

### 3.3. WYBÓR PROCESU WA PRZYDATNEGO DIAGNOSTYCZNIE

Pierwszym krokiem w diagnostyce jest określenie jej celów szczegółowych wpływających z jasno określonego zadania diagnostycznego. Znaczy to, że jeśli mamy określić stan maszyny, to w pierw musimy zdefiniować składowe jej wektora stanu  $\{X\} = \{x_1, \dots, x_n\}$  (patrz punkt 3.2.1) lub też mówiąc inaczej, zdefiniować przestrzeń uszkodzeń interesującego nas obiektu. Wyrażając się językiem zastosowań diagnostyki należy określić: potencjalnie możliwe uszkodzenia maszyny, ich prawdopodobieństwo wystąpienia, średni bezawaryjny czas pracy dla każdego typu uszkodzenia itp. Dane te warto wesprzeć analizą niezawodnościową – ekonomiczną, tak jak się to zaleca w rozdziale 8 monografii [7]. Takie postawienie zagadnienia wyboru wymiarowości wektora stanu  $\{X\}$  jest wynikiem wartościowania potrzeb i próbą odpowiedzi na pytanie: co w danej maszynie należy diagnozować? Wrócimy do niego w przykładach rozdziału 5, tutaj zaś przyjmujemy, że przestrzeń maszyny jest określona tak, że wymiarowość i charakter wektora stanu jest znany. Znaczy to, że „wiemy czego nie wiemy”, co jest już dużym osiągnięciem. Dalszym krokiem w rozpracowywaniu zagadnienia diagnostyki obiektu mechanicznego jest obecnie próba określenia WA symptomów stanu jako analogu wektora stanu  $\{X\}$ . Zagadnieniu temu poświęcimy następnym podpunkty tego rozdziału.