

目录

一、问题的提出	1
1.1 问题的背景	1
1.2 问题的提出	2
二、问题的分析	2
2.1 问题的整体分析	2
2.2 问题一的分析	2
2.3 问题二的分析	3
2.4 问题三的分析	3
三、模型的假设	3
四、符号说明	3
五、模型的建立与求解	4
5.1 模型的准备	4
5.2 模型一的建立	4
5.3 模型二的建立	5
5.4 模型三的建立	5
六、模型的检验	5
七、模型的评价与改进	6
7.1 模型的优点	6
7.2 模型的缺点	6
7.3 模型的改进	6
参考文献	6
附录 1: 问题一的 MATLAB 代码	7
附录 2: 问题一的 python 代码	7

一、问题的提出

[illegible]

问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出
问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出
的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出
问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出
题的提出问题的提出。

问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出

[illegible]

1.1 问题的背景

[illegible][illegible]

问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景
问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景
问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景问题的背景。

1.2 问题的提出

问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出。问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出问题的提出。

[illegible]

二、问题的分析

[illegible][illegible]

2.1 问题的整体分析

问题的整体分析。问题的整体分析。问题的整体分析。问题的整体分析问题
问题的整体分析问问题的整体分析问题的整体分析问题的整体分析问题的整体分
析问题的整体分析问题的整体分析问题的整体分析。

问题的整体分析问题的整体分析问题
问题的整体分析问题的整体分析问题的整体分析

问题的整体分析。

2.2 问题一的分析

问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析
问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析
问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析问题一的分析
问题一的分析。

2.3 问题二的分析

[illegible]

2.4 问题三的分析

问题三的分析。问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析
问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析
问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析问题三的分析
问题三的分析问题三的分析。

三、模型的假设

1. 假设 1;
2. 假设 2;
3. 假设 3;
4. 假设 4;
5. 假设 5

四、符号说明

符号	符号说明
δ	符号 1
β	符号 2
α	符号 3
r	符号 4
γ	符号 5
l	符号 6
l_y	符号 7
$\vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1$	符号 8
$\hat{\vec{x}}_1, \hat{\vec{y}}_1, \hat{\vec{z}}_1$	符号 9
θ	符号 10
$l_y(i)$	编号为 i 符号 11
θ_i	编号为 i 符号 12

五、模型的建立与求解

[illegible][illegible]

5.1 模型的准备

模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型
模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备。模型的准备模型的准备模型
的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准备模型的准
备模型的准备模型的准备模型的准备。

The following figure shows how the model's performance changes as we vary the number of layers.

[illegible]

5.2 模型一的建立

[illegible]

图 1 content

[illegible]

模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立模型一的建立。模型一的建立。

5.3 模型二的建立

结果见表 1。

表 1 content

符号	符号说明
δ	赤纬角
β	经度
α	纬度
r	地球半径
γ	太阳光与杆所成的夹角
l	杆的长度
l_y	杆的影子长度
$\vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1$	由杆的位置所生成的切平面的正交基
$\vec{\hat{x}}_1, \vec{\hat{y}}_1, \vec{\hat{z}}_1$	由杆的位置所生成的切平面的单位正交基
θ	影子与北方的夹角
$l_y(i)$	编号为 i 的数据对应的影子长度
θ_i	编号为 i 的数据对应的影子角度

5.4 模型三的建立

[illegible]

六、模型的检验

[illegible]

七、模型的评价与改进

模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的
评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进
模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价
与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进模型的评价与改进。

7.1 模型的优点

模型的优点。模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点
模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点模型的优点模型
的优点模型的优点。

7.2 模型的缺点

[illegible]

7.3 模型的改进

[illegible]

参考文献

- [1] 石润, 潘焕学. 我国区域金融风险的防范与化解策略研究[J]. 区域金融研究, 2014(11): 4-7.
- [2] 王安, 顾益军. 基于社区划分的节点重要性评估方法[J]. 计算机工程与应用, 2020, 56(8): 42-48.
- [3] 石润, 李嘉雨, 陈明浩, 等. 基于 AHP-3DEC 的危岩落石危险性分区与评价[J]. 中国地质灾害与防治学报, 2023, 34(3): 127-135.
- [4] 石润, 李法云, 周纯亮, 等. 凤仙花种子包衣载体固定化微生物修复石油烃污染土壤的效应[J]. 生态环境学报, 2023, 32(9): 1700.
- [5] 李韵诗, 冯冲凌, 吴晓芙, 等. 重金属污染土壤植物修复中的微生物功能研究进展[J]. 生态学报, 2015, 35(20): 6881-6890.

附 录

附录 1: 问题一的 MATLAB 代码

```
clc,clear
%第七题
R71 = 1;
R72 = 2;
T7 = 1;
K7 = 1;
N7=10^5;
G71=tf(R72,R71);
G72=tf(1,[T7 1]);
G73=tf(1,[T7 0]);
G74=tf([N7*T7 0],[T7 N7]);
G75=tf([N7*K7*T7 N7*K7],[T7 N7]);
G76=tf([K7*T7 K7],[T7 0]);

subplot(2,3,1)
step(G71)
xlabel('$t$', 'interpreter', 'latex', 'FontSize', 12);
ylabel('$y$', 'interpreter', 'latex', 'FontSize', 12);
title('比例环节');
```

附录 2: 问题一的 python 代码

```
import torch
import numpy as np
import pandas as pd
for i in range(100):
    print('demo')
```