

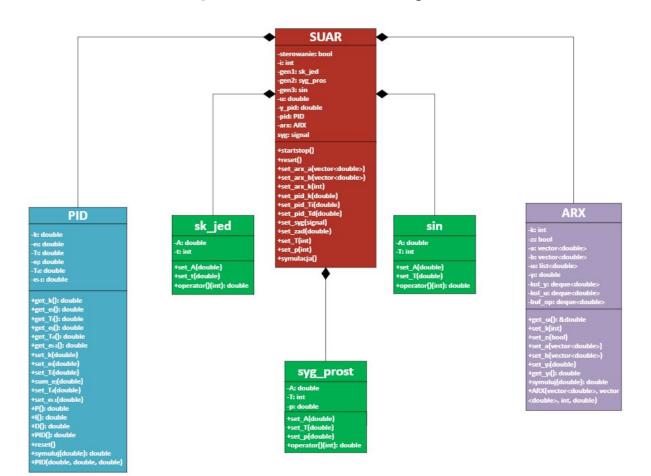
# Projekt Programowania komputerów

Symulator układu automatycznej regulacji spotkanie II

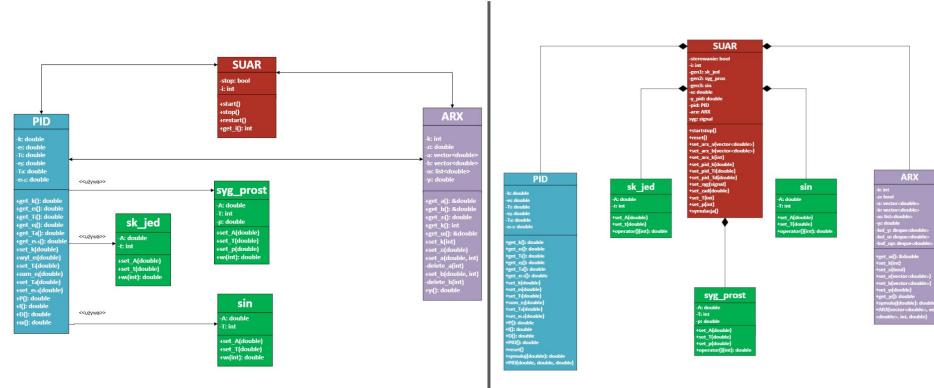
Grupa:5

Skład Sekcji: Bartłomiej Wojciechowski, Paweł Tatara

#### Schemat UML zaimplementowanej hierarchii klas



#### Porównanie wstępnego schematu UML projektu z rzeczywistą



## Funkcjonalność, która sprawiła najwięcej kłopotów

Metoda w klasie ARX służąca do wykonania kroku symulacji modelu:

```
double ModelARX::symuluj(double e)
CheckSize():
double y = 0;
random device srng; mt19937 rng;
rng.seed(srng());
normal distribution<double> normal(0.01, 0.01);
for (size t i = 0; i < B.size(); i++) {</pre>
        y_s += B[i] * kol_u[i];
for (size_t i = 0; i < A.size(); i++) {</pre>
        y_s -= A[i] * kol_y[i];
if (Z == true)y s += normal(rng);
kol y.push front(y s);
kol y.pop back();
buf_op.push_back(e);
buf op.pop front();
kol_u.push_front(buf_op[0]);
kol_u.pop_back();
Set_Y(y_s);
return Get Y();
```

### Funkcjonalność, która dała najwięcej satysfakcji

Połączenie funkcjonalności elementów( funktorów wartości zadanej, regulatora oraz modelu arx) w klasie sterującej.



## Dziękujemy za uwagę