

บทที่ 3

ทฤษฎีแบบจำลองทางคณิตศาสตร์

3.1 พื้นฐานของการสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์

การสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์เป็นการจำลองสถานะที่สภาวะต่างๆ ให้เหมือนของจริงให้มากที่สุด โดยใช้การเก็บข้อมูลทางสถิติ และ ทฤษฎีต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับระบบการทำงานเครื่อง สามารถเขียนแบบจำลองที่สภาวะต่างๆเข้าในโปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่มีระบบเหมือนของจริง.

3.2 การสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์

การทำนาย้อนได้ต้องอาศัย ค่าที่เป็นข้อมูลเกี่ยวกับเครื่องที่จะนำมาสร้างข้อมูลต่างๆที่เก็บไว้เป็นสถิติ และหาสูตรที่มีผลต่อเครื่องที่สามารถแทนค่าต่างๆเข้าไปในสูตรก็จะ ได้ค่าที่ต้องการ ความความเป็นจริง แต่ว่าการเก็บข้อมูลต่างๆ ไม่สามารถเก็บได้ถูกต้องเต็มร้อยเปอร์เซ็นต์ ฉะนั้นอาจมีค่าผิดพลาดอยู่บ้างต้องพยายามให้ค่าเข้าใกล้เคียงกับของจริงให้มากที่สุด เป็นหัวใจในการทำแบบจำลองทางคณิตศาสตร์เพื่อให้แน่ใจว่าการทำถูกต้อง เราจะนำค่าที่ได้แต่เครื่องมาใส่สูตรที่ใช้ในการเขียนโปรแกรมเพื่อจะสามารถเก็บข้อมูลเข้าที่ลงมากๆ แล้ว ค่าที่ออกมาราทำกรด ถอย เพื่อต้องการค่าที่ถูกต้องที่มีความเป็นไปได้ของเครื่องที่มาใส่จริงๆ

ดังนั้น ได้มีการพัฒนาแบบจำลองขึ้นอย่างมากและ ได้จัดเป็นสามหมวดแตกต่างกันดังกล่าวดังนี้

1. physical model ทฤษฎีของโมเดลกรุงได้พัฒนาเข้าตามกฎหมายทางเคมี และ ฟิสิกซ์
2. Empirical models จากการคำนวณทางคณิตศาสตร์ที่มีการเก็บสถิติไว้เป็นข้อมูล
3. Semiempirical models เป็นการรวมเข้ากันคือใช้ทั้งวิธีที่หนึ่งและสองหรือมีเครื่องวัด ข้อมูล

3.2.1 หลักการสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ของหม้อไอน้ำ

ก่อนอื่นต้องเข้าใจถึงหม้อไอน้ำว่าทำในถึงทำกี่ เพราะว่าหม้อไอน้ำมีประโยชน์มากในโรงงานอุตสาหกรรมที่ต้องใช้ไอน้ำให้น้ำมันเป็นการสืบเปลี่ยนที่น้ำเครื่องมาทดแทนหลายครั้งมีความเสี่ยงเกิดอันตรายเพราะว่าหม้อไอน้ำเป็นระบบที่ทำงานตลอดเวลาที่ต้องการคุ้มครองเป็นอย่างดี ในการสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ของหม้อไอน้ำจะมีหลักการสร้างดังนี้คือ

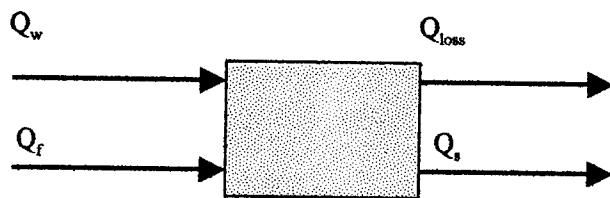
ขั้นแรก คือ การศึกษาค้นคว้าหาข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการทำแบบจำลองของสิ่งที่จะสร้างในโครงงานนี้คือหม้อไอน้ำมีเรนเข้าใจถึงระบบการทำงานต่างๆแล้วจึงทำการกำหนดค่าว่าจะสร้างในแบบแผนอย่างไรซึ่งในโครงงานนี้เราได้ทดลองเก็บค่าข้อมูลแบ่งไว้เป็นชุดโดยที่ชุดที่ 1 จะนำมาสร้างเป็นตัวแปรที่จะหาค่าคงที่ของหม้อไอน้ำหรือในโปรแกรมคือค่า A,B นั้นเอง

ขั้นที่สอง คือ นำข้อมูลที่ได้มาศึกษาหาสมการที่เกี่ยวข้องว่ามีความแปรผันๆ จำนวนเท่าไรมีอะไรบ้าง ในสมการ

ขั้นที่สาม คือ นำสมการที่ได้เขียนเป็นโปรแกรมคอมพิวเตอร์โดยที่โปรแกรมแรกจะเป็นโปรแกรมที่ใช้หาค่าคงที่ของหน้าอ่อนน้ำจากข้อมูลจำนวน 10 ตัวและเมื่อสามารถทำงานหาค่าคงที่ได้แล้วขั้นต่อไปคือสร้างโปรแกรมทำนายผล (Prediction) ซึ่งจะใช้ค่าคงที่ของโปรแกรมแรกนำมาประมาณหาค่าอุณหภูมิและความดันของข้อมูลที่เราใช้ทดสอบ

3.2.1.1 สมดุลความร้อนของหม้อไอน้ำ

เห็นว่าค่าความร้อนที่เกิดขึ้นของหน้าไอน้ำที่มีอยู่ในระบบมีดังนี้.



รูปที่ 3.1 ค่าความร้อนที่แสดงจากแบบจำลองของหม้อไอน้ำ

Q_w เป็นความร้อนที่เกิดขึ้นจากน้ำที่เข้าหม้อไอน้ำ (kJ/kg)

Q_f เป็นความร้อนที่เกิดขึ้นจากน้ำมันที่เข้าหม้อไอน้ำ (kJ/kg)

Q_{loss} เป็นความร้อนที่เกิดขึ้นจากการสูญเสียต่างๆ ที่เกิดจากหม้อไอน้ำ (kJ/kg)

Q_s เป็นความร้อนที่เกิดขึ้นจากการไหลดอกของไอน้ำ (kJ/kg)

ค่าพลังงานความร้อนหาได้จากสูตร

$$Q_w = M_w * C_p * T_{win}$$

$$Q_f = M_f * (LHV)$$

$$Q_s = M_s * H_g$$

$$Q_{loss} = Q_f + Q_w - Q_s$$

ความหมายค่าแต่ละค่า.

M_w อัตราการไหลดอกของน้ำที่เข้าหม้อไอน้ำ (kg/hr)

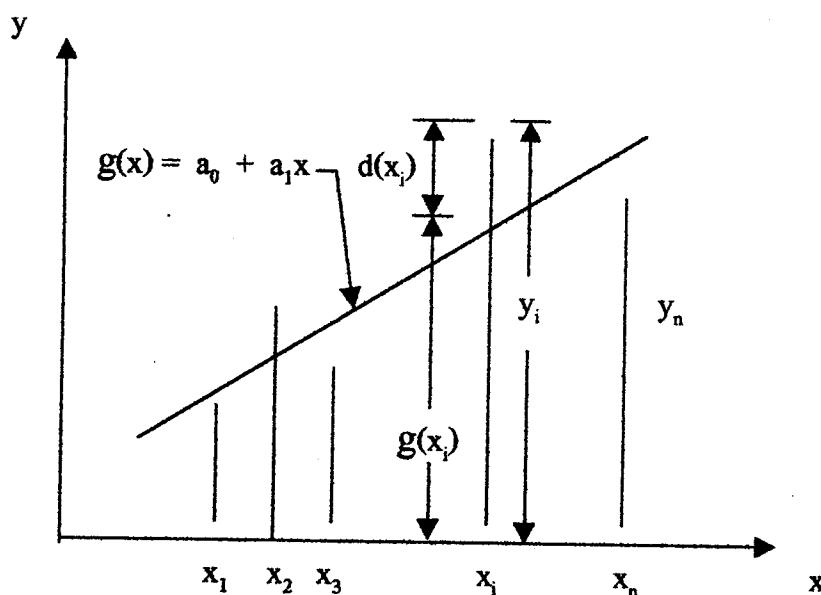
M_f อัตราการไหลดอกของน้ำมันที่ไหลดอกเข้าหม้อไอน้ำ (kg/hr)

M_i	อัตราการไหกของไอน้ำที่ออกจากหม้อไอน้ำ	(kg/hr)
C_p	ค่าความถูกความร้อนของน้ำที่สภาวะต่างๆ	(kJ/kg)
T_{win}	อุณหภูมิที่น้ำไหกเข้าของเตอร์	(°C)
(LHV)	ค่าความร้อนการเผาไหม้ของเชื้อเพลิง	(kJ/kg)
H_g	เอ็นไทรปีของไอน้ำที่ออกจากหม้อไอน้ำ	(kJ/kg)

หลังจากที่เก็บข้อมูลมา 4 ชุด ที่เวลา 5 นาที 2 ชุด และ ที่เวลา 10 นาที 2 ชุด แต่ละครั้งให้เก็บอย่างละ 10 ข้อมูลเพื่อนำมาใส่ในโปรแกรม แต่เนื่องจากเราถูกความเป็นไปของข้อมูลว่ามีแนวโน้มอย่างไรเพื่อจะสามารถใช้วิธีทางการทดลองว่าเป็นเชิงเส้นถูกชนิดอย่างไร เราตรวจสอบแล้วว่าเป็นเส้นตรงความชันเพิ่มขึ้น

สมการทดแทนเชิงเส้นดังนี้

$$\text{สมการที่ (3.1)} \quad g(x) = a_0 + a_1 x$$



รูปที่ 3.2 การทดสอบแบบเชิงเส้นโดยการประดิษฐ์พิมพ์ชันเส้นตรงจากชุดข้อมูลที่กำหนดมาให้

จากรูปจะเห็นได้ว่า ณ ตำแหน่ง x_i ของชุดข้อมูล i โดยค่าของฟังก์ชัน $g(x)$ ที่เราจะประดิษฐ์นี้จะมีค่าที่แตกต่างไปจากค่าของข้อมูล y_i เท่ากับ $d(x_i)$ ที่ตำแหน่งนั้นหมายถึงว่าค่าความผิดพลาด E ทั้งหมดที่เกิดขึ้นจากข้อมูลทั้งหมด n ข้อมูล อาจเขียนให้อยู่ในรูปแบบ ดังนี้

สมการที่ (3.2)

$$E = \sum_{i=1}^n (d(x_i))^2$$

ซึ่งในที่นี้เราทำการยกกำลังของค่าแตกต่าง $d(x_i)$ ก็เพื่อกำจัดค่าที่อาจมีเครื่องหมายเป็นลบ ดังนั้น สมการ (3.2) จะให้ความหมายความผิดพลาดทั้งหมด สมการ (3.2) สามารถเขียนได้ว่า

สมการที่ (3.3)

$$E = \sum_{i=1}^n (y_i - g(x_i))^2$$

แทนสมการ (3.1) ที่ $x = x_i$ ลงในสมการที่ (3.3)

สมการที่ (3.4)

$$E = \sum_{i=1}^n [y_i - (a_0 + a_1 x_i)]^2$$

จากสมการ (3.4) นี้เราระบุหาตัวไม่รู้ค่า a_0 และ a_1 ที่ต้องการได้โดยวิธีกำลังสองน้อยสุด (least-squares) ซึ่งจากวิธีการหาค่าต่ำสุด (minimization) ของค่าความผิดพลาดโดยเกี่ยวข้องกับตัวไม่รู้ค่านั้นคือ

สมการที่ (3.5a)

$$\frac{\delta E}{\delta a_0} = 0$$

และสมการที่ (3.5b)

$$\frac{\delta E}{\delta a_1} = 0$$

และเงื่อนไขในสมการ (3.5a) ให้ผลดังนี้

$$2 \left[\sum_{i=1}^n [y_i - (a_0 + a_1 x_i)] \right] (-1) = 0$$

$$\sum_{i=1}^n y_i - \sum_{i=1}^n a_0 - \sum_{i=1}^n a_1 x_i = 0$$

$$na_0 + \left(\sum_{i=1}^n x_i \right) a_1 = \sum_{i=1}^n y_i$$

และเงื่อนไขในสมการ (3.5a) ให้ผลดังนี้

$$2 \left[\sum_{i=1}^n [y_i - (a_0 + a_1 x_i)] \right] (-x_i) = 0$$

$$\sum_{i=1}^n x_i y_i - \sum_{i=1}^n a_0 x_i - \sum_{i=1}^n a_1 x_i^2 = 0$$

$$\left(\sum_{i=1}^n x_i \right) a_0 + \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right) a_1 = \sum_{i=1}^n x_i y_i$$

ทั้งสองสมการที่ได้สามารถเขียนให้อยู่ในรูปเมตริกซ์ได้ดังนี้

$$\begin{bmatrix} n & \sum_{i=1}^n x_i \\ \sum_{i=1}^n x_i & \sum_{i=1}^n x_i^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n y_i \\ \sum_{i=1}^n x_i y_i \end{bmatrix}$$

ซึ่งสามารถใช้กฎของครามอร์ในการแก้ระบบสมการนี้เพื่อหาค่าคงตัว a_0 และ a_1 ได้ดังนี้

$$a_0 = \frac{\left(\sum_{i=1}^n y_i \right) \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right) - \left(\sum_{i=1}^n x_i y_i \right) \left(\sum_{i=1}^n x_i \right)}{n \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right) - \left(\sum_{i=1}^n x_i \right)^2}$$

$$a_1 = \frac{n \left(\sum_{i=1}^n x_i y_i \right) - \left(\sum_{i=1}^n x_i \right) \left(\sum_{i=1}^n y_i \right)}{n \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right) - \left(\sum_{i=1}^n x_i \right)^2}$$

ค่าคงตัว a_0 และ a_1 ที่คำนวณได้นี้ เมื่อแทนกลับลงในสมการ (3.1) ก็จะได้สมการเส้นตรงที่แสดงการถดถอยแบบเชิงเส้นที่ต้องการ

ดังนั้น เมื่อสามารถหาค่าของ a_0 และ a_1 เพื่อนำเข้าไปใส่ในสูตรของพลังงานความร้อนของเชื้อเพลิง เพราะว่าพลังงานเชื้อเพลิงที่มีอัตราการให้หอน้ำมันไหลดสมำเสมอ และ เชื้อบอกกีนีความถูกต้องถึง 3 หน่วย และในนี้ให้ a_0 และ a_1 เท่ากับ A และ B เพื่อความเข้าใจง่ายขึ้นที่เขียนไว้ในโปรแกรมนี้

$$Q_{loss} = A + B * Q_f$$

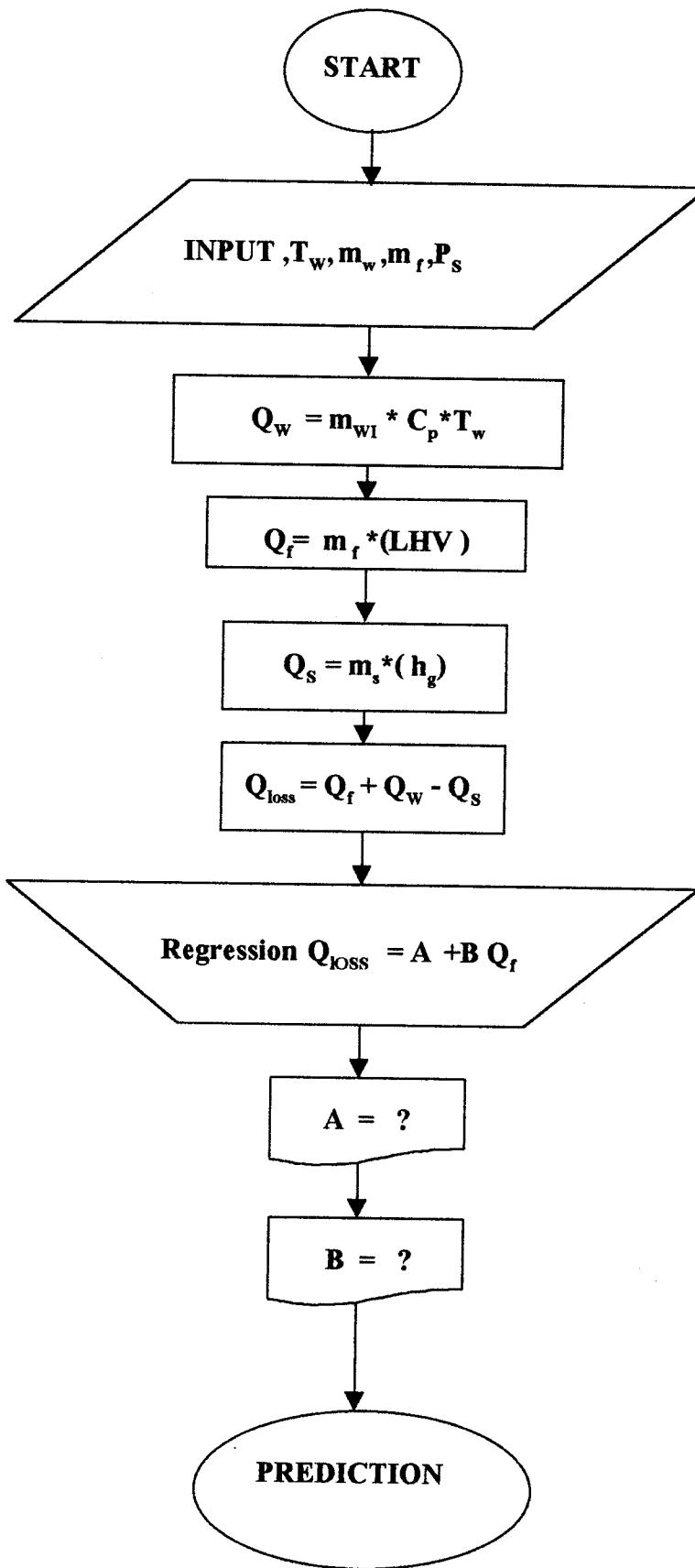
$$Q_w = M_w * C_p * T_{win}$$

$$Q_f = M_f * (HHV)$$

$$Q_s = Q_f + Q_w - Q_{loss}$$

เมื่อได้ค่าของพลังงานของไอน้ำที่ออกจากหม้อไอน้ำเพื่อหาค่าของหักปีเพื่อจะรักษาอุณหภูมิและความตันจากข้อมูลตารางตารางมาตรฐานของหม้อไอน้ำ

$$H_g = Q_s / M_s \longrightarrow P, T$$



ขั้นตอนการทำนายผลอุณหภูมิและความดัน

