

Diagnos i fordon och andra tillämpningar

Erik Frisk

Fordonssystem
Institutionen för systemteknik
Linköpings universitet

29 november, 2011

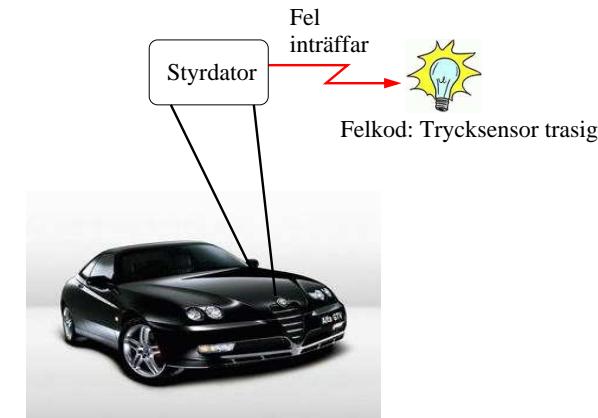


Linköping University

Vad är diagnos?

Diagnos är att automatiskt, och helst under normal drift,

- detektera fel.
- (ibland) isolera fel, dvs. peka ut vilken komponent som är trasig.



1 / 27

2 / 27

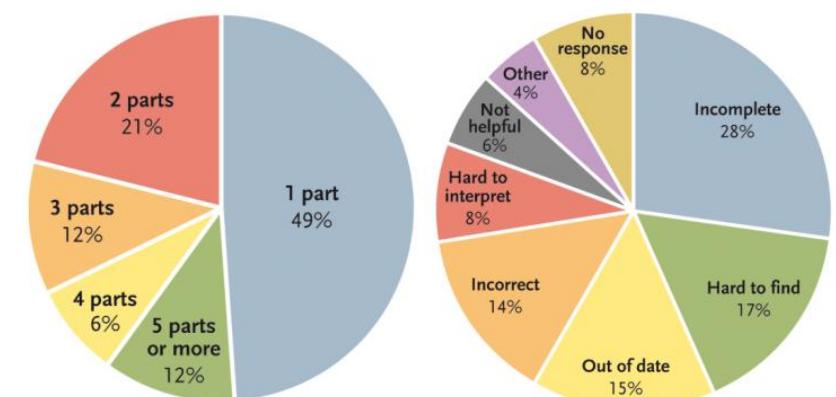
Varför diagnos i fordon?

- Lagkrav ställer hårdare och hårdare krav. Ursprungligen från Kalifornien OBD/OBD-II osv. men nu även i resten av USA/Europa.
- Även för lastbilar (2005 basic Euro 4, 2006 Euro 4, 2008 Euro 5)
- Tillgänglighet, reparerbarhet, mekanikerstöd
- Stor andel av utsläpp från bilar sker från bilar med felaktiga komponenter i emissionskontrollen (mer än 50% av emissionerna).
- Feltolerant reglering

Vad krävs?

- Alla komponenter som kan påverka emissioner måste diagnostiseras.
- Till exempel, i bränslesystemet måste ett hål med 0.5 mm diameter detekteras (från 2000 i OBD-II)

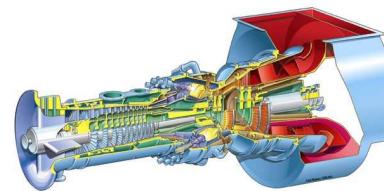
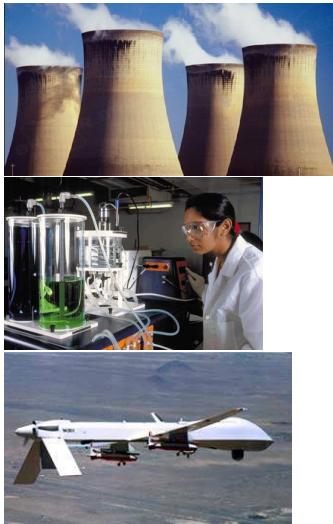
Varför diagnos i fordon?



3 / 27

4 / 27

Varför diagnos i andra tillämpningar?



CM & D
Financial Impact

Process Equipment Maintenance costs

- From a report by DuPont¹...

In many plants, maintenance budget is about 2/3 of annual net profit
Maintenance is today the largest single controllable expenditure in a plant



- #### ■ From study by Dow Chemicals²

Cost of unnecessary maintenance about the same size as plant profit



- #### ■ From a study by ARC (November 2003)

Asset management activities (checking, troubleshooting, calibration, repairs) are one of the leading time consuming activities. 80% of the survey see it as important /extremely important to reduce it



Maintenance costs represent a huge savings opportunity!

13rd. largest Chemical Company worldwide with 27 Billion USD in sales, 81,000 Employees and 12.5% Sales growth in 1 year
22nd largest Chemical Company worldwide with 32 Billion USD in sales, 46,000 Employees, and 18% Sales growth in 1 year
Source: Hoovers.com October 21, 2004

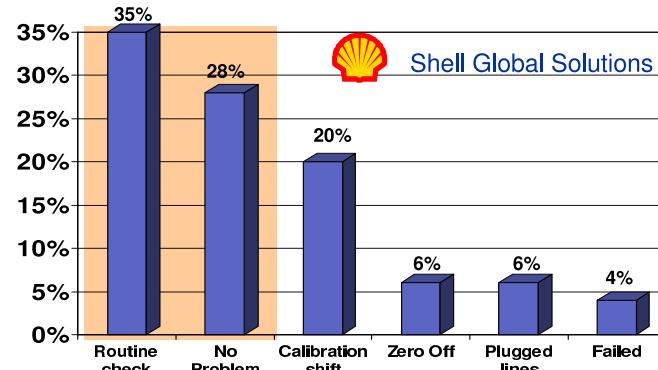
5 / 27

6 / 27

CM & D
Financial Impact

Instruments Preventive Maintenance

Potential for Predictive Maintenance with pressure transmitters

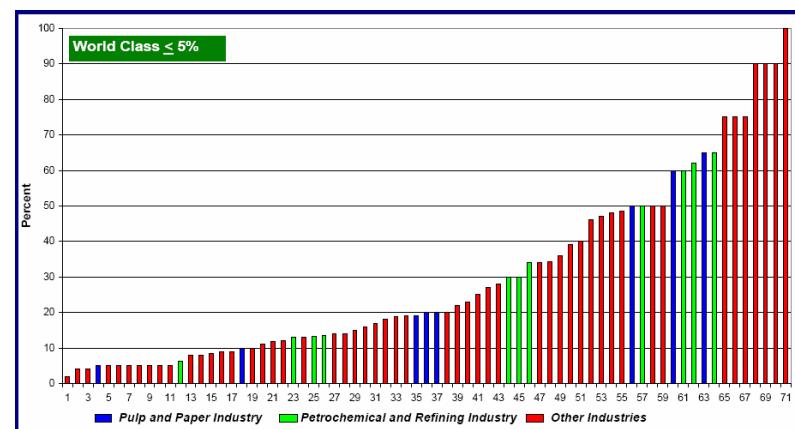


**63% of instrument maintenance labor results in no action taken
= waste of resources**

© ABB CM & D

CM & D
Financial Impact

Unplanned maintenance Benchmarks



© ABB CM & D

ABB's Consulting Services data source

7 / 27

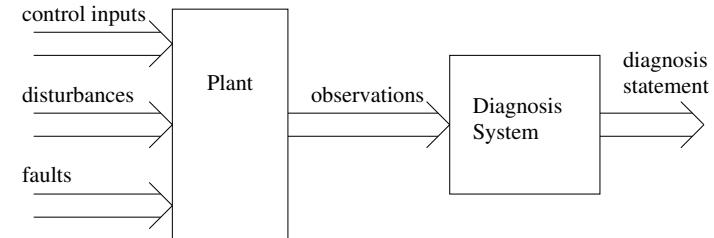
8 / 27

Ett svårt problem

- En ansenlig del av styrsystemskoden är diagnoskod (mer än 50% är vanligt)
- Något som ofta görs efteråt och i "mån av tid" vill man nu göra parallellt med övrig konstruktion.
- Konstruktion för diagnos (ex.vis sensorplacering, val av sensorer etc.)

Metodik krävs men saknas!

Vad är diagnos?



Diagnos

Givet observationer, en diagnos är en utsaga om komponenternas tillstånd som kan förklara observerat beteende.

Diagnosystem

Givet observationer: Hitta alla diagnoser.

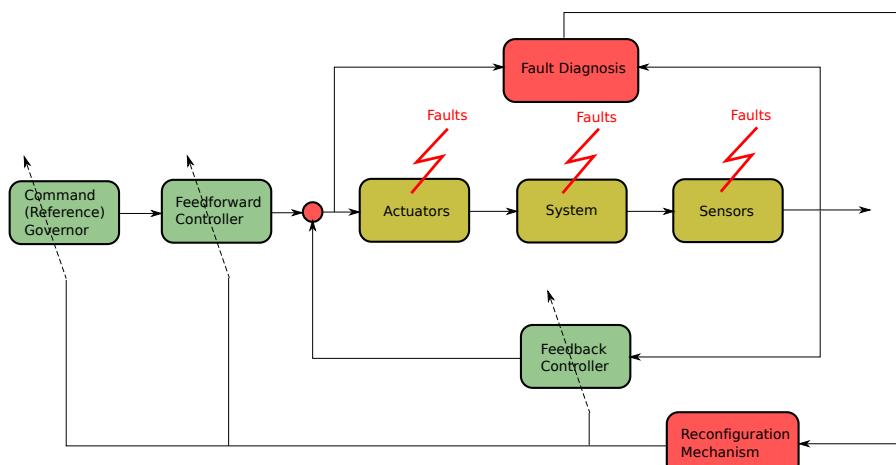
$$\text{alla diagnoser} = f(\text{observationer})$$

Feltolerant reglering

9 / 27

10 / 27

Feltolerant reglering



Traditionell diagnos och modellbaserad diagnos

- hårdvaruredundans
- tröskling av mätsignaler (limit-checking)
- hastighetsbegränsning av fysikaliska storheter (rate-limit)
- ofta olika begränsningar i olika arbetsområden

Traditionell diagnos är modellbaserad diagnos. Bara med väldigt enkla modeller.

Med mer avancerade modeller så kan man öka diagnosprestandan: snabbare detektion, mer exakt felisolering, färre falskalarmer etc. Allt till priset av mer modellarbete och svårare designuppgifter.

Möjligheten finns också att minska antalet sensorer, både för reglering och diagnos.

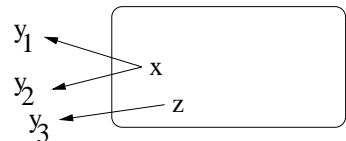
11 / 27

12 / 27

Redundans, modeller och modellbaserad diagnos

Förutsättningen för all diagnos är **redundans** som kan tillhandahållas av:

- Extra hårdvara, exempelvis flera sensorer som mäter samma storhet
- Modeller!

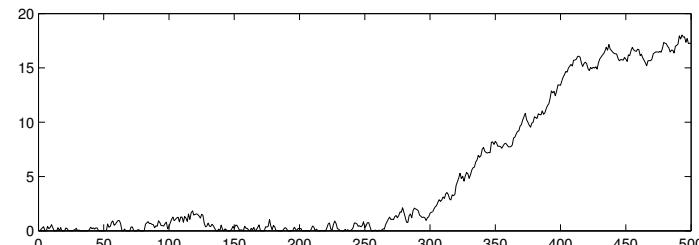
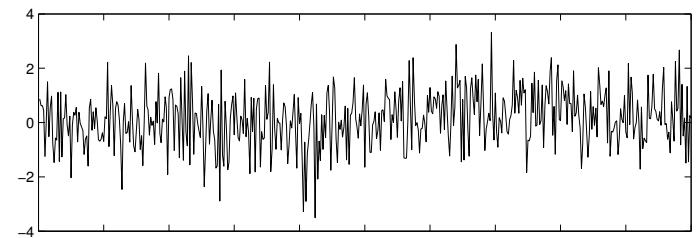


$$r_1 = y_1 - y_2$$

$$r_2 = y_1 - f(y_3)$$

$$r_3 = y_2 - f(y_3)$$

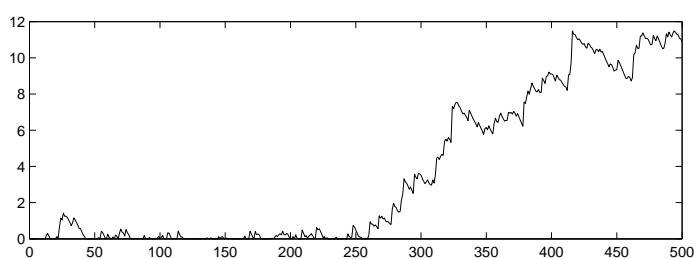
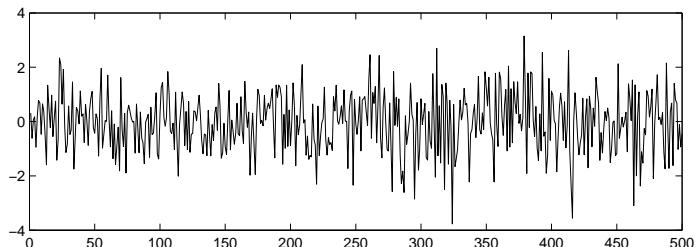
Var byter mätsignalen nivå?



13 / 27

14 / 27

Var byter mätsignalen svängningsfrekvens?



Felisolering

$$y_1 = 2u$$

$$y_2 = 4u + 1$$

Antag y_1 , y_2 och u är kända, då kan tre residualer bildas

$$r_1 = y_1 - 2u, \quad r_2 = y_2 - 4u - 1, \quad r_3 = 2y_1 - y_2 + 1$$

Alla är 0 då ekvationerna är uppfyllda, dvs. processen uppför sig som förväntat.

De tre residualerna reagerar olika på fel i sensorer och aktuatorer

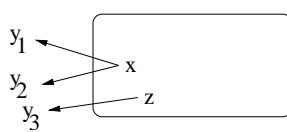
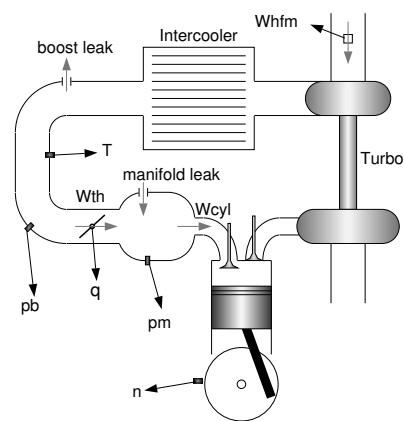
⇒ **Isolationsmöjligheter**

	f_1	f_2	f_u
r_1	X		X
r_2		X	X
r_3	X	X	

15 / 27

16 / 27

Exempel: Diagnos på en produktionsmotor

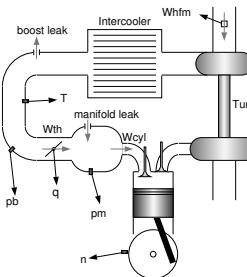


Samma tänk som för det enkla fallet, bara mer avancerade modeller

Lite olika typer av fel, kräver olika typer av modeller och därmed olika typer av signalbehandling.

17 / 27

Exempel på analytisk redundans i motorn



$$W_{cyl} = f_1(n, p_m)$$

$$W_{th} = f_2(\alpha, p_m, p_b)$$

Statiskt så gäller att $W_{hfm} = W_{th} = W_{cyl}$ om allt fungerar.

$$r_1 = W_{hfm} - W_{th} = W_{hfm} - f_2(\alpha, p_m, p_b)$$

$$r_2 = W_{hfm} - W_{cyl} = W_{hfm} - f_1(n, p_m)$$

$$r_3 = W_{cyl} - W_{th} = f_1(n, p_m) - f_2(\alpha, p_m, p_b)$$

Dessa är alla känsliga för **olika** fel \Rightarrow möjlighet till felisolering.

18 / 27

Modellering

Samma typ av medelvärdesmodell som ni redan sett i kursen används även här. Tex. flödet förbi trotteln modelleras av

$$W_{th} = \frac{K_{th} p_{boost}}{\sqrt{T}} \Psi\left(\frac{p_{man}}{p_{boost}}\right)$$

där

$$\Psi\left(\frac{p_{man}}{p_{boost}}\right) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2\kappa}{\kappa-1} \left\{ \left(\frac{p_{man}}{p_{boost}}\right)^{\frac{2}{\kappa}} - \left(\frac{p_{man}}{p_{boost}}\right)^{\frac{\kappa+1}{\kappa}} \right\}} & \text{om } \left(\frac{p_{man}}{p_{boost}}\right) \geq \left(\frac{2}{\kappa+1}\right)^{\frac{\kappa}{\kappa-1}} \\ \sqrt{\kappa \left(\frac{2}{\kappa+1}\right)^{\frac{\kappa+1}{\kappa-1}}} & \text{f.ö.} \end{cases}$$

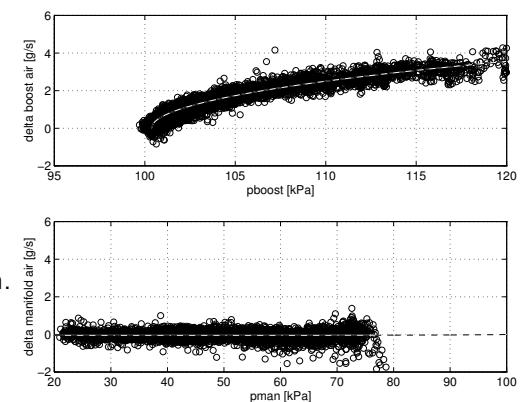
Felmodellering: Läckage innan/efter trottet

Inte bara felfritt fall behöver modelleras, även felet som ska detekteras och isoleras behöver modelleras.

$$W_{boostLeak} = k_b \frac{p_b}{\sqrt{T}} \Psi\left(\frac{p_{amb}}{p_b}\right)$$

$$W_{HFM} = W_{th} + W_{boostLeak}$$

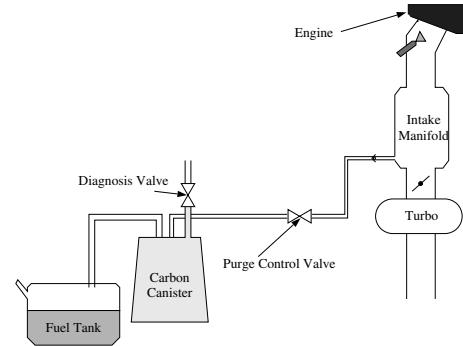
där k_b är **effektiv area** hos läckan.



19 / 27

20 / 27

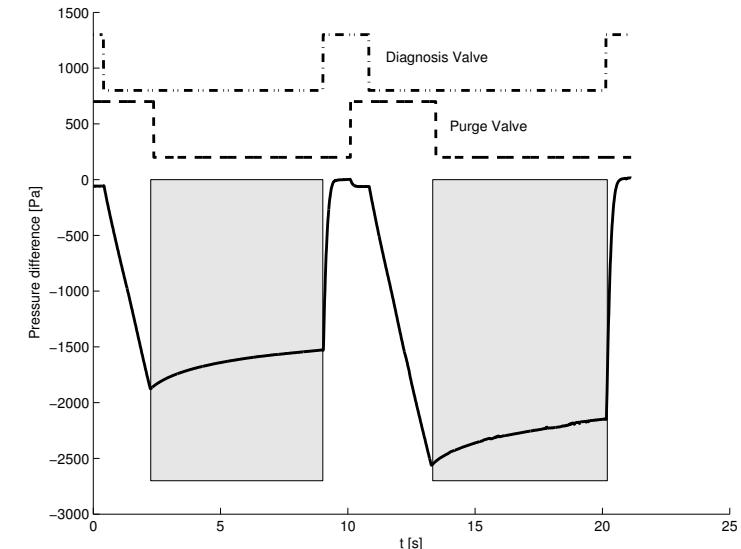
Evaporative Systems Monitoring



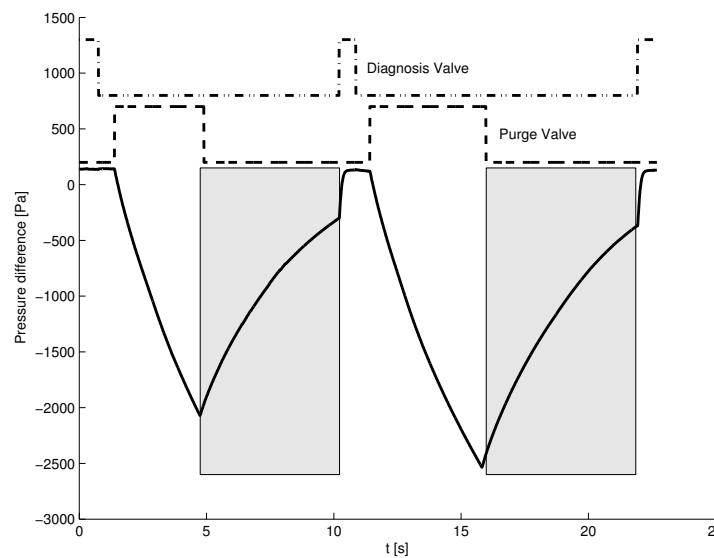
The OBDII system shall detect an evaporative system malfunction when the complete evaporative contains a leak or leaks that cumulatively are greater than or equal to a leak caused by a 0.040diameter orifice.

- California Air Resource Board, OBDII regulations, section 1968.2, Title 13.

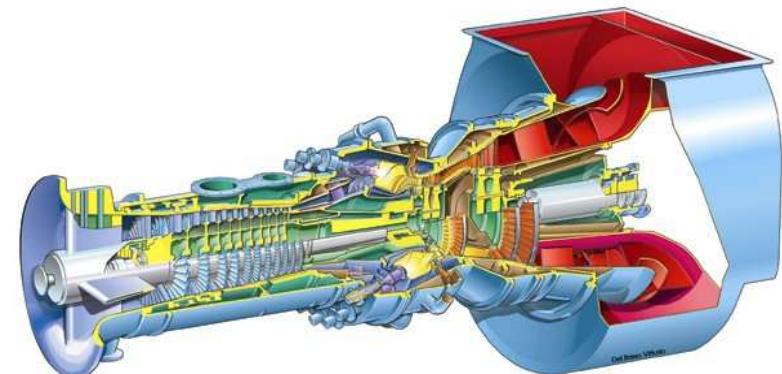
Trycksignalen då tanken är tät

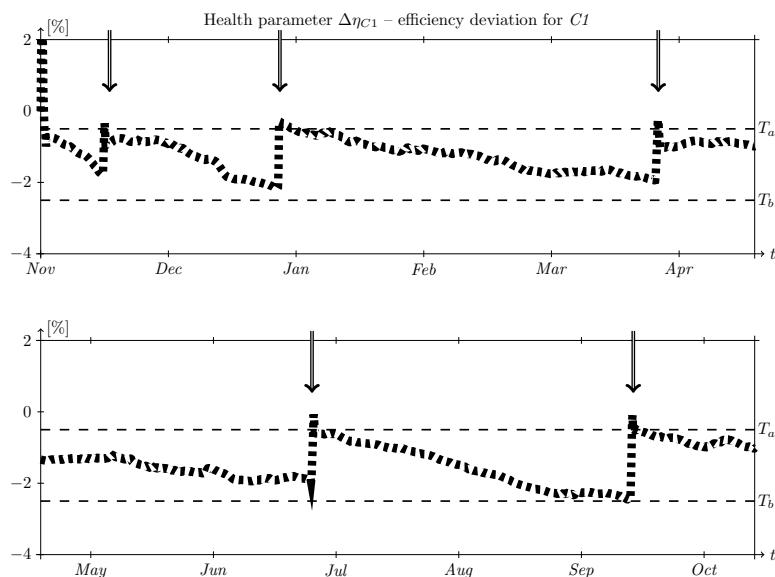


Trycksignalen med ett 1mm hål

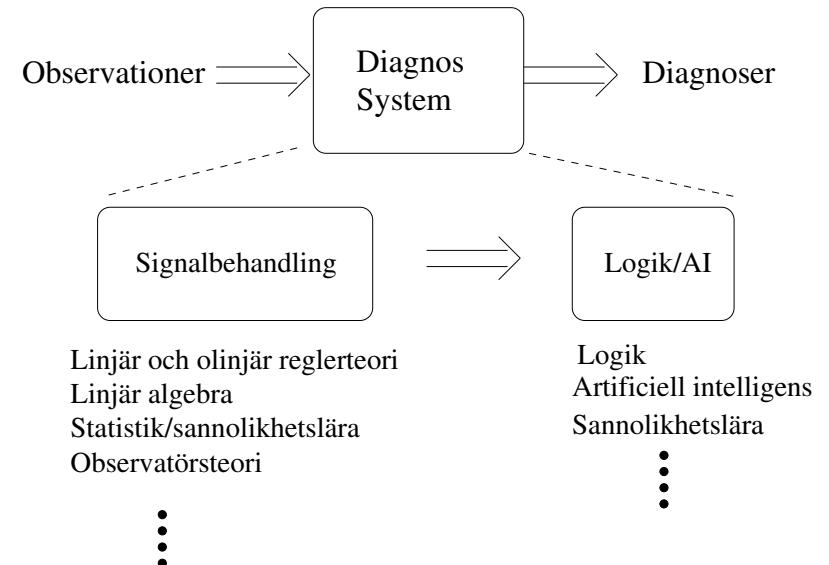


Övervakning av industriell gasturbin från Siemens





25 / 27



26 / 27

TSFS06: Diagnos och övervakning

Om det låter intressant så rekommenderas vår kurs:

TSFS06, Diagnos och övervakning är en unik kurs i Sverige, inget annat lärosäte erbjuder en kurs helt inriktad mot diagnos.

- 6hp.
- Börjar i mars.
- Teoretisk och metodikinriktad.
- Närmast tvärvetenskaplig kurs. Använder kunskap från många olika ämnen, till exempel: reglerteknik/signalbehandling, statistik/sannolikhetslära, och logik/artificiell intelligens.
- Kurs inom ett mycket forskningsintensivt ämne.
- Kursinnehåll nära forskningsfronten.
- Många möjligheter till exjobb.