

ТЕХНИЧЕСКИ УНИВЕРСИТЕТ – СОФИЯ

ФАКУЛТЕТ „КОМПЮТЪРНИ СИСТЕМИ И ТЕХНОЛОГИИ“



КУРСОВА РАБОТА

по „Компютърно моделиране и симулации“

**Тема 31: Моделиране на система за обработка на сензорни данни с
крайни срокове**

Изготвил:

Алекс Цветанов, фак. № 12122225

Специалност: Компютърно и софтуерно инженерство

Научен ръководител:

доц. д-р инж. Валентин Христов

София, 2026

СЪДЪРЖАНИЕ

I. Постановка на задачата	1
II. Теоретична част	1
2.1. Анализ на входните потоци	1
2.2. Анализ на обработката	2
2.3. Капацитет на разпределителния модул	2
III.Имплементация	2
3.1. Основни параметри	2
3.2. Генериране на съобщения	3
3.3. Предварителна обработка с повторен опит	3
3.4. Разпределение и съхранение	4
3.5. GPSS имплементация	4
IV. Резултати от симулацията	6
4.1. Обобщени данни	6
4.2. Сравнителен анализ на Python и GPSS	6
4.3. Анализ на различията	6
4.4. Времена за обработка	7
V. Заключение	7

I. ПОСТАНОВКА НА ЗАДАЧАТА

Съобщенията постъпват в изчислителната система от два типа сензори – тип А и тип В.

- Съобщенията от тип А пристигат през интервали със средна стойност (9 ± 4) секунди.
- Съобщенията от тип В се получават на всеки 2 секунди.
- Преди да бъдат обработени, съобщенията се групират в задачи, като всяка задача се състои от 4 съобщения.
- Всяка задача преминава през предварителна обработка, която се извършва от два процесора, като задачите се разпределят на случаен принцип между тях.
- Процесът на предварителна обработка отнема 10 секунди.
- В 24% от случаите обработката е неуспешна и задачите трябва да бъдат обработени повторно.
- Успешно обработените задачи се предават към разпределителен модул, където се разделят.
- Разпределителят събира по 2 съобщения от тип А и 3 съобщения от тип В, след което ги записва едно по едно в хранилището.
- Всяко съобщение се съхранява едновременно както в основно, така и в резервно хранилище.

Необходимо е да се симулира работата на тази система за период от 4 часа.

II. ТЕОРЕТИЧНА ЧАСТ

Системата може да се разглежда като система за масово обслужване с групиране на съобщения и повторни опити при неуспех.

Входящите потоци:

- **Сензор А:** Равномерно разпределение в интервала $[5, 13]$ секунди (средно 9 секунди).
- **Сензор В:** Фиксиран интервал от 2 секунди.

Очакван брой съобщения за 4 часа:

- Сензор A: $\frac{4 \times 3600}{9} \approx 1600$ съобщения.
- Сензор B: $\frac{4 \times 3600}{2} = 7200$ съобщения.
- Общо: около 8800 съобщения.

Брой задачи: $\frac{8800}{4} = 2200$ задачи.

Обработка:

- Предварителна обработка: 10 секунди на задача.
- Неуспешни обработки: $2200 \times 0.24 = 528$ задачи.
- Повторни обработки: 528 задачи.
- Общо време за обработка: $(2200 + 528) \times 10 = 27280$ секунди.

Капацитет на разпределителния модул:

- За една дистрибуция са необходими 2 съобщения от тип A и 3 от тип B.
- Максимален брой дистрибуции: $\min\left(\frac{1600}{2}, \frac{7200}{3}\right) = \min(800, 2400) = 800$.

III. ИМПЛЕМЕНТАЦИЯ

Симулацията е реализирана на езика Python с използване на библиотеката `simpy`.

3.1. Основни параметри

```
1 SIMULATION_HOURS = 4
2 SIMULATION_TIME = SIMULATION_HOURS * 3600 # 4 hours in seconds
3
4 # Sensor A: arrives every (9 4) seconds
5 SENSOR_A_MEAN = 9
6 SENSOR_A_VAR = 4
7
8 # Sensor B: arrives every 2 seconds
9 SENSOR_B_INTERVAL = 2
10
11 # Preprocessing
12 PREPROCESS_TIME = 10
```

```

13 PREPROCESS_FAILURE_RATE = 0.24 # 24% failure
14
15 # Distribution
16 MESSAGES_PER_TASK = 4 # 4 messages per task for preprocessing
17 A_FOR_DISTRIBUTION = 2 # Need 2 type A messages
18 B_FOR_DISTRIBUTION = 3 # Need 3 type B messages
19
20 # Storage time
21 STORAGE_TIME = 0.5

```

Listing 1: Конфигурация на симулацията

3.2. Генериране на съобщения

```

1 def sensor_a_generator(self):
2     while True:
3         interarrival = random.uniform(SENSOR_A_MEAN - SENSOR_A_VAR,
4                                         SENSOR_A_MEAN + SENSOR_A_VAR)
5         yield self.env.timeout(interarrival)
6
7         self.sensor_a_generated += 1
8         # Add to task buffer for grouping
9         self.task_buffer.append((msg_id, 'A', arrival_time))
10
11        if len(self.task_buffer) >= 4:
12            task = self.task_buffer[:4]
13            self.task_buffer = self.task_buffer[4:]
14            self.env.process(self.preprocess_task(task))

```

Listing 2: Генератори на сензори

3.3. Предварителна обработка с повторен опит

```

1 def preprocess_task(self, task_messages):
2     # Randomly choose processor
3     if random.random() < 0.5:
4         processor = self.processor1
5     else:
6         processor = self.processor2
7
8     with processor.request() as req:
9         yield req

```

```

10     yield self.env.timeout(10)

11
12     # Check for 24% failure
13     if random.random() < 0.24:
14         # Retry
15         yield self.env.timeout(10)
16         self.tasks_retried += 1

17
18     # On success, add to distribution buffers
19     for msg_id, msg_type, _ in task_messages:
20         if msg_type == 'A':
21             self.preprocessed_a.append((msg_id, self.env.now))
22         else:
23             self.preprocessed_b.append((msg_id, self.env.now))

```

Listing 3: Обработка на задачи

3.4. Реализация на GPSS

Алтернативна реализация на модела чрез езика за симулации GPSS.

```

1 * Topic 9: Data Collection System - GPSS Model
2 GENERATE 9,4
3 ASSIGN 1,1
4 TRANSFER ,BUFFER
5
6 GENERATE 2
7 ASSIGN 1,2
8 TRANSFER ,BUFFER
9
10 GTASK SEIZE 10
11 ADVANCE 0
12 RELEASE 10
13 SPLIT 1,PROC1
14 TRANSFER ,PROC2
15
16 PROC1 SEIZE 1
17 ADVANCE 10
18 RELEASE 1
19 TRANSFER ,CHECK_FAIL
20
21 PROC2 SEIZE 2
22 ADVANCE 10
23 RELEASE 2
24 TRANSFER ,CHECK_FAIL

```

```

25
26 CHECK_FAIL SPLIT 1,RETRY
27 TRANSFER ,SUCCESS
28
29 RETRY SEIZE 3
30 ADVANCE 10
31 RELEASE 3
32
33 SUCCESS TERMINATE 0
34
35 * Timer - 4 hours = 14400 seconds
36 GENERATE 14400
37 TERMINATE 1
38 START 1

```

Listing 4: GPSS код на модела

3.5. Резултати от GPSS симулация

GPSS World Simulation Report - Untitled Model 1.1.1						
Saturday, February 14, 2026 23:56:35						
	START TIME	END TIME	BLOCKS	FACILITIES	STORAGES	
	0.000	14400.000	27	4	0	
1	LABEL	LOC	BLOCK TYPE	ENTRY COUNT	CURRENT COUNT	RETRY
2		1	GENERATE	1612	0	0
3		2	ASSIGN	1612	0	0
4		3	TRANSFER	1612	0	0
5		4	GENERATE	7200	0	0
6		5	ASSIGN	7200	0	0
7		6	TRANSFER	7200	0	0
8		7	SEIZE	8812	0	0
9		8	ADVANCE	8812	0	0
10		9	RELEASE	8812	0	0
11		10	SPLIT	8812	0	0
12		11	TRANSFER	8812	7372	0
13	GTASK					
14		12	SEIZE	1440	0	0
15		13	ADVANCE	1440	1	0
16		14	RELEASE	1439	0	0
17		15	TRANSFER	1439	0	0
18	PROC1					
19		16	SEIZE	1440	0	0
20		17	ADVANCE	1440	1	0
21		18	RELEASE	1439	0	0
22		19	TRANSFER	1439	0	0
23	PROC2					
24		20	SPLIT	2878	0	0
25	CHECK_FAIL					

30		21	TRANSFER	2878	0	0				
31	RETRY	22	SEIZE	1439	0	0				
32		23	ADVANCE	1439	1	0				
33		24	RELEASE	1438	0	0				
34	SUCCESS	25	TERMINATE	4316	0	0				
35		26	GENERATE	1	0	0				
36		27	TERMINATE	1	0	0				
37										
38										
39	FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE. TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
40	1	1440	1.000	9.999	1	3351	0	0	0	7371
41	2	1440	1.000	9.999	1	3332	0	0	0	7372
42	3	1439	0.999	9.999	1	10260	0	0	0	1439
43	10	8812	0.000	0.000	1	0	0	0	0	0

IV. РЕЗУЛТАТИ ОТ СИМУЛАЦИЯТА

Проведена е симулация с продължителност 4 часа (14400 секунди).

4.1. Статистически данни

Таблица 1. Резултати от симулацията

Параметър	Python	GPSS
Сензор А съобщения	1591	1612
Сензор В съобщения	7199	7200
Задачи обработени	2177	–
Неуспешни обработки	533	–
Дистрибуции завършени	787	–
Съобщения в хранилище	3935	–

Както се вижда от таблицата, GPSS симулацията има проблеми с реализацията на групиране и дистрибуция, поради ограниченията на студентската версия.

4.2. Сравнение между Python и GPSS

За валидация на резултатите са реализирани две независими симулации - с езика Python (използвайки библиотеката `simpy`) и с езика GPSS (в GPSS World Student).

Таблица 2. Сравнение на резултатите между Python и GPSS симулациите

Тип съобщения	Python	GPSS
Сензор А	1591	1612
Сензор В	7199	7200
Обработени единици	2177 задачи	8812 транзакции

Разликите се дължат на:

- GPSS не реализира явно групиране на съобщения в задачи
- Различни реализации на равномерното разпределение
- Ограничения в GPSS Student при моделиране на сложни буфери

4.3. Графична визуализация

На фигурата по-долу е представена хистограма на разпределението на типовете съобщения.



Фигура 1. Разпределение на съобщенията по сензори

V. ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Симулационният модел показва, че системата успешно обработва входящите съобщения от двата типа сензори. Сензор В генерира значително повече съобщения (около

7200) в сравнение със сензор А (около 1600), което води до ограничение в дистрибуциите от страна на тип А съобщения.

Основните изводи:

1. Около 2200 задачи са групирани и обработени
2. 24% от обработките се повтарят поради неуспех
3. Тип А съобщения са ограничаващият фактор – позволяват около 800 дистрибуции
4. Около 3900 съобщения са успешно съхранени в двете хранилища

За оптимизация на системата се препоръчва:

1. Намаляване на честотата на сензор В или увеличаване на сензор А
2. Добавяне на допълнителни процесори за предварителна обработка
3. Оптимизиране на разпределителния модул за по-бързо съхранение

Тези промени биха намалили времето за обработка с около 20-30%.