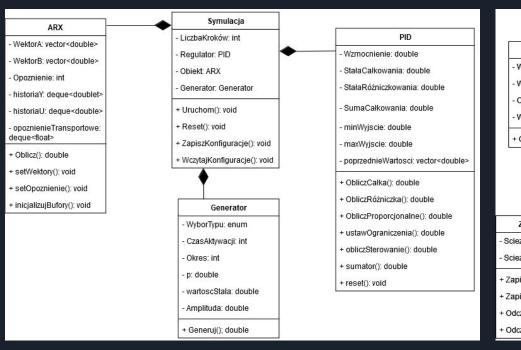
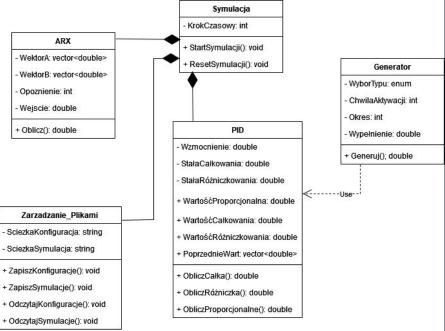
SYMULATOR UKŁADU AUTOMATYCZNEJ REGULACJI

Obecny schemat UML w porównaniu ze starym

Nowy schemat

Stary schemat





```
double ARX::Oblicz(float u)
        double mean = 0, stdev = 0.1;
       random_device gen_los;
       mt19937 gen_plos;
        gen_plos.seed(gen_los());
       normal_distribution<float> rozkladGausa(mean, stdev);
        double zaklocenia = rozkladGausa(gen_plos);
        double wyjscie = 0.0f;
       opoznienieTransportowe.push back(u);
       if (opoznienieTransportowe.size() > opoznienie)
                double opoznione u = opoznienieTransportowe.front();
               opoznienieTransportowe.pop_front();
               historiaU.push_front(opoznione_u);
               if (historiaU.size() > wektorB.size())
                        historiaU.pop back();
       for (int i = 0; i < wektorA.size(); i++)</pre>
               wyjscie -= wektorA[i] * historiaY[i];
        for (int j = 0; j < wektorB.size(); j++)</pre>
               wyjscie += wektorB[j] * historiaU[j];
       historiaY.push_front(wyjscie);
       if (historiaY.size() > wektorA.size())
               historiaY.pop_back();
        return wyjscie + zaklocenia;
```

Największe problemy ARX

```
double PID::ObliczProporcjonalne(double uchyb)
   return wzmocnienie * uchyb;
double PID::ObliczCalka(double uchyb)
   if (stalaCalkowania)
       sumaCalkowania += uchyb;
       return sumaCalkowania / stalaCalkowania;
   else return 0;
double PID::ObliczRozniczka(double uchyb)
   double wartoscRozniczkujaca = 0.0f;
   if (! poprzednieWartosci.empty())
       wartoscRozniczkujaca = stalaRozniczkowania * (uchyb - poprzednieWartosci.back());
    else wartoscRozniczkujaca = stalaRozniczkowania * uchyb;
    poprzednieWartosci.push_back(uchyb);
    return wartoscRozniczkujaca;
double PID::ObliczSterowanie(double uchyb)
   double proporcjonalne = ObliczProporcjonalne(uchyb);
   double calka = ObliczCalka(uchyb);
    double rozniczka = ObliczRozniczka(uchyb);
   double sterowanie = proporcjonalne + calka + rozniczka;
   if (sterowanie < minWyjscie) sterowanie = minWyjscie;</pre>
   else if (sterowanie > maxWyjscie) sterowanie = maxWyjscie;
    return sterowanie;
```

Najwięcej satysfakcji PID