

مدل سازی چند گانه کسری مکان عمودی پلاسما در توکامک دماوند

حسین رسولی^۱، علیرضا فاتحی^۲

^۱ پژوهشکده پلاسما و گداحت هسته ای، پژوهشگاه علوم و فنون هسته ای، تهران، ایران hsrasouli@aeoi.org.ir

^۲ دانشیار، دانشکده مهندسی برق، گروه پژوهشی آپیک، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، تهران، ایران fatehi@kntu.ac.ir

پذیرش: ۱۳۹۹/۰۳/۱۵

دریافت: ۱۳۹۸/۱۲/۱۱

چکیده: در این مقاله مدل سازی مکان عمودی پلاسما در توکامک دماوند مورد بحث است. با توجه به پیچیدگی و غیرخطی بودن این دستگاه، روش های مرسوم شناسایی و مدلسازی سیستم جهت کنترل مبتنی بر طراحی کنترل کننده واحد برای آن عملکرد مطلوبی تامین نمی کند. راه حل پیشنهادی استفاده از ایده مدل سازی چند گانه کسری در نقاط کار مختلف دستگاه است. در این مقاله مدلسازی چند گانه کسری مکان عمودی پلاسما در ماشین توکامک مطرح می باشد. در ابتدا با بکارگیری داده های تجربی مکان عمودی پلاسما در توکامک دماوند، نقاط کار آن بطور مجزا با الگوریتم شناسایی کسری مبتنی بر معیار خطا مدل سازی می شود. سپس بانک مدل حاصله با استفاده از داده های تجربی ارزیابی و اعتبار سنجی می گردد. نتایج اعتبار سنجی و مقایسه با مدل های دیگر نشان از بهبود عملکرد مدل سازی است.

کلمات کلیدی: دستگاه توکامک، مکان عمودی پلاسما، مدل سازی مرتبه کسری، مدل سازی چند گانه کسری.

Fractional order Multiple Modeling for Plasma Vertical Position in Damavand tokamak

Hossein Rasouli, Alireza Fatehi

Abstract: In this research paper, modeling of plasma vertical position (PVP) in Damavand tokamak is discussed. Due to complexity and nonlinearity of this machine, conventional linear methods of modeling and system identification cannot satisfy expected performance. In this research paper, the fractional order multiple model (FOMM) is proposed for modeling of plasma position in total operating regions of tokamak machine. By using the experimental data, several fractional order local simple models were constructed based on error criterion to cover all possible operating points. Then the obtained model bank is evaluated and validated using experimental data. The results of validation and comparison with previous models on the same machine show improvement of modeling performance.

Keywords: Tokamak, vertical plasma position, fractional-order system, fractional multiple modeling.

۱- مقدمه

برخلاف ثوری دستگاه توکامک، یکی از مهمترین و محتمل ترین راه حلها برای رسیدن به انرژی پاک در گداخت هسته ای است. در آن پلاسما ی بسیار گرم از طریق میدانهای مغناطیسی محصور و کنترل می شود [۱]. در این فرایند انرژی با آهنگی کاملاً کنترل شده و آهسته آزاد می گردد. دورنمای پژوهش ها در این زمینه، طراحی و ساخت راکتور گداخت ITER با همکاری کشورهای پیشرفته دنیا است [۲]. در این پژوهش بزرگ جهانی، مدل سازی و کنترل مکان و شکل پلاسما و تجهیزات تشخیصی پلاسما از اهمیت ویژه ای برخوردار می باشند. هم اکنون تحقیقات زیادی برای مدل سازی و کنترل توکامک در حال انجام است. در این بین، با توجه به توانمندی سیستمهای دینامیکی کسری در مدل سازی دینامیک امواج الکترومغناطیس، کاربرد این نوع مدل سازی و کنترل در دستگاه توکامک مورد توجه قرار گرفته است.

۱-۱- مدل سازی و کنترل ماشین توکامک

برای تحلیل و طراحی کنترل کننده، داشتن یک مدل ریاضی از دستگاه الزامی است که با توجه به شرایط، از مدل سازی فیزیکی و یا شناسایی بر اساس داده های عملی دستگاه استفاده می شود. از مهمترین مدل های ماشین توکامک در دنیا، مدل های فیزیکی غیر خطی CRETEL، DINA، TSC، MAXFEA، EFET و LIUQE است [۳، ۴] که در شبیه سازی و تحلیل اکثر توکامک ها استفاده می شود. در [۵] مدل فضای حالت مکان پلاسما با استفاده از معادلات فیزیکی همیلتونین بیان شده است، در آن همه معادلات و پارامترها برای حالت کلی غیر خطی بیان شده و مدل خطی شده آن نیز با مرتبه ۴ برای توکامک JT-60 ژاپن مورد استفاده قرار گرفته که برای حوزه های فرکانسی و زمانی تایید شده است. یکی دیگر از مدل های خطی، مدل فضای حالت RZIP می باشد که برای توکامک های SST1 و EAST با پارامترهای مجزا تهیه شده است [۶]. این مدل برای توکامک EAST با ۹۷ حالت، ۱۴ ورودی و ۳ خروجی مورد استفاده قرار گرفته است. همچنین در [۷] مدل خطی سازی شده مکان عمودی پلاسما ی توکامک Compass-D براساس محاسبات فیزیکی به صورت پارامتری آورده شده و با بکارگیری روش های شناسایی، پارامترهای آن تخمین زده شده است. در [۸] معادلات فضای حالت متغیر با زمان در ناحیه تعادل پلاسما برای توکامک دماوند ارائه شده است. ولی برای کل مدت زمان حضور پلاسما صادق نیست. در [۹]، شکل مرز پلاسما با روش مدل رشته- جریان برای توکامک دماوند محاسبه شده است.

بکارگیری مدل های شبکه های عصبی غیرخطی برای کنترل مکان عمودی پلاسما در توکامک های Compass-D [۱۰] و دماوند [۱۱] و استفاده از مدل سازی و کنترل کننده فازی در توکامک STORM-M [۱۲] گزارش شده است. توکامک دماوند سیستمی عملی برای مطالعه موردی این کار پژوهشی است [۱۳، ۱۱، ۱۴]. یکی از نیازهای اساسی این دستگاه، تهیه

مدلهای دینامیکی برای جابجایی های مکان و شکل پلاسما می باشد. تاکنون تکنیک های شناسایی متعددی برای جابجایی مکان و شار مغناطیسی انجام شده است [۹، ۱۵].

۱-۲- مدل سازی چندگانه

تکنیک مدل های چندگانه یک ابزار بسیار مناسب برای مدل سازی و شناسایی سیستم های غیرخطی و پیچیده نظیر توکامک میتواند باشد. روش مدل های چندگانه اولین بار در دهه ۱۹۷۰ مورد مطالعه و بررسی قرار گرفت [۱۶]. این روش به همراه مسئله کلیدزنی، به عنوان نوعی از سیستم های کنترل تطبیقی مورد استفاده قرار گرفته است [۱۷]. یکی از مسائل مهم در تکنیک مدل های چندگانه طراحی بانک مدل است. از مهمترین روشها در طراحی بانک مدل، استفاده از تجربیات دستگاه در تعیین تعداد و ساختار مدل های محلی [۱۸]، تجزیه ناحیه کاری به صورت یکنواخت در بازه تغییرات پارامترهای سیستم [۱۹]، خوشه بندی داده ها [۲۰]، شبکه عصبی خودسازمانده [۲۱] می باشد.

انتخاب های متعددی در بانک مدل، ناظر، نوع سیگنال های نظارتی و میزان مشارکت هر مدل یا کنترل کننده وجود دارد که سبب تنوع الگوریتم های مدل های چندگانه می شود [۲۲]. در [۲۳] ساختارهای مختلف کنترل کننده های تطبیقی مبتنی بر مدل های چندگانه معرفی و نحوه عملکرد آنها بیان شده است.

در ماشین توکامک با سطح مقطع D شکل، مکان پلاسما ناپایدار و غیرخطی است و دشواری های در مدل سازی و کنترل وجود دارد. با توجه به ساختار فیزیکی دستگاه توکامک، مکان پلاسما به پارامترهای زیادی از جمله اندازه جریان پلاسما و اندازه مکان مرجع ورودی بستگی دارد. بطوری که بر اساس سطح آنها و پارامترهای تنظیمی دیگر، سیستم دارای چندین نقطه کار می باشد. بنابراین مدل سازی و کنترل مکان پلاسما با کنترل کننده واحد، عملکرد منطقی و مطلوبی در همه بازه کاری تامین نمی کند [۲۴، ۲۵، ۱۴]. در توکامک JET برای جریان پلاسما ۱۰ MA و ۲۲ MA دو مدل فضای حالت خطی کاهش مرتبه یافته معرفی شده است که برای هر کدام از آنها کنترل کننده جداگانه ای، طراحی و شبیه سازی شده است [۲۴]. در [۲۵] نیز چند مدل محلی خطی به صورت تابع تبدیل از مرتبه ۴ و ۶ برای جابجایی مکان افقی پلاسما ی توکامک STORM-M ارائه شده است. با دقت نظر در نتایج تجربی در [۱۳]، [۵]، [۲۵] و [۱۲] مشخص است که عملکرد غیر خطی این ماشین ها را می توان با ارائه چندین مدل محلی خطی از نقاط کاری مختلف و یا ترکیبی از آنها توصیف نمود. در نتیجه انتظار می رود بتوان ساختار مدل های چندگانه را برای مدل سازی بهتر این ماشین ها به کار برد و براساس آنها کنترل کننده های خطی چندگانه را جهت بهبود عملکرد تخمین و کنترل آنها استفاده کرد.

۱-۳- مدل سازی مرتبه کسری

از طرفی در دهه اخیر، استفاده از حسابان کسری برای مدل سازی پدیده های فیزیکی غیرخطی و پیچیده، به دلیل کارایی بهتر آن و همچنین

مختلف اجرا و با بکارگیری داده ها و انجام مدل سازی مذکور، نتایج حاصل از آن مورد ارزیابی قرار می گیرد. ساختار مقاله به صورت زیر است، ابتدا در بخش ۲، ماشین توکامک و سیستم کنترل مکان پلاسما معرفی می شود. در بخش ۳، سیستم کنترل مکان عمودی پلاسما در توکامک دماوند، در بخش ۴، الگوریتم شناسایی سیستمهای مرتبه کسری و در بخش ۵، شناسایی بانک مدل چندگانه کسری برای مکان پلاسما در توکامک دماوند ارائه و ارزیابی می شود. نهایتاً در بخش ۶ نتیجه گیری بیان می گردد.

۲- ماشین توکامک و سیستم کنترل مکان پلاسما

روش محصورسازی مغناطیسی مهمترین و محتمل ترین روش در ابعاد نیروگاهی با نام توکامک می باشد، که از سه واژه روسی به معنای محفظه مغناطیسی چنبره ای^۱ گرفته شده است [۱]. یکی از مباحث مهم در این ماشین، تولید پلاسما بسیار داغ و کنترل آن است. همه ماشین های توکامک دارای سه قسمت اصلی هستند که باعث محصورسازی، گرمایش، کنترل مکان و شکل پلاسما می شوند. این سه قسمت عبارتند از: پیچه چنبره ای^۲، سیستم گرمایش پلاسما^۳ و پیچه های قطبی^۴. شکل ۱، شمایی از اصول کارکرد توکامک را نشان می دهد. این ماشین دارای محفظه چنبره ای شکلی است که در اطراف آن پیچه های چنبره ای و قطبی تعبیه شده است. علاوه بر محفظه، ظرف اصلی پلاسما تار و پودی از میدان های مغناطیسی است. میدان مغناطیسی چنبره ای^۵ و ثابت (B_T) از عبور جریان ثابت از پیچه چنبره ای حاصل می شود که ذرات یونیزه شده حول آن میدان می چرخند و با عبور جریان الکتریکی^۶ ($\frac{di}{dt}$ زیاد) از پیچه مرکزی، و نیروی الکتروموتوری حاصل از آن، باعث القای پلاسما در محفظه می شود. میدان ناشی از جریان پلاسما، میدان مغناطیسی قطبی^۶ (B_p) و عمود بر میدان B_T است و برآیند حاصل از B_T و B_p یک میدان مارپیچی^۷ است که منجر به پیچش خطوط میدان به دور پلاسما می شود و یکسری سطوح مغناطیسی در اطراف پلاسما ایجاد می کند. فشار وارده بر پلاسما با افزایش قدرت میدان مغناطیسی افزایش می یابد. در ادامه با کنترل میزان و جهت جریان در پیچه های قطبی می توان آن را محصور و در تعادل مکان و شکل نگه داشت [۱]. برای رسیدن به مرحله راکتور و پلاسمای مشتعل خود نگهدار، لازم است با ایجاد گرمایش های جانبی، دمای آن به حدود ۱۰۰ میلیون درجه کلوین افزایش یابد.

تعادل پلاسما را می توان حاصل توازن بین فشار داخلی پلاسما و برآیند نیروهای خارجی در کل محفظه تعریف کرد. هدف اولیه کنترل

بهبود عملکرد کنترل کننده های کسری گسترش فراوانی در حوزه کاربرد داشته است. مشتقات کسری ابزار مناسبی برای توصیف خواص حافظه داری و ارث پذیری بسیاری از مواد و فرآیندها هستند. برخی از سیستم های دینامیکی و معادلات مربوطه توسط مشتقات کسری بهتر توصیف می شوند. ابزار حسابان کسری به دو طریق ارتقاء کیفیت مدل سازی و ارتقاء کارایی کنترل کننده ها باعث بهبود کارایی حلقه های کنترل کننده می شود. یکی از موارد بکارگیری مدل سازی کسری، مدل سازی امواج الکترومغناطیس است [۲۶]. در واقع امواج الکترومغناطیس پایه و اساس فیزیک توکامک برای تولید و محصورسازی پلاسما است. در [۲۷] حسابان کسری به منظور تحلیل آشوب در پلاسمای توکامک استفاده شده است. در [۲۸، ۲۵] شناسایی مکان پلاسما و طراحی کنترل کننده کسری $PI^{\lambda}D^{\mu}$ در توکامک STOR-M گزارش شده است. مدل سازی مرتبه کسری برای شار مغناطیسی با کنترل کننده $PI^{\lambda} + D^{\mu}$ با ورودی مرجع وزن دار [۱۵] و با کنترل کننده کسری جابجای قطب در [۲۹] طراحی و پیاده سازی شده است.

تحلیل پایداری سیستم های کنترل چندگانه کسری با روشهای توابع لیاپانوف مشترک در [۳۰، ۳۱، ۳۲]، توابع لیاپانوف چندگانه در [۳۳] و تحت کلیدزنی کند در [۳۳] ارائه شده است. در مرجع [۳۱، ۳۲] شرایط لازم و کافی برای پایداری و کنترل یک سیستم خطی چندگانه با کلیدزنی مرتبه کسری بر اساس آنالیز کوژ و LMI ارائه و اثبات شده است. در آن یک قانون کنترلی مد لغزشی با پیدا کردن تابع لیاپانوف برای اطمینان از روند کاهشی تابع هزینه طراحی شده است. همچنین در [۳۴، ۳۰] طراحی کنترل کننده کسری کلیدزنی برای دو زیر سیستم بر پایه تحلیل پایداری مربعی در حوزه فرکانس ارائه شده است.

مدل سازی چندگانه سیستم های کسری در [۳۵] ارائه شده است. مدل سازی چندگانه کسری مکان پلاسما در توکامک، میتواند روش موثری در بهبود مدل آن باشد، که به دلیل کارایی این روش در مدل سازی پدیده های پیچیده غیرخطی و حافظه دار نظیر پلاسما و همچنین ساختار ساده و خطی بانک مدل کسری است. لذا در این مقاله مدل سازی چندگانه کسری مبتنی بر معیار خطا برای مدل سازی نقاط کار مکان عمودی پلاسما با بکارگیری داده های تجربی ارائه می گردد. در این پژوهش تعیین مرتبه کسری مدلهای بر اساس معیار خطا و به صورت دو مرحله ای صورت می گیرد. بدین صورت که در مرحله اول با انتخاب اولیه مرتبه کسری، ضرایب پارامتری مدل تخمین زده می شود. در مرحله بعد، عمل فوق برای بازه مرتبه های کسری دیگر به طور مجدد تکرار می شود. در نهایت، بر پایه معیار خطا مرتبه کسری تعیین می شود. به منظور مدل سازی چندگانه سیستم های کسری در توکامک دماوند، تجزیه ناحیه کاری به صورت یکنواخت در بازه تغییرات جابجایی عمودی پلاسما صورت می گیرد. سپس آزمایش های عملی لازم در نقاط کار

¹ Toroidalnaya kamera magnitnaya

² Toroidal Coils

³ Plasma Heating

⁴ Poloidal Coils

⁵ Toroidal Field

⁶ Poloidal Field

⁷ Helical

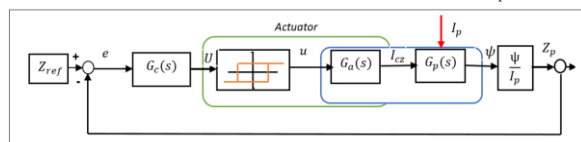
کنترل مکان عمودی پلاسما در حالت کلی نشان داده شده است. در این شکل $G_p(s)$ ، $G_a(s)$ و $G_c(s)$ به ترتیب مدل فرایند، مدل مبدل DC/AC قدرت و کنترل کننده است. همچنین Z_p مکان عمودی پلاسما، I_{cz} جریان خروجی مبدل قدرت DC/AC به عنوان جریان کنترلی مکان عمودی و I_p جریان پلاسما است. در این سیستم، مشتق جریان پلاسما ($\dot{I}_p$)، مشتق جریان کنترلی ($\dot{I}_{cz}$) و مشتق شار مغناطیسی ($\dot{\psi}_z$) با بکارگیری سنسور روگوفسکی کوئل^۱ برای جریان و سنسور حلقه های زینی^۲ برای شار مغناطیسی، متغیرهای فوق اندازه گیری می شوند. سپس با اعمال انتگرال گیر $H_1(s) = k \frac{644.75}{s + 0.967}$ به مشتق

جریان پلاسما، $H_2(s) = k \frac{1010}{s + 1.377}$ به مشتق جریان کنترلی و

$H_3(s) = k \frac{1010}{s + 1.377}$ به مشتق شار مغناطیسی، به ترتیب خروجی های

I_p ، I_{cz} و ψ_z حاصل می شوند. همچنین خروجی مکان پلاسما (Z_p) نیز مطابق با تقریب روابط فیزیکی با تقسیم شار مغناطیسی بر جریان

پلاسما ($Z_p = \frac{\psi_z}{I_p}$) حاصل می گردد [۱۴].



شکل ۳: بلوک دیاگرام سیستم کنترل مکان عمودی پلاسما در توکامک دماوند
پایه سازی ساختار کنترلی بر پایه پردازشگر دیجیتال سری EVM TMS320VC5502C و برنامه رابط انسان و ماشین (HMI) انجام می گردد. این سیستم با سرعت ۱۰۰kS/s از سیگنال های ورودی نمونه برداری می کند. فرامین کنترلی پس از اجرای پردازشهای کنترلی و محافظتی به صورت زمان واقعی ارسال می گردد [۳۶].

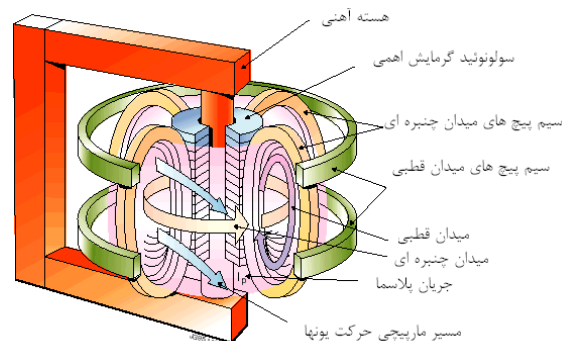
۴- الگوریتم شناسایی سیستمهای مرتبه کسری

حسابان کسری به عنوان تعمیمی از حسابان مرتبه صحیح جزء مباحث ریاضی است که در سالهای اخیر با نگاه کاربردی در کنترل مورد توجه قرار گرفته است. ایده اساسی در حسابان کسری، استفاده از مشتق و انتگرال کسری است. تعاریف ریمان-لیوویل، کپوتو و گرونوالد-لنینکوف از مهمترین تعاریف معمول برای مشتقات کسری می باشد. در تعریف گرونوالد-لنینکوف مشتق مرتبه α از تابع $f(t)$ به صورت زیر است [۳۷].

$${}^{GL}D_t^\alpha f(t) = \lim_{N \rightarrow \infty} \left(\frac{t}{N} \right)^{-\alpha} \sum_{j=0}^N (-1)^j \binom{\alpha}{j} f \left(t - j \left(\frac{t}{N} \right) \right), \quad (1)$$

$$n-1 \leq \alpha < n \quad \binom{\alpha}{j} = \frac{\Gamma(\alpha+1)}{j! \Gamma(\alpha+1-j)}$$

این است که پلاسما با دیواره ها برخوردی نداشته باشد، علاوه بر آن شکل و سطح مقطع مشخصی داشته باشد. در توکامک با سطح مقطع D شکل، مکان عمودی ستون پلاسما ناپایدار است. از طرفی، اعمال نیروهای مغناطیسی خارجی برای کشیدگی پلاسما، ناپایداری مکان عمودی را تشدید می کند [۱]، ولی این کشیدگی باعث کاهش ناپایداری فیزیکی پلاسما و افزایش جریان آن می شود. در نتیجه یک مصالحه بین این دو مسئله وجود دارد که فقط با استفاده از سیستم کنترل حلقه بسته امکان پذیر است. اساس آن، کنترل جریان در پیچ های قطبی است، و نتیجه آن کنترل نیروی عمودی بر جریان پلاسما است.



شکل ۱: شماتیکی از سیستم توکامک برای بررسی نحوه عملکرد آن

۳- سیستم کنترل مکان عمودی پلاسما در

توکامک دماوند

توکامک دماوند دارای میدان مغناطیسی تروئیدالی ۱/۲T و حداکثر جریان ۴۰kA و مدت زمان محصورسازی ۲۱ms است. این ماشین دارای قابلیت کشیدگی پلاسما تا ۱/۴، کنترل مکان افقی و عمودی پلاسما جهت پایداری و کنترل سطح جابجایی پلاسما را دارد. در این ماشین از بانک خازنی برای تولید میدانهای مغناطیسی، القای پلاسما و کنترل آن استفاده می شود [۳۶]. شکل ۲ نمایی از محفظه و سیم پیچهای توکامک دماوند را نشان می دهد.



شکل ۲: نمایی از محفظه و سیم پیچهای توکامک دماوند

در توکامک دماوند، سیم پیچ های مربوط به کنترل مکان عمودی پلاسما، به تعداد ۸ دور و به صورت متقارن در موقعیت فضایی $R = 49 \text{ cm}$ و $Z = \pm 51 \text{ cm}$ با اندوکتانس $L_{cz} = 180 \mu\text{H}$ و مقاومت $R_{cz} = 25 \text{ m}\Omega$ قرار دارد. در شکل ۳، بلوک دیاگرام سیستم حلقه بسته

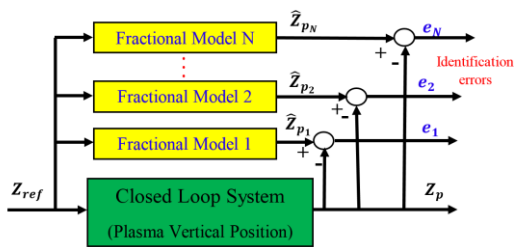
¹ Rogowski Coil

² Saddle Loop

۵-۱- ساختار مدل چندگانه کسری برای مکان

عمودی پلاسما

در این مقاله دینامیک حرکت عمودی پلاسما در ماشین توکامک دماوند با مدل چندگانه کسری مدل شده است. ساختار کلی مدل چندگانه کسری پیشنهادی برای دینامیک مکان عمودی پلاسما در شکل ۴ آورده شده است. ایده کلی این روش بر تجزیه کل نقاط کار دستگاه به تعدادی از نواحی محلی استوار است. برای هر نقطه کاری، یک مدل محلی کسری شناسایی می شود و سپس این مدلها با هم ترکیب شده تا مدل نهایی فراگیر بدست آید. شناسایی برای هر کدام از زیر مدلهای ۱ تا N بطور مستقل از هم انجام می شود. مزیت این ساختار این است که اولاً "مدل سازی برای زیر سیستمهای کوچکتر، راحت تر صورت می گیرد، دوماً به دلیل کسری بودن مدلهای محلی توصیف دقیق تری نسبت به فرایند دارند. در نتیجه با ارتقاء کیفیت مدل سازی کسری و عملکرد کنترل کننده باعث بهبود کارایی سیستم می شود.



شکل ۴: ساختار کلی مدل سازی چندگانه کسری مکان عمودی پلاسما

یکی از پارامترهای مهم در تغییر نقطه کار پلاسما، جابجایی مکان عمودی پلاسما (Z_p) است. این تغییر با تنظیم مکان ورودی مرجع (Z_{ref}) رخ می دهد. در نتیجه با تجزیه ناحیه کاری به صورت یکنواخت در بازه تغییرات پارامترهای ورودی مرجع مکان پلاسما میتوان نقاط کار مختلف را ایجاد و شناسایی کرد. می توان نقاط کار را روی خروجی Z_p براساس تغییرات ورودی $Z_{ref} \pm \Delta Z_{ref}$ شناسایی کرد. در آن ΔZ_{ref} تغییرات کوچک در نزدیکی نقطه کار مربوط به Z_{ref} است در حالت تجربی دامنه سیگنال ورودی مرجع (Z_{ref}) نشانگر نقطه کار سیستم است.

۵-۲- طراحی و اجرای آزمایش عملی برای تهیه

سیگنال های شناسایی

در این بخش سیگنالهای عملی دستگاه و شرایط لازم برای شناسایی مطرح می گردد. با توجه به بلوک دیاگرام شکل ۳، و ناپایداری دینامیک مکان عمودی پلاسما، شناسایی حلقه بسته (G_{cl}) از Z_{ref} تا Z_p با وجود کنترل کننده $G_c = \frac{6 \times 10^{-4}s + 1}{10^{-4}s + 1}$ انجام می شود. سپس مدلهای حلقه باز (G_{ol}) از آن استخراج می گردد. این شناسایی در حوزه زمان-پیوسته به صورت خارج خط و غیر مستقیم صورت می پذیرد. در ابتدا

الگوریتم شناسایی کسری در حوزه زمان بر اساس مرجع [۳۸] می باشد. در این ساختار، مدل بر روی خطای خروجی بوده و پارامترهای مربوط به توانهای کسری و ضرایب چند جمله ای ها با بکارگیری کمینه سازی مجموع مربعات خطا شناسایی می شود. این شناسایی با دو رویکرد صورت می گیرد؛ اولی، رویکرد مستقیم که در آن معادله دیفرانسیل کسری گسسته شده و سپس مشتق کسری با تعریف لئینکوف و حافظه گسترده جایگزین می گردد و در ادامه با روش خطای خروجی، سیستم شناسایی می شود [۳۹]، و دومی رویکرد غیرمستقیم، که در آن سیستم مرتبه کسری به صورت معادلات حالت مدل می شود، [۴۰]. در این پژوهش از رویکرد اول استفاده شده است برای بیان آن، ساختار تعمیم یافته خطای خروجی با معادلات دیفرانسیل کسری زیر را در نظر بگیرد [۳۹].

$$\sum_{j=0}^n a_j D^{v_{aj}} y(t) = \sum_{i=0}^m b_i D^{v_{bi}} u(t) + e(t) \quad (2)$$

که در آن $e(t)$ نویز تصادفی است. فرایند شناسایی ضرایب سیستم فوق در دو مرحله صورت می گیرد؛ در مرحله اول، معادله دیفرانسیل کسری با تعریف مشتق کسری لئینکوف گسسته می شود و در مرحله دوم، تابع هزینه مجموع مربعات خطای مدل سازی به منظور تخمین مرتبه کسری و پارامترهای مدل کمینه سازی می گردد. با جایگذاری مشتق کسری لئینکوف (۱) در رابطه (۲) معادله گسسته زیر به ازای $t > 0$ حاصل می شود که در آن h زمان نمونه برداری است.

$$y(Kh) = \frac{-\sum_{j=0}^n h^{\frac{a_j}{v_{aj}}} \sum_{k=1}^K (-1)^k \binom{v_{aj}}{k} y((K-k)h)}{\sum_{j=0}^n h^{\frac{a_j}{v_{aj}}}} + \frac{\sum_{i=0}^m h^{\frac{b_i}{v_{bi}}} \sum_{k=1}^K (-1)^k \binom{v_{bi}}{k} u((K-k)h)}{\sum_{j=0}^n h^{\frac{a_j}{v_{aj}}}} + \frac{e(Kh)}{\sum_{j=0}^n h^{\frac{a_j}{v_{aj}}}} \quad (3)$$

رابطه (۳)، غیر خطی با پارامترهای $(a_0, \dots, a_n, v_{a_0}, \dots, v_{a_n}, b_0, \dots, b_m, v_{b_0}, \dots, v_{b_m})$ می باشد. با تعریف بردار پارامتر θ به صورت (۴) و کمینه سازی تابع هزینه (۵)، شناسایی با روش های متعارف انجام می شود.

$$\theta = [a_0, \dots, a_n, v_{a_0}, \dots, v_{a_n}, b_0, \dots, b_m, v_{b_0}, \dots, v_{b_m}] \quad (4)$$

$$\varepsilon(Kh, \hat{\theta}) = y(Kh, \theta) - \hat{y}(Kh, \hat{\theta}) \quad (5)$$

$$J = \sum_{k=0}^K \varepsilon^2(Kh, \hat{\theta})$$

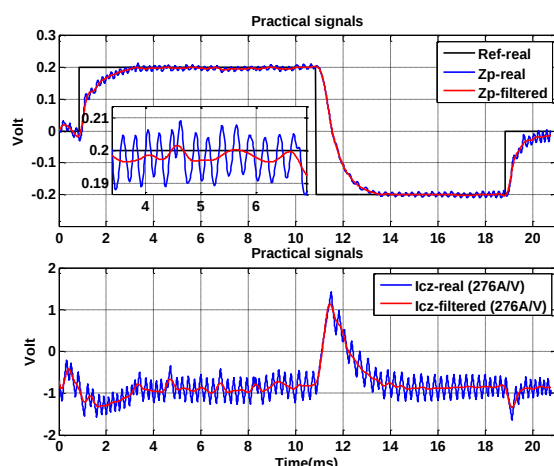
۵- شناسایی بانک مدل چندگانه کسری برای

مکان پلاسما در توکامک دماوند

از طرفی برای بررسی کامل تاثیر فرکانس نمونه برداری در شناسایی مدل‌ها، تغییر ویژگی پایداری یا ناپایداری مدل‌ها، همه شناسایی‌ها با نمونه برداری‌های ۱۰، ۲۰، ۵۰ و ۱۰۰ میکروثانیه انجام می‌گیرند. بنابراین لازم است مشخصات فیلتر مورد نظر با هدف حذف دینامیک‌های سریع ناشی از بلوک هیستریزس، قابل تطبیق با فرکانس نمونه برداری آن باشد. لذا فیلتر از نوع باترورث گسسته از مرتبه ۵ و متناسب با نمونه برداری طراحی و استفاده گردید (جدول ۱). عملکرد فیلتر با تنظیم برای نمونه برداری ۱۰۰ kHz، برای شات ۱۲۳ در شکل ۶، نشان داده شده است. بطور خلاصه مراحل پیش پردازش لازم برای داده‌های عملی دستگاه، جهت شناسایی در هر نقطه کار به صورت زیر است: چسباندن همه شات‌ها به همدیگر، کاهش نمونه برداری داده‌ها و در نهایت اعمال فیلتر براساس فرکانس نمونه برداری.

جدول ۱: مشخصات فیلترها برای حذف دینامیک‌های سریع هیستریزس در نمونه برداری‌های مختلف.

Fs	Ts	Fc	-3 db
100 kHz	10 μ s	2KHz	1.92 kHz
50	20	5	2.45
20	50	10	1.97
10	100	20	2



شکل ۶: حذف دینامیک‌های سریع ناشی از بلوک هیستریزس از سیگنال‌های شناسایی در شات ۱۲۳

$$M1 := \frac{b_0}{a_1 s^\alpha + a_0}, \quad M3 := \frac{b_1 s^\alpha + b_0}{a_2 s^{2\alpha} + a_1 s^\alpha + a_0}, \quad (6)$$

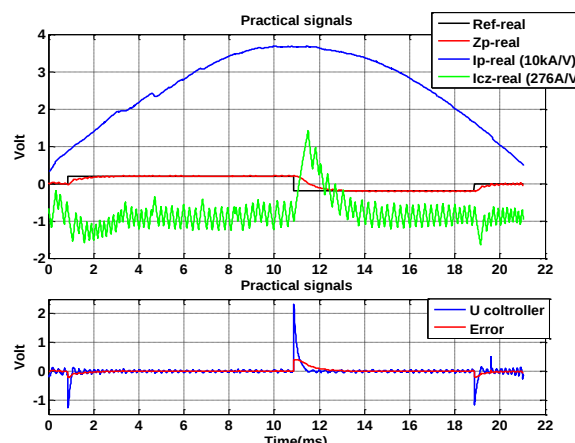
$$M5 := \frac{b_2 s^{2\alpha} + b_1 s^\alpha + b_0}{a_3 s^{3\alpha} + a_2 s^{2\alpha} + a_1 s^\alpha + a_0}$$

۱-۲-۵- تعیین مرتبه کسری مدل بر اساس معیار خطا

یکی از موضوعات اساسی و پیچیده در شناسایی سیستم‌های کسری، تعیین مرتبه کسری سیستم می‌باشد. در اکثر روش‌های شناسایی، مرتبه کسری به همراه پارامترهای مدل تخمین زده می‌شود. برای جلوگیری از پیچیدگی مسئله در روش شناسایی همزمان ضرایب مدل و مرتبه کسری، یکی از راهکارها، روش دو مرحله‌ای است. بدین صورت که در مرحله

لازم است با انجام آزمایش‌های لازم، محدوده جابجایی مکان عمودی مشخص شود، در این خصوص ضریب تقویت سیگنال‌های I_p و ψ_z به منظور داشتن بازه گسترده و دقیق برای سیگنال جابجایی مکان عمودی (Z_p) تنظیم گردید. سپس سیگنال Z_{ref} با گام‌های $\Delta z = 0.1$ تغییر داده شد تا پایداری مکان پلاسما در نقاط مختلف بررسی گردد. در نهایت با انجام آزمایش‌های لازم مشخص شد که حداکثر محدوده جابجایی عمودی پلاسما $Z_p = [-1.7, +2] au/V$ می‌باشد [۱۴]. بنابراین با تجزیه ناحیه کاری به صورت یکنواخت، ۳ نقطه کاری صفر، ۱- و ۱+ لحاظ می‌شود و برای هر نقطه کاری، ورودی مرجع به عنوان سیگنال شناسایی با دامنه Δz_{ref} و Z_{ref} است.

در اجرای عملی، محدودیتهای فیزیکی نظیر مدت زمان فرایند (۲۱ms)، حداکثر جریان (۱۷۰۰A)، حداکثر فرکانس مبدل قدرت (۱۰kHz) وجود دارد. بنابراین با توجه به مدت زمان کوتاه فرایند، امکان اعمال یک سیگنال شناسایی کامل PRBS به دستگاه وجود ندارد. لذا، سیگنال شناسایی لازم را به بخشهای کوچکی تقسیم کرده و در شاتهای مجزا به دستگاه اعمال می‌شود. سپس ترکیب آنها به عنوان سیگنال شناسایی استفاده شد. برای بررسی اولیه، در شکل ۵، به عنوان نمونه سیگنال جریان پلاسما (I_p)، جریان کنترلی (I_{cz})، مکان عمودی پلاسما (Z_p)، مرجع ورودی (Z_{ref})، سیگنال کنترلی (U) و خطا (E) برای شات ۱۲۳ آورده شده است.



شکل ۵: نمونه سیگنال‌های تجربی دستگاه توکامک دماوند برای شات ۱۲۳

با توجه به بلوک دیاگرام شکل ۴ و نمودارهای تجربی در شکل ۵، مشخص است که نوسانات سریع جریان کنترلی، و به تبع آن، مکان عمودی پلاسما، ناشی از بلوک غیر خطی هیستریزس است. با توجه به فیزیک مسئله، بلوک غیر خطی هیستریزس اثر قابل ملاحظه‌ای در دینامیک‌های به نسبت کند ناشی از رفتار پلاسما ندارد. اگر در پیش پردازش داده‌ها، نوسانات سریع و فرکانس‌های بالای سیگنال‌های Z_p و I_{cz} را از طریق فیلتر مناسب حذف کنیم، بدون مخدوش کردن رفتار اصلی پلاسما، میتوان اثر بلوک غیر خطی هیستریزس را از بین برد. لذا با این تکنیک ساده، شناسایی دینامیک حرکت عمودی پلاسما با دقت بسیار خوبی انجام می‌گیرد.

اول با انتخاب اولیه مرتبه کسری، ضرایب پارامتری مدل تخمین زده می شود. در ادامه خطای مدل به صورت خطای RMSE محاسبه می گردد. در مرحله بعد، عمل فوق برای مرتبه های کسری انتخابی دیگر به طور مجدد تکرار می شود. در نهایت، با بررسی معیار خطا برای همه مرتبه های کسری انتخاب شده، کمترین خطای مدل، مربوط به مناسب ترین مرتبه کسری خواهد بود. بنابراین در این پژوهش، شناسایی مرتبه کسری بر اساس خطای خروجی و به صورت دو مرحله ای انجام می گردد. در آن، ابتدا مرتبه کسری α ثابت فرض می شود و پارامترهای مدل با روش حداقل مجموع مربعات خطای غیر خطی تخمین زده می شوند. سپس همین روند برای مرتبه های دیگر α از ۰/۱ تا ۱/۵ با گامهای افزایشی ۰/۰۵ انجام می شود. در نهایت بر اساس کمترین خطای RMSE بهترین مرتبه کسری انتخاب می گردد.

۳-۵- شناسایی نقاط کار مکان عمودی پلاسما

الف- شناسایی نقطه کار صفر و ارزیابی مدل های آن

آزمایش های لازم برای نقطه کار صفر با تنظیم $Z_{ref} = \pm 0.2$ و با سایر شرایط یکسان در شات ها انجام شد. ۲۰ شات برای این نقطه کار انجام گرفت و از میان آنها، ترکیب ۱۱ شات که از لحاظ فرکانسی غنی بودند، استفاده گردید. ۱۰ شات به عنوان سیگنال آموزش و یک شات (شات ۱۲۳) بعنوان شات تست انتخاب شد. در شکل ۷ مجموعه کامل شات های شناسایی و تست آورده شده است.

با بکارگیری الگوریتم بخش ۴، و استفاده از طیف فرکانسی داده های عملی دستگاه مکان عمودی پلاسما در ۳ ساختار پیشنهاد شده در رابطه (۶) و در نمونه برداری های مختلف شناسایی گردید که نتایج آن در جدول ۲، خلاصه شده است. تعیین مرتبه کسری در هر ساختار مدلی و هر فرکانس نمونه برداری، بر اساس روش مطرح شده در بخش ۲-۵-۱ است. برای مثال، نمودار تغییر خطا بر حسب مرتبه کسری برای ساختار $M1$ با نمونه برداری ۵۰ میکروثانیه در شکل ۸a آورده شده است که با مرتبه کسری ($\alpha = 1.1$) کمترین خطا حاصل شده همچنین مقدار خطا، مرتبه کسری، مدل حلقه بسته و سایر مشخصات آن در جدول ۲ بیان شده است. قابل ذکر اینکه، کمترین خطا برای ساختار $M3$ با نمونه برداری ۵۰ میکروثانیه در مرتبه کسری $\alpha = 1.2$ حاصل شده که در شکل ۸b نمودار تغییرات خطا بر حسب مرتبه کسری آمده است. این مسئله برای همه ساختار مدلی و نمونه برداری مختلف تکرار گردیده و نتایج آنها در جدول ۲ خلاصه شده است. لازم است که مدل ها به لحاظ پایداری با ویژگی های مدل فرایند مطابقت داشته باشد. با توجه به اینکه سیستم حلقه بسته پایدار (G_{cl}) و حلقه باز (G_{ol}) ناپایدار است، بنابراین لازم است که مدل شناسایی شده حلقه باز ناپایدار و حلقه بسته پایدار باشد. گرچه مدل های حلقه باز، پایدار شناسایی شدند، ولی ثابت زمانی آنها عدد بزرگی است که برای مدت زمان محدود در هر شات، با توجه به ورودی

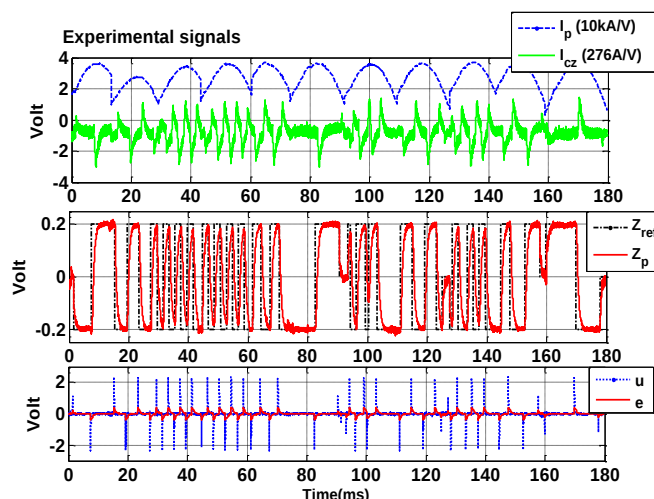
محدود، خروجی همه مدل های فوق افزایشی است و رفتار ناپایدار از خود نشان می دهد که مطابق با ویژگی حلقه باز فرایند است. ردیف های نارنجی رنگ مربوط به مدل هایی است که مدل حلقه بسته ناپایدار شناسایی شده و با ساختار فرایند مطابقت ندارند. لذا حذف می شوند و به جای آنها مدلی که حلقه بسته آن پایدار شناسایی شده و همچنین کمترین خطا را داشته باشد، جایگزین شده است. مدل های بهینه در هر ساختار و هر نمونه برداری در جدول ۳ ارائه شده است. با توجه به جدول ۲، مدل های $M5_{20}$, $M3_{50}$, $M1_{50}$ دارای کمترین خطا در هر مدل ساختاری هستند. انتخاب α بهینه و همچنین مقایسه پاسخ عملی با پاسخ مدلها در شکل ۸ آورده شده است.

نکته قابل ذکر اینکه، مدل های انتخاب شده، در عمل می توانند با نمونه برداری های مختلف اجرا شوند. به عبارت دیگر می توان عملکرد تمام مدل های حاصله را در فرکانس های مختلف بررسی کرد. برای این منظور، در جدول ۳، سطرها بهترین مدل های حاصله از بین نمونه برداری های ۱۰۰، ۵۰، ۲۰ و ۱۰ میکروثانیه برای هر ساختار هستند و ستون ها، خطای RMSE آنها در شات تست با هر کدام از نمونه برداری های ۱۰۰، ۵۰، ۲۰ و ۱۰ میکروثانیه می باشند. با توجه به جدول ۳ بهترین عملکرد آنها برای این نقطه کار با نرخ نمونه برداری ۱۰ میکروثانیه حاصل می شود همچنین مشخص است که با افزایش پیچیدگی مدل، خطای مدل کمتر شده است.

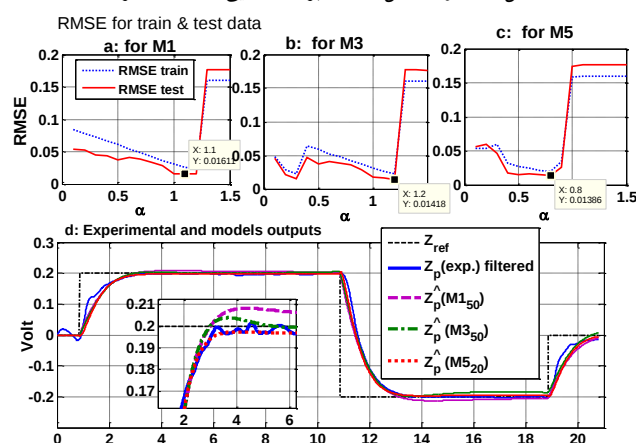
ب- شناسایی نقطه کار ۱- و ارزیابی مدل های آن

آزمایش های لازم برای نقطه کار ۱- با تنظیم $\Delta Z_{ref} = \pm 0.1$ و $Z_{ref} = -1$ و با شرایط یکسان در شات ها انجام شد. ۲۳ شات برای این نقطه کار انجام گرفت از میان آنها، ترکیب ۱۱ شات که از لحاظ فرکانسی غنی بودند، استفاده گردید. ۱۰ شات به عنوان سیگنال آموزش و یک شات (شات ۲۳۸) بعنوان شات تست انتخاب شد. به لحاظ فیزیکی در لحظات شروع پلاسما، ابتدا باید مکان را در صفر پایدار نگه داشت و سپس به نقطه کار مورد نظر انتقال داد. بنابراین در لحظات اولیه تشکیل پلاسما، داده های نقطه کار صفر نیز در مجموعه داده های نقطه کار ۱- و ۱+ وجود دارد. لذا برای تشکیل داده های شناسایی برای این نقاط کار، لازم است داده های ناحیه صفر ابتدای هر شات و بایاس آنها حذف شود. البته در ارزیابی مدل، از داده های نقطه کار اصلی استفاده می شود. با این توضیح، در شکل ۹ مجموعه کامل داده های شناسایی برای نقطه کار ۱- نشان داده شده است.

مشابه روند اجرایی برای نقطه کار صفر، نتایج اجرای الگوریتم شناسایی مرتبه کسری برای نقطه کار ۱- در جدول ۴، آورده شده است. در ادامه، انتخاب α بهینه و خروجی مدل های $M5_{20}$, $M3_{20}$, $M1_{20}$ که دارای کمترین خطا در هر مدل ساختاری هستند، در شکل ۱۰ آورده شده است. همچنین در این شکل پاسخ عملی با پاسخ مدل های $M5_{20}$, $M3_{20}$, $M1_{20}$ با هم مقایسه شده است.



شکل ۷: مجموعه کامل از شانه‌ها برای شناسایی نقطه کار صفر



شکل ۸: a- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M1، b- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M3، c- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M5، d- مقایسه خروجی عملی و خروجی مدل‌های انتخاب شده در شات تست (۱۲۳)

جدول ۲: نتایج مدل‌های بهینه در نمونه برداری‌ها، ساختارهای مختلف، با معیار خطا برای نقطه کار صفر

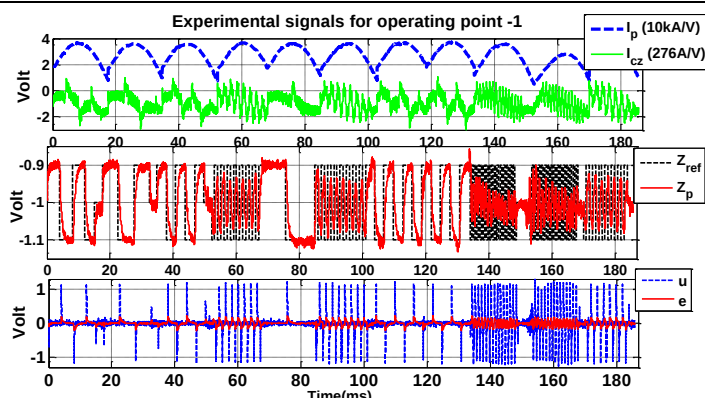
Model	St(μ s)	α	RMSE	$G_{cl} - G_{ol}$	FOTF
M1	100	1.2	0.01731	stable – stable	$G_{cl} = \frac{480.93}{0.092441s^{1.2} + 505.01}$
M1	50	1.1	0.01611	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{923.54}{0.35872s^{1.1} + 911.77}$
M1	20	0.9	0.02495	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{1.2342}{1.881 \times 10^{-3}s^{1.1} + 1.0653}$
M1	10	1	0.0169	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{3.6352}{2.7871 \times 10^{-3}s + 3.4834}$
M3	100	1	0.01905	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{2.3232s - 87.647}{1.7598 \times 10^{-3}s^2 + 2.1301s - 82.946}$
M3	50	1.2	0.01417	stable – stable	$G_{cl} = \frac{0.001446s^{1.2} + 0.16844}{2.7709 \times 10^{-7}s^{2.4} + 0.0015705s^{1.2} + 0.1361}$
M3	20	1.2	0.01505	stable – stable	$G_{cl} = \frac{0.18597s^{1.2} + 20.547}{3.5214 \times 10^{-5}s^{2.4} + 0.20285s^{1.2} + 16.123}$
M3	10	1.2	0.01463	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{0.04582s^{1.2} + 5.3497}{8.6798 \times 10^{-6}s^{2.4} + 0.050022s^{1.2} + 4.2794}$
M5	100	1.1	0.01766	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{1.274s^{2.2} + 1.173s^{1.1} + 1}{0.00049157s^{3.3} + 1.2486s^{2.2} + 0.90395s^{1.1} + 1}$
M5	50	0.6	0.01371	unstable – unstable	$G_{cl} = \frac{-0.11189s^{1.2} + 37.838s^{0.6} - 145.73}{0.0038364s^{1.8} + 0.066836s^{1.2} + 35.454s^{0.6} - 150.81}$
M5	50	1	0.02055	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{1.6512s^2 + 1.4024s + 1}{0.0012948s^3 + 1.5179s^2 + 0.42262s + 1}$
M5	20	0.8	0.01386	stable – stable	$G_{cl} = \frac{-0.00010708s^{1.6} + 0.2288s^{0.8} + 57.621}{8.114 \times 10^{-7}s^{2.4} + 0.00082086s^{1.6} + 0.33928s^{0.8} + 57.615}$
M5	10	0.6	0.01348	unstable – unstable	$G_{cl} = \frac{-0.012719s^{1.2} + 4.6252s^{0.6} - 51.028}{0.00053591s^{1.8} + 0.0019627s^{1.2} + 4.2455s^{0.6} - 49.401}$
		0.8	0.03049	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{1.4232s^{1.6} - 0.63715s^{0.8} + 1.0214}{0.0047418s^{2.4} + 1.0983s^{1.6} + 2.9276s^{0.8} + 1}$

جدول ۳: نتایج عملکرد مدل‌های انتخاب شده برای نقطه کار صفر در ساختارها و نمونه برداری‌های مختلف

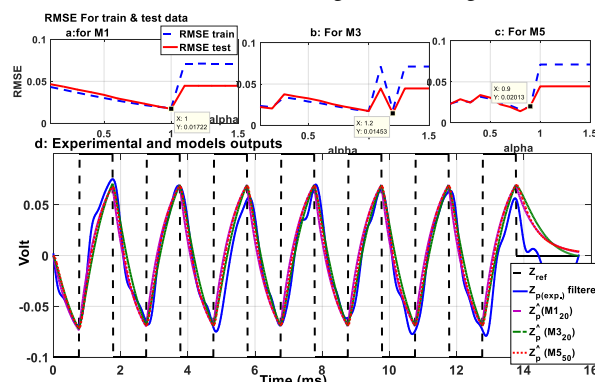
Model	St(μ s)	α	RMSE 100 μ s	RMSE 50 μ s	RMSE 20 μ s	RMSE 10 μ s	FOTF
M1 ₅₀	50	1.1	0.01722	0.01611	0.01661	0.01622	$G_{cl} = \frac{923.54}{0.35872s^{1.1} + 911.77}$
M3 ₅₀	50	1.2	0.01529	0.01417	0.01461	0.01428	$G_{cl} = \frac{0.001446s^{1.2} + 0.16844}{2.7709 \times 10^{-7}s^{2.4} + 0.0015705s^{1.2} + 0.1361}$
M5 ₂₀	20	0.8	0.01416	0.01367	0.01386	0.01367	$G_{cl} = \frac{-0.00010708s^{1.6} + 0.2288s^{0.8} + 57.621}{8.114 \times 10^{-7}s^{2.4} + 0.00082086s^{1.6} + 0.33928s^{0.8} + 57.615}$

ج- شناسایی نقطه کار ۱ و ارزیابی مدل های آن شده است. مشابه روند اجرایی برای نقطه کار قبلی، نتایج شناسایی برای این نقطه کار در جداول ۶ و ۷ و همچنین انتخاب α بهینه و مقایسه خروجی واقعی و خروجی مدل های انتخاب شده در شکل ۱۲ آورده شده است.

آزمایش های لازم برای نقطه کار ۱ با تنظیم $Z_{ref} = +1 \pm 0.1$ به تعداد ۲۵ شات مختلف انجام شد که از این مجموعه، ۱۲ شات که از لحاظ فرکانس غنی بودند برای شناسایی استفاده گردید. شات (شماره ۳۵۴) بعنوان شات تست و بقیه به عنوان سیگنال آموزش انتخاب شد. در شکل ۱۱ مجموعه کامل داده های شناسایی برای نقطه کار ۱+ نشان داده



شکل ۹: مجموعه کامل از شات ها برای نقطه کار ۱-



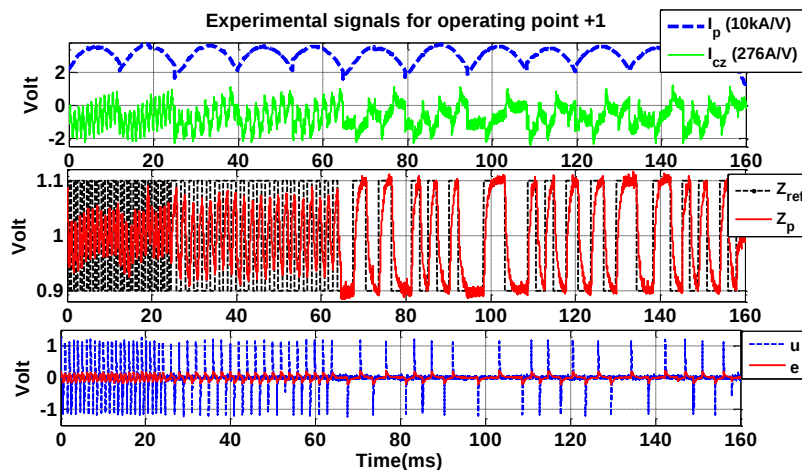
شکل ۱۰: a- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M1، b- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M3، c- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M5، d- مقایسه خروجی عملی و خروجی مدل های انتخاب شده برای نقطه کار ۱- در شات تست (#۲۳۸)

جدول ۴: نتایج مدل های بهینه در نمونه برداری ها، ساختار های مختلف، با معیار خطا برای نقطه کار ۱-

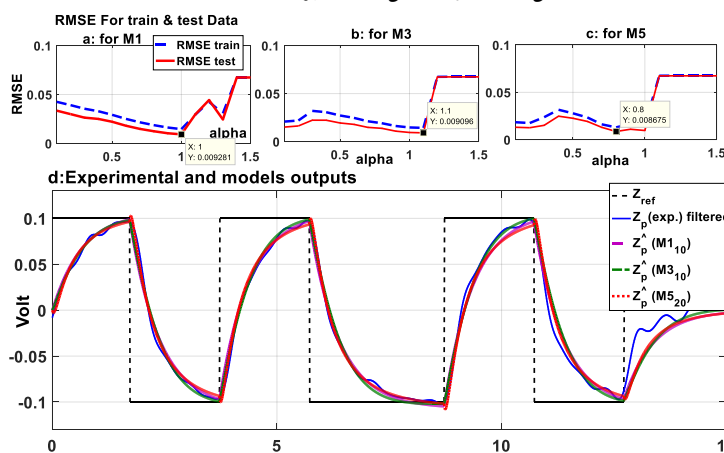
Model	St(μ s)	α	RMSE	$G_{cl} - G_{ol}$	FOTF
M1	100	1	0.020725	stable - unstable	$G_{cl} = \frac{8.9161}{0.0054862s + 7.6741}$
M1	50	0.9	0.021033	stable - stable	$G_{cl} = \frac{1.3609 \times 10^{-3}s^{0.9} + 1.0697}{8.8724}$
M1	20	1	0.01722	stable - unstable	$G_{cl} = \frac{5.1876 \times 10^{-3}s + 8.5464}{3.2704}$
M1	10	0.9	0.020169	stable - unstable	$G_{cl} = \frac{4.1179 \times 10^{-3}s^{0.9} + 3.0471}{-9.16s^{0.3} + 55.82}$
M3	100	0.2	0.015792	stable - unstable	$G_{cl} = \frac{3.2926s^{0.4} - 22.888s^{0.2} + 71.074}{6.0607s^{1.2} - 6.5031}$
M3	50	1	0.017559	unstable - unstable	$G_{cl} = \frac{0.00081576s^{2.4} + 6.6509s^{1.2} + 1}{0.75652s^{1.8} - 2.5724s^{0.9} - 0.20904}$
M3	20	1.2	0.014531	stable - stable	
M3	10	1	0.017201	unstable - unstable	
M5	100	0.2	0.018352	stable - unstable	$G_{cl} = \frac{-8.0404s^{0.4} + 25.985s^{0.2} + 135.29}{2.2932s^{0.8} - 14.472s^{0.4} + 50.196s^{0.2} + 64.935}$
M5	50	0.9	0.020128	stable - unstable	$G_{cl} = \frac{0.00096431s^{2.7} + 0.66138s^{1.8} + 0.75917s^{0.9} + 1}{0.75652s^{1.8} - 2.5724s^{0.9} - 0.20904}$
M5	20	0.7	0.014796	unstable - unstable	
M5	10	0.7	0.014184	unstable - unstable	

جدول ۵: نتایج عملکرد مدل های انتخاب شده برای نقطه کار ۱- در ساختار ها و نمونه برداری های مختلف

Model	St(μ s)	α	RMSE 100 μ s	RMSE 50 μ s	RMSE 20 μ s	RMSE 10 μ s	FOTF
M1 ₂₀	20	1	0.021826	0.017545	0.01722	0.016999	$G_{cl} = \frac{8.8724}{5.1876 \times 10^{-3}s + 8.5464}$
M3 ₂₀	20	1.2	0.016589	0.014398	0.014531	0.014164	$G_{cl} = \frac{6.0607s^{1.2} - 6.5031}{0.00081576s^{2.4} + 6.6509s^{1.2} + 1}$
M5 ₅₀	50	0.9	0.024545	0.020128	0.019846	0.019720	$G_{cl} = \frac{0.75652s^{1.8} - 2.5724s^{0.9} - 0.20904}{0.00096431s^{2.7} + 0.66138s^{1.8} + 0.75917s^{0.9} + 1}$



شکل ۱۱: مجموعه کامل از شاتها برای نقطه کار +۱



شکل ۱۲: a- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M1، b- خطای RMSE بر حسب α برای ساختار مدل M3، c- خطای RMSE بر حسب

α برای ساختار مدل M5، d- مقایسه خروجی عملی و خروجی مدل‌های انتخاب شده برای نقطه کار +۱ در شات تست (#۳۵۴)

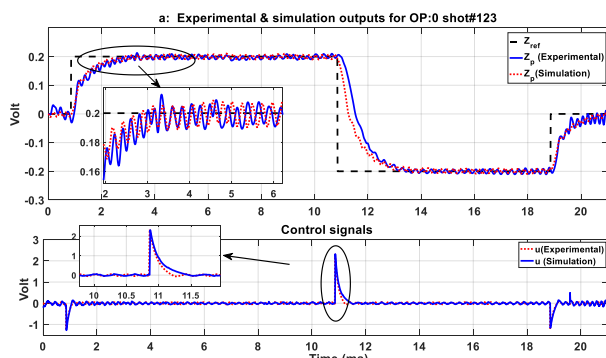
جدول ۶: نتایج مدل‌های بهینه در نمونه برداریها، ساختارهای مختلف، با معیار خطا برای نقطه کار +۱

Model	St(μ s)	α	RMSE	$G_{cl} - G_{ol}$	FOITF
M1	100	1.1	0.010820	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{73.231}{0.02204s^{1.1} + 72.5}$
M1	50	1.1	0.009406	stable – stable	$G_{cl} = \frac{273.9}{0.080832s^{1.1} + 275.27}$
M1	20	1	0.009791	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{57.103}{0.035321s + 53.093}$
M1	10	1	0.009280	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{74.781}{0.046018s + 69.873}$
M3	100	0.3	0.010182	stable – stable	
M3	50	1.1	0.01017	unstable – unstable	
M3	20	0.3	0.012823	stable – unstable	
M3	10	1.1	0.009297	stable – unstable	
M3	10	1.1	0.009096	stable – stable	$G_{cl} = \frac{3.3196s^{1.1} + 1.4922}{0.00096453s^{2.2} + 3.3769s^{1.1} + 3.3027}$
M5	100	1.1	0.010845	stable – unstable	
M5	50	0.8	0.009403	stable – unstable	
M5	20	0.8	0.008675	stable – unstable	$G_{cl} = \frac{-0.019367s^{1.6} + 51.62s^{0.8} + 1388.7}{4.745 \times 10^{-5}s^{2.4} + 0.11525s^{1.6} + 47.212s^{0.8} + 1495.4}$
M5	10	0.8	0.008739	stable – unstable	

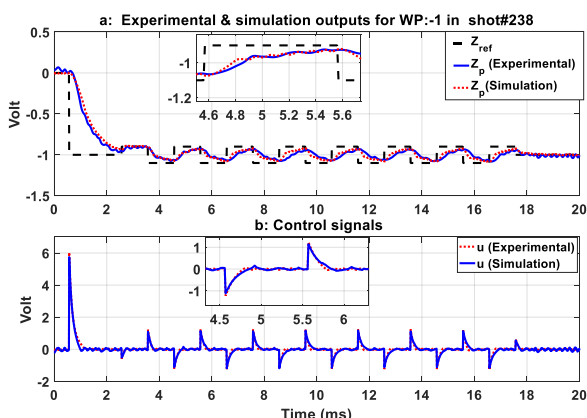
جدول ۷: نتایج عملکرد مدل‌های انتخاب شده برای نقطه کار +۱ در ساختارها و نمونه برداری‌های مختلف

Model	St(μ s)	α	RMSE 100 μ s	RMSE 50 μ s	RMSE 20 μ s	RMSE 10 μ s	FOITF
M1 ₁₀	10	1	0.01033	0.009604	0.009654	0.009280	$G_{cl} = \frac{74.781}{0.046018s + 69.873}$
M3 ₁₀	10	1.1	0.00966	0.00899	0.009426	0.009096	$G_{cl} = \frac{3.3196s^{1.1} + 1.4922}{0.00096453s^{2.2} + 3.3769s^{1.1} + 3.3027}$
M5 ₂₀	20	0.8	0.009405	0.00832	0.008675	0.008395	$G_{cl} = \frac{-0.019367s^{1.6} + 51.62s^{0.8} + 1388.7}{4.745e - 005s^{2.4} + 0.11525s^{1.6} + 47.212s^{0.8} + 1495.4}$

خروجی شبیه سازی تطابق بسیار خوبی با داده های عملی دارد. همچنین، خطای RMSE بین مدل و داده های تجربی شاتها برای نقاط کار صفر، -۱ و +۱ به ترتیب برابر ۰/۰۱۵۸۸، ۰/۰۳۲۶۵ و ۰/۰۲۷۹۳ می باشد. لذا هم مدل حلقه باز و هم مدل حلقه بسته می تواند برای طراحی کنترل کننده استفاده گردد.



شکل ۱۴: مقایسه پاسخ مدل $M1_{50}$ در نقطه کار صفر و شرایط واقعی با شات ۱۲۳. a- خروجی واقعی دستگاه و خروجی مدل. b- سیگنالهای کنترلی شبیه سازی و عملی



شکل ۱۵: مقایسه پاسخ مدل $M1_{20}$ برای نقطه کار -۱ در شرایط واقعی با شات ۲۳۸. a- خروجی واقعی دستگاه و خروجی مدل b- سیگنالهای کنترلی شبیه سازی و عملی

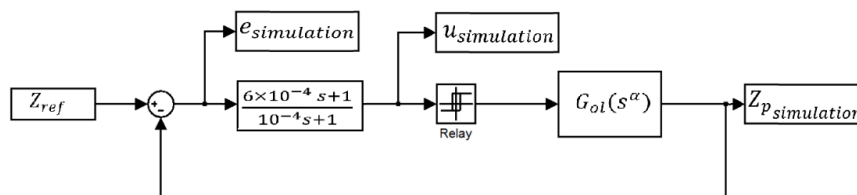
۴-۵. بانک مدل کسری برای مکان عمودی پلاسما و ارزیابی آنها

مشخص است که هر کدام از مدل های شناسایی شده با ساختارهای مختلف میتواند بعنوان مدل فرایند برای نقاط کار متناظرشان باشند. همچنین ترکیب آنها بعنوان بانک مدل مکان عمودی پلاسما در نظر گرفته شود. با توجه به اینکه در هر سه نقطه کار مدل با ساختار ساده $M1$ پاسخ مناسبی ارائه داده است، برای هر کدام از نقاط کار میتوان به عنوان مدل مکان عمودی پلاسما توکامک دماوند در نظر گرفته شود. به این ترتیب بانک مدل ارائه شده در جدول ۸ بدست می آید. برای ارزیابی آن، این مدل را در حالت حلقه بسته با حضور بلوک غیرخطی هیستریزس شبیه سازی کرده و خروجی آن با خروجی واقعی دستگاه مقایسه می شود. همانطور که در بخش ۵-۲ اشاره شد، برای هر یک از نقاط کار، تابع تبدیل حلقه باز (G_{ol})، با در نظر گرفتن کنترل کننده G_c و تابع تبدیل حلقه بسته (G_{cl}) بدست می آید. اما در این روش به علت وجود تقریب در تخمین پارامترهای مدل حلقه بسته، تعدادی قطب و صفرهای اضافی نزدیک به هم در مدل حلقه باز وجود خواهد داشت که لازم است با تشخیص آنها نسبت به حذف آنها اقدام کرد. با حذف قطب و صفرهای اضافی، مدل های حلقه باز بدست می آید که در جدول ۸ آورده شده است. برای ارزیابی بانک مدل کسری، مدل حلقه باز هر یک از نقاط کار، با کنترل کننده G_c و بلوک غیرخطی هیستریزس در نظر گرفته می شود (شکل ۱۳). سپس با تنظیم شرایط واقعی، شبیه سازی گردید. در ادامه به منظور بررسی این موضوع برای نقاط کار صفر، -۱ و +۱ بترتیب مدل های سه گانه $M1_{50}$ ، $M1_{20}$ و $M1_{10}$ دقیقاً با شرایط واقعی دستگاه (با حضور هیستریزس) تست و ارزیابی شد.

در شکل های ۱۴، ۱۵ و ۱۶ به ترتیب برای نقاط کار صفر، -۱ و +۱ خروجی و سیگنال کنترلی شبیه سازی شده با داده های واقعی شاتهای ۱۲۳، ۲۳۸، ۳۵۴ مقایسه شده است. با توجه به آن مشخص است که

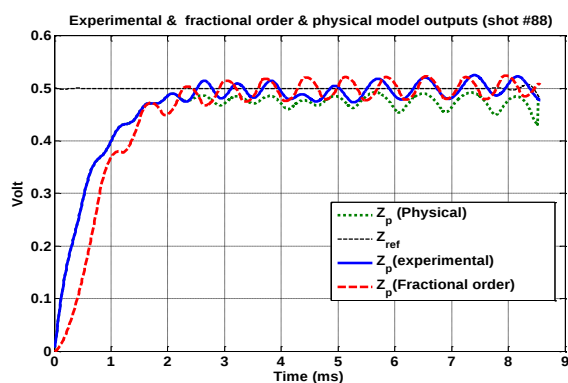
جدول ۸: نتایج شناسایی مدل های حلقه بسته و حلقه باز برای ۳ نقطه کار مکان عمودی پلاسما با ساختار ساده $M1$

مدل	O. P.	α	RMSE	مدل حلقه بسته	مدل حلقه باز
$M1_{50}$	0	P_0	0.01611	$G_{cl} = \frac{923.54}{0.35872s^{1.1} + 911.77}$	$G_{ol} = \frac{2574s + 2.5746 \times 10^7}{6s^{2.1} + 10000s^{1.1} - 197s - 3.2833 \times 10^5}$
$M1_{20}$	-1	P_{-1}	0.01722	$G_{cl} = \frac{8.8724}{5.1876 \times 10^{-3}s + 8.5464}$	$G_{ol} = \frac{1710.3s + 1.7103 \times 10^7}{6s^2 + 9622.9s - 6.2843 \times 10^5}$
$M1_{10}$	+1	P_{+1}	0.009280	$G_{cl} = \frac{74.781}{0.046018s + 69.873}$	$G_{ol} = \frac{1625s + 1.625 \times 10^7}{6s^2 + 9360.2s - 1.0664 \times 10^6}$



شکل ۱۳: بلوک دیاگرام شبیه سازی کنترل مکان عمودی پلاسما با مدل مرتبه کسری مطابق با شرایط واقعی دستگاه

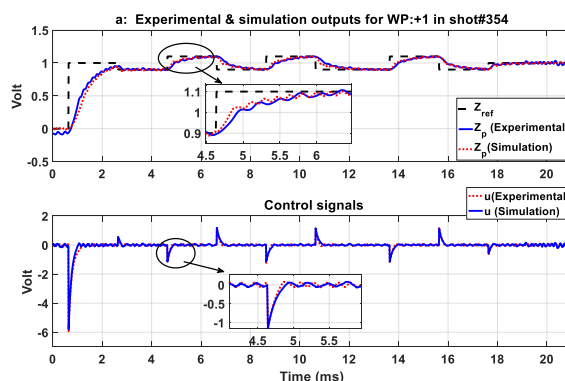
مقایسه ۲: در شکل ۱۸ برای شات ۲۰۱۴-۸۸ از [۸]، خروجی واقعی مکان پلاسما با کنترل کننده G_c ، خروجی مدل فیزیکی، خروجی سیستم حلقه بسته با مدل مرتبه کسری نشان داده شده است. مشخص است که مدل سازی کسری جواب مناسب تری نسبت به مدل فیزیکی دارد.



شکل ۱۸: مکان عمودی پلاسما برای شات ۸۸ خروجی مدل کسری محلی نقطه کار صفر، خروجی مدل فیزیکی

۶- نتیجه گیری

در این مقاله ایده مدل سازی چندگانه کسری بر روی دستگاه توکامک پیاده سازی گردید. دستگاه توکامک یک سیستم پیچیده و غیرخطی است که طراحی کنترل کننده را برای آن با مشکل مواجه می کند. استخراج مدل ریاضی آن به دلایل غیرخطی بودن، وابستگی پارامترها به نقطه کار و از طرف دیگر محدود بودن مدل های فیزیکی آن به شرایط تعادل و عدم پوشش کامل نقاط کاری، دشوار است. در دستگاه توکامک دماوند، مدل های فیزیکی فعلی برای مکان عمودی پلاسما، درحوزه زمان نبوده و یا اینکه همه رنج جابجایی را پوشش نمی دهد. بنابراین ایده مدل سازی

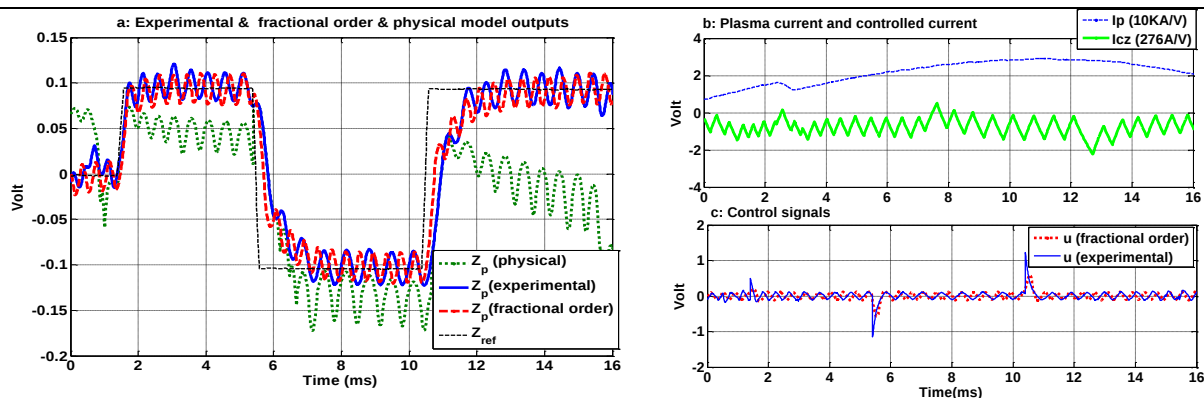


شکل ۱۹: مقایسه پاسخ مدل $M1_{10}$ برای نقطه کار +۱ در شرایط واقعی با شات ۳۵۴. a- خروجی واقعی دستگاه و خروجی مدل b- سیگنال های کنترلی شبیه سازی و عملی.

۵-۵- مقایسه مدل کسری با مدل های موجود دیگر

در این بخش نتایج مدل سازی گفته شده با مدل فیزیکی ارائه شده در مرجع [۸] و مدل شبکه عصبی [۱۱] مقایسه می شود. در مدل فیزیکی به دلیل عدم اعتبار آن در لحظات گذرا، خروجی آن با خروجی واقعی برابر فرض شده است.

مقایسه ۱: شات شماره ۲۰۱۴-۲۲ از [۸]، که با کنترل کننده G_c اجرا شده است. در شرایط یکسان عملی، خروجی واقعی مکان پلاسما (Z_p)، خروجی مدل فیزیکی و خروجی مدل کسری در شکل ۱۷ با هم مقایسه شده است. همچنین نتایج مقایسه در جدول ۹ جمع بندی شده است. مشخص است که مدل سازی کسری جواب مناسب تری نسبت به مدل فیزیکی دارد.



شکل ۱۷: مکان عمودی پلاسما برای شات ۲۲. b- جریان پلاسما (I_p)، جریان کنترلی (I_{cz})، سیگنال کنترلی عملی و حالت شبیه سازی با مدل کسری

جدول ۹: مقایسه نتایج مدل کسری با مدل های موجود دیگر

مدل	RMSE		حداکثر خطا		محدودیت مدل
	شات ۸۸	شات ۲۲	شات ۸۸	شات ۲۲	
مرتبه کسری محلی	۰/۰۱۹۶۵	۰/۰۲۰۰۱	۰/۰۴۱۸	۰/۰۷۰۹۳	سه مدل مجزا
فیزیکی	۰/۰۲۴۱۱	۰/۰۷۴۹۴	۰/۰۸۱۹	۰/۲	پیچیدگی مدل و عدم اعتبار در نواحی گذرا
مدل غیر خطی شبکه عصبی	۰/۰۴۵۳۲	--	۰/۰۷۵	--	پیچیدگی مدل و محدود به جابجایی کوچک

- [10] M. Bishop Christopher, P. S. Haynes, M. E. U. Smith, T. N. Todd, D. L. Trotman, C. G. Windsor, "Real-time control of a tokamak plasma using neural networks", *Advances in Neural Information Processing Systems*, 1994.
- [11] H. Rasouli, C. Rasouli, and A. Koochi, "Identification and control of plasma vertical position using neural network in Damavand tokamak", *Review of Scientific Instruments* vol. 84, 023504, 2013.
- [12] E. Morelli, A. Hirose, and H. C. Wood, "Fuzzy-logic-based plasma position controller for STORM", *IEEE Transactions On Control Systems Technology*, vol. 13, no. 2, March 2005.

[۱۳] ح. رسولی، "شناسایی مدل غیر خطی عصبی مکان عمودی پلاسما در توکامک دماوند و طراحی کنترل‌کننده غیر خطی عصبی" پایان نامه کارشناسی ارشد، دانشگاه صنعتی خواجه نصیر، ۱۳۸۷.

[۱۴] ح. رسولی، "توسعه و پیاده‌سازی روشهای مدل‌سازی و کنترل چندگانه کسری برای دستگاه توکامک دماوند" رساله دکتری، دانشگاه صنعتی خواجه نصیر، ۱۳۹۴.

- [15] H. Rasouli and A. Fatehi, "Design of set-point weighting $PI^2 + D$ controller for vertical magnetic flux ontroller in Damavand tokamak", *Review of Scientific Instruments* vol. 85, 123508, 2014.
- [16] D. T. Magill, "Optimal adaptive estimation of sampled stochastic processes," *IEEE Transactions on Automatic Control*, vol. 10, 1965, pp. 434-439
- [17] D. Jingjing, T. A. Johansen, "Integrated multi-linear model predictive control of nonlinear systems based on gap metric", *Industrial & Engineering Chemistry Research*, vol. 54, no. 22, pp. 6002–6011, 2015.
- [18] O. Galan, J. A. Romagnoli, "Real-time implementation of multi-linear model-based control strategies-an application to a bench-scale pH neutralization reactor," *Journal of Process Control*, 2004.
- [19] T.A. Johansen, B.A. Foss, "Identification of non-linear system structure and parameters using regime decomposition", *Automatica* vol. 31, pp.321–326, 1995.
- [20] X. Wang, V. L. Syrmos, "Nonlinear system identification and fault detection using hierarchical clustering analysis and local linear models," *Proceedings of the 15th Mediterranean on Control & Automation*, Greece, 2007.
- [21] A. Fatehi, K. Abe, "Flexible structure multiple modeling using irregular self-organizing maps neural network", *International Journal of Neural Systems* vol. 18, pp. 233–256, 2008.

چندگانه کسری برای شناسایی نقاط کار دستگاه بر اساس داده‌های تجربی عملیاتی گردید. در ادامه شناسایی مرتبه کسری مدلهای محلی، با الگوریتم خطای خروجی انجام شد. توابع تبدیل حلقه باز و حلقه بسته سیستم در هر یک از نقاط کار تهیه و توابع تبدیل حاصله در حلقه بسته با شرایط واقعی دستگاه و همچنین با داده‌های تجربی آن مورد ارزیابی قرار گرفت. نتایج آن نشان از عملکرد مناسب مدلهای مرتبه کسری و توصیف بهتر مکان عمودی پلاسما هستند. نشان داده شد که مدل‌سازی بر پایه بانک مدل چندگانه کسری برای مکان عمودی پلاسما نتایج بهتری نسبت به مدلهای غیرخطی فیزیکی ارائه شده برای همین دستگاه دارد و محدوده وسیعی از جابجایی مکان پلاسما را پوشش می‌دهد. از فواید این مدل‌سازی، با توجه به سادگی بانک مدل و خطی بودن آن، طراحی و پیاده‌سازی کنترل‌کننده خطی محلی به مراتب ساده‌تر از کنترل‌کننده غیرخطی خواهد بود.

مراجع

- [1] M. Ariola, A. Pironti, "Magnetic control of tokamak plasmas", Springer, 2008.
- [2] www.iter.org.
- [3] S. Miyamoto, A. Isayama, I. Bandyopadhyay, S. C. Jardin, R. R. Khayrutdinov, V. E. Lukash, Y. Kusama M. Sugihara, "Inter-code comparison benchmark between DINA and TCS for ITER disruption modelling", *Nuclear Fusion*, vol. 54, no. 8, 2014.
- [4] J. M. Moret, B. P. Duval, H.B. Le, S. Coda, F. Felici, H. Reimerdes, "Tokamak equilibrium reconstruction code LIUQE and its real time implementation", *Fusion Engineering and Design*, vol. 91, P. 1-15, 2015.
- [5] A. S. Sharma, "Tokamak Modeling and Control", Ph.D Thesis, university of London, January 2002.
- [6] B. Hu, "Modeling and control design for the EAST tokamak device", Ph.D Thesis, technische universiteit Eindhoven department of mechanical engineering control systems technology, April 2008.
- [7] L. Scibile, "Non-linear control of the plasma vertical position in a tokamak", Ph.D. Thesis, University of Oxford, 1997.
- [8] N. D. Farahani, F. Abbasi, "Experimental determination of equilibrium parameter of Damavand tokamak by magnetic probe measurements for representing a physical model for plasma vertical movement", *AIP Review of Scientific Instruments*, vol. 86, 2015.
- [9] C. Rasouli and F. Abbasi, "Identification of plasma boundary shape and position in Damavand tokamak," *Plasma Phys. Rep.* vol. 43, no.1, pp. 1–11, 2017.

- ensuring the quadratic stability for switching systems", *Journal of Vibration and Control*, 2013.
- [35] S. Ladaci, K. Khettab, "Fractional order multiple model adaptive control", *J. Automation & Systems Engineering* vol. 6, no. 3, pp 110-122, 2011.
- [36] H. Rasouli, H. Zamanian, M. Gheidi, M. Kheir-Fard and A. Kouhi, "Design and implementation of new control room system in Damavand tokamak", *Journal of Instrumentation*, vol.12, 2017.
- [37] K. S. Miller, "Derivatives of noninteger order," *Math. Mag.*, vol. 68, no. 3, pp. 183- 192, 1995.
- [38] T. Poinot, J. C. Trigeassou, "Identification of fractional systems using an output-error technique", *Nonlinear Dynamics*, vol. 38, pp. 133-154, 2004.
- [39] M. Amiri, S. Najar, M. Aoun, M. N. Abdolkarim, "Guaranteed output-error identification of fractional order Model", *IEEE, Advanced Computer Control (ICACC)*, 2nd International Conference, vol. 2, pp. 246-250, 2010.
- [40] T. Poinot, J. C. Trigeassou, "A method for modelling and simulation of fractional systems", *Signal Processing*, vol. 83, pp. 2319 -2333, 2003.
- [22] S. M. Hosseini, A. Fatehi, T. A. Johansen, A. Khaki Sedigh, "Multiple model bank selection based on nonlinearity measure and H-gap metric", *Journal of Process Control* vol. 22, pp. 1732–1742, 2012,
- [23] S. Fekri, M. Athans, A. Pascoal, "Issues, progress and new results in robust adaptive control", *International journal of adaptive control and signal processing*, vol. 20, no. 10, pp 519-579, 2006.
- [24] Michael, Green, "Linear robust control", Prentice Hall, 1995.
- [25] S. Mukhopadhyay, Y. Q. Chen, A. Singh, F. Edwards, "Tokamak plasma position, and fractional order system modeling" 48th IEEE Conference on Decision and Control, pp. 422-427, 2009.
- [26] Sami I. Muslih, Om P. Agrawal, "Solutions of wave equation in fractional dimensional space", *Springer*, pp. 217-228, 2012.
- [27] D. del-Castillo-Negrete, B. A. Carreras, V. E. Lynch, "Non-diffusive transport in plasma turbulence: a fractional diffusion approach", *Physical Review Letters*, vol. 94, no. 6, 2005.
- [28] S. Mukhopadhyay, "Fractional order modeling and control: development of analog strategies for plasma position control of the STOR-1M tokamak" MS Thesis, Utah State University, 2009.
- [29] H. Rasouli, A. Fatehi, H. Zamanian. "Design and implementation of fractional order pole placement controller to control the magnetic flux in Damavand tokamak", *Review of Scientific Instruments* vol. 86, 033503, 2015.
- [30] H. HosseinNia, I. Tejado, B. M. Vinagre, "Stability of fractional order switching systems", *Computers and Mathematics with Applications*, vol. 66, pp. 585–596, 2013.
- [31] S. Balochian, A. Khaki Sedigh "Sufficient condition for stabilization of linear time invariant fractional order switched systems and variable structure control stabilizers", *ISA Transactions*, vol. 51, pp. 65–73, 2012.
- [32] S. Balochian, "Stabilization of autonomous linear time invariant fractional order derivative switched systems with different derivative in subsystems", *bulletin of the polish academy of sciences technical sciences*, vol. 62, no. 3, pp. 495-503, 2014.
- [33] G. Chen, Y. Yang, "Stability of a class of nonlinear fractional order impulsive switched systems", *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, vol. 39, no. 5, pp.781-790, 2016.
- [34] S.H. HosseinNia, I. Tejado, B.M. Vinagre, "A method for the design of robust controllers