

Рис. 6.

( $<0,1$  с), а также осуществлять качественный анализ спектрального состава их шумов. Полученные гистограммы распределений  $St(x)$  и  $W_f(\omega)$  позволяют определить все необходимые параметры исследуемых процессов.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Е. И. Рехин, А. А. Курашов, П. С. Чернов. Измерение интервалов времени в экспериментальной физике. М., Атомиздат, 1967.
2. Л. А. Моругин, Г. В. Глебович. Наносекундная импульсная техника. М., «Советское радио», 1964.
3. Аппаратура для частотных и временных измерений. Под ред. А. П. Горшкова. М., «Советское радио», 1971.
4. Л. А. Маталин, И. С. Нарай, С. И. Чубаров. Методы регистрации и обработки данных в ядерной физике и технике. М., Госатомиздат, 1963.
5. И. С. Гибин, А. Г. Козачок, Е. С. Нежевенко, Ю. Н. Солодкин, П. Е. Твердохлеб, Ю. В. Чугуй. Анализ спектров однополярных сигналов оптическими методами.—Автоматрия, 1971, № 1.
6. И. А. Малевич, А. Ф. Чернявский. Реализация комбинированного метода анализа временных интервалов на основе верньерной техники.—Приборы и техника эксперимента, 1971, № 6.
7. С. М. Дмитриев, И. А. Малевич, А. Ф. Чернявский. Аналого-цифровая система перестройки и стабилизации частоты.—Приборы и техника эксперимента, 1971, № 2.
8. И. А. Малевич, А. Ф. Чернявский. Синхронизация импульсного генератора с задержанной обратной связью на частоте 1 ГГц.—Приборы и техника эксперимента, 1971, № 5.

Поступила в редакцию 2 апреля 1973 г.

УДК 681.325.3

Э. А. ОПАЛЕВА, В. Б. СМОЛОВ, В. С. ФОМИЧЕВ

(Ленинград)

### ОБ ОДНОМ МЕТОДЕ ПОСТРОЕНИЯ КУСОЧНО-ЛИНЕЙНЫХ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ КОДА В НАПРЯЖЕНИЕ

Функциональные преобразователи кода в напряжение (ФПКН) используются в системах централизованного контроля и сбора данных, в измерительной технике и в качестве нелинейных блоков комбиниро-

ванных вычислительных устройств. Построение ФПКН основано на моделировании аналитических выражений, определяющих заданную функцию  $F(X)$ , либо выражений, аппроксимирующих функцию  $F(X)$  с заданной степенью точности. При проектировании ФПКН применяют ступенчатую, полиномиальную или дробно-рациональную аппроксимацию исходной зависимости. На практике чаще всего используется кусочно-линейная аппроксимация, поскольку для ряда функций моделирование аппроксимирующего выражения в этом случае приводит к наиболее простым схемным решениям.

В литературе описано несколько схем кусочно-линейных аппроксиматоров [1, 2, 3]. Однако все эти схемы предназначены для воспроизведения ограниченного класса функций. Перестройка подобных схем на воспроизведение другой или той же самой функции, но с иной точностью связана с изменением почти всех параметров и структуры схемы. В настоящей работе предлагается универсальная схема ФПКН, использующая кусочно-линейную аппроксимацию, которая пригодна для воспроизведения любых кусочно-непрерывных функций, имеющих на интервале задания конечное число экстремумов и точек разрыва первого рода, и допускает перестройку схемы путем смены отдельных блоков.

При кусочно-линейной аппроксимации заданная функция  $F(X)$  на всем интервале задания аргумента  $[X_n, X_k]$  разбивается на  $s$  участков и на каждом участке заменяется отрезком прямой линии. Аппроксимирующая ломаная может быть представлена в виде

$$G(x) = \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}) (A_{0j} + A_{1j}x), \quad (1)$$

где  $A_{0j}, A_{1j}$  — коэффициенты аппроксимирующей линии на  $j$ -м участке;  $x$  — десятичный номер точки на оси аргумента, соответствующий двоичному коду  $\tilde{x}$ ;  $\varphi_j(\tilde{x})$  — переключательные функции, равные единице на участке с номером  $j$  и нулю на всех остальных участках. Десятичный номер точки  $x$  и аргумент функции  $X$  связаны следующим соотношением:  $X = X_n + xh$ , где  $h = \frac{X_k - X_n}{2^n - 1}$  — шаг изменения аргумента,  $n$  — число двоичных разрядов кода  $\tilde{x}$ .

Анализ выражения (1) показывает, что схема кусочно-линейного аппроксиматора должна содержать блоки для выполнения следующих операций: запоминание постоянных коэффициентов  $A_{0j}$  и  $A_{1j}$ , выбор коэффициентов  $A_{0j}$  и  $A_{1j}$ , соответствующих участку аппроксимации с номером  $j$ , умножение аргумента  $x$  на постоянный коэффициент  $A_{1j}$  и сложение.

Коэффициенты аппроксимирующей ломаной в выражении (1) на отдельных участках могут быть как положительными, так и отрицательными. Реализация знакопеременных коэффициентов, как правило, связана с дополнительными трудностями. Для того чтобы в аппроксимирующей зависимости все коэффициенты  $A_{0j}$  были положительными, выделим постоянную составляющую функции  $F(X)$ . В случае кусочно-линейной аппроксимации постоянная составляющая функции равна  $A_{0 \min} = \min_j \{A_{0j}\}$ . Учитывая, что переключательные функции  $\varphi_j(\tilde{x})$  являются ортогональными, т. е. на участке с номером  $j$  только одна переключательная функция равна единице, вынесем постоянную составляющую  $A_{0 \min}$  за знак суммирования. Тогда выражение (1) преобразуется к виду

$$G(x) = A_{0 \min} + \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}) (A_{0j} - A_{0 \min}) + \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}) A_{1j}x. \quad (2)$$

Это преобразование равносильно добавлению дополнительного входа в суммирующем блоке преобразователя, причем в схеме необходимо предусмотреть, что значение  $A_{0 \min}$  может быть положительным или отрицательным в зависимости от конкретного вида функций  $F(X)$ . Следует отметить, что выделение постоянной составляющей  $A_{0 \min} > 0$  также является целесообразным, поскольку в этом случае уменьшается диапазон значений коэффициентов  $A_{0j}$ , что в конечном счете приводит к увеличению точности задания этих коэффициентов.

Для получения отрицательного приращения функции, соответствующего коэффициентам  $A_{1j} < 0$ , разобьем вторую сумму в выражении (2) на две части. В первую часть включим  $s_1$  членов, у которых  $A_{1j} \geq 0$ , а во вторую —  $s_2$  членов с отрицательными коэффициентами  $A_{1j}$ , при этом  $s_1 + s_2 = s$ . Тогда выражение (2) примет вид

$$G(x) = A_{0 \min} + \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}) (A_{0j} - A_{0 \min}) + \sum_{j=1}^{s_1} \varphi_j(\tilde{x}) A_{1j}x - \sum_{j=1}^{s_2} \varphi_j(\tilde{x}) |A_{1j}|x. \quad (3)$$

Для того чтобы избавиться от знака минус перед последним членом в выражении (3), выполним для тех участков, где  $A_{1j} < 0$ , преобразование прямого кода аргумента в обратный. Такое преобразование обеспечивает изменение знака углового коэффициента воспроизводимой линии. Десятичный номер точки  $x_0$ , соответствующий обратному коду аргумента, связан с десятичным номером точки  $x$  следующим соотношением:

$$x = x_{\max} - x_0, \quad (4)$$

где  $x_{\max}$  — десятичный эквивалент максимального двоичного кода. С учетом соотношения (4) выражение (3) преобразуется к виду

$$G(x) = A_{0 \min} + \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}) (A_{0j} - A_{0 \min}) + \sum_{j=1}^{s_1} \varphi_j(\tilde{x}) A_{1j}x - \sum_{j=1}^{s_2} \varphi_j(\tilde{x}) |A_{1j}|(x_{\max} - x_0). \quad (5)$$

Введем переключательную функцию  $\psi(\tilde{x})$ , равную единице на участках, где  $A_{1j} < 0$ , и нулю на остальных участках, и преобразуем выражение (5) к такому виду, чтобы последние два члена были пропорциональны только значению аргумента в прямом или обратном коде. Тогда получим следующую аппроксимирующую зависимость:

$$G(x) = A_{0 \min} + \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}) [A_{0j} - A_{0 \min} - \psi(\tilde{x}) |A_{1j}|x_{\max}] + \sum_{j=1}^{s_1} \varphi_j(\tilde{x}) A_{1j}x + \sum_{j=1}^{s_2} \varphi_j(\tilde{x}) |A_{1j}|x_0, \quad (6)$$

для реализации которой схему преобразователя необходимо дополнить блоком, осуществляющим передачу входного аргумента в прямом или обратном коде, и устройством анализа знака коэффициентов  $A_{1j}$ , работа которого описывается переключательной функцией  $\psi(\tilde{x})$ . Напомним, что для каждого участка аппроксимации есть своя переключательная функция  $\varphi_j(\tilde{x}) = 1$ , в результате чего в образовании аппроксимирующей ломаной участвует только произведение  $A_{1j}x$  или  $|A_{1j}|x_0$ .

Сложность схемы кусочно-линейного ФПКН и масштаб выходного напряжения существенно зависят от способа разбиения на участки отрезка, на котором задана функция  $F(X)$ . Такое разбиение должно обладать следующими свойствами: обеспечивать число участков аппроксимации, близкое к минимальному, которое получается, например, при чебышевской аппроксимации, допускать простую схемную реализацию определения границ участков аппроксимации и использовать приращение аргумента на каждом участке.

Перечисленными свойствами обладает разбиение аргумента на участки, длины которых относятся как целые степени числа два. В качестве примера подобного разбиения можно привести следующий: первый участок аппроксимации содержит  $2^5$  точек, второй —  $2^4$ , а третий и четвертый —  $2^3$  точек. Описанное разбиение аргумента функции на участки позволяет для каждого участка аппроксимации  $j$  разбить преобразуемый код  $\tilde{x}$  на две части  $\tilde{x} = \{\tilde{x}_{1j}, \tilde{x}_{2j}\}$ . При этом двоичный код  $\tilde{x}_{1j} = (x_1, x_2, \dots, x_{l_j})$  определяет номер участка аппроксимации, а код  $\tilde{x}_{2j} = (x_{l_j+1}, x_{l_j+2}, \dots, x_n)$  оказывается пропорциональным приращению аргумента на участке. С учетом данного разбиения аппроксимирующая зависимость примет следующий вид:

$$G(x) = a_{0\min} + \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}_{1j}) [a_{0j} - a_{0\min} - \psi(\tilde{x}_{1j}) |a_{1j}| x_{2\max j}] + \sum_{j=1}^{s_1} \varphi_j(\tilde{x}_{1j}) a_{1j} x_{2j} + \sum_{j=1}^{s_2} \varphi_j(\tilde{x}_{1j}) |a_{1j}| x_{20j}, \quad (7)$$

где  $a_{0\min}$ ,  $a_{0j}$  и  $a_{1j}$  — коэффициенты аппроксимирующей ломаной, полученные при условии, что аргументом аппроксимирующей зависимости является десятичный эквивалент двоичного кода  $\tilde{x}_{2j}$ .

Структурная схема универсального кусочно-линейного ФПКН, моделирующего выражение (7), приведена на рис. 1. Двоичный код аргумента  $\tilde{x}$  поступает на вход регистра, который служит для приема и хранения входной информации. Старшие разряды этого кода управляют дешифратором номера участка Дш, работа которого описывается системой переключательных функций  $\{\varphi_j(\tilde{x}_{1j})\}$ , а младшие разряды с помощью блока передачи кода (БПК) в прямом или обратном коде в зависимости от входного сигнала блока знака (БЗ) передаются на уп-

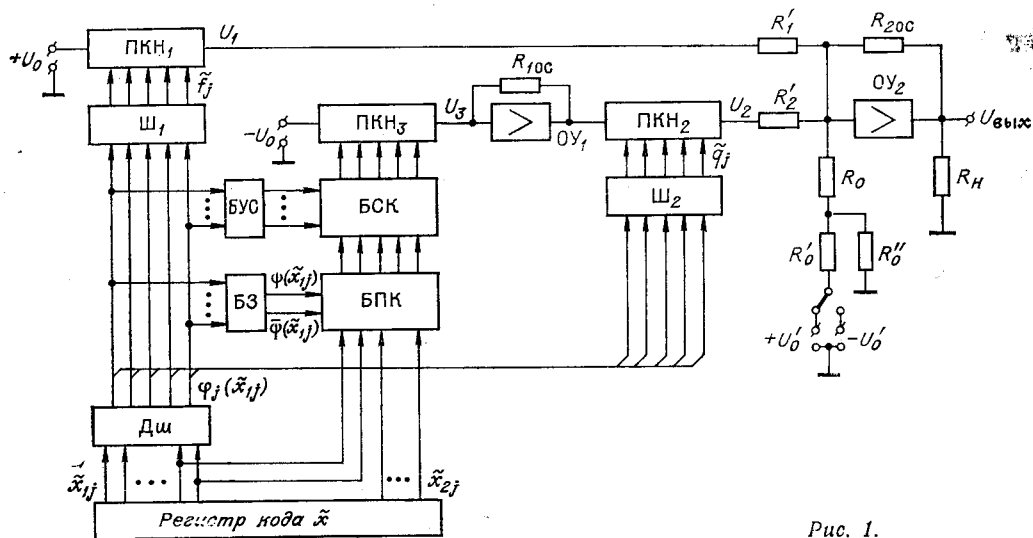


Рис. 1.

равление разрядными сопротивлениями линейного преобразователя кода в напряжение ПКН<sub>3</sub>. При этом часть разрядов входного кода поступает как на Дш, так и на управление ПКН<sub>3</sub>, что объясняется различной длиной участков аппроксимации. ПКН<sub>3</sub> осуществляет преобразование приращения аргумента на участке в аналоговую форму. Хранение коэффициентов  $a_{0j}$  и  $a_{1j}$  производится в цифровой форме с помощью шифраторов Ш<sub>1</sub> и Ш<sub>2</sub>, которые вырабатывают двоичные коды  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$ , пропорциональные этим коэффициентам. Преобразование двоичных кодов  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$  в аналоговую форму выполняется на ПКН<sub>1</sub> и ПКН<sub>2</sub>. В качестве линейных ПКН используются резистивные сетки  $R-2R$  с двухпозиционными ключами. Произведение  $a_{1j}x_{2j}$  или  $|a_{1j}|x_{20j}$  моделируется путем каскадного включения ПКН<sub>3</sub> и ПКН<sub>2</sub> через операционный усилитель ОУ<sub>1</sub>, основным назначением которого является согласование постоянного выходного сопротивления ПКН<sub>3</sub> с переменным входным сопротивлением ПКН<sub>2</sub>. Выходное напряжение ПКН<sub>2</sub> суммируется на операционном усилителе ОУ<sub>2</sub> с выходными напряжениями ПКН<sub>1</sub> и источника  $V_0$ , который включен в схему для воспроизведения постоянной составляющей функции. Резисторы  $R_1, R_2, R_0, R_0', R_0''$  служат для согласования масштабов этих напряжений.

Выходное напряжение ПКН является линейной функцией двоичного кода. Выберем число разрядов  $m$  ПКН<sub>3</sub> равным числу разрядов двоичного кода  $\tilde{x}_{2j}$  на участке наибольшей длины. Поскольку длины участков аппроксимации при выбранном способе разбиения относятся друг к другу как целые степени числа два, то на коротких участках, которые содержат меньше чем  $2^m$  точек, старшие разряды ПКН<sub>3</sub> оказываются неиспользованными. Пусть участок с номером  $j$  состоит из  $2^{k_j}$  точек, причем  $k_j < m$ . Тогда в этом случае выходное напряжение ПКН<sub>3</sub> меньше максимального  $V_0$ , которое имеет место при двоичном коде  $2^m - 1$ , в  $(2^{k_j} - 1)/(2^m - 1)$  раз. Величина масштаба выходного напряжения  $m_F$  определяется из условия передачи на выход схемы максимального напряжения для участка с наибольшим значением  $|a_{1j}|$ . Такой участок является обычно самым коротким, и соответствующее этому участку напряжение на выходе ПКН<sub>3</sub> оказывается меньше величины  $V_{3\max}$ . Увеличение выходного напряжения ПКН<sub>3</sub> для коротких участков достигается в описываемой схеме за счет сдвига кода  $\tilde{x}_{2j}$  в сторону старших неиспользованных разрядов на такое количество разрядов, во сколько раз длина данного участка меньше максимальной.

Максимальное выходное напряжение ПКН<sub>3</sub> на участке с номером  $j$  в этом случае определяется по формуле

$$V_{3\max_j} = V_0 \frac{2^m - 2^{m-k_j}}{2^m - 1}.$$

Сдвиг кода, управляющего разрядными сопротивлениями ПКН<sub>3</sub>, осуществляется в схеме блоком сдвига кода (БСК). Управление величиной сдвига производится в схеме выходным сигналом блока управления сдвигом (БУС), который представляет собой набор схем, реализующих операции дизъ-

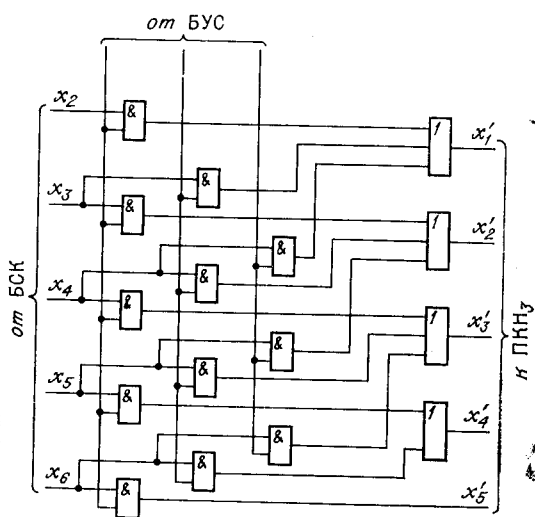


Рис. 2.

юнкции выходных сигналов Дш, соответствующих участкам одинаковой длины. Функциональная схема БСК, иллюстрирующая сдвиг младших четырех разрядов кода на 2 и 1 разряд для приведенного выше примера разбиения аргумента, представлена на рис. 2.

Покажем, что выходное напряжение схемы ФПКН, приведенной на рис. 1, моделирует зависимость (7). Выходное напряжение ПКН<sub>3</sub> на участке с номером  $j$  определяется по формуле

$$V_{3j} = -V_0 \frac{2^{m-k_j}}{2^m - 1} [\bar{\psi}(\tilde{x}_{1j}) x_{2j} + \psi(\tilde{x}_{1j}) x_{20j}].$$

Тогда при условии, что ОУ<sub>1</sub> обладает идеальными характеристиками развязывающего элемента ( $R_{\text{вхОУ}_1} = \infty$ ,  $R_{\text{выхОУ}_1} = 0$ ,  $K_{\text{ОУ}_1} = -1$ ), напряжение на выходе ПКН<sub>2</sub> для  $j$ -го участка имеет вид

$$V_{2j} = V_0 \frac{2^{m-k_j}}{2^m - 1} \frac{q_j}{2^t - 1} [\bar{\psi}(\tilde{x}_{1j}) x_{2j} + \psi(\tilde{x}_{1j}) x_{20j}], \quad (8)$$

где  $t$  — число двоичных разрядов ПКН<sub>2</sub>. Выходное напряжение ПКН<sub>1</sub> на участке с номером  $j$  определяется двоичным кодом  $\tilde{f}_j$ , поступающим на его входы, и равно

$$V_{1j} = V_0 \frac{\tilde{f}_j}{2^p - 1}, \quad (9)$$

где  $p$  — число двоичных разрядов ПКН<sub>1</sub>. В выражениях (8) и (9)  $\tilde{f}_j$  и  $q_j$  — десятичные эквиваленты, соответствующие кодам  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$ .

Считая, что ОУ<sub>2</sub> является идеальным суммирующим усилителем, можно написать выражение для выходного напряжения схемы:

$$\begin{aligned} V_{\text{вых}} = & V_0 \frac{R_{20c}}{R_{0э}} + V_0 \sum_{j=1}^s \varphi_j(\tilde{x}_{1j}) \frac{\tilde{f}_j}{2^p - 1} \frac{R_{20c}}{R_1 + R_1'} + \\ & + V_0 \sum_{j=1}^{s_1} \varphi_j(\tilde{x}_{1j}) \frac{2^{m-k_j}}{2^m - 1} \frac{q_j}{2^t - 1} \frac{R_{20c}}{R_2 + R_2'} x_{2j} + \\ & + V_0 \sum_{j=1}^{s_2} \varphi_j(\tilde{x}_{1j}) \frac{2^{m-k_j}}{2^m - 1} \frac{q_j}{2^t - 1} \frac{R_{20c}}{R_2 + R_2'} x_{20j}, \end{aligned} \quad (10)$$

где  $R_1$  — выходное сопротивление ПКН<sub>1</sub>;  $R_2$  — выходное сопротивление ПКН<sub>2</sub>;  $R_{0э}$  — эквивалентное сопротивление цепи делителя напряжения, образованного резисторами  $R_0$ ,  $R_0'$  и  $R_{0c}'$ ;  $R_{20c}$  — сопротивление обратной связи ОУ<sub>2</sub>, причем при суммировании выходных напряжений ПКН<sub>3</sub> производится разбиение членов, подлежащих суммированию, на две части по соображениям, выдвинутым при получении соотношения (3).

Подставив в выражение (10) значение масштаба схемы, вычисленное по формуле

$$m_F = \frac{|F(X)_{\text{max}}|}{|V_{\text{вых max}}|}, \quad (11)$$

и приравняв между собой коэффициенты при одинаковых членах зависимостей (7) и (10), полагая, что  $x_{2\text{max}j} = 2^{k_j} - 1$ , получим для каж-

дого участка аппроксимации следующую систему уравнений:

$$\begin{cases} a_{0\min} = m_F V_0 \frac{R_{20c}}{R_{0з}}; \\ a_{0j} - a_{0\min} + \psi(\tilde{x}_{1j}) a_{1j} (2^{k_j} - 1) = m_F V_0 \frac{f_j}{2^p - 1} \frac{R_{20c}}{R_1 + R_1'}; \\ |a_{1j}| = m_F V_0 \frac{2^{m-k_j}}{2^m - 1} \frac{q_j}{2^t - 1} \frac{R_{20c}}{R_2 + R_2'}. \end{cases} \quad (12)$$

Решая систему (12) при условии, что одно из сопротивлений  $R_1'$  ( $R_2'$ ) равно нулю, можно получить величины сопротивлений резисторов  $R_2'$  ( $R_1'$ ),  $R_{20c}$  и  $R_{0з}$ .

Число разрядов ПКН<sub>1</sub> и ПКН<sub>2</sub> определяется исходя из допустимой относительной погрешности преобразователя  $\delta_d$  за счет дискретности задания коэффициентов  $a_{0j}$  и  $a_{1j}$  на участках, где выходные напряжения ПКН<sub>1</sub> и ПКН<sub>2</sub> имеют максимальные значения  $V_0$  и  $V_{3\max}$  соответственно,

$$p = \left\lceil \log_2 \left( \frac{V_0}{\delta_d V_{\text{вых max}}} \frac{R_{20c}}{R_1 + R_1'} \right) \right\rceil; \quad (13)$$

$$t = \left\lceil \log_2 \left( \frac{V_0 \frac{2^m - 2^{m-k_j}}{2^m - 1}}{\delta_d V_{\text{вых max}}} \frac{R_{20c}}{R_2 + R_2'} \right) \right\rceil. \quad (14)$$

Здесь  $\lceil a \rceil$  — операция определения ближайшего целого числа, не меньшего, чем  $a$ . Десятичные эквиваленты  $f_j$  и  $q_j$  находятся из условия максимального использования напряжений источников питания ПКН<sub>1</sub> и ПКН<sub>2</sub>, которое заключается в том, что максимальным по модулю значения коэффициентов должны соответствовать максимальные значения двоичных кодов ПКН<sub>1</sub> и ПКН<sub>2</sub>, и условия равенства масштабов выходных напряжений этих ПКН на всех участках аппроксимации. Формулы для определения  $f_j$  и  $q_j$  имеют вид

$$f_j = \left\lceil \frac{a_{0j} - a_{0\min} + \psi(\tilde{x}_{1j}) a_{1j} (2^{k_j} - 1)}{a_{0\max} - a_{0\min}} (2^p - 1) \right\rceil; \quad (15)$$

$$q_j = \left\lceil \frac{|a_{1j}|}{|a_{1\max}|} (2^t - 1) \right\rceil. \quad (16)$$

Исходными данными для расчета параметров схемы кусочно-линейного ФПКН являются: максимальная относительная погрешность преобразования  $\delta$ ; максимальное значение функции  $F(X)_{\max}$ ; число разрядов двоичного кода аргумента  $n$ ; коэффициенты аппроксимирующей ломаной, полученные при условии разбиения аргумента функции на отрезки, длины которых относятся как целые степени числа два (в частном случае длина отрезков может быть одинаковой); максимальное выходное напряжение схемы  $V_{\text{вых, max}}$ ; ограничения, накладываемые на величины номинальных значений элементов схемы, например, могут быть заданы величины максимального  $R_{\max}$  и минимального  $R_{\min}$  сопротивлений, которые могут использоваться исходя из условий технологии изготовления схемы ФПКН; предельные значения  $[R_{\text{ос min}}, R_{\text{ос max}}]$  сопротивлений, рекомендованных для использования в цепи обратной связи операционного усилителя выбранного типа и т. д.

Расчет параметров схемы рекомендуется производить в следующем порядке.

1. Определяется масштаб схемы по формуле (11).

2. Производится выбор абсолютных значений номинальных напряжений эталонных источников  $V_0$  и  $V'_0$  с учетом ограничений по мощности рассеивания резистивных сеток  $R-2R$ , используемых для построения ПКН<sub>1</sub>, ПКН<sub>2</sub>, ПКН<sub>3</sub>.

3. Из условия получения минимальной погрешности преобразователя за счет неидеальности ключей, а также исходя из ограничений, накладываемых технологией изготовления резистивных сеток  $R-2R$ , выбираются величины сопротивлений  $R_1$ ,  $R_2$  и  $R_3$ .

4. Определяется величина  $R_{1oc}$ , исходя из условия  $K_{oy_1} = -1$ .

5. Определяется число разрядов ПКН<sub>3</sub>.

6. Выбирается полярность эталонного источника  $V'_0$  в зависимости от знака постоянной составляющей  $a_{0min}$ .

7. Из системы уравнений (12) при условии, что  $R'_1 = 0$ , определяется величина сопротивления  $R_{2oc}$  на участке, где  $a_{0j} = a_{0max}$ , и сопротивление  $R'_2$  на участке, где  $|a_{1j}| = |a_{1max}|$ :

$$R_{2oc} = \frac{a_{0max} - a_{0min} + \psi(\tilde{x}_{1j}) a_1^* (2^{k_0^*} - 1)}{m_F V_0} R_1, \quad (17)$$

$$R'_2 = \frac{V_0 \frac{2^m - 2^{m-k_1^*}}{2^m - 1} R_{2oc}}{\frac{1}{m_F} [a_0^* - a_{0min} + \psi(\tilde{x}_{1j}) a_{1max} (2^{k_1^*} - 1)] - V_0 \frac{a_0^* - a_{0min}}{a_{0max} - a_{0min}} \frac{R_{2oc}}{R_1}} - R_2. \quad (18)$$

В этих выражениях  $a_1^*$  и  $k_1^*$  — соответственно коэффициент  $a_{1j}$  и число разрядов кода  $\tilde{x}_{2j}$  на участке, где  $a_{0j} = a_{0max}$ , а  $a_0^*$  и  $k_0^*$  — коэффициент  $a_{0j}$  и число разрядов кода  $\tilde{x}_{2j}$  на участке, где  $|a_{1j}| = |a_{1max}|$ . Если в результате расчета оказывается, что полученное значение  $R_{2oc} > R_{ocmax}$ , то следует уменьшить величину  $R_1$ . В случае  $R_{2oc} < R_{ocmin}$  необходимо принять, что  $R'_1 \neq 0$ . Если в результате расчета получается, что  $R'_2 < 0$  то принимается  $R'_2 = 0$  и определяются величины сопротивлений резисторов  $R_{2oc}$  и  $R'_1$  по следующим формулам:

$$R_{2oc} = \frac{a_{1max} (2^{k_1^*} - 1)}{m_F V_0 \left( \frac{2^m - 2^{m-k_1^*}}{2^m - 1} \right)} R_2, \quad (19)$$

$$R'_1 = \frac{V_0 m_F}{a_{0max} - a_{0min} + \psi(\tilde{x}_{1j}) a_1^* (2^{k_0^*} - 1)} - R_1. \quad (20)$$

8. Определяется величина эквивалентного сопротивления цепи делителя напряжения, образованного резисторами  $R_0$ ,  $R'_0$  и  $R''_0$ :

$$R_{0\partial} = \frac{V'_0 m_F R_{2oc}}{a_{0min}}. \quad (21)$$

Если полученное значение  $R_{0\partial} \leq R_{max}$ , то  $R_0 = R_{0\partial}$ , а резисторы  $R'_0$  и  $R''_0$  в схеме отсутствуют. В противном случае

$$R_0 = R_{max}, \quad (22)$$

$$R'_0 = R_{min}, \quad (23)$$

$$а \quad R''_0 = \left( \frac{R_{0\partial}}{R_0} - 1 \right) \frac{R_0 R'_0}{R_0 + R'_0}. \quad (24)$$



9. Определяется число разрядов  $ПКН_1$  и  $ПКН_2$  по формулам (13) и (14).

10. Определяются десятичные эквиваленты двоичных кодов  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$  по формулам (15) и (16).

11. Составляются переключательные функции, описывающие работу Дш и БЗ.

Следует отметить, что определение параметров схемы согласно приведенному алгоритму расчета является довольно трудоемкой задачей и, на наш взгляд, должно выполняться с помощью ЦВМ. Описанный алгоритм расчета был реализован в виде программы на АЛГОЛе, которая была использована для расчета параметров схем ФПКН для 20 различных кусочно-непрерывных функций.

Одним из достоинств предложенной схемы является то, что она целиком может быть построена из стандартных элементов, рекомендованных для применения в устройствах цифровой и аналоговой вычислительной техники. Использование в качестве шифраторов интегральных матриц, в которых конкретные значения кодов  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$  могут быть записаны с помощью специальных масок соединений [4], позволяет получать компактные надежные схемы преобразователей. Данная схема может быть также использована для воспроизведения нескольких функций. В этом случае вместо шифраторов  $Ш_1$  и  $Ш_2$  целесообразно применить сменные постоянные запоминающие устройства (ПЗУ). В качестве сменных ПЗУ можно, например, взять емкостные ПЗУ с прямой выборкой чисел, выполненные на металлизированных перфокартах [4]. При работе ФПКН совместно с ЦВМ для хранения кодов  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$  может быть использовано ПЗУ этой машины. Тогда схема преобразователя значительно упрощается за счет замены  $Ш_1$  и  $Ш_2$  регистрами для хранения кодов  $\tilde{f}_j$  и  $\tilde{q}_j$ .

## ВЫВОДЫ

Рассмотренная схема кусочно-линейного преобразователя кода в напряжение может быть использована в современных цифровых контрольно-измерительных и управляющих системах для воспроизведения любых кусочно-непрерывных функций, имеющих на интервале задания конечное число экстремумов и точек разрыва первого рода. Применение отдельных сменных блоков позволяет использовать данную схему преобразователя в качестве универсального ФПКН. Использование в схеме преобразователя типовых интегральных элементов аналоговой и цифровой вычислительной техники дает возможность применить для построения принципиальной схемы ФПКН интегральную и гибридную технологию, что в значительной мере увеличивает надежность работы устройства и снижает его габаритно-весовые и энергетические показатели.

## ЛИТЕРАТУРА

1. В. Б. Смоллов. Вычислительные преобразователи с цифровыми управляемыми сопротивлениями. М.—Л., «Энергия», 1961.
2. В. Б. Смоллов. Универсальные кодирующие преобразователи для автоматических измерительных систем.—Измерительная техника 1961, № 11.
3. Ю. И. Семко, Ю. С. Солодов, М. И. Левин. Функциональный аналого-цифровой преобразователь для датчиков переменного тока систем обогатяющего контроля.—Измерительная техника, 1961, № 11.
4. Г. Булей. Микропрограммирование. Перевод с франц. М., «Мир», 1973.

Поступила в редакцию 17 декабря 1973 г.