

Рис. 12. График зависимости абсолютной ошибки измерения углов направления на Солнце с помощью прибора ОСД

Проведенные испытания подтвердили, что предельная ошибка определения параметров направления на источник света, измеренных оптическим солнечным датчиком, не превышает 3 угл.мин.

Выводы

Результаты проведенных работ заключаются в следующем.

1. Отработка прибора ОСД на стенде геометрической калибровки и испытаний позволила провести тестирование программно-алгоритмического обеспечения ОСД.

2. Определены реальные поля зрения штатных приборов ОСД. Поля зрения составляют примерно 120×60°.

3. Измерены среднеквадратические отклонения параметров направления на имитатор Солнца штатных приборов по всему полю зрения. СКО (σ) приборов в поле зрения не превышает 1 угл.мин.

4. Описанную выше отработку прошли все штатные приборы ОСД, которые в настоящее время успешно эксплуатируются на борту КА серии «Космос». Таким образом, подтверждены работоспособность приборов ОСД, соответствие приборов техническому заданию и заявленным техническим характеристикам.

УДК 629.7.071

ИССЛЕДОВАНИЕ СМЕЩЕНИЯ ЭНЕРГЕТИЧЕСКОГО ЦЕНТРА ИЗОБРАЖЕНИЙ ЗВЕЗД ОТНОСИТЕЛЬНО ГЕОМЕТРИЧЕСКОГО ЦЕНТРА НА ПЗС-МАТРИЦЕ И КОРРЕКЦИЯ МЕТОДИЧЕСКОЙ ОШИБКИ

Г.А. Аванесов, Т.В. Кондратьева, А.В. Никитин

Институт космических исследований Российской академии наук, Москва

Исследовано влияние методической ошибки (микродисторсии) на точность работы звездного координатора — определение астроориентации. С помощью компьютерного моделирования и экспериментов выявлен двумерный синусоидальный характер изменения величины методической ошибки, которая зависит от положения изображения звезды относительно растровой структуры ПЗС-матрицы прибора. Коррекция методической ошибки проведена путем компенсации синусоидальной функции, описывающей закон ее изменения, а также аппроксимацией изображения звезды на ПЗСматрице двумерной функцией Гаусса. Выигрыш от коррекции методической ошибки в экспериментах составил около 1 угл.с.; при компьютерном моделировании — более 3 угл.с., что указывает на предельно достижимую точность.

Method error (microdistortion) influence on the star tracker operation (attitude control) accuracy was studied. Computer simulation and experiments have revealed two-dimensional sinusoidal nature of method error variations. This error value depends on the star image location relative to the instrument's CCD array raster. The method error was corrected by both the compensation of the sine function describing the law of its change as well as the approximation of the star image on the CCD array by the two-dimensional Gauss function. In experiments the method error correction gain was about 1 arcsec and this value exceeded 3 arcsec for computer simulation, thus revealing the maximum possible accuracy.

Введение

Одним из основных критериев качества систем определения ориентации является точность. При использовании звездных координаторов — приборов БОКЗ-М — для управления космическим аппаратом (КА) в режиме реального времени, а также для решения задачи стабилизации КА по выбранной

звезде (гидирования) необходимо получать стабильную точность до сотой доли элемента (пиксела) ПЗС-матрицы прибора.

Точность работы прибора обусловлена параметрами его оптико-электронного тракта: функцией рассеяния точки, формируемой прибором; уровнем и неравномерностью сигнала темнового тока; внешними факторами — уровнем и неравномерностью фонового сигнала, — а также математическим методом определения астроориентации.

Основной вклад в ошибку определения ориентации в приборе, наряду с шумовой составляющей и дисторсией объектива прибора, вносит микродисторсия, величина которой зависит от положения изображений звезд относительно растровой структуры ПЗС-матрицы. Здесь мы исследуем микродисторсию.

1. Метод среднего взвешенного

Исследование микродисторсии было проведено в приложении к звездному координатору — прибору БОКЗ-М. Приведем краткое описание его основных параметров.

В приборе БОКЗ-М в качестве устройства, регистрирующего изображения участка звездного неба, используется матрица «Лев-2» 512×512 элементов с размером пиксела 16×16 мкм. Угловые размеры пиксела при фокусном расстоянии объектива прибора, равном 60 мм, составляют 55 угл.с. Диаметр кругового поля зрения 8°. Относительное отверстие 1:2,5. Прибор БОКЗ-М имеет 8-разрядное АЦП. Бортовой каталог включает 8350 звезд до +7,5 звездной величины.

Алгоритм работы прибора состоит из следующих основных процедур:

- регистрация кадра и вычитание низкочастотной составляющей изображения;
- локализация изображений звезд, определение координат энергетических центров и интегральной яркости;
- распознавание звезд в бортовом каталоге прибора;
- расчет элементов ориентации осей приборной системы координат во второй экваториальной системе координат.

Среднеквадратическая ошибка определения ориентации для прибора БОКЗ-М по результатом летных испытаний во внутренней системе координат составляет: $\sigma_{x,y} = 1,5$ угл.с, $\sigma_{z} = 15$ угл.с.

Точность работы прибора зависит от точности определения угловых расстояний между звездами, величины которых являются функциями от координат энергетических центров изображений звезд, зарегистрированных на растровой структуре ПЗС-матрицы, и измеряются в системе координат прибора с некоторыми аддитивными ошибками.

Координаты энергетического центра изображения звезды в приборе БОКЗ-М вычисляются с субпиксельной точностью с использованием метода среднего взвешенного на этапе локализации звездных объектов [1].

При вычислении центра координат звезды по методу среднего взвешенного расчет производится по следующим формулам:

$$x = \sum_{i} p_{i} x_{i},$$

$$y = \sum_{i} p_{i} y_{i},$$
(1)

где x_i и y_i — координаты *i*-го пиксела ПЗС-матрицы, формирующего изображение звезды; $p_i = \frac{u_i}{\sum_i u_i}$ — весовые коэффи-

циенты, определяемые как отношение яркости в *i*-м пикселе к интегральной яркости изображения звезды.

В долях пиксела ПЗС-матрицы и с учетом его линейного размера имеем



где *I* и *J* — координаты центра ПЗС-матрицы, Δ — линейный размер пиксела ПЗС-матрицы.

Среднеквадратическое отклонение функции (1) определяется как:

$$\sigma_{\tilde{x}}^{2} = \frac{\sum_{i} \left(x_{i} - \tilde{x}\right)^{2}}{\left(\sum_{i} u_{i}\right)^{2}} \sigma_{u}^{2} + \sum_{i} p_{i}^{2} \sigma_{x}^{2},$$

$$\sigma_{\tilde{y}}^{2} = \frac{\sum_{i} \left(y_{i} - \tilde{y}\right)^{2}}{\left(\sum_{i} u_{i}\right)^{2}} \sigma_{u}^{2} + \sum_{i} p_{i}^{2} \sigma_{y}^{2}.$$

Из выражений (3) следует, что точность определения энергетического центра звезды зависит от размеров пиксела ПЗС-матрицы и от отношения сигнал/шум.

(3)

Вычисление координат энергетического центра изображения звезды по методу среднего взвешенного приводит к ошибке, зависящей от положения пятна изображения на дискретной структуре растра ПЗС-матрицы.

2. Компьютерное моделирование

Для изучения основных закономерностей изменения величины методической ошибки было проведено компьютерное моделирование, выполненное в среде MatLab.

Изображение звезды моделировалось двумерным нормальным распределением:

$$f(x, y) = k \frac{1}{2\pi\sigma_x \sigma_y} e^{\frac{-(x-\mu_x)^2}{2\sigma_x^2}} e^{\frac{-(y-\mu_y)^2}{2\sigma_y^2}},$$
(4)

где μ_x и μ_y — математические ожидания; σ_x и σ_y — среднеквадратические отклонения по осям *X* и *Y*, соответственно; *k* — коэффициент, учитывающий интегральную яркость звезды.

На рис. 1*а* показано распределение яркости изображения звезды, при $\sigma = \sigma_x = \sigma_y = 0,5$. Величина о выражена в долях элемента дискретизации. Значение $\sigma = 0,5$ соответствует расфокусировке объектива в приборе БОКЗ-М. При этом звезда



Рис. 1. Имитация изображения звезды: *а* — функция нормального распределения, имитирующая звезду; *б* — изображение имитируемой звезды на ПЗС-матрице

с интегральной яркостью 450 градаций АЦП (соответствующая пятой звездной величине) будет занимать окрестность 5×5 элементов на ПЗС-матрице (рис. 16).

Перемещение изображения звезды осуществлялось по дискретной структуре, имитирующей фрагмент растра ПЗСматрицы размером 11×11 пикселов (рис. 2).



Рис. 2. Перемещение изображения звезды на ПЗС-матрице

Перемещение осуществлялось в пределах пиксела ПЗСматрицы с шагом dx/49, dy/49 по осям X и Y, соответственно, где dx, dy — линейные размеры пиксела. Для каждого положения изображения звезды по методу среднего взвешенного с использованием выражения (2) вычислялись координаты энергетического центра изображения звезды. Методическая ошибка определялась как разность между рассчитанной и заданной координатой энергетического центра изображения звезды:

$$F(x) = x_c - x_0,$$

$$F(y) = y_c - y_0.$$
(5)

Закон изменения величины методической ошибки имеет периодический характер и в одномерном случае (рис. 3*a*) описывается следующей функцией:

$$F(x) \approx S_x(x) \approx \sin(2\pi f_x x), \qquad (6)$$

где f(x) — пространственная частота ($f_x = 1/dx$), зависящая от линейного размера пиксела ПЗС-матрицы (dx).

В точках с координатами x = 0, dx/2 и dx методическая ошибка равна нулю, а в точках x = dx/4 и 3dx/4 отклонение ошибки от нуля достигает максимума.

В более точной формулировке для двумерного случая методическая ошибка описывается произведением двух функций, зависящих от координат *x* и *y*:

$$F^{2}(x, y) \approx S_{x}(x)S_{y}(y).$$
⁽⁷⁾

Или

$$F(x,y) = A_0 \frac{S_x(x)S_y(y)}{\sqrt{S_x(x)S_y(y)}},$$
(8)

где A_0 — коэффициент, определяющий максимальное значение ошибки. Деление на квадратный корень в выражении (8) сделано для нормирования и сохранения знака функции.

Из выражения (7) видно, что величина методической ошибки зависит одновременно от двух координат (x, y). На рис. Зе показан график изменения методической ошибки при перемещении центра яркости изображения звезды в об-



Рис. 3. Графики методической ошибки: a — в одномерном случае при смещениях центра яркости изображения звезды в пределах одного пиксела; δ — при перемещении центра яркости изображения звезды вдоль оси X, значение координаты Y является константой: y = (1/8)dy; (1/4)dy; (1/2)dy; (3/4)dy; <math>e — при перемещении центра яркости изображения звезды в области 1×1 пиксел ПЗС-матрицы; e — при перемещении центра яркости изображения звезды в области 3×1 пиксел ПЗС-матрицы

ласти, равной 1 пикселу ПЗС-матрицы, на рис. 3*г* — в пределах 3 пикселей.

На рис. Зб приведены графики изменения методической ошибки при перемещении центра звезды вдоль оси X. При этом значение координаты Y является константой и $S_y(y)$ играет роль дополнительного амплитудного множителя для всего выражения (7); на графике (см. рис. Зб) это показано в виде изменения амплитуды синусоиды для значений y = (1/8)dy; (1/4)dy; (1/2)dy; (3/4)dy. При значении Y, равном 1/2 пиксела, что соответствует центру пиксела, ошибка равна нулю. При Y, равном 1/4 и 3/4 пиксела, методическая ошиб-ка имеет максимальное значение, при этом фаза методической ошибки меняется на противоположную, что объясняется изменением знака функции $S_y(y)$.



Рис. 4. Аппроксимация методической ошибки

Функция, описывающая закон изменения методической ошибки, близка к синусоидальной. На рис. 4 приведены график функции методической ошибки (ME) $S_x(x)$ и график функции $U_{sin}(x)$:

 $U_{\sin}(x) = k \sin(2\pi f_x x). \tag{9}$

Функции имеют одинаковую амплитуду, равную 0,1008 в долях пиксела.

Максимальное значение функции рассогласования (разности функций (ME) $S_x(x)$ и $U_{sin}(x)$), также представленной на рисунке, равно 0,004 в долях пиксела.

Была проведена аппроксимация функции методической ошибки рядом Фурье:

$$U_{FFT}\left(x\right) = a_0 + \sum_n a_n \sin\left(2\pi n f_x x + \varphi_n\right). \tag{10}$$

На рис.4 представлены графики функций рассогласования функции методической ошибки (ME) $S_x(x)$ и функции $U_{FFT}(x)$ для n = 1, 2, ..., 6.

Когда функция аппроксимации учитывает шесть членов ряда Фурье (n = 6), максимум ошибки рассогласования составляет 0,0052 в долях пиксела.

В табл. 1 представлены результаты аппроксимации функции методической ошибки. Видно, что функция $U_{sin}(x)$ хо-

рошо аппроксимирует методическую ошибку. Максимум методической ошибки $S_x(x)$, который составляет 5,544 угл.с, может быть уменьшен до 0,22 угл.с. Среднеквадратическое отклонение (СКО) методической ошибки при этом уменьшается с 3,982 до 0,12 угл.с. Такой же результат уменьшения методической ошибки дает аппроксимация рядом Фурье при учете пяти членов (n = 5). (В табл. 1 эти значения выделены полужирным шрифтом.)

Таблица 1.	Результаты аппроксимации функции
	методической ошибки

Функция	Параметр					
	макси- мум, доли пиксела	мак- симум, угл.с	мак- симум, мкм	СКО, доли пиксела	СКО, угл.с	СКО, мкм
методической ошибки (ME) $S_{x}(x)$	0,1008	5,5440	1,6128	0,0724	3,9820	1,1584
Usin(x)	0,1008	5,5440	1,6128	0,0720	3,9600	1,152
рассогласова- ния	0,0040	0,2200	0,064	0,0023	0,1265	0,0368
рассогласова- ния <i>n</i> = 1	0,0683	3,7565	1,0928	0,0500	2,7500	0,8
рассогласова- ния <i>n</i> = 2	0,0588	3,2340	0,9408	0,0492	2,7060	0,7872
рассогласова- ния <i>n</i> = 3	0,0287	1,5785	0,4592	0,0180	0,9900	0,288
рассогласова- ния <i>n</i> = 4	0,0097	0,5335	0,1552	0,0045	0,2475	0,072
рассогласова- ния <i>n</i> = 5	0,0063	0,3465	0,1008	0,0022	0,1210	0,0352
рассогласова- ния $n = 6$	0,0052	0,286	0,0832	0,0016	0,088	0,0256

Зависимость методической ошибки от параметров изображения звезды

Исследовалась зависимость методической ошибки от параметров нормального распределения. Величина среднеквадратического отклонения (о) функции нормального распределения, которой моделируется изображение звезды, определяет





Рис. 5. Зависимость методической ошибки от параметров изображения звезды

расфокусировку объектива в приборе БОКЗ-М. На рис. 5 представлен график изменения методической ошибки в зависимости от величины о.

Оптимальным с точки зрения миниминизации ошибки является значение $\sigma = 0,6$ в долях пиксела. Максимум ошибки при этом равен 0,05 в долях писксела (2,75 угл.с.), среднеквадратическое отклонение 0,03 (1,65 угл.с.) (табл. 2; в таблице эти значения выделены полужирным шрифтом).

Таблица 2.	Изменения методической ошибки в зависимости от вели	1-
	чины о	

Параметры методической ошибки	Параметры функции нормального распределения, СКО, доли пиксела						ı
	0,4	0,5	0,6	0,7	0,8	0,9	1,0
Максимум методи- ческой ошибки, доли пиксела	0,58	0,1	0,05	0,15	0,6	1,46	2,7
СКО методической ошибки, доли пиксела	0,42	0,07	0,03	0,05	0,28	0,78	1,52

Процедура обработки изображений зарегистрированных звезд обычно включает «пороговую обработку» — вычитание из общего сигнала некоторого постоянного порогового значения сигнала с целью исключения влияния шумовой составляющей (которая, как полагается, лежит ниже уровня порога) на дальнейшую обработку полезного сигнала.

В приборе БОКЗ-М нижний порог рассчитывается как некоторая постоянная составляющая яркости (зависящая от уровня общего фона, в том числе, от уровня темнового тока) плюс 3σ, где под σ понимают среднеквадратическое отклонение яркости, рассчитанное по всему кадру изображения.

Результаты исследования зависимости методической ошибки от величины порога представлены на рис. 6. Видно, что «пороговая обработка» оказывает значительное влияние на величину методической ошибки, максимум которой может превышать размер пиксела. Объясняется это тем, что «пороговая обработка» искажает изображение звезды на ПЗС-матрице, что приводит к увеличению методической ошибки.



Рис. 6. Зависимость методической ошибки от нижнего порогового уровня сигнала

3. Эксперименты на стенде динамических испытаний

Эксперименты по исследованию методической ошибки были проведены на стенде динамических испытаний (СДИ), созданном в оптико-физическом отделе ИКИ РАН для проведения испытаний звездных координаторов [2]. СДИ позволяет в реальном времени имитировать орбитальное движение КА, динамику движения, воздействие внешних условий космического пространства на звездный координатор.

На рис. 7 представлен общий вид СДИ и показаны его основные части.

Светооптические условия моделируются на СДИ с помощью цифрового жидкокристаллического монитора, коллиматорного объектива, светозащиты и специального программного обеспечения.

На экран цифрового монитора с помощью специального программного обеспечения, заложенного в персональный компьютер СДИ, проецируется участок небесной сферы со звездами. Плоскость экрана цифрового монитора находится в фокальной плоскости коллиматорного объектива.

Коллиматорный объектив преобразовывает световые потоки от точечных источников («звезд»), имеющих размер пиксела цифрового монитора, в плоскопараллельные свето-





вые пучки, которые под разными углами, в зависимости от расположения звезд на экране цифрового монитора относительно оптической оси коллиматорного объектива, приходят на входной зрачок объектива прибора. Таким образом, на СДИ моделируются оптические условия, при которых звезды находятся на бесконечности от прибора.

При проведении экспериментов по исследованию методической ошибки на экран имитатора звезд выводился участок небесной сферы с центральными координатами: прямое восхождение $\alpha = 34^\circ$, склонение $\delta = 44^\circ$.

На экране имитатора СДИ звезды имели размер 2×2 пиксела. Изображения звезд регистрировались прибором БОКЗ-М в статике. Данные о звездах, взятых в обработку, приведены в табл. 3.

Угловые смещения звезд осуществлялись с шагом по d $\alpha = 2$ угл.с в диапазоне изменения α , равном трем пискелам ПЗС-матрицы (≈180 угл.с), и по б путем изменения б с шагом d $\delta = 10$ угл.с в диапазоне (60 угл.с). Таким образом, смещение изображений звезд происходило в области, равной трем пикселам ПЗС-матрицы, расположенным вдоль строки.

Сканирование вдоль столбцов осуществлялось аналогичным образом также в диапазоне, равном трем пикселам. В каждой точке экспонирование проводилось несколько раз (6...7 раз), и для каждой звезды рассчитывались усредненные координаты центра энергетической яркости (*x*, *y*), вычисленные по методу среднего взвешенного.

Таблица 3. Данные о звездах, взятых в обработку

№ звез- ды	Координата X (в элементах ПЗС-матрицы)	Координата У (в элементах ПЗС-матрицы)	Интегральная яркость (в еди- ницах младшего разряда АЦП)	Число пиксе- лов, занимае- мых изображе- нием звезды
1	412,36	68,89	354	10
2	353,82	382,24	1231	10
3	296,25	244,43	331	8
4	241,99	259,34	777	9
5	233,82	46,84	484	8
6	212,90	25,12	348	9
7	175,66	112,27	498	9

Поскольку растровые структуры имитатора звезд и ПЗСматрицы прибора были развернуты относительно друг друга, смещение происходило не строго вдоль строк или столбцов ПЗС-матрицы. На графике смещения центра изображения звезды (рис. 8) это наблюдается в виде постоянного тренда. Предварительная обработка включала аппроксимацию тренда прямой и его вычитание из величины методической ошибки. Были также вычтены постоянные значения, соответствующие начальным координатам центров звезд.

На рис. 9*а* представлена двумерная функция методической ошибки, вычисленная для звезды № 1 (см. табл. 3) в области 3×1 пиксела. График имеет вид, аналогичный графику (рис. 3*г*), приведенному выше и полученному при компьютерном моделировании. На рис. 9*а* видны периодические изменения величины ошибки с характерными максимумами и минимумами. На рис. 9*б* более детально можно видеть изменения ошибки в одномерном случае. Максимальное значение методической ошибки составляло 0,088 пиксела (1,4 мкм, или 4,84 угл.с), СКО было равно 0,017 пиксела (0,272 мкм, или 0,94 угл.с).



Рис. 8. Микроперемещения центра интегральной яркости звезды (с начальными координатами (412,36; 68,89)) на ПЗС-матрице по осям *X* и *Y*



Рис. 9. Функция методической ошибки в области 3×1 пиксел ПЗСматрицы: a — график двумерной функции методической ошибки; δ — серия графиков изменения методической ошибки в диапазоне 3×1 пиксел ПЗС-матрицы

При смещениях в диапазоне 60 угл.с по б для звезд, зарегистрированных на кадре, были рассчитаны ошибки единицы веса по координатам *X* и *Y*, суммарное среднеквадратическое отклонение ошибки единицы веса, среднеквадратические отклонения по координатам: прямое восхождение, склонение, азимут. Результаты представлены на рис. 10 и в табл. 4.

Из данных таблицы следует, что средняя среднеквадратическая ошибка по совокупности звезд зависит от методической ошибки — график среднеквадратической ошибки имеет квазисинусоидальный характер. Аппроксимация средней СКО уравнением прямой позволяет оценить выигрыш от устранения методической ошибки, который в среднем составляет 0,4 угл.с по α и δ и 6,6 угл.с — по азимуту.



Рис. 10. Изменения методической ошибки при микроперемещениях внутри пиксела, рассчитанные для совокупности звезд: *a* — графики среднеквадратических ошибок (ошибок единицы веса) по координатам *X* и *Y*; *б* — график суммарного среднеквадратического отклонения ошибки единицы веса; *в* — графики среднеквадратических отклонений по координатам «прямое восхождение» (α) и «склонение» (δ); *г* — график среднеквадратического отклонения по координате «азимут»

Параметр			Out	lõka		
	ошибка едини- цы веса по <i>х</i> , мкм	ошибка едини- цы веса по у, мкм	СКО ошибки единицы веса, мкм	СКО прямого восхождения, α, угл.с	СКО склоне- ния, δ, угл.с	СКО азимута, <i>А</i> , угл.с
Методическая	1,8	2,2	1,3	2,84	2,1	42,6
ошиока по резуль- татам измерений	(0,2 yrn.c)	(2.11.14 OC,/)	(4,4 yrn.c)			
Результаты коррек-	1,7	1,9	1,1	2,4	1,7	36,0
ции методической ошибки	(5,8 yfh.c)	(6,53 угл.с)	(3,7 угл.с)			
Выигрыш от кор-	0,1	0,3	0,2	0,44	0,4	6,6
рекции ошибки	(0,4 угл.с)	(1,03 угл.с)	(0,7 угл.с)			

4. Определение параметров двумерной функции Гаусса

Альтернативным подходом к уменьшению методической ошибки является аппроксимация изображения звезды, зарегистрированного на ПЗС-матрице функцией Гаусса.

Определение параметров двумерной функции Гаусса, аппроксимирующей изображение звезды, было выполнено по следующему алгоритму.

1. Вокруг максимума изображения звезды выделялся фрагмент размером 5х5 элементов. При этом полагалось, что каждый элемент изображения является двумерным интегралом искомой функции:

$$I_{ij} = k_m \int_{-1/2}^{1/2} \int_{-1/2}^{1/2} \frac{1}{2\pi\sigma_x \sigma_y} \exp\left(\frac{-\left(x - x_0\right)^2}{2\sigma_x^2} + \frac{-\left(y - y_0\right)^2}{2\sigma_y^2}\right) dx dy, \quad (11)$$

где x_0 , y_0 — координаты центра изображения звезды; k_m — масштабный коэффициент; σ_x , σ_y — среднеквадратические отклонения, ширина функции рассеяния (11) по X и Y по уровню 1/3.

2. Для каждого элемента составлялось одно уравнение связи функции Гаусса с яркостью элемента:

$$F_k = I_k - I_k^{\text{M3M}} = 0,$$
 (12)

где I_k — интегральная яркость элемента с номером k, вычисленная по формуле (11); $I_k^{_{\rm H3M}}$ — измеренная яркость элемента с номером k; k — номер элемента изображения звезды (от 0 до 24).

Система состояла из 25 уравнений с пятью определяемыми параметрами: $x_0, y_0, k_m, \sigma_x, \sigma_y$.

3. Данная система нелинейных уравнений была линеаризована и решалась по способу наименьших квадратов методом последовательных приближений. В результате решения за счет избыточности системы были определены ошибка аппроксимации распределения и ошибки каждого из определяемых параметров. Интерес представляют ошибки определения параметров центра искомой функции. Они, по сути, и являются точностью определения координат центра звезды по методу Гаусса:

$$\mu = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{25} V_i^2}{25 - 5}},$$
(13)

$$\sigma_{x0} = \mu \sqrt{q_{22}} , \qquad (14)$$

$$\sigma_{y0} = \mu \sqrt{q_{33}} , \qquad (15)$$

где V_i — разности между значением аппроксимирующей функции и реальным распределением яркости изображения звезды в *i*-м элементе; q_{ii} — диагональные элементы обратной матрицы нормальных уравнений; μ — среднеквадратическая ошибка единицы веса; σ_{x0} , σ_{y0} _ среднеквадратические отклонения, ширина распределения по осям X и Y по уровню 1/3.

4. Проводилась оценка точности определения параметров аппроксимации.

Применение предложенного метода аппроксимации яркости изображения звезды двумерной функцией Гаусса в алгоритме работы прибора БОКЗ-М на этапе локализации позволяет уменьшить среднеквадратическую ошибку определения направления на звезды до 0,9 мкм (3,09 угл.с). Среднеквадратическая ошибка определения направлений на звезды методом среднего взвешенного составляет 1,4 мкм (4,8 угл.с).

5. Проецировалось изображение имитатора звезды на ПЗС-матрицу прибора БОКЗ-М

Эксперименты по исследованию методической ошибки были проведены с помощью имитатора звезды. Общая схема эксперимента представлена на рис. 11. В качестве имитато-



Рис. 11. Проецирование имитатора звезды на ПЗС-матрицу прибора БОКЗ-М. Схема эксперимента



Рис. 12. Области проецирования изображения звезды на ПЗС-матрицу

ра звезды была использована автоколлимационная насадка (AK) на теодолит, с помощью которой был сформирован параллельный пучок лучей. Изображение имитатора звезды было спроецировано на ПЗС-матрицу прибора БОКЗ-М.

Изображение звезды проецировалось в двух областях ПЗС-матрицы: в центре и на краю поля зрения прибора (рис. 12).

В каждом положении поворот теодолита осуществлялся в диапазоне 3 угл.мин. (180 угл.с) раздельно по горизонтали и по вертикали с шагом 10 угл.с.

В табл. 5*а* и 5*б* приведены изображения звезд, спроецированных в центр и на край ПЗС-матрицы. На краю видна асимметричная форма распределения световой энергии в изображении звезды, что объясняется искажениями, вносимыми объективом прибора.

В табл. 6 представлены параметры функции рассеяния, аппроксимирующей изображение имитатора звезды и точность определения координат изображений (отклонение координат центра изображения звезды от истинного центра и среднеквадратические ошибки).

Таблица 5*а*. Распределение яркости изображения звезды в центре ПЗС-матрицы

Y	X							
	257	258	259	260	261			
253	0	14	13	2	0			
254	7	99	80	14	0			
255	10	148	115	15	0			
256	1	35	35	3	0			
257	0	0	0	0	0			

Таблица 56. Распределение яркости изображения звезды на краю ПЗС-матрицы

Y	X						
	434	435	436	437	438		
439	0	6	23	5	0		
440	4	52	110	31	3		
441	9	92	168	55	2		
442	1	32	89	33	1		
443	0	0	1	0	0		

Таблица 6. Параметры функции рассеяния, аппроксимирующей изображение имитатора звезды

Инте- гральная яркость звезды	Координата X центра изображения звезды	Координата У центра изображения звезды	Средне- квадрати- ческое от- клонение σ _x , пиксел	Средне- квадрати- ческое от- клонение σ _y , пиксел	Среднеква- дратическая ошибка единицы веса, градации АЦП
584	$258,42\pm0,01$	254,71±0,02	0,56	0,68	4,7
717	435,88±0,02	440,89±0,02	0,68	0,85	3,9

При работе с изображением имитатора звезды метод среднего взвешенного и метод Гаусса позволяют определять координаты центра изображения звезды с одинаковой точностью, составляющей 0,02 в долях пиксела ПЗС-матрицы (1,1 угл.с).

Графики изменения методической ошибки представлены на рис. 13.



Рис. 13. Графики изменения методической ошибки

В табл. 7 для каждой серии измерений представлены средние значения методической ошибки и ее среднеквадратическое отклонение.

Параметр		Область ПЗ	ВС-матрицы	
	горизонталь- ный центр поля зрения, ГЦПЗ	вертикаль- ный центр поля зрения, ВЦПЗ	горизонталь- ный край поля зрения, ГКПЗ	вертикаль- ный край поля зрения, ВКПЗ
Математиче- ское ожидание (угл.с)	-0,24	-1,17	-0,017	0,99
Максимальное значение (угл.с)	0,93	1,74	1,23	3,56
Минимальное значение (угл.с)	-1,59	-3,87	-1,59	-0,47
Среднеквадра- тическая ошиб- ка (угл.с)	0,64	1,74	0,854	1,08

Таблица 7. Значения методической ошибки

Из приведенных данных видно, что при вертикальных перемещениях методическая ошибка имеет бо́льшие значения, чем при горизонтальных. Максимальное значение среднеквадратического отклонения методической ошибки составляет 1,74 угл.с. (в табл. 7 выделено полужирным шрифтом).

6. Проводилась съемка звездного неба.

Определение методической ошибки было проведено по результатам съемки звездного неба из обсерватории, находящейся на крыше здания ИКИ РАН. Прибор БОКЗ-М устанавливался на имитаторе посадочной плоскости, которая была выставлена в зенит. Реальные звезды перемещались относительно прибора за счет вращения Земли с угловой скоростью 15 угл.с/с. Снимались серии кадров с временным интервалом 10 с между кадрами. Время начала экспонирования фиксировалось по компьютерным часам.

Далее в процессе обработки на каждом кадре проводилась локализация изображений звезд и вычислялись их центры интегральной яркости.

Для каждой звезды, изображенной на серии кадров, рассчитывались измеренный угол поворота, средняя угловая скорость движения, теоретический угол поворота, ошибка определения угла.

Измеренный угол поворота определялся по формуле:

$$\alpha_{_{\rm H3M}} = \arctan \frac{\sqrt{\left(x - x_0\right)^2 + \left(y - y_0\right)^2}}{f},$$
 (16)

где x, y — текущие координаты центра звезды; x_0, y_0 —координаты центра изображения звезды на первом кадре; f — фокусное расстояние объектива.

Угловая скорость вычислялась для каждой звезды на соседних кадрах i и i + 1:

$$\omega_{i} = \frac{\alpha_{_{\text{ИЗМ}}}\left(i+1\right) - \alpha_{_{\text{ИЗM}}}\left(i\right)}{t_{i+1} - t_{i}}.$$
(17)

В качестве теоретической угловой скорости принималось усредненное значение ω_i .

Теоретический угол поворота был рассчитан следующим образом:

$$\alpha_m = \omega \left(t_i - t_0 \right), \tag{18}$$

разность между теоретическим и измеренным углами характеризует методическую ошибку прибора. График методической ошибки представлен на рис. 14, максимум ошибки составил 4 угл.с, среднеквадратическое отклонение — 2,7 угл.с.

В табл. 8*а* и 8*б* представлены распределения яркостей изображений звезд пятой и седьмой звездных величин.

Таблица 8а. Распределение яркости изображения звезд пятой звездной величины

Y	X							
	163	164	165	166	167			
196	0	0	0	0	0			
197	0	22	42	9	0			
198	0	71	147	19	0			
199	0	5	17	6	0			
200	0	0	0	0	0			

Таблица 86. Распределение яркости изображения звезд седьмой звездной величины

Y	X							
	391	392	393	394	395			
119	0	0	0	0	0			
120	0	0	3	0	0			
121	0	1	23	2	0			
122	0	0	0	0	0			
123	0	0	0	0	0			



Рис. 14. График методической ошибки

Параметры функции рассеяния, аппроксимирующей изображения звезд и точность их определения, представлены в табл. 9.

Таблица 9. Параметры функции рассеяния, аппроксимирующей изображения звезд

Интеграль- ная яркость звезды	Координата Хцентра изображе- ния звезды	Координата У центра изображе- ния звезды	Среднеква- дратическое отклонение о _x , пиксел	Среднеква- дратическое отклонение о _y , пиксел	Среднеква- дратическая ошибка единицы веса, града- ции АЦП
338	164,772±0,01	197,863±0,01	0,52	0,45	1,4
29	393,039±0,01	$120,877\pm0,01$	0,338	0,32	0,1

Метод среднего взвешенного и метод Гаусса при работе с 5-й звездной величиной дают одинаковую точность определения центра изображения звезды (0,01 в долях элемента ПЗС-матрицы). При определении центра изображения звезды 7-й звездной величины точность метода среднего взвешенного составляет 0,03 (1,6 угл.с) в долях элемента, в то время как метод Гаусса сохраняет точность 0,01 (0,6 угл.с) элемента.

Основные результаты

В табл. 10 представлены основные результаты проведенных исследований величины методической ошибки.

Вид эксперимента	Ошибка методическая, оцененная по методу сред- него взвешенного, угл.с	Ошибка после кор- рекции, угл.с
Компьютерное моделиро- вание (аппроксимация функцией sin)	4	0,12
Эксперименты на СДИ	4,4	3,7
Аппроксимация функцией Гаусса	4,8	3,09
Эксперименты с автоколли- мационным теодолитом	1,7 (для одной звезды)	
Съемка звезд	2,7 (для одной звезды)	

Таблица 10. Основные результаты оценки величины методической ошибки

Заключение

Результаты компьютерного моделирования продемонстрировали потенциальную возможность уменьшения методической ошибки с помощью аппроксимации закона ее изменения синусоидальной функцией.

Эксперименты, проведенные на СДИ, подтвердили результаты моделирования, закон изменения методической ошибки имеет синусоидальный характер. Однако в реальном случае, что видно по результатом экспериментов на СДИ, выигрыш от коррекции методической ошибки может составлять около 1 угл.с.

Аппроксимация изображения звезды на ПЗС-матрице двумерной функцией Гаусса приводит к уменьшению методической ошибки более чем на 1 угл.с. Причем преимущества аппроксимации функцией Гаусса становятся особенно заметны, когда звезда проецируется на край ПЗС-матрицы прибора, и изображение звезды становится более асимметричным.

Поскольку по результатам компьютерного моделирования при перемещениях по ПЗС-матрице изображения звезды, заданной двумерной функцией Гаусса, методическая ошибка составила 0,12 угл.с, при точной аппроксимации функции распределения звезды двумерной функцией Гаусса в пределе можно достичь указанной точности.

Литература

- Аванесов Г.А., Алексашин Е.П., Алексашина Г.А., Балебанов В.И., Зиман Я.Л., Красиков В.А., Снеткова Н.И. Математическое обеспечение определения ориентации КА по изображениям звездного неба // Оптико-электронные приборы в космич. экспериментах. М.: Наука, 1983. С. 124–157.
- Кондратьева Т.В. Моделирование движения космических аппаратов и внешних условий космического пространства в процессе наземных испытаний звездных координаторов: Препринт. Пр-2120. М.: ИКИ РАН, 2005.

РЕЗУЛЬТАТЫ ИСПЫТАНИЙ ПЗС-МАТРИЦ РОССИЙСКОГО И ЗАРУБЕЖНОГО ПРОИЗВОДСТВА НА ИСТОЧНИКАХ ЗАРЯЖЕННЫХ ЧАСТИЦ

Г.А. Аванесов, В.В. Акимов, С.В. Воронков

Институт космических исследований Российской академии наук, Москва

Приведены результаты облучения ПЗС-матриц российского и зарубежного производства протонами с энергиями 155 МэВ. Показано, что при протонном воздействии на ПЗС-матрицах образуются устойчивые дефекты изображения. Установлено наличие зависимости количества дефектов на ПЗС от ее температуры, и обоснована необходимость охлаждения ПЗС-матриц в звездных датчиках для повышения их помехозащищенности при воздействии протонов.

Results of the Russian and foreign CCD arrays irradiation by protons with an energy of 155 MeV are presented. It is shown that stable image defects appear on a CCD array under proton impact. A dependence of the number of defects on a CCD on its temperature has been determined. The necessity of star trackers' CCD arrays cooling in order to improve their immunity to proton impact is substantiated.

Введение

Начиная с 1999 г. в космосе функционируют датчики звездной ориентации, разрабатываемые в Институте космических исследований Российской академии наук (ИКИ РАН). К числу таких датчиков относятся приборы БОКЗ, БОКЗ-У, БОКЗ-М. Наибольшее время в космосе провели приборы БОКЗ, функционирующие на геостационарном спутнике «Ямал-100» с 1999 г. по настоящее время, и приборы БОКЗ-У, работающие на Международной космической станции (МКС) с 2000 г. Последнее поколение звездных датчиков — приборы БОКЗ-М — до настоящего времени использовались в менее длительных проектах, продолжительностью от нескольких месяцев до нескольких лет, хотя их срок активного существования составляет до 15 лет. В течение указанного срока приборы должны успешно выполнять задачу определения параметров ориентации, что обеспечивается надежной работой всех компонентов. входящих в состав