интересах обеспечения электромагнитной совместимости. // Технологии ЭМС. – 2015, № 2(53), с. 18-22.
12. *Saunders S.R., Aragon-Zavala A.* Antennas and propagation for wireless communication systems. Chichester : John Wiley & Sons Ltd, 2007. – 546 p.
13. Recommendation ITU-R P.1546-6. Method for point-to-area predictions for terrestrial services in the frequency range 30 MHz to 4 000 MHz. – Geneva: ITU, 2019. [Электронный ресурс]. – Режим доступа: https://www.itu.int/dms_pubrec/itu-r/rec/p/R-REC-P.1546-6-201908-I!!PDF-E.pdf (дата обращения: 20.10.2021).

**АНАЛИЗ СПОСОБОВ ДИАГНОСТИРОВАНИЯ УЗКИХ МЕСТ
ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННЫХ СИСТЕМ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Донской государственный технический университет»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: телекоммуникационные системы, способы диагностирования, узкие места, сравнительный анализ, направления совершенствования.

В статье выполнен анализ известных способов диагностирования узких мест телекоммуникационных систем по шести критериям. Предложены следующие направления совершенствования этих способов: необходимо развивать эти способы в направлении увеличения до нескольких десятков и более диагностируемых элементов; требуется искать более достоверные критерии узких мест, чем загруженность элементов; необходимо оценивать производительность системы как интегральную характеристику качества функционирования; требуется минимизировать вычислительные затраты при реализации способа с целью оперативного выявления и устранения узких мест. Эти результаты могут быть использованы при проектировании и эксплуатации сетей 5G.

V.V. Evstafiev, N.V. Rudenko, R.R. Nagmetullaev, E.A. Kuzyoma

**ANALYSIS OF METHODS FOR DIAGNOSING NARROW PLACES
TELECOMMUNICATION SYSTEMS**

Federal State Educational Institution of Higher Education "Don State Technical University",
Rostov-on-Don, Russia

Key words: telecommunication systems, methods of diagnostics, bottlenecks, comparative analysis, directions of improvement.

The article analyzes the known methods of diagnosing bottlenecks in telecommunication systems based on six criteria. The following directions for improving these methods are proposed: it is necessary to develop these methods in the direction of increasing up to several tens or more diagnosed elements; it is required to look for more reliable criteria for bottlenecks than the load of elements; it is necessary to evaluate the performance of the system as an integral characteristic of the quality of functioning; it is required to minimize computational costs when implementing the method in order to quickly identify and eliminate bottlenecks. These results can be used in the design and operation of 5G networks.

Введение. Современное развитие телекоммуникационных систем (ТКС) позволяет предоставлять широкий сервис своим клиентам [1]. Одним из основным направлением дальнейшего развития ТКС является внедрение международных стандартов 5G. Такое внедрение позволяет обеспечить согласованное функционирование использование имеющихся ресурсов ТКС.

Платформа сети 5G предоставляет для операторов значительные преимущества, выражающиеся прежде всего, в расширении функциональных возможностей и характеристик сети (*performance*) и повышении удовлетворённости пользователей (*User Experience*).

На рисунке 1 [2] показаны основные параметры ТКС IMT2020 (5G), по сравнению с показателями *IMT-Advanced* (4G), которые позволяют этого достичь.

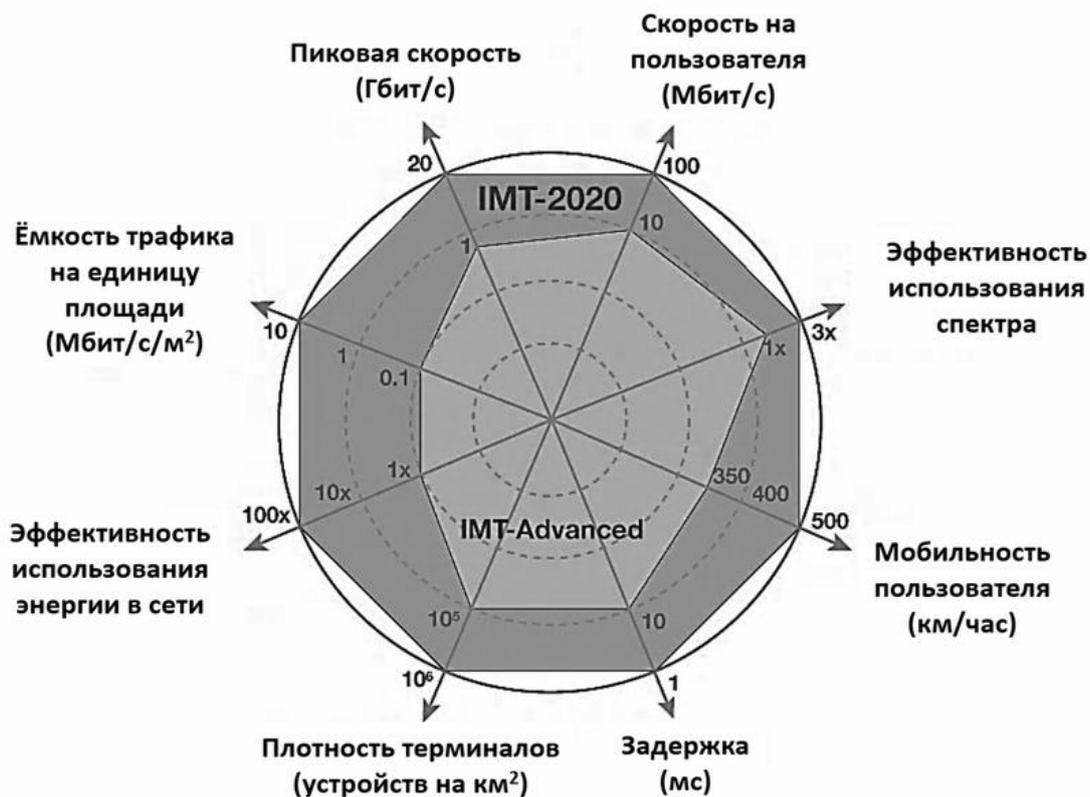


Рисунок 1. Практические преимущества 5G

Пиковая скорость: сеть 5G обеспечивает в 20 раз бóльшую скорость по сравнению с 4G, то есть, около 20 Гбит/с.

Скорость на пользователя (средняя) при этом может достигать 100 Мбит/с и более.

Эффективность использования спектра, количество информации, которую можно передать на единицу частотного диапазона, в сети 5G будет по крайней мере в 3 раза выше, чем в 4G [3].

Мобильность пользователя, скорость, с которой может перемещаться пользователь с терминалом 5G по площади покрытия сети без потери хендовера между базовыми станциями, в сети 5G достигает 500 км/час, что даёт возможность пользоваться услугами 5G в скоростных поездах.

Задержка в сети 5G снижается до 1 мс и менее, в то время как в сети 4G можно достичь минимум 10-миллисекундной задержки. Это позволяет использовать технологию 5G для критичных коммуникаций и видеонаблюдения, услуг тактильного интернета, AR/VR и пр. [4].

Плотность терминалов в сети 5G повышается на порядок и может достигать нескольких миллионов устройств на 1 кв. км, то есть, на 1 квадратном метре поверхности могут располагаться несколько десятков или даже сотен миниатюрных устройств (например, сенсоров IoT).

Энергоэффективность сети 5G на порядок лучше, чем в сети предыдущего поколения. Ёмкость трафика на единицу площади, то есть скорость передачи данных квадратный метр площади покрытия сети, в 5G на два порядка выше, чем в сети 4G [3, 4].

Тем не менее расходы на пропуск всё возрастающего трафика по сетям операторов связи по состоянию на 2019 год не покрывается доходами от традиционных услуг. Поиск новых услуг, т.н. «killer application» традиционных телеком-платформ обычно не даёт ожидаемых результатов, что видно из рисунка 2 [3].



Рисунок 2. Разрыв доходов операторов связи

При этом, основной рост трафика и доходов происходит не в секторе устройств людей, а в секторе устройств интернета вещей, который является одной из базовых целей функционала 5G.

К тому же анализ рынка телекоммуникационных услуг показывает, что 50% пользователей ожидают по крайней мере, 99,9% доступности сервиса [5]. А это приводит к дополнительным издержкам (затратам) в реализации различных бизнес-процессов. Например, финансовые потери в результате отсутствия связи на бирже в течение 1 минуты чреваты убытками порядка 110 000\$ [5].

Таким образом, на практике приходится наблюдать как ТКС с значительными ресурсами и техническими возможностями не могут обеспечить требования потребителей. Указанное несоответствие объясняется тем, что в системе возникают узкие места (УМ), которые и ограничивают более полное использование ресурсов системы [6]. Следует отметить, что УМ меняют свое «местоположение» в зависимости от изменения условий динамики нагрузки, используемых ресурсов, требований по качеству предлагаемых телекоммуникационных услуг, а также при возникающих отказах элементов ТКС и т. п..

Поэтому проблема более точного и оперативного диагностирования УМ ТКС является важной и актуальной и для проектировщиков, и для эксплуатационников ТКС, и для потребителей телекоммуникационных услуг. Все они заинтересованы в повышении эффективности функционирования ТКС.

Постановка задачи. Таким образом, задачей настоящей статьи является:

- проведение анализа различных способов диагностирования УМ систем, выявление их достоинств и недостатков, сравнение их между собой по различным критериям;
- на основе вышеперечисленных процедур предложить направления по разработке приемлемых для практики способов диагностирования УМ ТКС.

Результаты исследования. Известен способ диагностирования узких мест производственной системы [7], предполагающий выявление узких мест по визуальному наблюдению производственного процесса с уточнением следующих характеристик:

- наивысшая загрузка (под загрузкой понимается отношение интенсивности входного потока в элемент к интенсивности обслуживания) элемента (в узком месте оборудование и персонал загружены полностью);
- наличие очереди и затора деталей, полуфабрикатов и т. п. на обработку (обслуживание) в узком месте;
- объем производства ограничен производительностью узкого места.

Недостатком способа [7] является отсутствие автоматической диагностики узких мест производственной системы, что не позволяет осуществить их оперативное устранение.

Недостатки способа [7] устраняются в способе, рассмотренным в статье [8], который позволяет выявлять узкие места в архитектуре локальных сетей, а также недостатки прикладного программного обеспечения, следствием которых оказывается неэффективное использование пропускной способности сервера и сети. Предполагается использовать для диагностики программные анализаторы протоколов, например, *Observer* компании *Network Instruments*. Измеряется утилизация элементов сети – степень (доля) использования ресурса, элемента. Если утилизация элемента (ресурса) превышает допустимое значение, то этот элемент (ресурс) является узким местом.

Недостатком указанного способа является невозможность анализа систем (сетей) при большом количестве элементов и (или) при любой произвольной конфигурации.

Недостатки способа [8] частично устраняет способ диагностирования узких мест, изложенный в статье [9]. В этом источнике показано, что использование при имитационном моделировании аппарата систем массового обслуживания (СМО) при анализе бизнес-процессов позволяет решить задачу анализа узких мест, определять среднее количество обслуживающих устройств, загрузки элементов СМО и среднее время пребывания заявки в сети (т.е. производительность сети). Показано также, что узкое место создается узлом, у которого коэффициент загрузки приближается к единице. В ходе проведения эксперимента на предлагаемой модели мультиагентного процесса преобразования ресурсов формируется статистика и диагностируются УМ. При этом используемый аппарат СМО обеспечивает возможность анализа систем любой конфигурации.

Недостатком этого способа является то, что при диагностировании узких мест не используется универсальная аналитическая модель в виде формул по определению итоговых характеристик, а применяемая имитационная модель на основе аппарата СМО для проведения эксперимента мультиагентного процесса ограничивает анализ систем при большом количестве элементов и является ресурсоемкой.

Наиболее приемлемым для эффективного практического применения является способ диагностирования узких мест, предлагаемый в источнике [10].

Указанный способ предполагает использование в качестве критерия узкого места – загрузку элементов системы (отношение интенсивности входного потока в элемент к интенсивности обслуживания элемента). При этом загрузки элементов системы вычисляются на модели СМО. В этом способе, как и в ранее рассмотренных способах, осуществляется поиск узких мест по критерию загрузки элементов, но не основе имитационного моделирования, а с помощью операционного анализа вероятностных СМО. Это позволяет получить расчетные характеристики на уровне средних значений.

Недостатки способа [10] следующие:

1. Указанный способ не позволяет проводить анализ систем (сетей) при большом количестве элементов, что особенно актуально при анализе современных телекоммуникационных систем.
2. Способ не обеспечивает высокую точность определения узкого места, что обусловлено низкой информативностью выбранного критерия, в качестве которого применяется загрузка элемента. На практике не всегда самый «нагруженный» элемент больше всех ограничивает производительности системы. На производительность системы влияют также производительности её элементов, что не учитывается в способе [10].

Результаты сравнительного анализа анализируемых выше способов диагностирования УМ ТКС приведен в таблице 1.

Таблица 1. Результаты сравнительного анализа способов диагностирования узких мест телекоммуникационных систем

Критерии, используемые для сравнительного анализа способов диагностирования узких мест ТКС	Источники			
	[7]	[8]	[9]	[10]
1. Поиск УМ по признаку «загрузка» элемента (узла)	да	да, измеряют уровень утилизации (степень использования элемента)	да	да
2. Интегральная характеристика – производительность системы (сети), задержка		да	да	да
3. Возможность анализа систем (сетей) при большом количестве элементов	нет	нет	нет	нет
4. Возможность анализа системы (сети) любой конфигурации	нет	нет	да	да
5. Используется аналитическая модель (формулы по определению характеристик)	нет (наблюдают очереди и заторы к УМ)	нет, применяется программный анализатор протоколов	нет	да
6. Используются результаты вычислительного эксперимента	Нет (наблюдают очереди и заторы к УМ)	нет, применяется программный анализатор протоколов	да, в результате эксперимента формируется статистика, диагностируются УМ	нет

Сравнительный анализ способов диагностирования УМ ТКС проведен с использованием шести критериев. Он показывает необходимость совершенствования и разработки более эффективных методов. По мнению авторов статьи, основные направления совершенствования способов диагностирования УМ ТКС следующие:

1. Способ должен позволять диагностировать УМ ТКС при большом количестве элементов (несколько десятков и более). Устранение УМ локально (при малом количестве элементов) далеко не всегда ведет к устранению УМ глобально (в объеме всей ТКС).
2. Необходимо использовать другие критерии, более информативные для выявления УМ. Критерий как «загрузка» элемента опосредованно диагностирует УМ. Приближение значения загрузки к единице говорит, в первую очередь, о том, что данный ресурс эффективно используется. Конечно, может быть, этот элемент и будет узким местом, но не всегда.
3. Способ диагностирования УМ ТКС должен позволять оценивать производительность ТКС как интегральную характеристику качества функционирования.
4. Немаловажное значение для способа диагностирования УМ имеет вычислительные затраты на реализацию, что в последствии отразится на оперативности выявления УМ. Такое требование придаст способу универсальность и применимость его не только при проектировании ТКС, но при эксплуатации для оперативного устранения УМ вследствие изменения различных условий.

Вывод. Анализ известных способов диагностирования узких мест телекоммуникационных систем позволяет предложить следующие направления совершенствования этих способов:

- необходимо развивать эти способы в направлении увеличения до нескольких десятков и более диагностируемых элементов;
- требуется искать более достоверные критерии узких мест, чем загруженность элементов;
- необходимо оценивать производительность системы как интегральную характеристику качества функционирования;
- требуется минимизировать вычислительные затраты при реализации способа с целью оперативного выявления и устранения узких мест.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Сети связи пост-NGN / Б.С. Гольдштейн, А.Е. Кучерявый.- СПб.: БХВ-Петербург.2013.- 160 с.
2. Emerging Trends in 5G/IMT2020// Geneva Mission Briefing Series. September 2016 [Электронный ресурс]: URL: <https://www.itu.int/en/membership/documents/missions/gva-mission-briefing-5g-28sept2016.pdf> (дата обращения: 21.10.2021 г.).
3. *Лелли Т.* 5G (пятое поколение мобильной связи) // Портал TADIVISER [Электронный ресурс]: URL:<https://www.tadviser.ru/index.php/>(дата обращения: 21.10.2021 г.).
4. Развитие сетей 5G в мире // Портал TADIVISER [Электронный ресурс]: URL:<https://www.tadviser.ru/index.php/>(дата обращения: 21.10.2021 г.).
5. *Шувалов В.П., Егунов М.М., Минина Е.А.* Обеспечение показателей надежности телекоммуникационных систем и сетей.- М.: Горячая линия – Телеком, 2016, 168с.
6. *Evstafev V.V., Rudenko N.V.* Improving the dynamics of information flows for optimizing telecommunication systems // IOP Conf. Ser.: Mater. Sci. Eng. 1029 012131. Publishingdoi:10.1088/1757-899X/1029/1/012131.
7. Совершенствование производственных процессов принципы управления [Электронный ресурс] // quality.eur.ru [сайт]. URL: <https://quality.eur.ru/DOCUMENT4/spp.html> (дата обращения: 21.10.2021 г.).
8. *Юдицкий С., Подлазов В., Борисенко В.* «Узкие места» в локальных сетях. [Электронный ресурс] // Журнал сетевых решений /LAN, 1998, № 09 [сайт]. URL: <https://www.osp.ru/lan/1998/09/133684> (дата обращения: 21.10.2021).
9. *Ван Кай В.В., Аксенов К.А., Аксенова О.П., Киселёва М.В.* Использование аппарата операционного анализа вероятностных сетей для определения количества приборов обслуживания мультиагентной модели // Современные проблемы науки и образования. – 2012. – № 3.; URL: <http://www.science-education.ru/ru/article/view?id=6290> (дата обращения: 22.10.2021).
10. *Томашевский В.Н., Жданова Е.Г.* Имитационное моделирование в среде GPSS.-М.: Бестселлер, 2003. 416с.

**СОВРЕМЕННАЯ ИНФОРМАЦИОННО-ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННАЯ
ИНФРАСТРУКТУРА**

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: телефонная связь, телефонная сеть, интернет, ВОЛС, ШПД.
В статье рассматривается электропроводная телефонная сеть и её текущее состояние.

I.A. Kazachansky, E.M. Khorolsky

ELECTRONIC TELEPHONE NETWORK

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: telephone communication, Internet, Volt, ACPD.
The article discusses the electrically conductive telephone network.

Современный мир невозможен без телекоммуникационных технологий, которые стирают государственные границы и расстояние между людьми, делают доступной мобильную и видеосвязь и позволяют решать множество задач в сфере управления, образования, коммерции. Каждый человек сталкивается с ними ежедневно, делая телефонные звонки, проверяя почту или покупая товары в интернет-магазинах.

Общее понятие информационных и коммуникационных технологий включает в себя совокупность методов, процессов и устройств, позволяющих получать, собирать, накапливать, хранить, обрабатывать и передавать информацию, закодированную в цифровом виде или существующую в аналоговом виде.

В более узком смысле под телекоммуникационными технологиями понимается совокупность программных и аппаратных средств, позволяющих устанавливать связь без использования проводов и передавать пакеты информации, включающие также аудио и видеoinформацию.

Телекоммуникационные технологии могут быть рассмотрены как сервисы, предоставляемые провайдерами различного уровня.

По этому принципу можно выделить следующие виды телекоммуникационных технологий:

- телефонная связь, современная телефонная связь позволяет легко переключаться с аналогового стандарта на цифровой, подключать к интернет городские телефоны и соединять в одну сеть аналоговые и мобильные устройства;
- радиосвязь, которая сегодня превратилась в сотовую связь, телефон, перемещаясь в пределах сети, оказывается в зоне действия различных передающих устройств;
- спутниковая связь, которая используется провайдерами для создания систем мобильной связи и для государственных систем связи;

-
- интернет – наиболее распространенный вид телекоммуникационных технологий, при которых подключение к сети может осуществляться как проводным, так и беспроводным способом.

Высокий спрос на все сложные и разнообразные услуги, усиливающаяся конкуренция на рынке услуг связи, высокие требования пользователей к многообразию, функциональности и качеству услуг способствуют поиску новых принципиально подходов к развитию телекоммуникационной отрасли.

Стратегией социально-экономического развития Ростовской области на период до десяти лет, определено, что информационно-коммуникационная инфраструктура является комплексной технологической платформой, обеспечивающей доступ населения и организаций к услугам связи и широкому спектру услуг, предоставляемых в электронном виде в различных сферах деятельности. В целом интенсивное развитие информационно-коммуникационных технологий и инфраструктуры во многом способствует повышению конкурентоспособности Ростовской области на национальном и мировом уровнях.

Приоритетными направлениями государственной политики в области развития информационных технологий являются:

- формирование современной информационно-телекоммуникационной инфраструктуры;
- обеспечение высокого уровня доступности информационно-телекоммуникационной инфраструктуры, предоставление качественных услуг на ее основе;
- развитие экономики РФ на основе использования информационных технологий;
- повышение качества образования, медицинского обслуживания, науки, социальной защиты населения, содействие развитию культуры и средств массовой информации на основе информационно-коммуникационных технологий;
- обеспечение конкурентоспособности и технологического развития информационно-коммуникационных технологий;
- повышение эффективности государственного управления и местного самоуправления, взаимодействия гражданского общества и бизнеса с органами государственной власти, в том числе противодействие использованию информационных и телекоммуникационных технологий в целях угрозы национальным интересам Российской Федерации.

Областная электропроводная телефонная сеть имеет в своем составе более 80 процентов оборудования, основанного на использовании цифровых технологий.

Топология внутризонавой сети телефонной связи имеет кольцевую структуру, базируется на волоконно-оптических линиях связи (далее – ВОЛС), а также охватывает все административные центры муниципальных районов и городских округов в Ростовской области. Протяженность ВОЛС составляет более 15 000 км.

В конце десятилетия в рамках реализации федерального проекта по устранению цифрового неравенства высокоскоростными современными услугами связи с использованием ВОЛС обеспечено 394 населенных пункта Ростовской области с численностью жителей от 250 до 500 человек. В данных населенных пунктах Ростовской области установлены и функционируют точки коллективного доступа к информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» (далее – сеть Интернет) по технологии Wi-Fi, услуги доступа от которых предоставляются на безвозмездной основе.

Для оказания услуг фиксированной телефонной связи жителям населенных пунктов Ростовской области в каждом населенном пункте с постоянно проживающим населением

установлен таксофон для оказания универсальных услуг связи. Вызовы на телефонные номера экстренных оперативных служб и иные номера, как фиксированной телефонной связи, так и подвижной радиотелефонной связи, осуществляются на безвозмездной основе. Всего на территории Ростовской области эксплуатируются более 2 466 таксофонов.

За последнее время продолжила снижаться плотность фиксированной телефонной связи, которая характеризуется количеством абонентских устройств на 100 человек населения. Показатель составляет менее 19 процентов. Тенденция к снижению плотности фиксированной телефонной связи – это мировая практика, которая связана с необходимостью быть на связи в любое время, в любом месте, исходя из чего предпочтение отдается мобильным средствам связи.

Замедление темпов роста в сфере фиксированной телефонной связи заставляет операторов расширять свое присутствие в других сегментах, делать ставку на модернизацию сетевой инфраструктуры. Набор услуг операторов электропроводной связи уже давно не ограничивается предоставлением услуг привычной телефонии, а существенно расширяется за счет продвижения услуг передачи данных с использованием широкополосного доступа к сети Интернет (далее также – ШПД). Значительный упор делается на предоставление доступа с применением технологии FTTH (оптика до дома), PON (пассивная оптическая сеть), развертывание мультисервисных сетей NGN (сети нового поколения), позволяющих оптимизировать корпоративные коммуникации. Также в небольших населенных пунктах предполагается развивать сети WiMAX.

Определяющим фактором роста в сфере проводной связи является оказание услуг ШПД. В крупных городах в Ростовской области рынок ШПД уже достиг насыщения, и операторы связи стремятся не просто расширить абонентскую базу, но и удержать ее в условиях высокой конкуренции. В средних и малых городах конкуренция ниже, и запас по росту абонентской базы присутствует. В сельских населенных пунктах конкуренция практически отсутствует. Во многих из них нет возможности пользоваться услугой доступа к сети Интернет, сравнимой по качеству с городом. Жители ряда сельских населенных пунктов могут воспользоваться только спутниковым и мобильным доступом к сети Интернет.

Число домашних хозяйств, имеющих доступ к ШПД, – важный показатель, демонстрирующий степень доступности высокоскоростной сети Интернет для населения Ростовской области. В итоге данный показатель в Ростовской области составил 78,1 процента от общего числа домашних хозяйств, что соответствует 19-му месту в РФ.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Концепция развития связи в Ростовской области на период до 2030 года Официальный портал Правительства Ростовской области официальный сайт. – Москва. – URL: <https://www.donland.ru/activity/2723/> (дата обращения: 24.10.2021). – Текст: электронный.
2. Нормативное регулирование цифровой среды» :: Министерство цифрового развития, связи и массовых коммуникаций Российской Федерации : официальный сайт. – Москва. – URL: <https://digital.gov.ru/ru/activity/directions/862/> (дата обращения: 24.10.2021). – Текст: электронный.
3. Цифровые технологии» :: Министерство цифрового развития, связи и массовых коммуникаций Российской Федерации : официальный сайт. – Москва. – URL: <https://digital.gov.ru/ru/activity/directions/878/> (дата обращения: 24.10.2021). – Текст: электронный.

ТЕХНОЛОГИЯ ПОСТРОЕНИЯ IP-ТЕЛЕФОНИИ НА БАЗЕ SIP ПРОТОКОЛА

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: VoIP, IP-телефония, телекоммуникации, SIP протокол, связь Интернет, инфокоммуникации.

В статье рассмотрены вопросы реализации функций IP-телефонии, взаимодействие абонентов SIP, ключевые возможности протокола и сравнение SIP и H.323.

I.A. Kazachansky, I.V. Reshetnikova

TECHNOLOGY OF CONSTRUCTION OF IP-TELEPHONY BASED ON SIP PROTOCOL

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: VoIP, IP-telephony, telecommunications, SIP protocol, Internet communications, info-communications.

The article considers the implementation of IP-telephony functions, the interaction of SIP subscribers, the key features of the protocol and the comparison of SIP and H.323.

Связь – это значительный и характерный элемент в существовании современного человеческого общества. Сложно представить жизнь без телефонов в наш технически развивающийся век. А ведь столетие назад человечество и не мечтало о том, что можно будет послать сообщение из двух совершенно разных уголков земли за доли секунды. С каждым годом исследователи сферы инфокоммуникаций разрабатывают все новые, и порой, даже уникальные устройства и системы, а также улучшают уже существующие. Так как научно-технический прогресс не собирается стоять на месте, то и развитие средств связи никогда не остановится. На сегодняшний день телекоммуникации — это одна из самых быстроразвивающихся высокотехнологических и наукоемких отраслей мировой экономики. Степень развития технологических разработок, производства и внедрения в различные сферы деятельности телекоммуникационных систем во многом формируют положительный образ передового государства.

Глобальная сеть Интернет очень интенсивно и быстро развивается и благодаря ее широкому распространению появился новый вид связи, который основывается на использовании IP протоколов и IP-серверов, реорганизуя голосовой сигнал в цифровой формат. Такой формат связи получил название IP-телефония или VoIP. Данная технология позволила превратить такую незаменимую вещь, как телефонные переговоры, в удобный, качественный, универсальный и, что немаловажно, дешевый инструмент общения, который стал доступен каждому.

В классификации телекоммуникационных систем телефония занимает значительное место. Это сфера науки техники и технологий, включающая изучение основ построения сетей телефонной связи, создание аппаратных комплексов для ее осуществления и применения и является самым перспективным видом связи.

IP-телефония — это технология, которая позволяет задействовать другую любую сеть с пакетной коммутацией, сделанной на базе протокола IP, в качестве средства для организации

и ведения международных, междугородных и местных телефонных звонков в режиме реального времени.

На современном уровне развития, IP-телефония уже имеет ряд серьезных плюсов, если сравнивать ее с традиционной:

- услуги IP-телефонии стоят намного меньше обычной междугородной и международной связи;
- если сравнивать ее с обычной телефонией, то оборудование каналов связи проще, и, следовательно, меньше эксплуатационные расходы;
- сети с коммутацией пакетов имеют более высокую степень отказоустойчивости, чем сети, которые используют коммутацию каналов, в них лучше используется производительность каналов связи;
- конечный пользователь получает новый набор устройств доступа от традиционных телефонов и факсов до компьютеров;
- предоставляется широкая возможность настройки большого набора услуг.

Для передачи информации VoIP может использоваться либо протокол H.323, либо более перспективный протокол SIP. [1]

В рамках установленного стандарта H.323 абоненты могут обмениваться не только голосовой информацией, но и видеoinформацией, то есть пользоваться оборудованием для организации видеоконференций. Шлюз не входит в число обязательных компонентов сети H.323. Он необходим только в случае, когда требуется установить соединение с терминалом другого стандарта. Эта связь обеспечивается трансляцией протоколов установки и разрыва соединений, а также форматов передачи данных. Шлюзы H.323 сетей широко применяются в IP телефонии для сопряжения IP сетей и цифровых или аналоговых коммутируемых телефонных сетей.

SIP (*Session Initiation Protocol* – протокол установления сеанса) описывает как именно клиентское приложение (например, software telephone) может подать запрос на начало соединения у другого, возможно, физически удалённого клиента, который находится в той же сети, используя его уникальное имя. Протокол описывает способ установления и завершения пользовательского Internet-сеанса, включая обмен мультимедийным содержимым. На рисунке 1 показано взаимодействие абонентов SIP. [2]

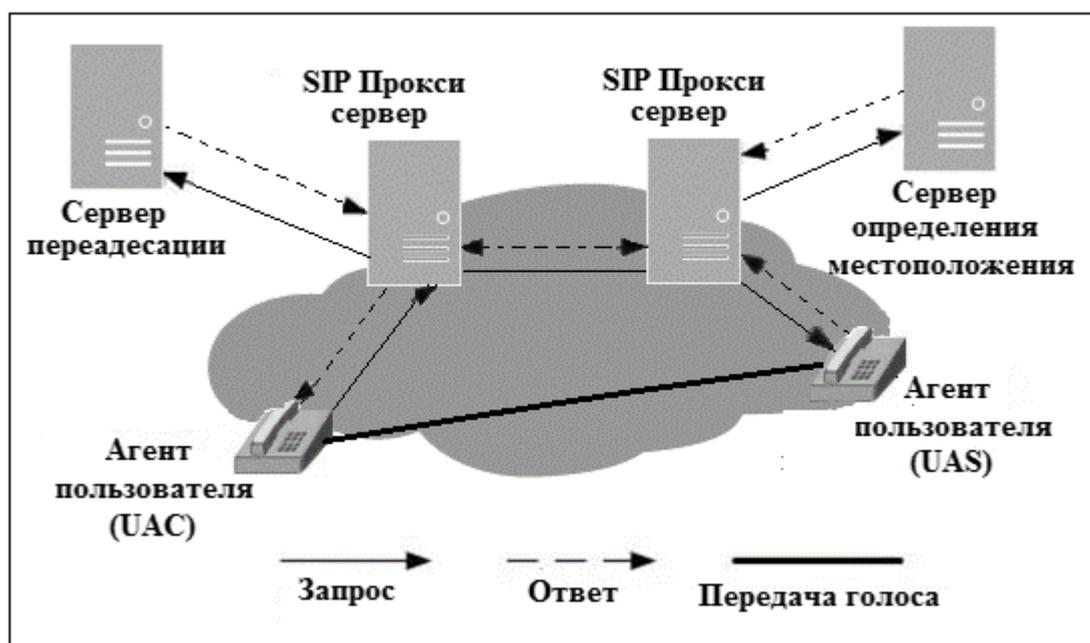


Рисунок 1. Взаимодействие абонентов SIP

На рисунке видно, что два телефонных аппарата, которые хотят разговаривать по SIP, есть два Proxy сервера (регистр). Сплошной линией обозначен разговорный трафик, который идет между абонентами. Облако на рисунке — это IP-облако, штрихпунктирными линиями обозначена сигнализация. Абонент А взаимодействует со своим прокси сервером, отправляет туда сигнализацию, а этот прокси сервер находит абонента В, он знает, что находится на другом прокси сервере, взаимодействует с ним. RTP трафик уже может проходить на прямую без участия прокси серверов.

Протокол, в котором связь рассчитана на RTP трафик, видео трафик и на сообщение, согласно архитектуре, NGN можно передавать с помощью SIP.

Типы запросов SIP:

- INVITE – приглашение на сеанс связи. Обычно содержит SDP-описание сеанса;
- ACK – подтверждает прием ответа на запрос INVITE;
- BYE – завершает сеанс связи. Может быть передан любой из сторон, участвующей в сеансе;
- CANCEL — отменяет обработку ранее переданных запросов, но не влияет на запросы, которые уже закончили обрабатываться;
- REGISTER — переносит адресную информацию для регистрации пользователя на сервере определения местоположения;
- OPTIONS — запрашивает информацию о функциональных возможностях сервера. [3]

SIP протокол имеет ряд ключевых возможностей:

- Мультимедийность;
- Индивидуальная мобильность для каждого пользователя. Возможность передвигаться без каких-либо ограничений в пределах сети, исходя из этого услуги связи должны предоставляться им в любой зоне данной сети. Каждому абоненту присваивается персональный идентификатор, а сеть предоставляет услуги связи вне зависимости от того, где он находится;
- Масштабируемость сети. В первую очередь характеризуется возможностью увеличивать количество элементов сети если она расширяется. Построенная на базе протокола SIP серверная структура сети вполне соответствует этому требованию;
- Доступность и легкость. По мнению специалистов, SIP дает возможность наполнить решения и продукты новыми возможностями и сервисами. Что касается легкости, то можно сказать, что используемые в SIP сообщения имеют текстовый формат и поддерживают вложение любых типов данных. Исходя из этого, голосовое соединение может сопровождаться обменом данными между приложениями. Разговор через SIP протокол дополняется передачей данных от одного пользователя другому, к примеру, электронной визитки, цифровых фотографий и т.д.;
- Архитектура Клиент-Сервер;
- Альтернатива реакции на события. Возможность клиента «подписаться» на конкретное событие (к примеру, обновление статуса пользователя), и с его наступлением сервер вышлет нужное обновление;

SIP протокол имеет схожесть с широко используемым протоколом HTTP, который тоже можно сигнальным (запрос клиентами нужных документов у сервера). При установлении соединения параметры сессии соответствуют описанию с SDP и передаются клиенту вместе с заголовками протокола. Так же очень схожи коды ответов протокола SIP со стандартными кодами протокола HTTP. Если ответ удачный, то клиенту посылается 200, а если адрес не найден, то 400. В случае ошибки авторизации 404 и др. Каждый клиент SIP имеет индивидуальный идентификатор SIP-URI, по внешним признакам похожим на адреса

электронной почты students@lists.sfedu.ru. Следовательно, имя пользователя SIP состоит из персональной части (до знака @), которая определяет, например, организацию. DNS-имени может быть использовано в качестве доменной части.

Протоколы SIP-T, SIP-I являются расширенными версиями протокола SIP и дополняют его в части процедур передачи сообщений протокола ISUP-R по сети электросвязи с коммутацией пакетов посредством механизмов трансляции и инкапсуляции.

В протоколе SIP есть три основных типа установления соединения:

- с участием прокси сервера;
- с участием сервера переадресации;
- соединение между пользователями.

Различие между вариантами подключения состоя в том, что поиск и приглашение пользователя происходит разными способами.

В первом случае поиск и приглашение выполняет прокси сервер. Пользователь, который совершает вызов, должен иметь постоянный SIP-адрес пользователя, с которым он хочет связаться. Во втором случае пользователь самостоятельно устанавливает соединение, а сервер отвечает за преобразование постоянного адреса вызываемого абонента в текущий. В третьем случае пользователю необходимо иметь текущий адрес вызываемого пользователя.

Приведенные варианты установления соединения являются простейшими, и прежде чем вызов дойдет до вызываемого пользователя, он пройдет через некоторое количество прокси-серверов, или может быть отправлен на сервер переадресации, а уже после на прокси-сервер.

Сравнение протоколов SIP и H.323 представлены в таблице 1

Таблица 1. Сравнение SIP и H.323

Параметр сравнения	SIP	H.323
Дополнительные услуги	Оба протокола поддерживают приблизительно одинаковый набор услуг	
Персональная мобильность пользователей	Имеется хороший набор средств поддержки мобильности	Персональная мобильность поддерживается, но менее гибко
Расширяемость протокола	Удобная расширяемость, простая совместимость с предыдущими версиями	Расширяемость поддерживается, но существует ряд сложностей
Масштабируемость сети	Оба протокола обеспечивают хорошую масштабируемость сети	
Время установления соединения	Достаточно одной транзакции	Требуется несколько транзакций.
Сложность протокола	Простой, мало запросов, текстовый формат сообщений	Сложный, много запросов и протоколов, двоичное представление сообщений
Совместимость оборудования	Практически никакой. Каждый производитель SIP устройств соблюдает только тот набор рекомендаций (RFC), который ему нравится, ибо набор этих рекомендаций очень велик. Совместим фактически только базовый вызов	Практически полная. Стандарты устоявшиеся и имеют чёткий набор спецификаций

Несмотря на то, что первоначально SIP-протокол был разработан для голосовых сервисов, сегодня он поддерживает широкий спектр приложений, включая видеоконференции, потоковые мультимедиа, обмен мгновенными сообщениями, онлайн-игры и передачу файлов и факсов через IP-сеть. [2,3]

Изначально SIP протокол ориентирован на сети, которые используют многоадресную рассылку. Этот протокол в идеале подходит для осуществления групповых оповещений, например, для Call-центра. В этот момент, протокол H.323 оказывает больше вариантов

управления услугами, как со стороны аутентификации и учета, так и со стороны контроля использования сетевых ресурсов. В этой части возможности SIP протокола беднее.

SIP протокол имеет возможность распределять приоритеты, в то время как у H.323 такой возможности не имеется.

Со стороны реализации H.323 на много сложнее SIP, и H.323 тратит на установку соединения на много больше времени.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *Гордиенко В.Н., Кунегин С.В., Шевелев С.В.* Современные высокоскоростные цифровые телекоммуникационные системы. Ч. 5. Передача мультимедийного трафика по высокоскоростным IP-сетям: Учебное пособие / МТУСИ. - М., 2001. - 35 с
2. *А.А. Нерсесянц* Учебное пособие для самостоятельной работы студентов по дисциплинам: «Сети связи», «Мультисервисные сети связи» Ростов-на-Дону: СКФ МТУСИ, 2018. – 164 с.:
3. Протокол установления сеанса https://ru.wikipedia.org/wiki/Протокол_установления_сеанса (дата обращения (15.03.2020))
4. *Гольдштейн Б. С. Елагин В. С., Сенченко Ю. Л.* «Телекоммуникационные протоколы» [Книга]. - [б.м.] : СПб.: БХВ – Санкт-Петербург, 2011 г.

И.А. Казачанский, И.В. Решетникова

ИССЛЕДОВАНИЕ ПРИНЦИПОВ ПОСТРОЕНИЯ СЕТИ IP-ТЕЛЕФОНИИ ПО СТАНДАРТУ H323

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: VoIP, IP-телефония, телекоммуникации, шлюз, Интернет.

В статье рассмотрены вопросы реализации функций IP-телефонии по стандарту P323, протоколы подключения и принципы функционирования информационного шлюза.

I.A. Kazachansky, I.V. Reshetnikova

RESEARCH OF PRINCIPLES OF CONSTRUCTION OF IP-TELEPHONY NETWORK BY H323 STANDARD

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: VoIP, IP-telephony, telecommunications, gateway, Internet.

The article discusses the implementation of IP-telephony functions according to the P323 standard, connection protocols and the principles of operation of the information gateway.

На сегодняшний день телекоммуникации одна из самых быстроразвивающихся высокотехнологических и наукоемких отраслей мировой экономики. Степень развития технологических разработок, производства и внедрения в различные сферы деятельности

телекоммуникационных систем во многом формируют положительный образ передового государства.

Постоянное развитие сети Интернет и ее распространение привело к появлению принципиально новой технологии, основанной на использовании Интернет-протоколов и IP-серверов, преобразующих привычный голосовой сигнал в цифровой формат. Такая связь получила название IP-телефония или VoIP. Данная технология позволила превратить такую незаменимую вещь, как телефонные переговоры, в удобный, качественный, универсальный и, что немаловажно, дешевый инструмент общения, который стал доступен каждому.

В классификации телекоммуникационных систем телефония занимает значительное место. Это сфера включает изучение основ построения сетей телефонной связи, создание аппаратных комплексов для ее осуществления и применения и является самым перспективным видом связи.

“IP-телефония (или англ. VoIP - Voice over Internet protocol) - технология, которая использует сеть с пакетной коммутацией сообщений на базе протокола IP для передачи голоса в режиме реального времени.” [1] Особенность функционирования заключается в передаче информации по каналам сети Интернет, а не по классическому способу передачи по телефонным сетям. Этот способ предоставляет отличную возможность использовать качественную связь с значительной экономией денежных средств. Это возможно благодаря:

- ТфОП имеют избыточную производительность, когда VoIP применяют технологию сжатия голосовых пакетов разрешая всецело эксплуатировать емкость телефонной линии;
- Доступ к глобальной сети имеют все желающие, это позволяет сократить растрату денежных средств на подключение или вовсе исключить их;
- Звонки в ЛВС могут обращаться к внутреннему серверу и происходить без внимания внешней АТС.

Функции IP-телефонии будет реализовывать устройство – шлюз, которое с сетевой точки зрения осуществляет преобразование управляющей информации и данных, поступающих из одной сети (например, PSTN) в пакеты глобальной сети Интернет и обратно. Причем такое преобразование не должно искажать исходный речевой сигнал, а режим передачи обязан сохранять обмен информацией между абонентами в реальном масштабе времени. [2]

Функции, которые реализует шлюз при соединении типа "точка-точка" состоят в следующем:

- реализация физического интерфейса с коммуникационной сетью;
- детектирование и генерация сигналов абонентской сигнализации;
- преобразование сигналов абонентской сигнализации ТфОП в сигнализацию пакетной сети и обратно, а конкретно сопряжение сигнализации ОКС-7 с сигнализацией SIP;
- преобразование речевого сигнала в пакеты данных и обратно;
- соединение абонентов;
- передача по сети сигнализационных и речевых пакетов;
- разъединение связи. [2]

Шлюз (H.323 Gateway) объединяет традиционную телефонную сеть с IP сетью. Он обеспечивает трансляцию упакованного в пакеты оцифрованного и зачастую сжатого голоса в форму, пригодную для передачи по ТфОП. [3]

Шлюз – это устройство, которое связывает сети с разными типами системного и прикладного программного обеспечения (например, ТфОП и Internet). [3]

Различают пять типов шлюзов:

- Транспортные шлюзы (Media Gateway – MG), могут видоизменять форматы передаваемых данных. Например, циклы ИКМ-30 в IP-пакеты и обратно;

- Шлюзы сигнализации (Signaling Gateway – SG), могут преобразовывать сигналы различных систем. Например, смысловое преобразование сигналов ОКС-7 (ТФОП или сотовая сеть GSM) и SIP (Internet);
- Транкинговый шлюз (Trunking Gateway (TGW)) – имеет возможность одновременно выполнять функции MG и SG;
- Шлюз доступа (Access Gateway (AGW)) – может выполнять функции MG и SG для оборудования доступа, подключаемого через интерфейс V5;
- Резидентный шлюз доступа (Residential Access Gateway (RAGW)) – выполнение функции подключения пользователей, использующих терминальное оборудование ТФОП/ЦСИС к мультисервисной сети;
- Для передачи информации VoIP может использоваться либо протокол H.323, либо более перспективный протокол SIP. [3]

В рамках установленного стандарта H.323 абоненты могут обмениваться не только голосовой информацией, но также и видеoinформацией, то есть использовать оборудование для организации видеоконференций. Шлюз не состоит в числе обязательных компонентов сети H.323. Он нужен только в том случае, когда требуется установление соединения с терминалом другого стандарта. Эта связь обеспечивается трансляцией протоколов установки и разрыва соединений, а также форматов передачи данных. Шлюзы H.323 сетей широко применяются в IP телефонии для сопряжения IP сетей и цифровых или аналоговых коммутируемых телефонных сетей.

Стандарты H.323 определяется следующими основными компонентами VoIP-соединения, которые изображены на Рисунке 1:

- Терминал;
- Шлюз (gateway);
- Привратник (Контроллер зоны);
- Устройство многоточечной конференции (MCU). [4]

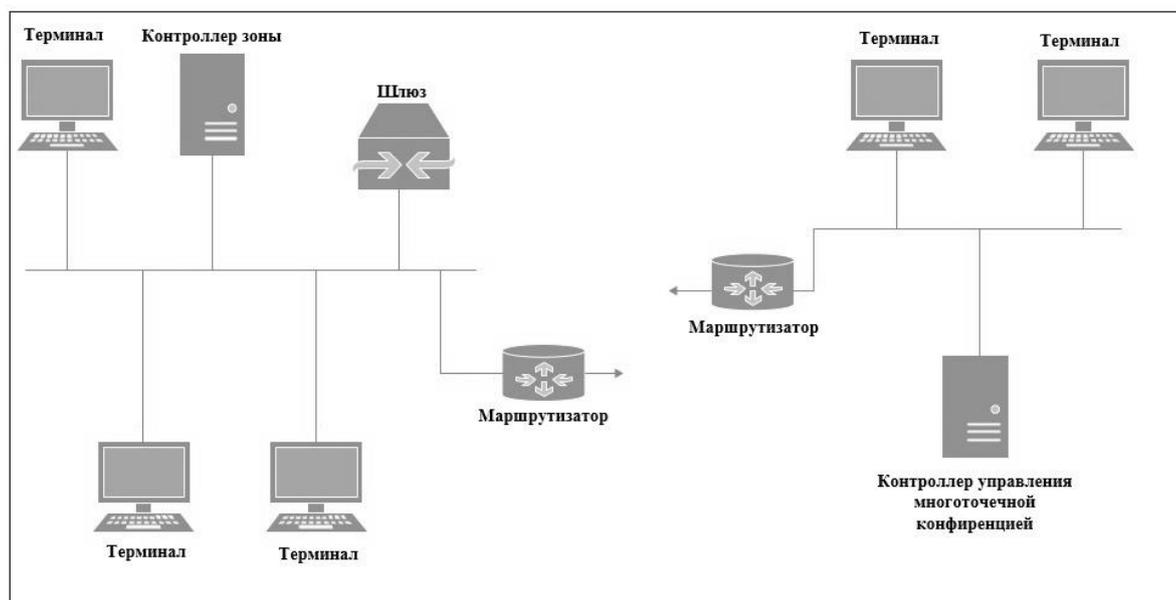


Рисунок 1. Структурная схема сети IP-телефонии по стандарту H.323

Терминал (Terminal) – оконечное сетевое мультимедийное (голос, видео, данные) устройство, обеспечивающее дуплексную речевую связь с другим терминалом, шлюзом или контроллером управления многоточечной конференции. Другими словами, по стандарту

терминал - оборудование конечных точек сети, которые имеют связь друг с другом в режиме VoIP либо видеоконференцсвязи. [4,5]

H.323 – стандарт должен выполнять поддержку следующих протоколов:

- H.245 абонентское оборудование узнает о функциональных возможностях (например: какие аудио и видеокодеки могут поддерживаются, сколько аудио и видеопотоков будут использовать абоненты в рамках данного соединения);
- H.225 - установка соединения между H.323-устройствами;
- RAS предназначен для учета звонков и контроля доступа в сеть;
- RTP/RTCP для передачи звуковых и видео пакетов;
- H.323 – стандарт должен также поддерживать звуковой кодер-декодер в соответствии с G.711. [4,5]

Протоколы H.225 и RAS используются между H.323-оконечными точками (терминалами и шлюзами) и контроллером зоны для обеспечения:

- обнаружения контроллера зоны (GRQ);
- регистрации оконечной точки;
- определения расположения оконечной точки;
- управления аутентификацией;
- задания маркера доступа. [4,5]

RAS-сообщения передаются через ненадежные RAS-каналы, поэтому при обмене сообщениями возможны потери, задержки и повторные передачи.

В контроллере зоны или в привратнике заострен весь интеллект сети IP-телефонии.

Привратник (H.323 Gatekeeper) – это специальный сетевой объект, который устанавливает, соединения между абонентами через разные сети с коммутацией пакетов реализует следующие функции: [5]

- регистрация и авторизация абонентов;
- трансляция адресов (например, DNS-имена в телефонные номера);
- маршрутизация вызовов к IP-телефону или шлюзу.

Это устройство отвечает за управление одной зоной сети, в которой находятся терминалы, шлюзы и т.д. зарегистрированные только у этого привратника. Другие части зоны сети H.323 могут соединяться между собой с помощью маршрутизатора и быть территориально разнесены.

Обычно один привратник обслуживает так называемую зону, то есть часть сети, находящуюся под административным управлением одной организации.

Устройство многопользовательских конференций (H.323 Multipoint Conference Unit, MCU) - управляет проведением многопользовательских конференций, согласует параметры соединения всех участников в режиме централизованной, децентрализованной или комбинированной конференции. Возможно переключение или смешивание медиа-потоков. [4,5]

Маршрутизатор производит выбор маршрута, анализируя свое представления о настоящей конфигурации сети и соответствующего условия выборки маршрута. В большинстве случаев, в качестве критерия может выступать время прохождения маршрута, которое в локальных сетях совпадает с длиной маршрута, измеряемой в количестве пройденных узлов маршрутизации (в больших сетях также учитывается и время, необходимое для передачи пакета по каждой линии связи)

Передача голосовой информации IP-сети вместо стандартной сети с коммутацией каналов предусматривает конфигурацию, для которой необходима установка шлюзов. Устройство осуществляет сжатие поступающей информации (голоса), преобразует всё это в IP-пакеты и отправляет в сеть IP.

Шлюз размещается между взаимодействующими сетями и является посредником, переводящим сообщения, поступающие из одной сети, в формат другой сети. Может быть

реализован как чисто программными средствами, установленными на обычном компьютере, так и на базе специализированного компьютера. Трансляция одного стека протоколов в другой представляет собой сложную интеллектуальную задачу, требующую максимально полной информации о сети, поэтому шлюз использует заголовки всех транслируемых протоколов. [6]

Для организации взаимодействия различных сетей в настоящее время используется следующий подход, который показан, на рисунке 2 основан на использовании шлюзов, которые обеспечивают согласование двух стеков протоколов путем преобразования (трансляции) протоколов.

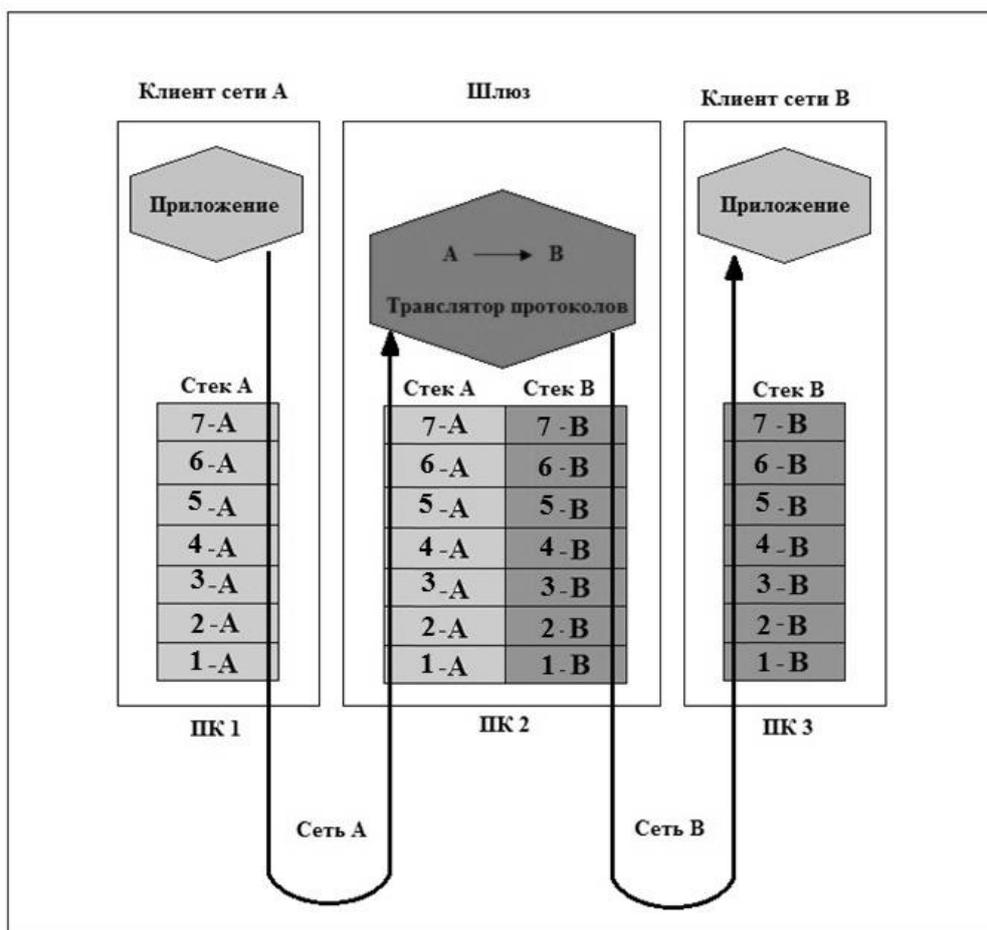


Рисунок 2. Принципы функционирования шлюза

Шлюз согласует коммуникационные протоколы одного стека с коммуникационными протоколами другого стека. Рассмотрим принцип работы шлюза.

В показанном примере на рисунке 3 шлюз, размещенный на компьютере 2, согласовывает протоколы клиентского компьютера 1 сети А с протоколами серверного компьютера 3 сети В, две сети при этом используют полностью отличающиеся стеки протоколов. Как видно из рисунка 2, в шлюзе реализованы оба стека протоколов.

Запрос от прикладного процесса клиентского компьютера сети А поступает на прикладной уровень его стека протоколов. В соответствии с этим протоколом на прикладном уровне формируются соответствующий пакет (или несколько пакетов), в которых передается запрос на выполнение сервиса. Некоторому серверу сети В. Пакет прикладного уровня передается вниз по стеку компьютера сети А, а затем в соответствии с протоколами канального и физического уровней сети А поступает в компьютер 2, то есть в шлюз. Здесь он передается от самого нижнего к самому верхнему уровню стека протоколов сети А. Затем пакет прикладного уровня стека сети А преобразуется (транслируется) в пакет прикладного уровня

серверного стека сети. В. Алгоритм преобразования пакетов зависит от конкретных протоколов и, как уже было сказано, может быть достаточно сложным. В качестве общей информации, позволяющей корректно провести трансляцию, может использоваться, например, информация о символьном имени сервера и символьном имени запрашиваемого ресурса сервера (в частности, это может быть имя каталога файловой системы). Преобразованный пакет от верхнего уровня стека сети В передается к нижним уровням в соответствии с правилами этого стека, а затем по физическим линиям связи в соответствии с протоколами физического и канального уровней сети В поступает в другую сеть к нужному серверу. Ответ сервера преобразуется шлюзом аналогично. [6]

Сети IP-телефонии предоставляют возможности для вызовов трёх основных типов подключения:

- «От телефона к телефону»;

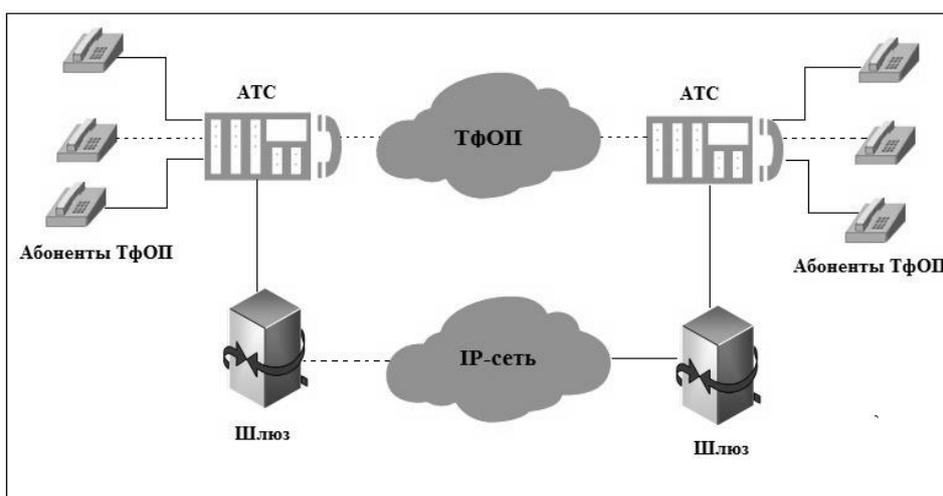


Рисунок 3. Схема связи «От телефона к телефону»

Вызов идет с обычного телефонного аппарата к АТС, на один из выходов, в которой подключен шлюз IP-телефонии, и через IP-сеть доходит до другого шлюза, который осуществляет обратные преобразования. [7]

- «От компьютера к телефону»;

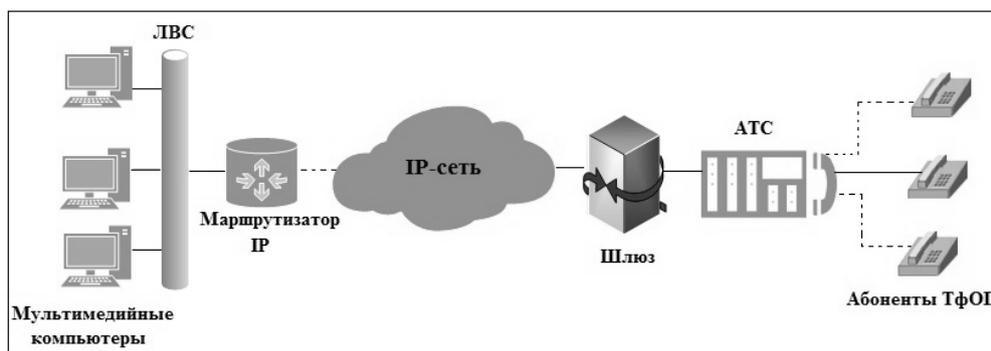


Рисунок 4. Схема связи «От компьютера к телефону»

Мультимедийный компьютер, имеющий программное обеспечение IP-телефонии, звуковую плату, микрофон и акустические системы, подключается к IP-сети или к сети Интернет, и с другой стороны шлюз IP-телефонии имеет соединение через АТС с обычным телефонным аппаратом. [7]

Следует отметить, что в соединениях первого и второго типов вместо телефонных аппаратов могут быть включены факсимильные аппараты, и в этом случае сеть IP-телефонии должна обеспечивать передачу факсимильных сообщений. [7]

– «От компьютера к компьютеру».

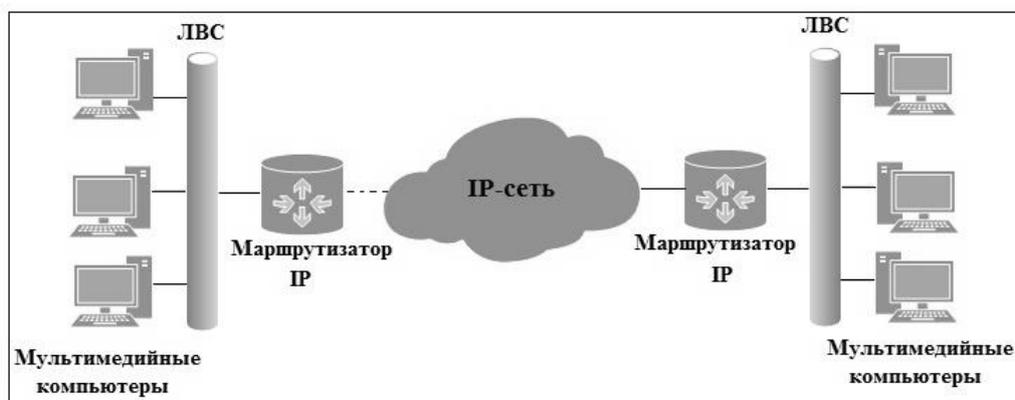


Рисунок 5. Схема связи «От компьютера к компьютеру»

Этот сценарий сейчас наиболее популярен. Соединение устанавливается через IP-сеть между двумя мультимедийными компьютерами, оборудованными аппаратными и программными средствами для работы с IP-телефонией (микрофоном, WEB-камерой). При данной схеме включения имеется возможность организовать сеансы видеотелефонии, видеоконференции, передачу мгновенных сообщений и передачу файлов. [7]

Термин IP-телефония эквивалентен термину VoIP (Voice over IP – голос поверх IP). Internet-телефония - более узкое понятие, когда в роли транспортной среды выступает сеть Internet.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *И.В., Баскаков.* IP-телефония в компьютерных сетях / Баскаков И.В. и др. – М.: НОУ "ИНТУИТ", 2016 – 226 с.
2. *Гордиенко В.Н., Кунегин С.В., Шевелев С.В.* Современные высокоскоростные цифровые телекоммуникационные системы. Ч. 5. Передача мультимедийного трафика по высокоскоростным IP-сетям: Учебное пособие / МТУСИ. - М., 2001. - 35 с
3. *А.А. Нерсесянц* Учебное пособие для самостоятельной работы студентов по дисциплинам: «Сети связи», «Мультисервисные сети связи» Ростов-на-Дону: СКФ МТУСИ, 2018. – 164 с.:
4. Информационным и телекоммуникационным технологиям <http://kunegin> (дата обращения 10.03.2020)
5. *В.Г. Олифер, Н.А. Олифер.* Компьютерные сети. Принципы, технологии, протоколы. Учебник для вузов, 5-е издание СПб: Питер. 2016. – 992 с.: илл.
6. Шлюзы, принцип работы <https://studfiles.net/preview/2949858/page:31/> (дата обращения 9.03.2020)
7. Виды соединений в сети IP-телефонии <http://helpiks.org/6-84553.html> (дата обращения 1.03.2020)

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОГО АЛГОРИТМА В КАЧЕСТВЕ ЭЛИТНОЙ ОСОБИ ПРИ РЕШЕНИИ ОДНОРОДНОЙ МИНИМАКСНОЙ ЗАДАЧИ

Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону, Россия¹
Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: распределительная NP- полная задача, однородная система, эвристический алгоритм без возвратов, модифицированная модель Голдберга, кроссовер, мутация, вычислительные эксперименты, множество заданий, списочные алгоритмы, начальная популяция.

В данной работе рассматривается решение распределительной задачи для однородных систем с помощью эвристического алгоритма без возвратов, генетической модели. Для решения этой получили большое распространение генетические, списочные и другие эвристические алгоритмы. Предлагается для решения однородной минимаксной задачи алгоритм без возвратов, основанный на идее алгоритма Романовского. Аналитически доказать, насколько экспериментальный алгоритм лучше или хуже списочных алгоритмов не получается в силу сложности задачи. При решении модифицированной моделью Голдберга использовалась элитная особь, где в качестве элитной особи использовался экспериментальный алгоритм. Проведён вычислительный эксперимент, по которому сделаны выводы об эффективности алгоритмов.

V.G. Kobak, V.V. Shevchenko, S.A. Shvidchenko¹, D.A. Zhukovsky²

USING AN EXPERIMENTAL ALGORITHM AS AN ELITE INDIVIDUAL IN SOLVING A HOMOGENEOUS MINIMAX PROBLEM

Don State Technical University, Rostov-on-Don, Russia¹
North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia²

Keywords: distributive NP-complete problem, homogeneous system, heuristic algorithm without returns, modified Goldberg model, crossover, mutation, computational experiments, multiple tasks, list algorithms, initial population.

In this paper, we consider the solution of a distributive problem for homogeneous systems using a heuristic algorithm without returns, a genetic model. To solve this problem, genetic, list and other heuristic algorithms have become widespread. An algorithm without returns based on the idea of the Romanovsky algorithm is proposed for solving a homogeneous minimax problem. Analytically, it is impossible to prove how much the experimental algorithm is better or worse than the list algorithms due to the complexity of the task. When solving the modified Goldberg model, an elite individual was used, where an experimental algorithm was used as an elite individual. A computational experiment was carried out, according to which conclusions were made.

Введение. В настоящее время широкое распространение и развитие получили вычислительные устройства с многопроцессорной архитектурой. Причём такие устройства могут входить в состав более сложных в организации многомашинных комплексов, позволяющие решать сложные вычислительные задачи путём распределения вычислительного процесса между вычислительными ресурсами. Однако в процессе распараллеливания

вычислительного процесса может возникнуть дисбаланс в загрузке доступных вычислительных ресурсов. Поэтому важной задачей является равномерное распределение загрузки всех вычислительных ресурсов. Решение этой задачи даёт использование алгоритмов составления расписаний. Построение оптимального расписания распределения заданий по процессорам относится к задачам n -полным, т.е. трудоемкость решения распределительной задачи определяется по экспоненте как $O(n^m)$, где O – временная асимптотическая сложность алгоритма, а n и m – целые числа больше единицы, обозначающие количество устройств и заданий соответственно, которые задают размерность распределительной задачи nm . В рамках теории расписаний исследуются методы, позволяющие упорядочить последовательность выполнения совокупности работ таким образом, чтобы время выполнения задачи в целом было минимальным.

Постановка задачи. Задача теории расписаний для однородных систем обработки информации может быть сформулирована следующим образом. Имеется система обслуживания, состоящая из N независимых устройств $P = \{p_1, p_2, \dots, p_n\}$. На обслуживание поступает набор из M параллельных и независимых заданий $T = \{t_1, t_2, \dots, t_m\}$. $\tau(t_i, p_j)$ – длительность обслуживания задания t_i устройством p_j , определяется матрицей T_τ . При этом каждое задание должно выполняться хотя бы на одном из процессоров. В каждый момент времени отдельный процессор обслуживает не более одного задания и выполнение задания не прерывается для передачи на другой процессор. Необходимо определить такое распределение заданий по устройствам без прерываний, чтобы время выполнения всей совокупности заданий было минимальным. Задача составления расписания сводится к разбиению исходного множества заданий на n непересекающихся подмножеств, т.е. $T_i: \forall i, j \in [1, n] \rightarrow T_i \cap T_j = 0$ и $\bigcup_{i=1}^n T_i = T$. Критерий минимизации времени завершения обслуживания заданий, является минимаксным критерием и определяется в следующем виде: $f = \max_{1 \leq j \leq n} f_j \rightarrow \min$, где $f_j = \sum_{\tau(t_i, p_j) \in T} \tau(t_i, p_j)$ – время завершения работы процессора p_j [1, 4, 11].

Методы решения распределительной задачи. Существует два класса методов решения распределительных задач: точный и приближенный. К точным методам можно отнести алгоритмы Романовского и Алексева, а также алгоритм точного перебора. Второй класс содержит в себе различные списочные, эвристические, и др. К списочным методам можно отнести алгоритм критического пути, алгоритм Пашкеева, и др. Эвристические методы – генетические алгоритмы, метод отжига, метод роящихся частиц и др. Для получения оптимального решения однородной распределительной задачи используются точные методы решения. С увеличением размерности, в силу ее NP-полноты, а также при сужении диапазона ресурсных оценок распределяемых заданий оптимальное решение за доступное время может стать недостижимым. В этой ситуации приходится ориентироваться на быстрые, но приближенные методы, позволяющие получить решение близкое к оптимальному, такие, как генетические алгоритмы.

Списочные методы. В качестве метода нахождения приближенного решения можно использовать списочные методы, некоторые из них описаны ниже.

Первым списочным алгоритмом является алгоритм критического пути, который можно сформулировать следующим образом:

1. Задания матрицы загрузки упорядочиваются в порядке убывания значений элементов.
2. Текущее задание распределяется на прибор с наименьшей загрузкой. Если таких приборов несколько, то задание распределяется на прибор, стоящий слева.
3. Алгоритм заканчивает работу, когда все задания распределены по обработчикам.

Вторым списочным алгоритмом является алгоритм Пашкеева. Принцип его действия описывается так:

1. Задания матрицы загрузки упорядочиваются в порядке убывания значений элементов.

2. Оценивается загрузка на крайних обработчиках (первом и последнем).
3. Задания распределяются последовательно по N приборам начиная с крайнего с наименьшим значением нагрузки.
4. Алгоритм заканчивает работу, когда все задания распределены по обработчикам. Экспериментальный списочный алгоритм основан на идее алгоритма Романовского, формулируется следующим образом:

1. Задания матрицы загрузки упорядочиваются в порядке убывания значений элементов.
2. Производим вычисление нижней границы поиска оптимального решения $Ua = \frac{\sum_{i=0}^m m_i}{n}$.
3. Верхняя же граница поиска Ub изначально равняется нижней.
4. Находим размер “Свободного места” по формуле $FR = (Ub * n) / \sum_{i=0}^m m_i$.
5. Последовательно назначаем задания обработчикам проверяя следующие условия: Нагрузка на устройство с назначенным заданием не должна быть больше верхней границы загрузки. Или должно выполняться хотя бы одно из этих двух условий:
 - Значение обработчика с назначенными текущим и минимальным по значению заданием не должно превышать верхнюю границу загрузки.
 - Разница между верхней границей загрузки и значением загрузки процессора с помещенным заданием не должно превышать текущее значение “Свободного места”.
6. Если условие выполняется, то помещаем задание на обработчик, удаляя его из множества заданий.
7. После прохода всего множества заданий проверяем суммарную нагрузку на процессор. Если нагрузка на процессор превышает верхнюю границу, то уменьшаем “Свободное место” на разницу между верхней границей и нагрузкой процессора.
8. После прохода всех обработчиков проверяем, если осталось свободное место, то увеличиваем верхнюю границу на 1 и повторяем алгоритм, иначе выходим из алгоритма.

Модифицированная модель Голдберга. В качестве метода решения однородной минимаксной задачи может быть использован генетический алгоритм, а именно модифицированная модель Голдберга, которую можно описать следующей последовательностью шагов:

Шаг 1. Формируется начальное поколение, состоящее из заданного числа особей, сформированных случайно и/или же с использованием различных полиномиальных алгоритмов.

Шаг 2. Турнирный отбор особей и применение операторов кроссовера и мутации с известной вероятностью возникновения для создания нового поколения.

Шаг 3. Проверка условия конца работы алгоритма, которая обычно заключается в неизменности лучшего решения в течение заданного числа поколений. Если проверка прошла неуспешно, то переход на шаг 2.

Шаг 4. Лучшая особь выбирается как найденное решение [4,5,6].

Одна из модификаций модели Голдберга — стратегия элитизма. Стратегия элитизма подразумевает использование “элитной” особи для сохранения лучшего решения. В процессе кроссинговера и мутации элитная особь не изменяется, но участвует в формировании новых особей. Если в процессе нахождения решения появляется особь сильнее элитной, то она заменяет ее собой.

Элитные особи при формировании начального поколения могут формироваться различными способами, как случайно, так и с помощью различных приближенных алгоритмов.

В нижеописанном эксперименте для формирования элитной особи будут использоваться списочные методы, описанные выше. Для определения какой из алгоритмов лучше (т.е. дает решение более близкое к оптимальному) был проведен обширный вычислительный эксперимент, где в качестве элитных особей выступали решения, полученные как списочными алгоритмами, так и экспериментальным алгоритмом.

Вычислительный эксперимент. Для оценки эффективности алгоритмов был проведен вычислительный эксперимент с помощью программного средства написанного на языке программирования C#. В качестве аппаратного обеспечения использован ноутбук с процессором Intel Core i5-9300H и оперативной памятью объемом 16 гигабайт. В качестве исходных данных были использованы 200 случайно сгенерированных матриц размерностями 4,8,16,32 × 251 с диапазоном значений 15-25. В качестве критериев оценки используем средние значения результатов и среднее время.

Таблица 1. Усредненные значения результатов работы алгоритмов в первом случае

N*M	Модель и генетических алгоритмов	Статистика	Алгоритмы формирования									
			Случайное формирование		Алгоритм критического пути (сортировка по убыванию)		Алгоритм критического пути (сортировка по возрастанию)		Алгоритм Пашкеева		Экспериментальный алгоритм	
			Без элитных особей	1 элитная особь	Без элитных особей	1 элитная особь	Без элитных особей	1 элитная особь	Без элитных особей	1 элитная особь	Без элитных особей	1 элитная особь
4*251	Модифицированная модель Голдберга	Среднее значение (Tmax)	1356.79	1356.845	1356.74	1356.645	1356.715	1356.685	1356.56	1356.635	1356.535	1356.535
		Среднее время (с)	9.6790611435	10.105605874	10.2545920455	9.4520971655	10.626522883	9.799377137	10.153537504	10.653504049	10.1181925945	10.1158886295
Среднее значение (Tmax)		631.77	631.51	631.755	631.475	631.755	631.75	631.74	631.605	630.64	630.62	
Среднее время (с)		11.8071293225	11.760787738	10.998396015	11.347194447	11.116594785	10.69059292	10.476114201	11.7665996105	7.1833922755	8.6343759485	
16*251		Среднее значение (Tmax)	321.645	321.87	318.795	318.795	321.67	321.73	319.685	319.705	318.52	318.515
		Среднее время (с)	15.4963281205	15.647822705	8.9891913595	8.7966011	12.131735553	11.9121667965	9.709091128	10.0183177405	9.68599911	9.7231377815
32*251		Среднее значение (Tmax)	181.88	182.21	177.04	177.05	180.255	180.525	178.045	182.405	174.76	174.76
		Среднее время (с)	29.2616648705	28.4877941255	15.0634057565	14.9531110665	19.101618997	18.3306869875	15.3573379445	29.0191018565	13.9308058695	13.9912339615

Заключение.

Оценивая полученные результаты, можно сделать вывод об эффективности использования экспериментального алгоритма в качестве метода формирования элитной особи в начальном поколении. На различных количествах заданий, он дает стабильно хороший результат.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Головкин Б.А. Расчет характеристик и планирование параллельных вычислительных процессов. Москва: Радио и связь, 1983. С. 216.
2. Кобак В.Г., Титов Д.В. Исследование турнирного отбора в генетическом алгоритме для решения однородной минимаксной задачи // Математические методы в технике и технологиях — ММТТ — 21: сб. трудов Междунар. науч. конф. — Саратов. 2008. №2. С. 12.
3. Кобак В.Г., Поркшеян В.М., Кузин А.П. Использование различных вариантов мутации при решении неоднородной минимаксной задачи модифицированной моделью Голдберга // Научно-практический журнал «Аспирант». 2017. №10. С. 26-29.
4. Аль-Хулайди А.А., Чернышев Ю.О. Разработка параллельного алгоритма нахождения оптимального решения транспортной задачи на кластере // Инженерный вестник Дона. 2011. №2. URL: ivdon.ru/ru/magazine/archive/n2y2011/445/.
5. Немёсов А.С. Эволюционно-генетический подход к решению задач оптимизации. Сравнительный анализ генетических алгоритмов с традиционными методами оптимизации // Инженерный вестник Дона. 2011. №3 URL: ivdon.ru/ru/magazine/archive/n3y2011/459/.
6. Курейчик В. М., Кныш Д. С. Параллельный генетический алгоритм. Модели и проблемы построения // Интегрированные модели и мягкие вычисления в искусственном интеллекте: сб. науч. тр. V Междунар. науч.- практ. конф., Москва: Физматлит, 2009. С. 41-51.
7. Goldberg D. Genetic Algorithms In Search, Optimization, and Machine Learning. USA: Addison-Wesley Publishing Company, Inc., 1989. pp. 28-33.
8. Affenzeller M., Wagner S., Winkler S., Beham A. Genetic Algorithms and Genetic Programming: Modern Concepts and Practical Applications. USA: CRC Press, 2009. P. 364.
9. Каширина И.Л. Введение в эволюционное моделирование. Воронеж, 2007. С. 40.
10. Панченко Т. В. Генетические алгоритмы. Астрахань: Астраханский университет, 2007. С. 87.
11. Кобак В.Г., Шевченко В.В., Жуковский А.Г., Швидченко С.А. Использование различных подходов к формированию начального поколения в генетическом алгоритме при решении однородной минимаксной задачи. - Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. 2020. № 1. С. 229-230.

В.Г. Кобак, Р.С. Шкабрый¹, А.Г. Жуковский, А.Н. Иванов²

РЕШЕНИЕ НЕОДНОРОДНОЙ МИНИМАКСНОЙ ЗАДАЧИ МОДИФИКАЦИЕЙ АЛГОРИТМА ПЛОТНИКОВА-ЗВЕРЕВА

Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону, Россия¹
Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия²

Ключевые слова: Плотников–Зверев, генетический алгоритм, неоднородная минимаксная задача, матрица, строка, переменный барьер.

В данной работе исследуется модификация алгоритма Плотникова–Зверева «с двумя матрицами» для решения неоднородной минимаксной задачи. Был проведен вычислительный

эксперимент, который выявил преимущество использования данного алгоритма перед стандартным алгоритмом Плотникова – Зверева и его модификации «с переменным барьером».

V.G. Kobak, R.S. Shkabri¹, A.G. Zhukovsky, A.N. Ivanov²

SOLUTION OF AN INHOMOGENEOUS MINIMAX PROBLEM BY MODIFICATION OF THE PLOTNIKOV-ZVEREV ALGORITHM

Don State Technical University, Rostov-on-Don, Russia¹
North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia²

Keywords: Plotnikov-Zverev, genetic algorithm, heterogeneous minimax problem, matrix, string, variable barrier.

In this paper, we study a modification of the Plotnikov-Zverev algorithm "with two matrices" for solving an inhomogeneous minimax problem. A computational experiment was carried out, which revealed the advantage of using this algorithm over the standard Plotnikov-Zverev algorithm and its "variable barrier" modification.

В рамках данной работы рассматривается решение неоднородной минимаксной с использованием нескольких вариантов модификаций алгоритма Плотникова – Зверева. Был проведен вычислительный эксперимент, который выявил преимущество использования алгоритма «с двумя матрицами».

В связи с сильным ростом многопроцессорных систем, для которых важно решение большого объема задач за минимальное время, появилась необходимость эффективного распределения заданий по ресурсам. Данная задача является минимаксной задачей и относится к теории расписаний. Существуют различные алгоритмы для решения такой задачи, которые можно разделить на классы точных и приближенных. Точные алгоритмы выдают решение за непозволительно в большинстве случаев долгое время. В данной работе рассматриваются алгоритмы приближенных решений, такие алгоритмы дают приближенное к оптимальному решение за более короткое время в сравнении с точными алгоритмами.

Одним из таких способов является алгоритм, Плотникова-Зверева модификации которого рассматриваются в данной работе. Математическая постановка задачи приведена в работе [1,2,3].

Алгоритм рассматриваемы в данной работе является модификацией алгоритма «с переменным барьером» данный алгоритм подробно рассмотрен в работе [4,5]

Модифицированный алгоритм Плотникова-Зверева [6,7,8] с использованием двух матриц, одна из которых сформирована из строк не вписавшихся в барьер, можно описать в виде последовательности следующих шагов:

Шаг 1. Матрица заданий, сортируются в порядке убывания сумм элементов строк.

Шаг 2. В каждой строке находится минимальный элемент.

Шаг 3. Высчитывается барьер: сумма минимальных элементов каждой строки делится на количество процессов.

Шаг 4. Используется метод минимальных элементов до тех пор, пока один из столбцов не упрется в барьер.

Шаг 5. Строка, которая упирается в барьер формирует новую матрицу добавляясь в конец если матрица уже не пустая, если же матрица еще пустая, то становится первой строкой.

Шаг 6. Возвращаемся к шагу 4 до тех пор, пока не закончится начальная матрица загрузки.

Шаг 7. В результате выполнения образовалась новая матрица, которую распределяем алгоритмом Плотникова – Зверева учитывая результат прошлых шагов.

Наиболее перспективным направлением повышения точности измерений при переходе от традиционного принципа иерархии метрологического обеспечения к автономному является создание автоматизированных поверочных комплексов. В основе их построения лежат идеи и принципы использования приборов с автономной поверкой, групповых эталонов и систем самоповерки, а также применение метода базовых величин и квантовой электроники при передаче размеров единиц величин. Комплексы предназначены для метрологического обеспечения единства и точности измерений на основе территориального принципа и требований автономности при удалении от центральных поверочных органов на расстояние до 8000 км.

Данные комплексы позволяют в местах эксплуатации СИ:

- обслуживать 65 % парка средств измерений, из них 99 % всех электроизмерительных и 95 % радиоизмерительных приборов;
- сократить на 40% количество средств измерений, поверяемых в вышестоящих метрологических органах Госстандарта;
- снизить на 25% количество отказов средств измерений, вызванных воздействием перегрузок при их транспортировке;
- заменить около 80% устаревшего и выработавшего свой ресурс поверочного оборудования и рабочих эталонов.
- повысить живучесть и глобальность системы передачи размеров единиц величин за счет использования сигналов ГЛОНАСС и повышения уровня метрологической автономности до 97 % (доля средств измерений, поверяемых на местах).

В практике радиотехнических и радиоэлектронных измерений массовое использование получили четыре физические величины: длина, масса, время и сила электрического тока, по которым можно оценить значение любой другой производной физической величины. Следовательно, если в комплекс ввести четыре эталонные меры длины, массы, времени и силы электрического тока, - то по ним, теоретически, могут быть поверены все приборы любого радиотехнического комплекса [1,2,3,4,5]. Физически это может быть проверено путем косвенных измерений либо на основе применения соответствующих высокостабильных преобразователей физических величин. Учитывая практическую ограниченность состава приборов комплекса, определяемую реальной потребностью решаемых измерительных задач, наиболее рациональными в качестве базовых принимаются не исходные, а производные физические величины: частота, постоянное напряжение, электрическое сопротивление постоянному току, волновое сопротивление коаксиальных трактов.

Причем, использование для передачи частоты спутниковой системы ГЛОНАСС обеспечивает глобальность ее доведения до рабочих эталонов комплекса.

Включение в состав комплекса приборов с автономной поверкой на различных его иерархических уровнях позволяет осуществлять поверку широкодиапазонных рабочих эталонов (нижний уровень иерархии) с использованием одной возимой однозначной меры (верхний уровень иерархии).

Под самоповеркой понимается совокупность операций по определению погрешностей измерительных каналов и рабочих эталонов комплекса с заданной достоверностью с использованием измерительных средств, средств автоматизации и вычислительной техники из состава комплекса. Те же операции без определения погрешностей (проверка на функционирование), либо с определением погрешностей каналов с достоверностью, ниже заданной, классифицируются как самоконтроль.

Создание системы самоповерки и самоконтроля достаточно легко реализуются, если учесть, что одной из характерных особенностей метрологических комплексов является наличие в их составе рабочих эталонов двух классов: источников стимулирующих сигналов (калибраторов) и измерителей их параметров (напряжения, частоты, мощности и т.п.). Это

позволяет, поверив рабочий эталон одного класса, использовать их затем в качестве переносчиков размеров единиц величин для поверки рабочего эталона другого класса. Между рабочими эталонами одного класса обеспечивается проведение взаимных сличений.

Наличие в составе комплекса электронно-вычислительных машин (ЭВМ) позволяет реализовать эффективные методы поверки (самоповерки, самоконтроля) при небольшом количестве измерительной информации и отказаться от трудоемких традиционных методов поверки. Это дает возможность сократить номенклатуру используемых в составе комплекса рабочих эталонов, существенно сократить время измерений и повысить их точность. Такое построение комплекса значительно упрощает его поверку, которая осуществляется в составе комплекса без демонтажа поверяемых рабочих эталонов.

Создание групповых эталонов, в основном, из рабочих эталонов верхнего уровня иерархии комплекса позволяет повысить стабильность метрологических характеристик комплекса в процессе эксплуатации и на этой основе расширить его межповерочный интервал, являющийся основным показателем метрологической автономности автоматизированных поверочных комплексов. При этом достигается высокий уровень метрологической автономности самих метрологических органов.

В настоящее время разработан ряд Методических указаний по формированию и использованию групповых мер физических величин [29], которые являются основным нормативным документом для метрологических органов и служб при организации метрологического обеспечения средств измерений.

Настоящие методические указания устанавливают порядок формирования и использования групповых эталонов единиц величин как звеньев системы передачи размера единиц измерений от государственных (ведомственных) эталонов к рабочим средствам измерений при переходе к автономному принципу иерархии метрологического обеспечения.

Анализ положений данных методик выявил ряд существенных недостатков в представленных традиционных алгоритмах проведения и обработки результатов взаимных сличений хранителей единиц величин групповых эталонов, а также оставил открытым вопрос о продолжительности времени достоверного хранения единиц величин групповыми эталонами, т.е. о межповерочном интервале групповых эталонов единиц величин.

Следуя проведённому в работе [5] анализу традиционных алгоритмов проведения и обработки результатов взаимных сличений хранителей единиц величин групповых эталонов, остановимся на наиболее существенных недостатках, присущих данным алгоритмам.

Выходные единицы групповых эталонов обычно являются аналитическими величинами, сформированными на ансамбле хранителей путем статистической обработки данных взаимных сличений между хранителями единицы величины. Поэтому стабильность группового эталона определяется не только метрологическими характеристиками, но и эффективностью статистических методов обработки данных взаимных сличений. Таким образом, задача оценивания единицы величины группового эталона по результатам взаимных сличений хранителей единицы величины является достаточно актуальной, особенно в условиях метрологической автономности.

Для реализации традиционного алгоритма формирования и оценки параметров группового эталона выбирается один наиболее стабильный и надежный хранитель, который называют опорным, и оценка единицы величины группового эталона принимается в виде относительной поправки на единицу величины опорного хранителя.

Данный алгоритм несовершенен с точки зрения устойчивости формируемой единицы величины группового эталона к изменению состава группы, так как вывод из группы или включение в её состав нового хранителя, имеющего некоторое ненулевое действительное значение погрешности единицы величины, приведет к скачкообразному изменению действительного значения единицы величины группового эталона. Чтобы избежать этого, обычно используют прогноз единицы величины хранителей относительно групповой, полученной на некотором интервале по результатам предшествующих наблюдений. Такой

алгоритм является устойчивым к изменению состава группы и составляет основу ведения большинства современных эталонов, но несмотря на то, что данный алгоритм получил широкое распространение и хорошо зарекомендовал себя в практической деятельности, он также не лишен целого ряда существенных недостатков, основными из которых являются:

- наличие явно выраженного "лидера". Несмотря на то, что в качестве опорного выбирается наиболее стабильный и надежный хранитель в случае его отказа, перевод единиц группового эталона на другую "опору" потребует значительных усилий, связанных с изменением схемы сличений, учетом задержек в кабелях, а, зачастую, и с изменением математического обеспечения, используемого в штатном цикле ведения эталона;
- жесткая схема сличений, организованная по принципу "каждый с опорным". При этом результаты других сличений (хранителей между собой, но не с опорным) используются только для дополнительного контроля и не поступают в непосредственную обработку. И наоборот, отсутствие прямых сличений какого – либо хранителя с "лидером" затрудняет возможность его использования для формирования групповой единицы величины, так как косвенный пересчет единиц величин через третий хранитель существенно снижает точность и достоверность измерений.

На ряду с этими недостатками традиционные алгоритмы проведения взаимных сличений хранителей единицы величины группового эталона не учитывает особенности в ведении аналоговых и цифровых групповых эталонов.

Таким образом, используемые в настоящее время алгоритмы проведения взаимных сличений хранителей единицы величины группового эталона, с одной стороны не обеспечивают достаточной точности при смене опорного хранителя, а с другой стороны, имеют низкий коэффициент использования измерительной информации.

Выводы

Приоритетным направлением перестройки и развития метрологического обеспечения разработки, производства, испытаний и эксплуатации современных средств измерений является оптимизация системы обеспечения единства и точности измерений на основе территориального принципа и требований автономности.

Повышение автономности региональных и территориальных систем обеспечения единства измерений может быть достигнута путем оснащения измерительных лабораторий и испытательных центров высокостабильными эталонами и установками, а также автономными многофункциональными измерительными комплексами.

Наиболее перспективным направлением повышения метрологической автономности является формирование групповых эталонов единиц величин и автономных средств измерений на основе групповых эталонов, позволяющих повысить стабильность их метрологических характеристик и расширить межповерочный интервал, являющийся основным показателем метрологической автономности группового эталона.

Совершенствование технических характеристик перспективных средств измерений, предназначенных для хранения, воспроизведения и передачи размера единиц величин, возможно путём формирования принципиально новых групповых эталонов и автономных средств измерений, реализующих идеи и принципы использования приборов с автономной поверкой, групповых эталонов и систем самоповерки, а также применение метода базовых величин и квантовой электроники при передаче размеров единиц величин.

Высокий уровень автономности как основного качественного показателя автономных средств измерений достигается за счет создания групповых эталонов, позволяющих повысить стабильность метрологических характеристик исходных мер в процессе их эксплуатации. При этом стабильность автономных средств измерений определяется не только его метрологическими характеристиками, но и эффективностью статистических методов измерений.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Донченко С.И., Блинов И.Ю., Гончаров А.С., Норец И.Б. Современное состояние и перспективы развития эталонной базы Государственной службы времени, частоты и определения параметров вращения Земли // Измерительная техника. 2015, № 1, 2015, с. 5-8.
2. Гайгеров Б.А., Сысоев В.П. Учет релятивистских эффектов при сличении шкал времени с помощью перевозимых квантовых часов // Измерительная техника. 2012, №2, с. 25-29.
3. Безуглов Д.А., Юхнов В.И. Нелинейные преобразования метрологических характеристик автономных средств измерений // Фундаментальные исследования. 2015. № 11-2. С. 232-236.
4. Безуглов Д.А., Поморцев П.М. Устройство оценки действительного значения единицы физической величины цифрового группового эталона. Патент на изобретение RU 3592141 от 3.04.2003.
5. Безуглов Д.А., Поморцев П.М. Устройство оценки действительного значения единицы физической величины аналогового группового эталона. Патент на изобретение RU 4519854 от 16.02.2004.

А.Н. Шухардин¹, А.В. Шкорина²

МЕТОДИКА ОПЕРАТИВНОГО ОЦЕНИВАНИЯ ВЕРОЯТНОСТЕЙ И СРОКОВ ДОСТАВКИ СООБЩЕНИЙ В ИНФОРМАЦИОННО- ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННЫХ СИСТЕМАХ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹

Военная академия Ракетных войск стратегического назначения им. Петра Великого,
Московская обл., г. Балашиха, Россия²

Ключевые слова: оперативное оценивание, информационно-телекоммуникационная система, вероятность доставки сообщения, сроки доставки сообщения.

В статье рассмотрена методика, позволяющая выявить все существующие пути доставки сообщений в информационно-телекоммуникационных системах, а также оценить вероятность и сроки доставки информации до всех узлов системы при изменениях характеристик системы в процессе эксплуатации.

A.N. Shukhardin¹, A.V. Shkorina²

OPERATIONAL ASSESSMENT METHODOLOGY PROBABILITIES AND TIMES OF DELIVERY OF MESSAGES IN INFORMATION AND TELECOMMUNICATION SYSTEMS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹

Military Academy of Strategic Missile Forces, Moscow region, Balashikha, Russia²

Keywords: operational assessment, information and telecommunication system, probability of message delivery, probability of message delivery.

The article considers a technique that allows to identify all existing ways of message delivery in information and telecommunication systems, as well as to assess the probability and timing of information delivery to all nodes of the system with changes in the characteristics of the system during operation.

При создании современных информационно-телекоммуникационных систем (ИТС) различного назначения их структура зачастую имеет сложный территориально-распределённый иерархический характер с большим количеством дублирующих узлов и связей. Анализ возможностей передачи информации в таких системах с требуемым качеством решается различными методами на этапах проектирования и ввода в эксплуатацию, однако, в процессе эксплуатации возможно нарушение структуры ИТС, а также изменение свойств её структурных элементов, вследствие чего доставка сообщений до адресата может стать сложной задачей. Таким образом, периодически появляется необходимость провести оценку возможностей выполнения системой заданных требований, при этом в системах, обслуживающих критически значимые объекты инфраструктуры, проведение натурных исследований в процессе эксплуатации либо невозможно, либо не целесообразно по различным причинам.

В работах [1, 2] было показано, что на основе теории сетей Петри возможно создание моделей информационно-телекоммуникационных систем, позволяющие с относительно невысокими вычислительными затратами проводить моделирование функционирования таких систем.

Требуется разработать методику оценивания вероятностей и сроков доставки сообщений до каждого узла системы при изменении её структуры, характеристик её элементов, которая позволяла бы эксплуатирующему персоналу оперативно находить все возможные в заданных условиях обстановки пути доставки сообщения от пункта-источника до всех узлов в ИТС, а также рассчитать вероятность и сроки доставки сообщений для каждого пути.

В основе разработанной методики лежит моделирование функционирования информационно-телекоммуникационной системы при доведении информации основе математической модели $S_{ИТС}$, представляющей собой раскрашенную иерархическую сеть Петри с помечающей функцией

$$S_{ИТС} = (V, S, I, O, M, \Sigma), \quad (1)$$

где V – множество позиций сети;

S – множество переходов сети;

I – входная функция сети;

O – выходная функция сети;

M – множество цветов фишек;

Σ – помечающая функция.

Выполнение методики производится в четыре этапа. Порядок выполнения методики представлен на рисунке 1.

На первом этапе проводится формирование исходных данных. В качестве исходных данных при моделировании используются значения вероятностей функционирования узлов системы, времени обработки сообщения в узлах системы перед его передачей, вероятностей и времён передачи сообщений по линиям связи в каждой подсистеме, соответствующие текущей обстановке. В начальной маркировке модели $\mu_{ИТС}^0$ учитывается текущее состояние подсистем (маркировка служебных позиций модели вектором $\mu_{ИТС}$) и источник сообщения (маркировка позиции, соответствующей узлу-источнику, вектором $\mu_{ИТС}^c$, а именно фишкой, обладающей

Если в модели нет ни одного активного перехода (блок 4, решение «Нет»), то моделирование завершается (блок 7).

В результате моделирования $C_{итс}$ в позициях множества $V_{уп}$, $V_{уп} \subset V_{итс}$, соответствующих узлам-получателям сообщений, могут появиться фишки, соответствующие сообщениям. Количество фишек в позиции $v_{уп}$, $v_{уп} \in V_{уп}$, соответствует количеству путей доставки сообщения до n -ого узла системы. Отсутствие фишек в позиции $v_{уп}$ означает, что n -й узел системы сообщение не получил.

Проведение третьего этапа методики осуществляется в ходе выполнения цикла «Определение путей и характеристик элементов» (рисунок 3, блоки 9–13). Считывание пометок фишек из позиций $v_{уп}$ множества $V_{уп}$ модели $C_{итс}$ (блок 10) позволяет определить множество Ω_n путей доставки сообщения до n -ого узла системы.

Далее проводится увеличение счётчика n на 1 (блок 12), после чего цикл повторяется до перебора всех N узлов системы (блок 13).

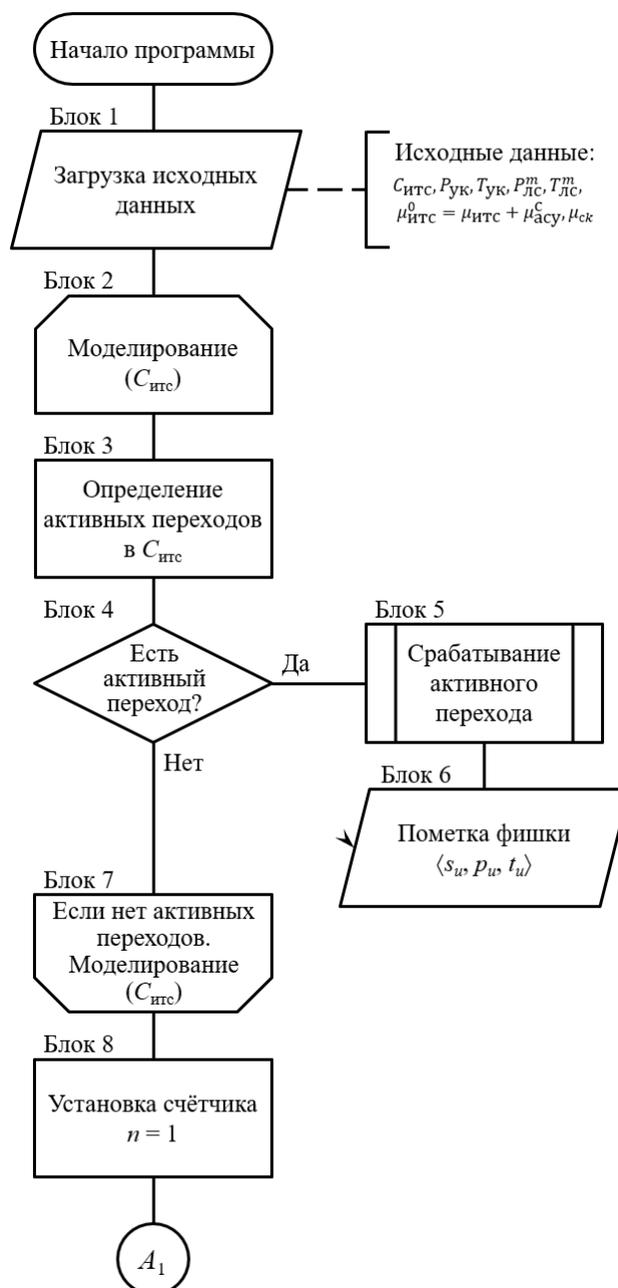


Рисунок 2. Схема алгоритма выполнения 2–4 этапов «Методики оперативного оценивания...» (часть 1)

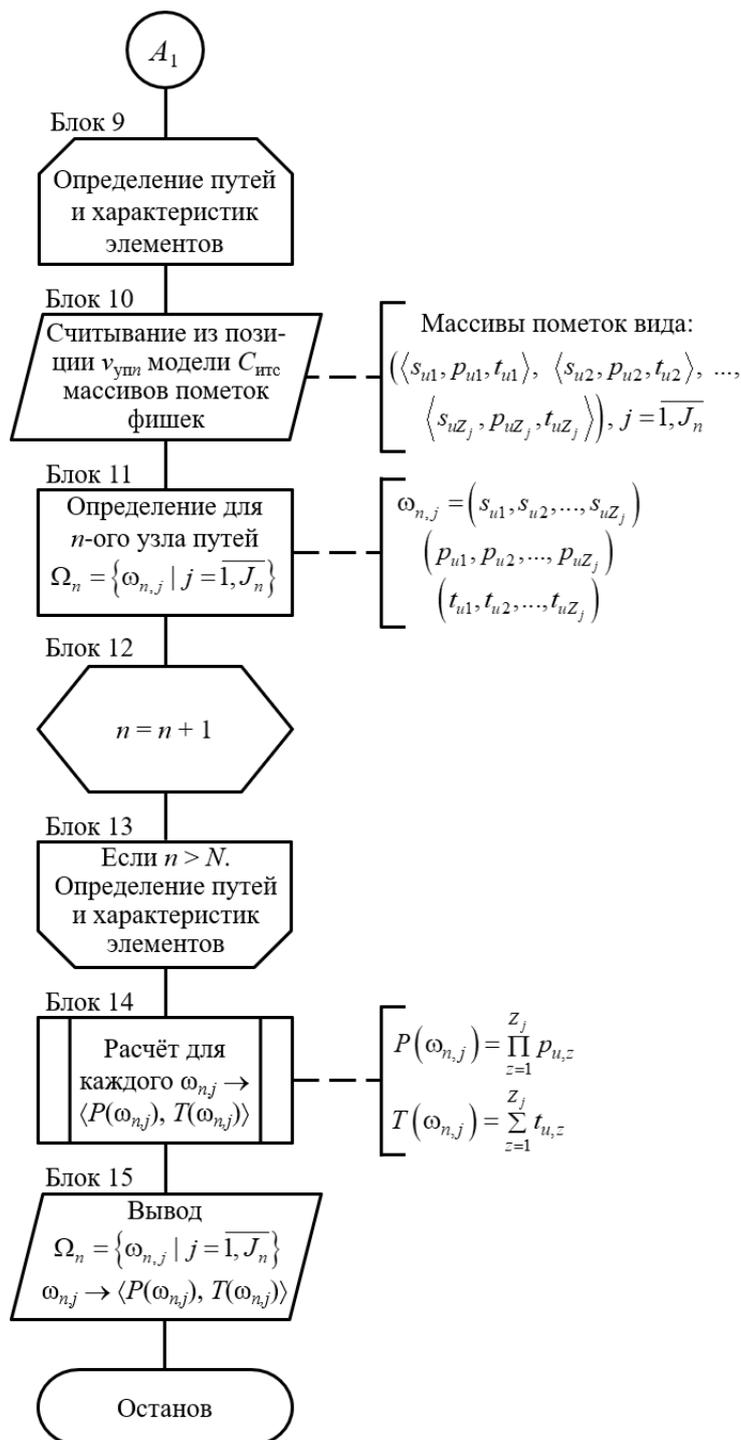


Рисунок 3. Схема алгоритма выполнения 2–4 этапов «Методики оперативного оценивания...» (часть 2)

Расчёт на основании выражений (4), (5) проводится для каждого пути из множества Ω_n для каждого узла системы (рисунок 3, блок 14). Полученные множества путей Ω_n и кортежи значений вероятности и времени доставки сообщения по каждому из путей $\langle P(\omega_{n,j}), T(\omega_{n,j}) \rangle$ сохраняются в массиве данных (блок 15) для дальнейшей обработки. Выполнение блоков 14,15 соответствует четвёртому этапу методики.

Сходимость описанного алгоритма достигается конечностью циклов «Моделирование (Ситс)» (блоки 2–7) и «Определение путей и характеристик элементов» (блоки 9–13). Конечность первого достигается тем, что в модели Ситс реализована блокировка циклов передачи сообщений между узлами системы. Следовательно, процесс моделирования передачи

сообщения по территориально распределённым узлам системы конечен. Конечность второго достигается последовательным изменением значения счётчика и заданием его максимального значения.

Таким образом, разработанная методика оперативного оценивания вероятностей и сроков доставки сообщений до каждого узла системы позволяет при изменении структуры информационно-телекоммуникационной системы и характеристик её элементов найти все возможные пути доставки сообщения до узлов системы в сложившейся обстановке и оценить вероятность и сроки доставки сообщения по каждому пути.

Для одного из частных случаев информационно-телекоммуникационных систем, а, именно, автоматизированной системы управления, данная методика доведена до функционирующего программного продукта, она реализована в среде Delphi 10.3.3 Community Edition, получено свидетельство о регистрации программы для ЭВМ [3].

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Шкорина А.В., Шухардин А.Н. Оценка вероятностно-временных характеристик доведения информации в автоматизированной системе управления войсками и оружием // Вестник Ярославского высшего военного училища противовоздушной обороны. – 2019. № 4(7), С. 162-169.
2. Шкорина А.В., Шухардин А.Н. Модель территориально-распределенной иерархической автоматизированной системы управления // Информация и космос. – 2020. № 3, С. 94-99.
3. Шкорина А.В. Методика оценки вероятностно-временных характеристик доведения информации в автоматизированной системе управления // Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ №2020616732. 22.06.2020г.

А.Н. Шухардин¹, А.В. Шкорина²

МОДЕЛЬ ИНФОРМАЦИОННО-ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ НА БАЗЕ СЕТЕЙ ПЕТРИ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹

Военная академия Ракетных войск стратегического назначения им. Петра Великого,
Московская обл., г. Балашиха, Россия²

Ключевые слова: информационно-телекоммуникационная система, вероятность доведения информации, время доведения информации, сеть Петри, расширения сетей Петри.

В статье рассмотрен подход к построению на основе теории сетей Петри модели современных сложных информационно-телекоммуникационных систем (ИТС), обладающих большим количеством дублирующих узлов и связей, позволяющий определить существующие пути, а также оценить вероятность и время доведения информации до узлов системы в произвольный момент времени при деградации структуры ИТС и изменениях характеристик её элементов.

MODEL OF AN INFORMATION AND TELECOMMUNICATION SYSTEM BASED ON PETRI NETS

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹

Military Academy of Strategic Missile Forces, Moscow region, Balashikha, Russia²

Keywords: information and telecommunication system, probability of information delivery, time of information delivery, Petri net, extensions of Petri nets.

The article considers an approach to building a model of modern complex information and telecommunication system (ITS) based on the theory of Petri nets, which has a large number of duplicating nodes and connections. This approach allows us to determine the existing paths, as well as to estimate the probability and time of bringing information to the nodes of systems at an arbitrary time when the ITS structure is degraded and the characteristics of its elements change.

В современном мире создается большое количество информационно-телекоммуникационных систем (ИТС), предназначенных для обеспечения деятельности в самых разных областях. Структура такой ИТС зачастую имеет сложный территориально-распределённый иерархический характер с большим количеством дублирующих узлов и связей. Своевременное решение задачи доведения информации до всех узлов системы в установленные сроки и с требуемым качеством для некоторых систем определяет эффективность функционирования системы в целом. Вместе с тем, в период эксплуатации возможно нарушение структуры ИТС, а также свойств её структурных элементов, вследствие чего доведение информации до узлов может стать сложной задачей.

Если при анализе вариантов доведения информации до узлов системы оценивать только время, необходимое для этого, а вероятность доведения не учитывать, это может привести к неадекватной оценке возможностей текущего состояния узлов и, в конечном итоге, к срыву доведения информации. В связи с этим при анализе вариантов доведения информации необходимо учитывать не только время, необходимое для этого, но и вероятность доведения информации [1].

В связи со сложностью и уникальностью объектов и процессов функционирования современных ИТС проведение натурных экспериментов для определения вероятности и времени доведения информации зачастую невозможно или сопряжено с высокой стоимостью. Возникает задача построения адекватной модели, позволяющей оперативно оценивать вероятность и время доведения информации до узлов системы в произвольный момент времени в конкретной сложившейся обстановке (имеющихся структуре ИТС и характеристиках её элементов).

Для решения задачи рассмотрим контур доведения распорядительной информации. Перед построением модели необходимо описать рассматриваемый контур:

информация, передаваемая в ИТС между узлами системы, формируется узлом-источником в виде сообщения;

узлы системы, которые могут передавать (ретранслировать) получаемые сообщения по линиям связи, условно называются узлами коммутации (УК);

узлы системы, которым адресованы сообщения, условно называются узлами-получателями (УП);

сообщения в ИТС передаются между УК вплоть до УП.

ИТС структурно представлена совокупностью подсистем обработки информации и связи. При наличии необходимых программно-аппаратных средств на УК и (или) полномочий

-
4. *Ивутин А.Н., Дараган Е.И.* Теория сетей Петри и её расширения // Известия ТулГУ. Технические науки. – 2012. № 10. С. 211–221.
 5. *Кудж С.А., Логинова А.С.* Моделирование с использованием сетей Петри // Вестник МГТУ МИРЭА. – 2015. № 1 (6). С. 10–22.
 6. *Шкорина А.В., Шухардин А.Н.* Модель территориально-распределенной иерархической автоматизированной системы управления // Информатика и космос. – 2020. № 3, С. 94-99.
 7. *Питерсон, Дж.* Теория сетей Петри и моделирование систем / Дж. Питерсон : перевод с англ. под ред. В. А. Горбатова. – М. : Мир, 1984. – 264 с.
 8. *Котов, В. Е.* Сети Петри. – М. : Мир, 1984. – 160 с.

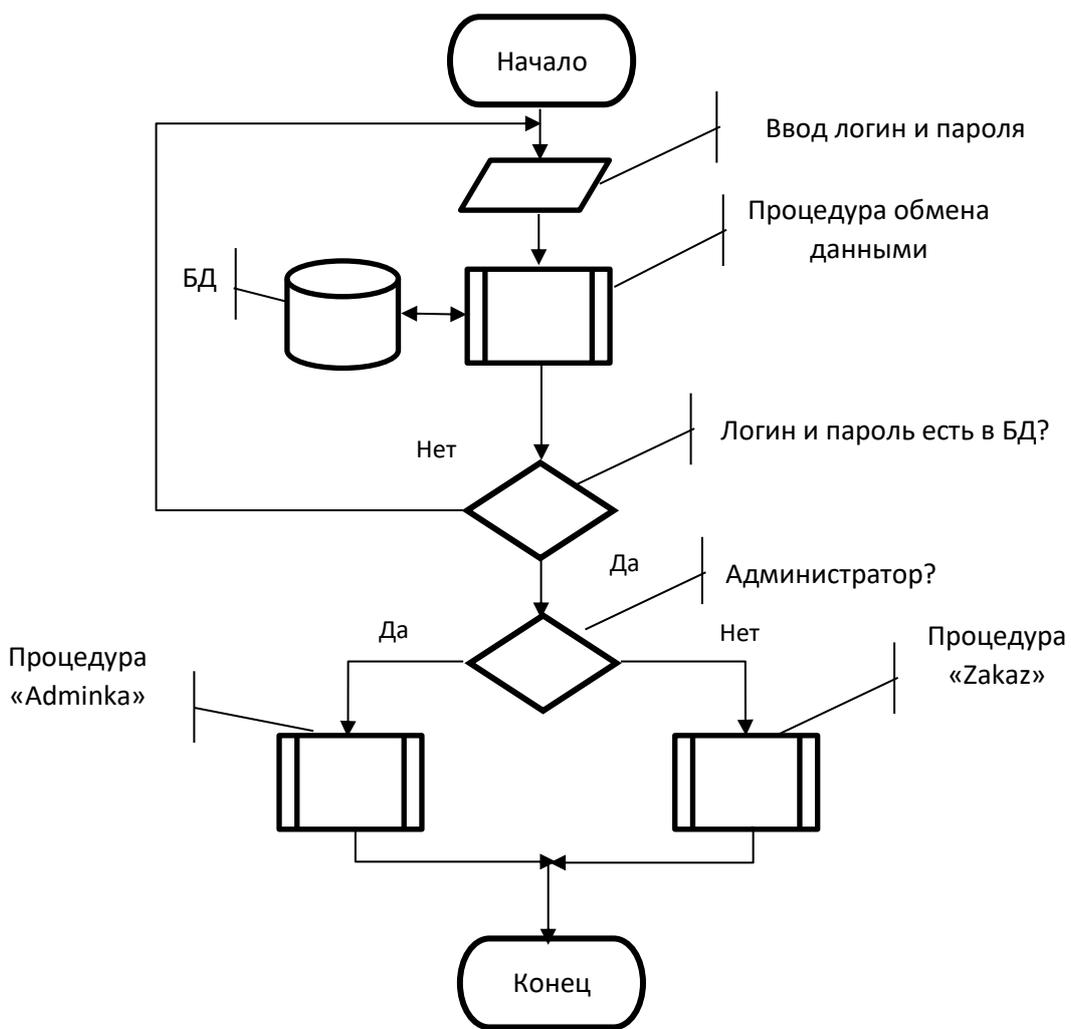


Рисунок 1. Алгоритм работы приложения

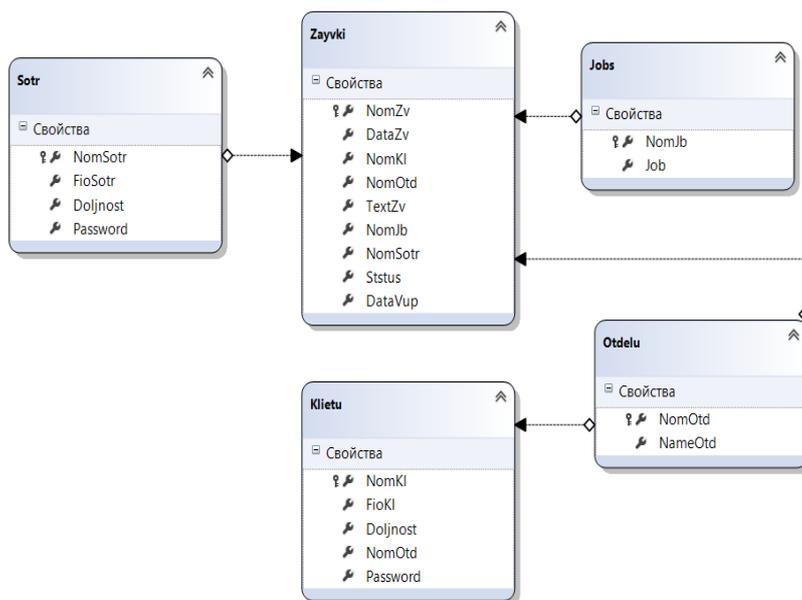


Рисунок 2. Нормированная модель логических связей базы данных

MULTI - WATER RECORDER

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: Arduino, automation, microcontroller, flow meter, I2C interface.

The main goal of the "multi-water recorder" project can be designated the development of a microcontroller monitoring system for apartment buildings that can ensure the introduction of electronic water meters into mass use at the lowest cost. Programming of the Arduino controller line based on Atmel processors is performed in the IDE in the C++ programming language. The system consists of the required number of floor modules (EM).

In turn, each EM includes a microcontroller, water flow sensors, power supplies and a cable network for connecting them. It is possible to both send data to the server and save it to an SSD Flash drive.

В современном мире большая часть повседневных задач очень упрощены или автоматизированы и с каждым днем эта тенденция возрастает. В дом к современному человеку плотно внедряются технологии мониторинга, дистанционного управления, администрирования. В этой направленности работает немало компаний. Они создают на микроконтроллерах устройства, способные автоматизировать и исполнять всевозможные цели.

В соответствии с рисунком 1 структурная схема системы включает этажные модули по количеству этажей многоквартирного дома, центральный микроконтроллер, блок передачи данных по Wi-Fi и блок резервного копирования.

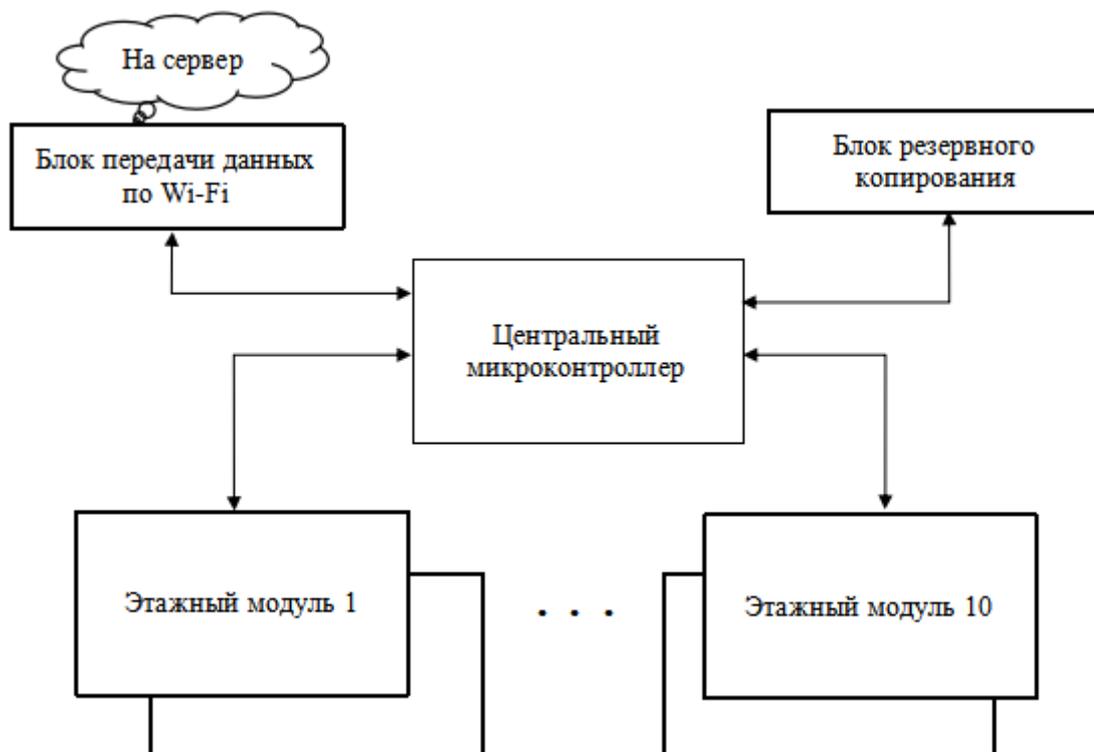


Рисунок 1. Структурная схема системы учета водоснабжения


```

        ob.Show();
    }
private void товарыToolStripMenuItem_Click(object sender, EventArgs e)
{
    Price ob = new Price();
    ob.Show();
}

private void услугиToolStripMenuItem_Click(object sender, EventArgs e)
{
    Zadachi ob = new Zadachi();

    ob.Show();
}
private void категорииToolStripMenuItem_Click(object sender, EventArgs e)
{
    Klincecs ob = new Klincecs();
    ob.Show();
}

```

Визуализирующий модуль приложения реализовывает принцип планирования, использующийся в компании Toyota [3]. Основным здесь является постоянный контроль за исполнением задач. Согласно нему, менеджеры этой компании наклеивали стикеры на настенную доску и писали на них номера или названия заданий (задач). На такой доске визуализации было, обычно, 3 раздела: «Текущие задачи», «Выполненные» и «Перешедшие с предыдущих дней». Итоги подводились ежедневно с перераспределением всех задач законченного дня по указанным категориям. Т.о., все задачи всегда находились в фокусе внимания без потерь.

Согласно этому принципу, общая логика работы приложения будет в соответствии с рисунком 4, когда вначале запускается блок визуализации, а уже из него можно будет открыть модуль управления базой данных.

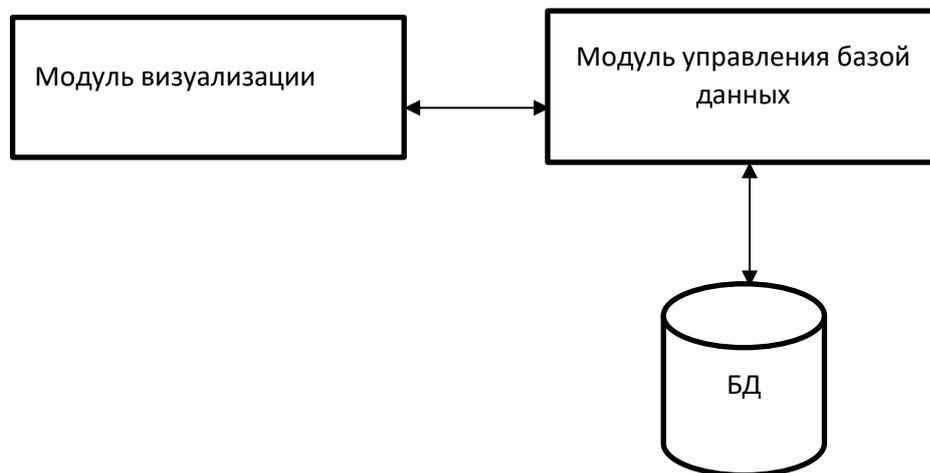


Рисунок 4. Логика работы приложения в целом

Далее, в известном игровом редакторе Unity создается игровая сцена, отображающая недельное планирование (в соответствии с рисунком 5).



Рисунок 5. Вид игрового интерфейса

Разработанный программный продукт обладает следующими преимуществами:

1. Реализует эффективный способ визуализации планирования.
2. Воплощает игровой элемент поощрения выполнения поставленных задач.
3. Обладает дружественным пользовательским интерфейсом.
4. Предоставляет исчерпывающую информацию по выполняемым проектам.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Наглядно-образное мышление. URL: <https://www.psychologos.ru/articles/view/naglyadno-obraznoe-myshlenie>. (дата обращения: 21.10.2021).
2. Применение обучающих программ на игровых платформах для повышения эффективности образования. URL: <https://cyberleninka.ru/article/n/primenenie-obuchayuschih-programm-na-igrovyyh-platformah-dlya-povysheniya-effektivnosti-obrazovaniya>. (дата обращения: 21.10.2021).
3. Четырнадцать Принципов Дао Toyota. URL: https://www.cfin.ru/management/practice/14_principles.shtml. (дата обращения: 21.10.2021).

информационные $R_{Inf}^Z \subseteq R_{Inf}$ (навигационные данные, данные целевой нагрузки, обрабатываемые СПД данные и др.).

Таким образом множество защищаемых ресурсов РТК может быть описано как

$$R^Z = \{R_{HW}^Z, R_{SW}^Z, R_{Inf}^Z\} \subseteq R. \quad (1)$$

В работе [2] было показано, что перспективные РТК будут функционировать в условиях сложного информационного конфликта, под которым понимается одновременное наличие антагонистического (K_{ant}), коалиционного (K_{coal}) и индифферентного (K_{ind}) конфликтов:

$$K_{comp} = \{K_{ant}, K_{coal}, K_{ind}\}, \quad (2)$$

где $K_{ant} \neq \emptyset$, $K_{coal} \neq \emptyset$, $K_{ind} \neq \emptyset$, т.е. каждый тип характеризуется непустым множеством вариантов конфликтных воздействий, имеющих цель нарушить конфиденциальность, доступность и целостность защищаемых ресурсов, т.е.

$$\{\bar{I}(R_{Inf}^Z) \cup \bar{A}(R_{Inf}^Z) \cup \bar{C}(R_{Inf}^Z) \cup \bar{I}(R_{SW}^Z) \cup \bar{A}(R_{SW}^Z)\} \neq \emptyset, \quad (3)$$

где $\bar{I}(R_x^Z)$, $\bar{A}(R_x^Z)$ и $\bar{C}(R_x^Z)$ – множество вариантов воздействий, нарушающих целостность, доступность и конфиденциальность защищаемых ресурсов группы x соответственно. Выражение (2) описывает условия формирования сложного информационного конфликта применительно к задачам обеспечения информационной безопасности ресурсов РТС, а выражение (3) ситуацию, при которой была нарушена информационная безопасность ресурсов РТС. Таким образом, сложный информационный конфликт K_{comp} , может быть описан как отношение

$$K_{comp} : \begin{cases} I(R_{Inf}^Z) \rightarrow \bar{I}(R_{Inf}^Z), \\ A(R_{Inf}^Z) \rightarrow \bar{A}(R_{Inf}^Z), \\ C(R_{Inf}^Z) \rightarrow \bar{C}(R_{Inf}^Z), \\ I(R_{SW}^Z) \rightarrow \bar{I}(R_{SW}^Z), \\ A(R_{SW}^Z) \rightarrow \bar{A}(R_{SW}^Z). \end{cases} \quad (4)$$

В работах [2] были также рассмотрены различные аспекты информационного взаимодействия (ИВ) между СПД РТК, коалиционными и антагонистическими системами, а также средой функционирования СПД РТК, в результате чего был выявлен новый для рассматриваемой области тип информационного взаимодействия – индифферентный, что иллюстрирует рисунок 1.

Выводы

В результате работы разобраны различные инструменты и методологии, используемые для дальнейшей разработки проекта: отдельное внимание уделено языку JavaScript, стандарту ECMAScript, серверной платформе Node.js и ее пакетному менеджеру [7]. Изучен фреймворк node-telegram-bot-api — основа данного проекта, принято решение за основу взять шаблон проектирования MVC при работе с информационными технологиями [5,6].

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Пауэрс Ш. Изучаем Node. Переходим на сторону сервера. 2-е изд., доп. и перераб. — СПб.: Питер, 2017. — 304 с.: ил.
2. Официальная документация Telegram Bot API [Электронный ресурс]. URL: <https://core.telegram.org/bots/api#inline-mode> (Дата обращения: 07.06.2021)
3. Березовский В.В., Швидченко С.А., Коршун А.М., Абделмаксуд М.А.А. Анализ оборудования для организации связей между ядром сети и устройствами распространения сети провайдера. - Труды Северо-Кавказского филиала Московского технического университета связи и информатики. 2019. № 1. С. 123-125.
4. Швидченко С.А., Рыбалко И.П., Жуковский А.Г. Программа исследования корреляционных свойств псевдослучайных последовательностей. Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ RU 2020614058, 26.03.2020. Заявка № 2020612871 от 16.03.2020.
5. Bezuglov D.A., Bezuglov Y.D., Shvidchenko S.A. Method of discrete wavelet analysis of edges on the random background. В сборнике: 22nd International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision, WSCG 2014, Poster Papers Proceedings - in co-operation with EUROGRAPHICS Association. 22. 2014. С. 15-19.
6. Безуглов Д.А., Швидченко С.А. Информационная технология вейвлет-дифференцирования результатов измерений на фоне шума. Вестник компьютерных и информационных технологий. 2011. № 6 (84). С. 40-45.
7. Безуглов Д.А., Швидченко С.А. Синтез общей модели обеспечения безопасности для неоднородной системы обработки данных. В сборнике: Системный анализ, управление и обработка информации. труды X Международной научной конференции. 2020. С. 109-114.

АНАЛИЗ ЗАДАЧИ ИССЛЕДОВАНИЯ ПРОЦЕССОВ ЕСТЕСТВЕННОГО МАШИННОГО ОБУЧЕНИЯ И ИСКУССТВЕННОГО ОТБОРА

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия

Ключевые слова: информационные технологии, искусственный интеллект, машинное обучение.

В статье проведен анализ проблемы использования машинного обучения и искусственного отбора на основе алгоритмов обучения, требующих большого количества данных. Рассматривается возможность быстро и автоматически создавать модели и алгоритмы, которые могут анализировать крупные и сложные данные, обеспечивающие более быстрые и точные результаты в больших масштабах.

Е.А. Shcherba, S.A. Shvidchenko

ANALYSIS OF THE PROBLEM OF STUDYING THE PROCESSES OF NATURAL MACHINE LEARNING AND ARTIFICIAL SELECTION

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: information technology, artificial intelligence, machine learning.

The article analyzes the problem of using machine learning and artificial selection based on learning algorithms that require a large amount of data. The possibility of quickly and automatically creating models and algorithms that can analyze large and complex data, providing faster and more accurate results on a large scale, is being considered.

Введение

Практически любая автоматизация интеллектуальной человеческой деятельности относится к области искусственного интеллекта. Искусственный интеллект принято делить на три категории – слабый (распознавание образы, речи, генерация текста, голосовые помощники), средний и сильный (глобальный самостоятельный искусственный интеллект человеческого масштаба).

Машинное обучение

Машинное обучение – одно из направлений такого понятия, как искусственный интеллект, когда на основе введенных данных машина сама может сделать какие-то выводы. Машинное обучение сейчас применяется для решения широкого круга задач. Распознаванием лиц в наши дни давно уже никого не удивишь, почти в каждом смартфоне встроена такая функция, равно как и генерация рукописного текста, машинный перевод текста на иностранные языки, причем со временем исчезли нелепости перевода. «В последние годы большое количество исследований искусственного интеллекта, интуиции связано с нейронными сетями» [5].

Сегодня поиски нейрокибернетиков максимально ориентированы на моделирование программных устройств, структура которых максимально сходна со структурой мозга. Однако, пока ни один суперкомпьютер не может сравниться с мощностью головного мозга. Поэтому одним из направлений, над которым работают ученые и инженеры - создание электронных аналогов человеческого интеллекта [6,7,8].

«Машинное обучение концентрируется на разработке таких компьютерных программ и алгоритмов, которые сами учатся расти и адаптироваться при подаче новых данных. Этот процесс не похож на процесс интеллектуального анализа данных. Обе системы проходят через предоставленные им данных или собираются в поисках шаблонов. Однако в приложениях для интеллектуального анализа данных, данные извлекаются для понимания человеком, в то время как алгоритмы машинного обучения используют эти данные для поиска шаблонов в данных и соответственно изменения действий программы» [3].

«Машинное обучение также можно определить как процесс решения практической задачи путем:

1. Формирования набора данных;
2. Алгоритмического построения статистической модели на его основе. Предполагается, что эта статистическая модель будет каким-то образом использоваться для решения практической задачи.

Обучение может быть с учителем, без учителя и с подкреплением. Цель алгоритма обучения с учителем — на основе набора исходных создать модель, которая принимает вектор признаков x на входе и возвращает информацию, которая позволяет определить метку для этого вектора признаков. Например, модель, созданная с использованием набора данных собак, могла бы принимать вектор признаков, описывающих собаку, и возвращать вероятность, какой породы эта собака. В обучении без учителя набор данных представлен коллекцией неразмеченных образцов. задачи. Например, в задачах кластеризации модель возвращает идентификатор кластера для каждого вектора признаков в наборе данных.

Обучение с подкреплением — это раздел машинного обучения, где предполагается, что машина «живет» в определенном окружении и способна воспринимать состояние этого окружения как вектор характеристик. Машина может выполнять некоторые действия в каждом состоянии. Разные действия приносят разные вознаграждения, а также могут перевести машину в другое состояние окружения. Цель алгоритма обучения с подкреплением — выучить желательную линию поведения.» [2]

«Одна из наиболее серьезных проблем, возникающих в обучении с подкреплением и отсутствующих в других видах обучения, — это проблема поиска компромисса между изучением и применением. Чтобы получить большее вознаграждение, агент, обучающийся с подкреплением, должен предпочитать действия, которые он уже проверил в прошлой своей деятельности и обнаружил, что они эффективны с точки зрения получения поощрения. Однако, чтобы обнаруживать их, надо пробовать выполнять такие действия, которые еще не выполнялись ранее. Агент должен применять те действия, про которые уже известно, что они позволяют получить вознаграждение, но он должен также изучать новые действия, чтобы иметь возможность делать лучший выбор в будущем.» [4] Например.

Мобильный робот решает, должен ли он войти в очередную комнату при сборе мусора или же ему уже пора начинать искать дорогу назад, к месту, где он сможет зарядить свои аккумуляторы. Он принимает соответствующее решение на основе данных о том, насколько быстро и просто удавалось найти зарядную станцию в прошлом. Помимо агента и среды, можно указать следующие четыре основных элемента, входящие в состав систем, реализующих обучение с подкреплением: стратегия, функция поощрения, функция ценности и, возможно, модель среды» [4].

«Следующим классом методов, являющимся ещё одним представителем восходящей парадигмы создания искусственного интеллекта, являются эволюционные алгоритмы. Этот класс методов является отдельным направлением в рамках исследований по искусственному интеллекту, в котором исследуются и моделируются процессы естественного машинного обучения и искусственного отбора. Все эволюционные алгоритмы моделируют базовые эволюционные процессы в природе — наследование, мутации и отбор. Что, если вычислительные процессы могли бы эволюционировать так же,

как это делают биологические виды в своей экологической среде? Возможно, получилось бы «выращивать» программы для оптимального решения поставленной задачи?» [1]

Заключение

В основном используется диапазон или спектр на основе метода оптимизации большого количества параметров. Для людей нецелесообразно находить такую оптимальную настройку вручную. Например, распознавание динамика из тона, тона и амплитуды [7]. Нет гарантии, что машинное обучение будет работать в каждом случае. Иногда машинное обучение терпит неудачу, требуя понимания проблемы, которая должна быть решена, чтобы применить правильный алгоритм. Очень большие требования к данным. Эти алгоритмы обучения требуют большого количества данных обучения. Было бы очень сложно работать с такими большими объемами данных или собирать такие данные. Но такие вещи, как увеличение количества и вариации доступных данных, разнообразие обработки, которое является более дешевым и мощным, и более доступное хранилище данных, в наши дни мы можем быстро и автоматически создавать модели и алгоритмы, которые могут анализировать более крупные и более сложные данные, обеспечивающие более быстрые и точные результаты в больших масштабах. Поэтому машинное обучение быстро становится очень важной и широко внедряемой частью нашей повседневной жизни [5, 6, 8].

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Душкин Р. В. Искусственный интеллект. – М.: ДМК Пресс, 2019. – 280 с.
2. Машинное обучение без лишних слов. — СПб.: Питер, 2020. — 192 с.: ил. — (Серия «Библиотека программиста»).
3. Черкасов Д.Ю., Иванов В.В. Машинное обучение - <https://cyberleninka.ru/article/n/mashinnoe-obuchenie/viewer> (дата обращения 20.10.2021)
4. Обучение с подкреплением [Электронный ресурс] /Р. С. Саттон, Э. Г. Барто ; пер. с англ. - 2-е изд. (эл.). - Электрон. текстовые дан - М. : БИНОМ. Лаборатория знаний, 2014. - 402 с.
5. Флах П. Машинное обучение. М.: ДМК Пресс, 2015.
6. Швидченко С.А., Манин А.А., Жуковский А.Г. Программное средство проектирования однозоновой сети транкинговой связи для ее оперативного развертывания. Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ 2021610521, 14.01.2021. Заявка № 2020665716 от 03.12.2020.
7. Безуглов Д.А., Рытиков С.Ю., Швидченко С.А., Гаврин М.С., Гаврин Д.С. Выделение контуров изображений в информационных и управляющих системах с использованием метода вейвлет-преобразования. - Нелинейный мир. 2012. Т. 10. № 11. С. 846-852.
8. Швидченко С.А., Манин А.А., Жуковский А.Г. Автоматизированная система расчёта зон радио покрытия базовых станций системы сотовой связи. Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ RU 2019610389, 10.01.2019. Заявка № 2018665175 от 24.12.2018.

ПРОВЕДЕНИЕ УЧЕНОГО СОВЕТА ВУЗА В РЕЖИМЕ УДАЛЕННОЙ РАБОТЫ

Северо-Кавказский филиал ордена Трудового Красного Знамени
ФГБОУ ВО «Московский технический университет связи и информатики»,
г. Ростов-на-Дону, Россия¹

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего
образования «Донской государственной технической университет»,
Ростов-на-Дону, Россия²

Институт водного транспорта имени Г.Я. Седова - филиал Федерального
государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования
«Государственный морской университет имени адмирала Ф.Ф. Ушакова»,
Ростов-на-Дону, Россия³

Ключевые слова: Удаленная работа, ученый совет, удаленное голосование, работа в режиме самоизоляции.

В статье рассмотрены вопросы организации работы ученого совета ВУЗа в режиме удаленной работы с использованием облачных технологий. Рассмотрены преимущества и недостатки данного подхода.

V.A. Landyshev^{1,2}, O.N. Landysheva³

CONDUCTING THE SCIENTIFIC COUNCIL OF THE UNIVERSITY IN REMOTE WORK

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia¹

Federal State Budgetary Educational Institution of Higher Education "Don State
Technical University", Rostov-on-Don, Russia²

Institute of Water Transport named after G.Ya. Sedov - a branch of the Federal State
Budgetary Educational Institution of Higher Education "State Maritime University named after
Admiral F.F. Ushakova », Rostov-on-Don, Russia³

Key words: Remote work, academic council, remote voting, work in self-isolation mode.

The article discusses the issues of organizing the work of the academic council of the university in the mode of remote work using cloud technologies. The advantages and disadvantages of this approach are considered.

В настоящее время для всех образовательных организаций в сфере образования основным фактором, влияющим на их повседневную деятельность, является пандемия COVID–19 и как следствие режим самоизоляции, которого вынуждены придерживаться студенты, преподаватели и учебно-вспомогательный персонал. В организациях Минобрнауки с 16 марта 2020 г. введены следующие меры борьбы с распространением новой коронавирусной инфекции [1]:

- контроль температуры при входе в здания;
- установка в зданиях средств дезинфекции;
- ограничение проведения очных совещаний и направления работников в служебные командировки;

-
- перевод работников на удаленный режим работы при необходимости.

Работа на “удаленке” требует нового подхода к решению ряда учебных и административных задач в повседневной деятельности образовательного учреждения. Все значимые управленческие решения в Донском государственном техническом университете, как и в любом российском вузе принимаются на Ученом совете в связи с чем регулярное проведение ученого совета является ключевым мероприятием в управлении Вузом. К задачам, решаемым на заседаниях ученого совета, относится проведение выборов деканов и заведующих кафедрами.

Решения Ученого совета по выборам деканов факультетов, заведующих кафедрами и представлению к ученым званиям принимаются тайным голосованием. Другие решения принимаются открытым голосованием. Решение о представлении к ученому званию считается принятым, если за него проголосовало не менее 2/3 голосовавших при участии в заседании Ученого совета не менее 2/3 от списочного состава его членов [2]

В связи с этим перед управлением информатизации была поставлена задача по проведению виртуального ученого совета в ДГТУ. Основными задачами, поставленными при выборе системы для проведения ученого совета, была определены как возможность:

- Заслушивание повестки дня и основных докладчиков участие в дискуссиях;
- Регистрации участников;
- Тайного голосования по выборам профессорско-преподавательского состава;
- Принятие решения по основным вопросам;
- Принятие решений по разным вопросам;
- Предоставление доступа к материалам.

В результате проведённого анализа решений представленных на рынке решений выбор был сделан в сторону облачного сервиса office 365 [3]. Для реализации системы виртуального Ученого совета применялись технологические элементы платформы:

- Microsoft Form – Формы голосования;
- Microsoft Teams – Заслушивание докладчиков дискуссия обсуждение вопросов повестки дня;
- Microsoft Share Point – обеспечение безопасного архивирования материалов ученого совета;
- Microsoft One Drive – хранение файлов с материалами ученого совета.

На рисунке 1 приводится отображение результатов тайного голосования членов Ученом совете



Рисунок 1 Результаты голосования

В результате проведения ученого совета было подключено порядка 180 пользователей в голосовании приняло участие 157 человек. Состоялась дискуссия и обсуждение повестки дня. Время проведения совета составила 3 ч 15 мин. В качестве клиентский устройств использовались как мобильные устройства Android и Apple. Персональные компьютеры под управлением MAC OS и Windows.

Выводы

1. Предложенная технология работы позволяет значительно повысить вовлеченность членов ученого совета в работу и обеспечить выполнение положений о кворуме голосов.
2. Повысить эффективность обмена информацией в рамках проведения ученого совета, повысить общую эффективность их работы.
3. Повысить скорость обработки результатов голосования от нескольких часов до минут.
4. Провести стратегически важно мероприятие во время режима вынужденной самоизоляции.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Приказ Министерства науки и высшего образования РФ от 14 марта 2020 г. № 398 “О деятельности организаций, находящихся в ведении Министерства науки и высшего образования Российской Федерации, в условиях предупреждения распространения новой коронавирусной инфекции на территории Российской Федерации”
2. Положение об Ученом совете университета https://donstu.ru/structure/administrative/uchenyu-sovet/menu/dokumenty_uchsovet/
3. Справочная система Office 365 <https://support.office.com/ru-RU>

D.V. Lavrinenko, E.V. Evlanova, L.P. Koroleva

THE INTRODUCTION OF INFORMATION AND COMMUNICATION TECHNOLOGIES TO THE AVIATION MISSILE WEAPONS CONTROL SYSTEM

Federal state military professional educational institution "183 training center" Ministry of Defense of the Russian Federation, Rostov-on-Don, Russia

The transience of modern combat operations makes it necessary to fully automate the management of troops and weapons at all levels of management, which is achieved by implementing infocommunication technologies in the management system. Management, implemented on the basis of automated and automatic systems, is a set of targeted actions of management bodies, organizing the activities of management objects, combined and organized through the use of a set of hardware and software technical means. At the same time, automated control systems differ from automatic ones in that they retain the most General, goal-setting, or non-automated functions for a person.

The development and implementation of modern and advanced information and communication technologies in military Affairs greatly accelerate and change the order of planning and conducting modern combat operations, as the increase in the effectiveness of command and control is achieved by increasing the speed of processing and transmitting information, or, in military terms, the efficiency of the control system. New approaches to modern warfare have led to the formation of the concept of network-centric warfare.

The concept of network-centric warfare [1] is based on the idea of conducting modern combat operations based on operational processing at the strategic or operational level with the help of artificial intelligence of a multidimensional array of data of all types of intelligence, the state of their troops and the enemy's troops, weapons systems, combat and logistics support using an extensive self-organizing infocommunication network that covers all links of combat orders and logistics and engineering support. Such networks are called "network-centric infocommunication networks" [2]. As a result, a single network of all types and means of intelligence, communication, data transmission and control is created, functioning in real time, interconnected with the network of control of weapons of destruction and networks of combat and other types of support. Thanks to the creation of a single digital information and communication space, information superiority on the battlefield is achieved, which allows for many times more effective and efficient implementation of the combat potential of groups of troops in the course of military operations. It becomes possible to anticipate the enemy at all stages of preparation and conduct of combat operations.

Thus, at the present time in Russia, a digital automated control system of the air force and air defense is in demand, combining its elements into a single high-speed transport network, which can become the basis of an automated control system (ACS) for air force and air defense weapons, that is, a network-centric control system for heterogeneous forces and means in the conflict region.

With the help of this automated control system, the command post of the integrated area accumulates and displays heterogeneous information coming from radars, long-range radar detection aircraft and space detection equipment, intelligence services of other types and types of troops that are connected to the system. Communication and information exchange in the system are provided by mobile wireless broadband complexes [3].

Efficiency of management, the most important of which criteria is the efficiency of the management system, provides system-wide software ACS that solves the problems of data exchange, electronic document management, collective work with documents, editing cartographic documents, video conferencing, information security, systematization of unified time, visualization and evaluation of results.

The introduction of information technologies that implement the capabilities of network-centric infocommunication networks in the control system of the air force and air defense, will solve global problems of automated collection, generalization, distribution and timely communication of data on the situation in headquarters and control points; automated development of documents and information interaction between management bodies at various levels; automated exchange of information in operational and tactical management links.

This approach implements fundamentally new approaches to the management of aviation weapons. Aviation weapons it is a set of complexes, systems, aggregates and means intended for combat impact on the enemy or providing such impact, placed on aircraft (LA).

The aircraft armament includes [4]:

- means of destruction;
- installations of weapons of destruction;
- artillery weapons;
- aircraft weapons control systems;
- aircraft defense systems;
- aircraft targeting systems;
- aviation support facilities.

Aviation weapons control systems include:

- guidance and targeting systems;
- system of fire control, start-up, reset;
- command devices;
- power supply systems;
- computer programming devices;
- targeting systems

The sighting systems include various sights and sights, thermal direction finders, target illumination stations (primarily laser), rangefinders, and on-Board computers for controlling the electronic component of the above-described equipment. The most important means of destruction are aircraft missiles.

Aircraft aiming systems of missiles implement the following basic principles of guidance [5]:

- command guidance;
- homing;
- autonomous guidance.

With command guidance, the missile's control system changes its trajectory based on information transmitted from an external source. There are systems that transmit both continuous and discrete information.

The following guidance systems operate based on the command guidance principle:

- radio command;
- TV command;
- radio beam guidance;
- laser beam guidance.

Modern radio command guidance systems are able to independently control the location of the missile using an optical sensor that tracks the missile tracer, or radar and calculate the trajectory of the missile to hit the target; the guidance operator can only hold the aiming marker on the target.

Control of the rocket is carried out directly by the operator of the AIRCRAFT carrier, which changes the deviation of the control handle of the rudder of the rocket itself, thereby controlling its flight path. The advantage of the radio guidance system is its independence from weather conditions and time of day, as well as high noise immunity of the communication channel and relatively high secrecy. Disadvantages include limited maneuverability of the carrier after launch and the need to detect and recognize the target before launch. The use of network-centric infocommunication networks makes it possible to eliminate these shortcomings by transmitting more detailed processed information and conducting automatic start - up from the management level of any level.

The television command guidance system is generally similar to the radio command guidance system. The main difference is the television camera installed on Board the rocket, which is used by the guidance operator to control the flight of the rocket. The guidance operator receives a real-time image of the terrain over which the missile is flying, and controls the flight by focusing on visible landmarks. After detecting the target, the operator orients the missile in its direction.

Similarly, the effectiveness of the TV command guidance system can be increased by including it in the structure of network-centric infocommunication networks. In this case the TV camera of the missile will interact automatically with the reconnaissance UAVs via broadband channels, and the guidance and launch will be carried out automatically.

The structure of the network-centric control can be turned on and the guidance system on the radio beam and by laser beam. This requires mainly the development of appropriate software, as telecommunications high-speed receiving and transmitting equipment is developed and widely used in wireless cellular networks (for example, LTE 4G).

Thus, it can be assumed that the introduction of nfocommunication technologies in the aviation weapons management system will significantly improve the quality of their combat use.

LIST OF REFERENCES

1. Kalistratov A. To the question about setentries actions in the armed struggle of the future.// Military Thought 2008 №12 p p. 22-70
2. The hierarchical network model is a promising system
3. control the defense of the state. https://ic.pics.livejournal.com/general_skokov/65350025/64592/64592_900.jpg
4. <p://arsenal-otechestva.ru/analytic/223-sistema-upravlenia-aviatsiej-i-pvo>
5. <https://wiki.wargaming.net/ru/Navy>: Aircraft armament.
6. <https://lektsii.org/3-22917.html>
- 7.

V.V. Ptitsyn, E.V. Evlanova, L.P. Koroleva

ENSURING CYBERSECURITY OF ONBOARD ELECTRONIC EQUIPMENT OF UNMANNED AERIAL VEHICLES

Federal state military professional educational institution "183 training center" Ministry of Defense of the Russian Federation, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: unmanned aerial vehicles (UAVs), onboard electronic equipment (OEE), cyber-attacks, cybersecurity, substitution of control information, violation of system integrity, the conditions of electronic suppression, introduction of software, vulnerabilities in software.

The most important of Unmanned aerial vehicles (UAVs) is the complex of onboard electronic equipment. OEE systems allow you to solve many tasks using an interconnected set of the systems and subsystems. Further development of tasks solved by military UAVs implies the need to consider advanced OEE as a set of interconnected automated systems. At the same time, the task of ensuring the safety of complexes becomes particularly urgent. Cyber attacks using software-defined radio technologies are considered the most promising.

Unmanned aerial vehicles (UAVs) for military purposes are aircraft platforms equipped with complex multi-component complexes. The most important of them is the complex of onboard electronic equipment (OEE).

OEE UAV systems allow you to solve the following tasks:

- preparing for departure;
- navigation;
- UAV management at all stages of the flight;
- provision of radio communication and information data transmission;
- providing group actions of UAVs and interaction, if necessary, with manned aircraft;
- target load management;
- ensuring the intended use;
- monitoring and diagnostics of on-Board equipment.

To solve these tasks avionics OEE UAVs for military purposes are an interconnected set of the following systems and subsystems:

1. Information and control system:
 - 1.1. On-Board computer network;
 - 1.2. Automatic control subsystem;
 - 1.3. Interface equipment with General facility equipment;
 - 1.4. On-Board equipment monitoring and diagnostics subsystem;
 - 1.5. Equipment for switching and converting information.
2. Navigation system:
 - 2.1. Inertial-satellite navigation subsystem;
 - 2.2. Air signal subsystem;
 - 2.3. Radio altimeter;
 - 2.4. Autonomous navigation subsystem for Earth's physical fields;
 - 2.5. Low-altitude sensor subsystem.
3. Radio communication and data transmission subsystem:
 - 3.1. Radio control line equipment;
 - 3.2. High-speed data transmission equipment;
 - 3.3. Satellite communication equipment.
4. Target load systems:
 - 4.1. Optical-electronic subsystem;
 - 4.2. Radar subsystem;
 - 4.3. The subsystem of technical vision;
 - 4.4. Laser radar.
5. Radar identification system.

Further development of tasks solved by military UAVs implies the need to consider advanced OEE as a set of interconnected automated systems that solve the above and new functional tasks. At the same time, the task of ensuring the safety of OEE UAV in the conditions of electronic suppression and, first of all, preventing cyber-attacks against OEE UAV becomes particularly urgent. This is due to the fact that in parallel with the development of UAVs, the potential enemy is developing methods and means for purposefully disrupting the normal

functioning of OEE UAV, since modern technical means allow not only to detect and target radio channels for controlling and transmitting UAV data, but also to interfere with the operation of avionics and ground-based automated workstations (APMS) The main risk factors for cyber-attacks of OEE UAVs include:

- destructive radio-electronic effects on the information and control system;
- unauthorized access to the main nodes of the onboard computer network at the software level and, as a result, violation of technological cycles;
- blocking management due to the destructive impact of embedded software viruses;
- human factor (free access to OEE elements, programmer errors, etc.);
- using standard operating systems and hardware with existing undeclared capabilities.

Cyber-attacks can provide basic technical capabilities for an intruder:

- influence on the electrical parameters of the signal in the data bus;
- creating overloads;
- sending destructive packets (data in the wrong format, which can lead to failure of computer devices in OEE);
- unauthorized use of undocumented device capabilities, prohibited commands (falsification of sender device addresses);
- the substitution of the navigation data;
- substitution of control information;
- violation of system integrity.

All this determines the need to develop effective measures to ensure cybersecurity in relation to the OEE UAVs information management system, considered as a digital specialized UAV management system.

In this context, the concept of cybersecurity for OEE UAV is considered as a set of conditions under which all components of the information management system and the processes that occur in it are protected from the maximum possible number of threats and impacts with undesirable consequences.

UAVs are controlled remotely via satellite or other wireless communication and data channels. Their operators can be thousands of kilometers away in the NPU.

In this regard, the following types of cyber-hacking of the UAV computer network can be used most often.

1. Interference and introduction of malicious software into the UAV computer network by intercepting radio communication channels and transmitting data.
2. Traffic interception, which consists in intercepting data sent from the control point to the UAV, and going in the opposite direction both on radio channels and on satellite channels.
3. Simulating and spoofing GPS signals by sending false signals to disrupt the UAV's navigation system in order to guide the UAV along a path where it will crash, or be intercepted and planted in a given area.

Currently, cyber attacks using software-defined radio technologies are considered the most promising. These attacks have a special place, because the development of software-defined radio technologies makes it possible to obtain tools available to a wide range of people that allow the following deliberate actions to be carried out.

1. Read and transmit signals at any frequency from 100 MHz to 1 GHz, thanks to the availability of universal radio transmitters. We are talking about the vulnerability of almost all frequency bands that are used for data transmission (4G, Wi-Fi, FM, GPS). Such radio transmitters can be tuned to any frequency, instantly record and reproduce the signal. By connecting this transmitter to a computer, it is theoretically possible to programmatically emulate a modem of any standard.

2. Using a universal transmitter to intercept and decrypt radio signals, including for "traffic injection". Any unsecured radio Protocol can be compromised. Theoretically, this way you can intercept the management of UAVs.
3. Extraction of secret encryption keys for hardware and software when conducting an economical electromagnetic attack with the measurement of side electromagnetic radiation within a few seconds. Such attacks can be carried out using available hardware: a consumer radio receiver or a USB module with a software-defined radio system (Software-defined radio).

The main directions of countering cyber threats OEE UAVs can be formulated as follows:

- analysis and testing of information managers components of OEE to identify vulnerabilities and their subsequent classification by the degree of possible threats;
- development of a secure info communication system infrastructure for specialized management systems;
- development of methods for finding vulnerabilities in software providing information management OEE systems and nodes;
- creating a certification system and standard stands special functional and load testing software;
- improving the regulatory framework for ensuring information security in information management systems;
- development of individual tools for each UAV model, using blocking templates to protect against attacks via the data communication bus and installation hardware hidden bookmarks on the bus, or reprogramming the regular unit management.

These and other measures will reduce the risk of cyber threats, increase the level of UAV flight safety and efficiency of performing their tasks.

LIST OF REFERENCES

1. <http://militaryreview.ru/aktualnye-voprosy-obespecheniya-kiberbezopasnosti-bespilotnyx-letatelnyx-apparatov.html>
2. <https://cyberleninka.ru/article/n/kiberneticheskaya-bezopasnost-bespilotnogo-transporta>
3. <https://topwar.ru/99011-tehnologii-borby-s-bespilotnikami-chast-1.html>
4. <https://topwar.ru/99011-tehnologii-borby-s-bespilotnikami-chast-1>

D.D. Schirokov, N.I. Nepluev, A.V. Lavruhina

TASKS OF CREATING A UNIFIED INFORMATION SPACE OF THE ARMED FORCES

Federal state military professional educational institution "183 training center" Ministry of Defense of the Russian Federation, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: Unified Information Space, cloud system, JEDI, PaaS platform, cloud provider, network-centric systems, big data, military cloud.

Research on the development and implementation of technologies that ensure the transition from the formation of disparate information resources to the creation and development of unified information spaces aimed at solving various tasks in the interests of defense and security is carried out in all states with developed Armed Forces. Accordingly, it is necessary to create a single

information space in the Armed Forces of the Russian Federation, which will ensure the interaction of all levels of management of combat units and units of the Armed Forces.

Currently, one of the decisive factors that has a significant impact on the defense capability of any country is the level of development and application of information technologies, including those related to the formation and development of information spaces. In the leading countries of the world, work is being carried out on the development and implementation of technologies that ensure the transition from the formation of disparate information resources to the creation and development of unified information spaces aimed at solving various tasks.

The Unified Information Space (UIP) is a distributed data warehouse, implemented on modern computer technologies and covering both information sources and possible consumers of information, created in the interests of state power and military administration.

UIP s in the interests of defense and security are created in all States that have developed Armed Forces (AF). The base of the UIP of the Armed Forces should be cloud computing platforms using artificial intelligence (a single cloud system, "military cloud") that provide access to the information contained in them to authorized users from anywhere in the world using gigabit data transfer speeds with guaranteed security.

Currently, the United States is developing such a cloud computing platform, called the "Joint Enterprise Defense Infrastructure (JEDI)" [1]. JEDI will provide innovations for the digital battlefield, including secure data storage, fast processing, and high – speed access to information of various levels of secrecy. This approach, using the latest technologies, will allow you to get SaaS software, IaaS infrastructure and PaaS platform through the cloud, that is, they will combine three categories of services: SaaS-Software as a Service-applications running in the cloud, accessed by end users via the Internet, including through email and office applications used by the client, and the basic application settings are managed by the provider.

IaaS – Infrastructure as a Service – computing infrastructure in the form of a service, including servers, data storage, networks, and operating systems, which is provided to customers to deploy and run their own software solutions, and resources are purchased from third-party providers. IaaS involves receiving services using a public or private cloud, as well as a hybrid cloud.

PaaS – Platform as a Service – a set of tools and services that facilitate the development and deployment of cloud applications. PaaS is a model for providing cloud computing, in which the consumer gets access to the use of information technology platforms: operating systems, database management systems, linking software, development and testing tools hosted by a cloud provider. PaaS, like IaaS, includes infrastructure servers, storage, and networks, but also middleware, development tools, analytical tools, database management systems, and other capabilities. PaaS is designed to support the full lifecycle of web applications, with the applications managed by the client and the operating system managed by the provider.

The positive characteristics of the introduction and development of information and telecommunications technologies in the Armed Forces of the Russian Federation, in general, and cloud technologies, in particular, were presented in the report of the Minister of Defense of the Russian Federation, General of the Army S. K. Shoigu, which does not lose relevance over time in its information and policy content, at an expanded meeting of the Board of the Ministry of Defense of the Russian Federation in December 2016.

As follows from the report, to solve the tasks set, it is necessary to create a single information space in the Armed Forces of the Russian Federation (UIP of the AF), which will ensure the interaction of all levels of management of combat units and divisions of the AF, parts of logistics, research institutions and industrial enterprises of the military-industrial complex in any situation conditions based on the concepts of big data and network-centric management.

Network-centric management of armed forces facilities is characterized by the principles of openness, self-organization, a weak hierarchy in the decision-making circuit and the ability to

generate goals within itself [2] and is based on the principle of building weapons systems, based on comprehensive computerization of forces and means of armed struggle at all levels: tactical, operational, and strategic.

The technical support of network-centric management involves the creation of highly effective network-centric systems (NCS) that guarantee high-speed and covert exchange of information in all conditions of the situation and the mastery of the skills of using NCS in real-time warfare by officials of all levels of combat management.

The implementation of network-centric technologies requires processing large amounts of data based on the big data technology package. In the professional PG community, the term "big data" is similar to the popular metaphors "big earth", "big oil", etc. and is considered as the second most important direction in the information technology infrastructure (after energy saving and monitoring).

Paragraph 20 of the Strategy for Scientific and Technological Development of the Russian Federation, approved by Presidential Decree No. 642 of December 1, 2016, states, in particular (subparagraph a), that in the next 10 to 15 years, the priorities of scientific and technological development of the Russian Federation should be those areas that will ensure the creation of systems for processing large amounts of data.

The application capabilities of the Big Data technology package will be provided to the highest degree by the creation and development of the "military information cloud" of the Armed Forces of the Russian Federation (RF AF).

This leads to the conclusion that the effective functioning of the EIP of the Armed Forces requires the formation of a perfect military information cloud. To form a military information cloud, first of all, it is necessary to solve the following tasks:

- development of special cloud services and technologies;
- creation and development of data centers;
- development of high-performance computing;
- creation of a special telecommunications infrastructure;
- development of artificial intelligence;
- creation of network-centric networks and technologies;
- ensuring the protection of information in information and communication networks.

In addition, it is necessary to develop a training system for the operation of the UIP of the Armed Forces.

To this end, it is necessary to create completely Russian clouds and a closed military cloud storage for official and secret information – "ultra-secure iCloud". The military Internet, which is not connected to the usual one, is connected to a network of geographically distributed disaster-resistant information processing centers, and the military cloud functions only in a closed data transmission segment. Servers for data storage are located in Russia and do not depend on foreign technologies. Access to the information in the digital storage is possible only through personal computers that are certified by the state secret protection services.

Thus, the creation of a single information space of the Armed Forces will improve the quality of information support for management processes in various areas of military construction by providing timely, up-to-date and reliable information.

LIST OF REFERENCES

1. Principles and directions of the development of a single information space in the interests of military construction. Armament and Economy No. 1 (5) / 2009 Military-technical policy. http://militera.lib.ru/periodic/0/v/vooruzhenie-i-ekonomika/vooruzhenie-i-ekonomika_2009-01.pdf

-
2. Opportunities of cloud technologies in the military sphere. <https://russiandrone.ru/publications/vozmozhnosti-oblachnykh-tekhnologiy-v-voennoy-sfere/>
 3. Unified cloud for military information. https://nvo.ng.ru/realty/2019-10-31/1_1068_information.html
 4. Cloud Computing <http://ru.wikipedia.org>

A.D. Kalmychin, A.S. Meleshin, L.P. Koroleva

RADIO COMMUNICATION SYSTEMS WITH PROGRAMMABLE PARAMETERS IN AVIONICS

Federal state military professional educational institution "183 training center" Ministry of Defense of the Russian Federation, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: software-defined radio systems, programmable logic integrated circuits, field-programmable gate array, transport layer protocol, software communication architecture, unified tactical radio system. unified Tactical Radio System

The development of digital broadband data transmission systems and computer technologies has led to the emergence of a new class of radio systems — software-defined radio systems. From the point of view of avionics, the most promising is the technical implementation of software-defined radio systems based on programmable logic integrated circuits. Radio communication systems with programmable parameters are considered for their use in avionics

A software-defined radio system (software-defined radio, SDR [1] includes a central processor that controls the radio transmitting and receiving units. The radio transmitting and receiving units use a technology that allows the software to set or change the operating radio frequency parameters, including, in particular, the operating frequency range, the type of modulation, the output power, with the exception of changing the operating parameters used in the normal pre-defined work with the pre-settings of a particular specification or system.

In software-defined radio systems, the radio transmitting unit has a switching processor, the main task of which is to pack the bits of transmitted data into modulation symbols and generate a modulating signal based on them. Then the modulating signal is transmitted to the digital-to-analog converter (DAC), and in the digital code it is further transmitted to the radio interface [2].

The radio receiving unit contains an analog-to-digital converter (ADC), a switching processor that demodulates the signal and converts the demodulated signals into data bits.

From the point of view of avionics [2,3], the most promising is the technical implementation of software-defined radio systems based on programmable logic integrated circuits (in the English version - field-programmable gate array (FPGA), which allows you to create on-board radio channel equipment in a single-crystal design with minimal weight characteristics.

Radio interfaces, ADCs and DACs are implemented as independent integrated devices.

FPGA technology allows you to create a large number of different programmable processing units on a single chip, which ultimately leads to the possibility of simultaneous operation of aircraft avionics on many radio channels. The use of FPGAs provides high flexibility of data transmission over radio channels, since they can be reprogrammed in whole or in part at any time.

The organization of data transmission using software-defined radio systems is based on data exchange protocols between the nodes of the system, capable of transmitting digital signals in real time and with the transparency of network traffic. An important requirement for such protocols is their high flexibility, which should allow processing radio data without loading communication processors and other system elements with unnecessary calculations. Exchange protocols should also provide for the transmission of packets of signal information about the parameters of the radio signal, such as the channel number, transmission or reception time, communication frequency, geodetic coordinates of objects.

The use of transport layer protocols is determined by the architecture of the system and the type of tasks to be solved. The conversion of protocols from internal to external and vice versa should be performed using tables, such as ARP tables in Ethernet networks and programmable internal and external address mapping tables. ARP (Address Resolution Protocol) — a protocol for determining the correspondence between the logical address of the network layer (IP) and the physical address of the device (MAC). The communication between the two devices in the network itself takes place at the channel level (where the mac addresses belong). The ARP protocol has a buffer where the IP-address — MAC-address pair is stored. This information is entered in the so-called ARP table. It serves to ensure that devices do not spend extra traffic on the next identification — this reduces precious milliseconds during data transmission.

An important task for software-defined radio systems is the unification of interfaces and the development of portable and extensible software. To unify the interfaces of software components of software-defined radio systems, a specification called “Software Communication Architecture” (SCA) has been developed, which defines the architectural framework of distributed switching elements of SDR systems. The SCA architecture defines not only how to broadcast a radio signal through a switching network and remotely configure SDR systems, but also how to manage hardware and software.

The first SDR systems can be called Internet telephony networks (Voice over IP, VoIP), which are considered as a prototype of software-defined radio systems.

In the United States, in the interests of the Department of Defense, a unified Tactical Radio System (JTRS) is being created based on the principles and technologies of software-defined radio systems.

JTRS is built on the basis of the open SCA architecture, which defines the structure of applications and communication protocols (waveforms). The compatibility of various radio means is ensured due to the fact that the software components of communication protocols are easily transferred to any radio means that support the SCA architecture. This approach assumes the existence of a network interface and software interface at each terminal of the system, whether it is radio or data transmission systems tactical and higher levels of command and control, avionics modern aircraft, modems, unmanned aerial vehicles, etc.

Thus, the creation of domestic software-defined radio will allow you to proceed to the formation of efficient and secure radio on-air network control, communications, and data transmission.

LIST OF REFERENCES

1. Distributed software-defined radio systems. Sorokhtin E. M., Mineev S. A. Vestnik Nizhegorodskogo universiteta im. n.I. Lobachevsky, 2010, no. 5 (2) p / 383-388 eugene@nifti.unn.ru
2. Basics of software-configurable radio. Galkin V. A.-M.: Hotline-Telecom, 2013. - 372 p. - ISBN 978-5-9912-0305-0.
3. Aviation systems and radio communication complexes. A textbook for students and cadets of Air Force universities. Ed. by V. I. Tikhonov-M. Ed.VVIA im. prof. N. E., Zhukovsky, 2007 - 784 p.

-
4. Kuticov P.A., Meleshin A.S., Koroleva L.P. Directions of development of avionics radiocommunication in the interests of improving the quality air traffic control. Proceedings of the North Caucasus branch of the Moscow technical University of communications and Informatics. Rostovon-Don.: SCF MTUCI University. – 2018-pp 270-272 .

A.L. Papyan, N.I. Nepluev, A.V. Lavruhina

RADIOPHOTONICS AS THE MAIN DIRECTION OF AVIONICS DEVELOPMENT

Federal state military professional educational institution "183 training center" Ministry of Defense of the Russian Federation, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: radio electronics, radiophotonic technologies, quantum mechanics, photon, extended bandwidth, electromagnetic compatibility, phase stability, radar systems, nanophotonic, nanophoton structures, radio-optical phased array.

In recent decades, a new direction in radio electronics has been formed in the field of ultra-wideband transmission systems - radiophotonic technologies, in which the process of replacing "electronic" systems with "photonic" ones takes place.

The advantages of radiophotonics are based on the fundamental properties of quantum mechanics, which consist in the fact that the photon, the information carrier, is a massless elementary particle that can exist only moving at the speed of light and having an electric charge equal to zero and the properties of the propagation medium (quartz optical fiber). The basic direction of the development of radiophotonics is nanophotonics. The advantages of radiophotonics based on the use of nanophoton structures are realized when creating an active radio-optical phased array antenna.

In recent decades, a new direction in radio electronics has been formed in the field of ultra-wideband transmission systems - radiophotonic technologies, in which the process of replacing "electronic" systems with "photonic" ones takes place [1].

The advantages of radiophotonics are based on the fundamental properties of quantum mechanics, which consist in the fact that the photon, the information carrier, is a massless elementary particle that can exist only moving at the speed of light and having an electric charge equal to zero and the properties of the propagation medium (quartz optical fiber).

This provides [2]:

- increased performance (up to tens of femtoseconds);
- extended bandwidth (up to the terahertz range);
- low transmission losses (<0.2 dB / km) and their independence from the frequency of modulation in the radio frequency range;
- much better weight and size characteristics (fiber cable: weight 1.7 kg/km, diameter 250 microns; coaxial cable: weight 560 kg/km, diameter 10 mm);
- insensitivity to electromagnetic interference (dielectric): improving electromagnetic compatibility within the system; increasing the imitability of the equipment;
- significantly better phase-temperature characteristics: phase stability and the possibility of coherent signal reception and processing.

Radiophotonics, based on the interaction of optical and microwave signals and using the conversion of a signal from the microwave radiation range to the optical range, allows you to create electronic devices with parameters that are unattainable by traditional means [3]. The optical range is quite wide – it includes all types of radiation, including laser, terahertz range. This is a very high frequency, the width of which can reach several hundred gigahertz when modulated. This bandwidth is incomparably greater than what can be achieved on existing systems today.

Radiophotonics emerged from the merger of radio electronics, integrated and wave optics, microwave optoelectronics and a number of other branches of science and industrial production and allows us to create fundamentally new components for avionics, such as:

- ultra-high-frequency optoelectronics;
- ultra-wideband radio communication;
- ultra-wideband radar;
- sources of coherent optical radiation (lasers);
- radiophoton ADC and DAC;
- ultra-wideband analog processors microwave frequency range;
- optoelectronic ultra-high frequency generators;
- electro-optical modulators based on thin films of molecular crystals;
- integrated electro-optical modulators;
- AFAR radar systems;
- multifunctional receiving tracts;
- fiber-optic delay lines;
- planar and fiber optic waveguides;
- passive component base.

As a result, radiophotonic systems, in comparison with electronic ones, have a much greater range and transmission speed, a signal bandwidth, and, which is especially necessary for military avionics, are not subject to external electromagnetic influences.

The main advantages of radio frequency devices [4]:

- ultra-low optical fiber loss and dispersion (less than 0.2 dB / km at 1550 nm, optical carrier ~200 THz);
- ultra-wideband (available optical fiber frequency band ~50 Hz, the frequency band of modern photodiodes and modulators up to 100 GHz and higher);
- low level of phase noise (the process of direct optical detection using a photodiode is not susceptible to the phase of optical radiation and phase noise of the optical carrier);
- high phase stability of the optical fiber;
- immunity to electromagnetic interference;
- no mutual interference;
- galvanic isolation of photonic circuits;
- low weight and size of the optical fiber;
- mechanical flexibility of the optical fiber, which facilitates the design.

The basic direction of the development of radiophotonics is nanophotonics.

Nanophotonics studies the interaction of optical waves with matter, which takes place on scales of the order of the wavelength or smaller, where the physical, chemical, and whether the structural properties of artificial or natural matter nanostructures directionally control optical radiation cannot propagate. Photonic crystal modulators and photocrystalline fiber are currently being developed and used on the basis of photonic crystals. Nanophotonic devices are not only significantly superior to their electronic counterparts, but also allow us to successfully solve problems related to heat generation and power supply, which is essential for avionics.

The main components of nanophotonics are dielectrics-optical or semiconductor nanoscale structures with periodically alternating regions with different material properties. Such materials are called photonic crystals or materials with " photonic bandgap (PBG)". In them, due to in-phase layer-by-layer reflection (Bragg reflection), "forbidden zones " arise, i.e., frequency ranges of electromagnetic, in particular optical radiation, cannot propagate. Photonic crystal modulators and photocrystalline fiber are currently being developed and used on the basis of photonic crystals [5].

Nanophotonic structures are the basis of modern quantum devices - semiconductor lasers and photodetectors. At present, new nanophotonic structures – monatomic graphite films (graphenes), which have many very valuable physical properties and allow solving the problems of miniaturization of many radio-electronic systems, have been obtained and studied.

The advantages of radiophotonics based on the use of nanophoton structures are realized when creating an active radio-optical phased array (ROFAR) [6]. The performance characteristics of the AFAR radar will significantly exceed the capabilities of modern electronic radars. Radar stations operating on the principles of radio-optical phased array antennas will provide output not typical for the current radar image in the form of dots on the screen, but a video image familiar to human vision, as if we could see an object at a distance of hundreds of kilometers, zoom in, view it from all sides, or even look inside. In this case, everything happens in real time, since the speed of the photon is equal to the speed of light.

Unlike the headlights of traditional radars, it will not be possible to drown out the ROFAR with traditional EW means physically. The dynamic range of a photonic crystal is approximately 200 dB. A modern radio-electronic receiver, for comparison, has a range of 40-60 dB, and we use modern electronic warfare systems to provide a signal to the input of the radio receiver-70-80 dB relative to its threshold sensitivity. Thus, the device that should receive the signal is brought out of the operational state. Even after removing the interference, there are still processes inside it that do not allow it to work. But there is simply no power source on Earth to supply a signal with a power exceeding 200 dB, so this logic simply does not work in the case of ROFAR.

Thus, radiophotonics will become one of the main directions of the development of avionics of the new, sixth generation of military aviation, so it is very important for our country today to focus on the implementation of projects in this area and the appropriate training of technical specialists.

LIST OF REFERENCES

1. We are on the threshold of a new technological order. The magazine "Wings of the Motherland" in social networks. <https://aftershock.news/>
2. Why do we need to go into radiophotonics? <http://radiofotonika.ru/>
3. Introduction to Radiophotonics. <http://radiofotonika.ru/books/>
4. Photonic radars, radiophotonics, and stealth technologies. <https://naukatehnika.com/fotonnye-radary-fotonika-stels-texnologii.html> naukatehnika.com.
5. Goals and materials/nanophotonics devices. Promising areas of development. <https://intellect.icu/nanofotonika-792>.
6. Systems and devices based on radiophotonics in relation to radar. Journal of radio electronics, issn 1684-1719, n6, 2017.

**ANALYSIS OF THE CHARACTERISTICS OF UAV CONTROL SYSTEMS IN
THE INTERESTS OF IMPROVING ELECTRONIC WARFARE**

Federal state military professional educational institution "183 training center" Ministry
of Defense of the Russian Federation, Rostov-on-Don, Russia
North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and
Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: unmanned aerial vehicle (UAV), kamikaze drones, control channel, electronic warfare, ground control point, radio-electronic environment, pseudo-random radio frequency hopping.

One of the main applications of UAVs is military operations. UAVs are currently considered as promising weapons for reconnaissance, bombing, and air combat. The creation of this type of combat aircraft requires the appropriate development of methods of countering and combating it. Discussions of methods of countering equipment, an alternative to destruction is very often proposed – the suppression of UAV radio-electronic system. The generalized parameters and characteristics typical for the products of the majority of foreign UAV manufacturers are analyzed

Currently, unmanned aerial vehicles (UAVs) are becoming increasingly common. This type of aircraft has proven itself as a reliable and effective means of conducting reconnaissance, striking enemy targets and performing a number of other tasks. At the same time, one of the most important priorities in this regard was the comprehensive improvement of such a class of weapons as barrage ammunition, also commonly known as kamikaze drones [1].

According to some estimates, only in the United States over the past 15 years, more than 30 thousand UAVs of various classes and types have been produced, most of which are used by the Ministry of Defense and special services. UAVs have been actively used in all the notable armed conflicts of recent times. The successful detection and destruction of targets, repeatedly performed by UAVs in Iraq, Afghanistan and Nagorno-Karabakh, clearly demonstrates the capabilities of such aircraft.

The creation of this type of combat aircraft requires the appropriate development of methods of countering and combating it.

The first logical way to get rid of an enemy UAV is to fire it. Any flying equipment can be shot down by conducting a successful attack on it by means of air defense.

The destruction of UAVs is associated with a number of difficulties in detecting and hitting the target. Therefore, in discussions of methods of countering such equipment, an alternative to destruction is very often proposed – the suppression of UAV radio-electronic systems (RES) [2].

Some modern UAVs have the ability to perform certain tasks independently, but almost all such equipment is controlled by the operator, and commands are transmitted via radio channels. Thus, the suppression of the control channel of electronic warfare (EW) can, at least, interfere with the task, and at most take control of the UAV itself, followed by the landing of the UAV in a given area. This method of dealing with UAVs in the present and future time in pre-war conditions and military conflicts is the most promising.

Solving the problems of electronic counteraction requires knowledge of the specifics, structure and features of the standard protocols (modes) used in the UAV control channels [3,4]. This is the basis for the development of solutions and counteraction technologies.

Currently, in UAVs produced by foreign manufacturers, the most commonly used noise-resistant modes of pseudo-random radio frequency hopping (PRFH) in the channels of ground control points (GCP) with UAVs.

for example, because one does not need to spend time getting to a university or overcoming traffic jams. Besides, distance learning provides an opportunity to master new skills.

In today's world, online learning is becoming not just a convenience, but a necessity. Due to the COVID-19 pandemic, distance learning is becoming more relevant than ever and is being introduced in all educational institutions.

However, in practice, both students and teachers face serious difficulties that hinder successful learning. The following problems are highlighted:

- difficulty in adapting to the online format;

Moving from traditional classroom learning to online learning makes the learning process completely different. Virtual classes encourage students to discuss, work with a personal account and materials in various multimedia formats. It can be difficult for students to adapt to these changes. Teachers also have to spend more time to prepare for classes in an online format, as well as to check the student papers.

- insufficient computer literacy;

The low level of computer literacy is a serious problem for both students and teachers. Both participants in the educational process may face a lack of understanding of distance learning tools, such as educational online platforms, video conferencing systems, various applications related to communication and viewing of educational materials.

- technical difficulties;

Technical problems such as compatibility of educational platforms with operating systems, browsers or smartphones, low speed of the Internet connection can lead to missing online classes or difficulties in downloading lessons in video format. All this reduces the involvement of students in the learning process.

- ignorance of the basics of time management;

Distance education places higher demands on discipline and self-organization. Mismanagement of time can lead to serious backlog of the curriculum and cause severe stress.

- weak self-motivation;

Lack of motivation is a common problem for all types of learners. The online format requires a lot of discipline and dedication to complete assignments on your own, stay motivated, and make progress.

- lack of social interaction;

The transition to distance learning deprives students of the opportunity to communicate with groupmates. Lack of personal contact with friends and the teacher makes the student feel isolated, which is a strong psychological factor that negatively affects motivation and academic performance.

Thus, it becomes obvious that distance learning is very different from the traditional one and generates certain problems. To overcome them, both students and teachers need to stop resisting new things, change their attitude towards the online format and acquire additional technical skills. The experience of the teachers of NCB MTUCI proves the necessity and effectiveness of the following solutions, applicable to the listed problems. Students are required to strengthen discipline and self-organization skills through rational planning of the working day and adherence to the plan. Teachers are encouraged to maintain enthusiasm, maintain interest in the subject by arranging emotional and engaging lectures, discussions, linking the material of the classes with real life. At the same time, teachers are supposed to set concrete and achievable goals for students. For example, to maintain a reporting form of lectures and practical classes, as a result of which students form a micro-summary of the lesson and can demonstrate it to the teacher on demand. Educators use praise and rewards as motivation: positive responses are individually emailed using fun videos, GIFs, and images. A group chat or blog to talk and discuss specific topics can help students overcome feelings of isolation.

Obviously, distance learning makes it possible to acquire new skills, become flexible, master new standards, and, with certain efforts of all participants in educational activities, maintain the proper level of effectiveness of the educational process.

LIST OF REFERENCES

1. Студенты назвали основные проблемы онлайн-обучения. Им не хватает общения с преподавателем и подводит техника.
<https://www.rbc.ru/society/19/08/2020/5f3bbdae9a7947d167de1a41>
2. Проблемы, возникающие при переходе ВУЗов на дистанционное обучение. Смолянкин Н.Н. Быков А.А. Киселева О.М. Современные проблемы науки и образования. – 2021. – № 5. <https://science-education.ru/ru/article/view?id=31099>

A.A. Borodina, Ya.B. Konstantinova, N.O. Svetlichnaya

BASIC METHODS OF PHOTOPOLYMER PRINTING

North Caucasus branch of Moscow Technical University of Communications and Informatics, Rostov-on-Don, Russia

Keywords: photopolymer printing, 3-D printer, stereolithography, composite materials.

The work focuses on the physical foundations of photopolymer printing and photopolymer resins. A qualitative comparison of modern 3-D printing technologies is provided. The paper considers some prospects for the application of 3-D-printing technology in various branches of science and technology.

3D printers can be classified not only by the printing technologies, but also by the used consumables. Consider devices that use photopolymer resins to build models.

Photopolymer resins are liquid polymers that harden when exposed to light. Typically, such materials are sensitive to the ultraviolet range, which determines the design of photopolymer printers. One of the most common structural elements is a transparent colored cover or a housing made of a material that filters ultraviolet radiation. This is done both to protect the user's eyes and to protect the consumable inside the printer from sunlight and background lighting.

The physical properties of resins after polymerization vary widely. Both solid and flexible options are available, transparent and matte. A wide variety of colors are also available. Resin consistency and exposure times also vary, so the range of compatible materials should also be considered when choosing a printer. The last aspect to consider when choosing a material is its toxicity. There are both fairly toxic options and biologically safe ones.

The cost of consumables for photopolymer printing is quite high. The plants themselves are already available at a reasonable price, but inexpensive photopolymer resins are very rare. We hope that the proliferation of inexpensive photopolymer printers will lead to increased production of consumables and lower prices.

The firstborn of photopolymer printing and modern 3D printing in general is laser stereolithography (SLA). The technology was developed in 1984 by Charles Hall, who later founded 3D Systems. SLA printers use laser emitters to cure photopolymer consumable material. A typical SLA printer consists of a drawer with consumables seated under a build platform, driven vertically by a lift and lower mechanism. Above the cuvette is a laser emitter and a mirror system for deflecting the laser beam. During the printing process, the platform is immersed in the

consumable material to the thickness of one layer of the digital model. Since photopolymer resins can be quite thick, a leveling mechanism is often used to speed up the process.

After alignment, the process of material exposure begins. Illumination is produced by laser irradiation. Most photopolymer resins are designed to polymerize when exposed to ultraviolet light, which determines the choice of the frequency of laser radiation. The movement of the beam along the X and Y axes is determined by the operation of the deflecting mirrors. After finishing drawing a layer, the platform is immersed in the material to the thickness of one more layer, and the process is repeated with drawing the next layer of the digital model.

SLA printing takes quite a long time, and printers using this method tend to have relatively small build areas.

This is due to the high cost of laser emitters: printing large objects with one laser will take too long, and the installation of additional emitters and mirrors will complicate the design, increase the size of the installation and significantly raise the price.

Despite the success of this technology, projection stereolithography (DLP) is considered a more promising, albeit very similar method. A close relative of laser stereolithography, this technique uses digital LED projectors instead of mirror-deflection lasers. The method became popular thanks to the development of technology for the production of low-cost, high-resolution digital projectors by Texas Instruments. Illumination of layers is performed using a digital projector, which illuminates the templates of a whole layer, which distinguishes this method from SLA, where the "picture" is progressively drawn with the help of an ultraviolet laser. Simultaneous illumination of an entire layer using projectors can significantly speed up the printing process, even in comparison with SLA printers with a high beam travel speed. In addition, such printers are less sensitive to harsh physical impact due to the lack of delicate mirror systems. The absence of mechanical mirror systems allows for increased accuracy. Finally, the cost of projectors sets them apart from laser systems. The projection size can be quite significant.

An interesting feature of DLP printers is the ability to "reverse" or "reverse print". In this case, the projector is installed under a transparent (the choice of material is important for transparency in relation to ultraviolet light) cuvette, and the platform does not sink into the material, but gradually rises, pulling out the layers of the exposed polymer. This approach eliminates the alignment mechanism and achieves even higher Z-resolution than SLA printers.

In addition, the size of the models in height is not limited by the depth of the cuvette, which favorably affects the dimensions of the printer and the possibility of increasing the build area.

Another modern 3D printing technology is multi-jet printing. The very principle of multi-jet polymer printing was developed by the Israelite company Objet, which eventually became one of the divisions of Stratasys. The construction of models is carried out by spraying a photopolymer using linear arrays consisting of many nozzles. The applied layer is immediately illuminated with ultraviolet lamps - as a rule, two processes occur simultaneously. By the time the array reaches the end of the working chamber, the previously applied material is hard enough to print a new layer.

This approach allows you to achieve a very high print speed, but it is characterized by a high design complexity, which negatively affects the cost of such installations and limits their distribution to professional use.

One of the advantages of the technology is the ability to create composite structures from photopolymer resins with different physical characteristics.

Thus, it is possible to create models with easily removable supports, the use of multiple colors and the parallel use of flexible and solid materials within the same model.

Recently, there has been a fashion for hand-held printing devices called 3D pens. At the moment, there are two main options for such devices: drip-jet pens, called BioPen which are used in the development of new methods of treating damaged tissues, and developments in 3D painting with photopolymer resins.

In recent years, 3D printing has become available to the mass consumer: the prices of printers have dropped significantly, and their use has become more convenient. Photopolymer 3D

printers print detailed models with high precision and resolution. The number of users is growing. This is facilitated by the availability of ready-made files for 3D printing and the availability of software for creating models.

3D printing is already becoming a standard solution in such industries as medicine, jewelry, orthopedics, construction, mechanical engineering, and aerospace. This technology has a great importance for electronics and radio electronics, as it is an increasingly popular method of creating printed circuit boards, by applying conductive and dielectric tracks on the surface of various materials.

LIST OF REFERENCES

1. 3D-печать в радиоэлектронике
<https://habr.com/en/company/top3dshop/blog/399179/>
2. Обзор применения 3D-печати в электронике https://3d_print.jofo.me/1791842.html
3. Самые распространенные проблемы фотополимерной печати по версии HARZ Labs. 26.10.2020, 3Dtoday.ru <https://3dtoday.ru/blogs/harz-labs/samy-e-rasprostranennye-problemy-fotopolimernoi-pecati-po-versii-harz-labs>
4. Stereolithography / 3D Printing / Additive Fabrication/ Additive Manufacturing
5. <https://photopolymer.com/3d-printing>
Formlabs Announces Acquisition of Spectra and Investment in ISO 13485 Biocompatible Material Manufacturing. Nov. 12, 2019 <https://formlabs.com/company/press/formlabs-aquisition-spectra-biocompatible-manufacturing/>