Санкт-Петербургский политехнический университет Институт компьютерных наук и технологий

БОЛЬШОЕ НАЗВАНИЕ КУРСА

V CEMECTP

Лектор: Иван Иванович Иванов



Автор: Шкалин Кирилл

Содержание

1	Лен	кция от 3.9.2022. Введение в моделирование.	2
	1.1	Введение в программно ореиентированное моделирование. Знакомство с тер-	
		минами	2
2	Лен	кция от 10.9.2022. Моделирование систем управления.	4
	2.1	Современные требования программного и моделирования	4
	2.2	Что такое алгоритм?	4
	2.3	Типы моделей	5
3	Лен	Лекция от 17.09.22	
	3.1	Разработка САПр'а КОПРАС	6
	3.2	Математическая молель как каркас САПр	7

1 Лекция от 3.9.2022. Введение в моделирование.

1.1 Введение в программно ореиентированное моделирование. Зна-комство с терминами.

Под **моделированием** понимается замещение объекта исследования на определенный образ, в необходимой мере передающий св-во объекта т.е. модель и проведения эксперемента над этой моделью.

Набор данных (входные, выходные, функция связи). разные модели:

- структурная схема (состав)
- функциональная схема (состав + параметры)

Эксперемент — вычесления (на вход подаем данные, смотрим результат).

Выходные данные такого вычислительного эксперемента считаются расчетными характеристиками объекта исследования.

Чтобы переложить исследования на компьютер наобходимо какой-то мере раскрыть изучаемый процесс, а именно определить множество параметров и обозначить их взаимосвязь, где под параметрами понимаются величина, позволяющие адекватно (в должной мере) передать механизм протекания процесса в реальном объекте.

Сформированная таким образом модель (раскрыли параметры) должна бать формализована т.е. описана на формальном языке (логика + математика), объективность синтаксиса которого делаем это описание безусловно понятным и однозначно трактуемым. (Без хаоса)

Формально информационная модель, переведенная на язык математических переменных и соотношений - математическая модель. Не всем объектам и явлениям можно сопоставить формально информационные модели. Напрмер: динамическая труба, завихрения, турбулентность.

На ряду с компьютерным моделированием выполняется физическое моделирование, в рамках которого исследования выполяются не в виртуальном, а в материальном мире на системе, которая эквивалентна изучаемому объекту с точностью до полного или частичного воспроизведения физических свойств.

- 1. Например работа системы энергоснабжениям города моделируют с пом специальной электрической схемы. Модель + тестовый комплекс.
- 2. А информацию об аэродинамических свойствах летательного аппарата получают из результатов продуваемой модели а аэродинамической трубе.

Иногда ставятся смешанные/полунатурные эксперименты, в которых части объекта заменяются аппаратным аналогом (дешевым), к которому подсоединяются вычислительные устройства, иммитирующие работу остальной части объекта на уровне отработки ее математического образа.

Синхронизация двух составляющих такого рода смешанной модели выполяется с помощью различного рода согласующих устройств (ЦАП/АЦП).

Смешанные эксперименты часто проводят для ПО (стиральные машины)

Для дальнейшего изложения целесообразно дать математической модели более строгое определение, как набор охарактеризущих объект **переменных состояния** и соотношений между ними. (При поиске уравнений учитываются промежуточные переменные.)

В конечном итоге расчет математической модели сводится к разрешению уравнения или системы уравнений аналитическим или численным методом. Методы: метод Гаусса.

Изложение схемы расчетов выходных параметров модели по ее входным данным в виде алгоритма с привязкой к конкретному методу решения называется **алгоритмической моделью**.

Реализация алгоритмической модели на конкретном языке программирования называется алгоритмическим процессом.

2 Лекция от 10.9.2022. Моделирование систем управления.

2.1 Современные требования программного и моделирования.

Интенсивное развитие средств визуализации и ООП, а также соответствующего программного обеспечения позволяет программистам создавать среду в рамках которой:

- 1. Предлагается исчерпывающий набор инструметнов, который позволяет любому пользователю любому самостоятельо создать адекватный визуальный образ модели и объекта в формально информационном формате с навязываемом указанием всех необходимых входных данных.
- 2. Ведется автоматический контроль, как отдельных компонентов, так и всей модели с проверкой корректности и полноценности данных (вводимых), что позволяет при любой квалификации пользователя принимать к расчету только заведомо корректные и полноценные модели.
- 3. Обеспечивается дружественная информационная поддержка пользователя с описанием технологии моделирования, например, во встроенной справке. Выдаче сообщений об ошибке, их описанием и указанием способа их устранения, выводом соответствующих подсказок.

Справка для 3-й работы в формате .chm. Инструмент - [MS HTML Workshop]

- 4. Автоматически формируется и расчитывается математическая модель на основе данной формально информационной модели.
- 5. На основе результатов расчета математической модели автоматически воссоздаются основные и сопутствующие выходные характеристики.
- 6. Выполняется визуализация выходных характеристик в количественно-качественном формате.

Реализация пунктов 1–3 относится к среде создания и редактирования визуальных образов модели (т.е. препроцессору). Пункт 4 относится к расчетному модулю (т.е. процессору). Пункты 5–6 относятся к среде визуализации результатов расчета и выходных характеристик (т.е. постпроцессору).

2.2 Что такое алгоритм?

Алгоритм — это конечный набор правил однозначно раскрывающих содержание и последовательность выполнения операций для решения поставленной задачи.

Алгоритмическая модель и алгоритмический процесс. Свойства:

- 1. Дискретность. Четкая последовательность отдельных действий. Действия должны быть связаны причинно следственными связями.
- 2. Понятность и однозначность (детерменированность). Все действия и их порядок должны быть однозначно понятны.

- 3. Последовательность и содержание операций в алгоритмическом процессе должны полностью соответствовать описанию в алгоритмической моделе.
- 4. Результативность или конечность. Алгоритм должен выполняться за конечное число шагов, каждый маршрут должен заканчиваться выводом результата.
- 5. Адекватность и правильность. Алгоритм должен адекватно реализовывать реальный процесс.
- 6. Массовость. Алгоритм должен быть применим ко всему множеству входных данных.
- 7. Сложность и ресурсоемкость.

Ресурсоемкость - количественный показатель требуемой памяти и времени. Сложность - порядок зависимотси времени и памяти необходимых для выполнения алгоритма от его размерности. T(N) - временная сложность; O(N) - пространственная сложность. Сложность сама по себе не дает определить ни время, ни объем необходимые для работы алгоритма. А позволяет только лишь оценить увеличение этих показателей по мере роста размерности.

2.3 Типы моделей

Типы моделей:

- 1. **Феноменологические** и **абстрактные**. Феноменологические привязаные к процессу (локальные). Абстрактные воспроизводят систему с учетом ее внутренней структуры и расширяют класс решаемых задач.
- 2. Активные и пассивные. Активные взаимодействуют с пользователем.
- 3. Статические и динамические. Статические описывают процессы без развития.
- 4. Дискретные и непрерывные. Дискретные изменяют состояние состояние переменных скачком.
- 5. Детерменированные и стохастичесие. Если между входными воздействиямии, переменными состояния и выходными сигналами есть однозначное соответствие для каждого момента, то модель детерменированная. Если модель стохастическая, то применяется только статистический подход. И При этом изменения состояния объекта и выходных стостояний задается в виде вероятностных распределений.
- 6. **Функциональные** и **объектные**. Если описание исходит из поведения системы, то модель построена по функциональному признаку. Если описание объекта отделено от описания другого объекта и поведение системы вытекает из свойств другого объекта, то это объектная модель.

Класс - сочетание или множество объектов обладающих идентичными свойствами (атрибутами) и эквивалентными операциями (методами).

3 Лекция от 17.09.22

Изучить LTI Viewer (Linear analysis)

3.1 Разработка САПр'а КОПРАС

Этапы разработки КОПРАС версии 6.4

- 1. Подбор информации по существующим аналогам.
- 2. Составление ТЗ.
 - (а) Четкая спецификация данных и переменных (типы и диапазоны).
 - (b) Все функции.
 - (с) Шаблон интерфейса.
- 3. Согласование и утверждение ТЗ.
- 4. Поиск литературы.
- 5. Изучение и анализ литературы.
- 6. Разработка алгоритмов и интерфейса.
- 7. Реализация программ.
- 8. Ввод программ пакета.
- 9. Тестирование и откладка программ пакета. Тестирование выполняется на нескольких уровнях
 - (а) Модульное тестирование.
 - (b) Интеграционное тестирование.
 - (c) Системное тестирование (black box).
- 10. Доработка алгоритмов.
- 11. Комлексная отладка пакета.
- 12. Составление и оформление документации.
- 13. Разработка и оформление технико-экономического обоснования.
- 14. Анализ НИР на соответствие требования охраны труда и техники безопасности.
- 15. Утверждение отчета по НИР.

 $^{^{1}\}mathrm{CA\Pi p}$ - система автоматического проектирования

К САПр систем автоматического управления предъявляется ряд специифических требований. Принципы:

- Информационного единства.
- Системного единства.
- Совместимости.
- Комплексности
- Включения
- Развития
- Стандартизации

Первые четыре принципа диктуют связность и согласованность системы САП на ряду с ее целостностью. Принцип стандартизации подразумевает универсализацию и типизацию компонентов с целью инвариантности к объектам исследования и специфике предметной области. Принцип Стандартизации не всегда возможно и удается соблюсти в связи с возможным локализованным характером приложения.

3.2 Математическая модель как каркас САПр

Отправной точкой САПр является математическая модель процесса, протекающего в объекте исследования при определенном на него воздействии. Рассмотрим элементы САПр.

Функциональный каркас и интерфейсная оболочка препроцессора подбираются с учетом набора и характера тех параметров, часть из которых должна, а часть может быть представлена в качестве входных данных объекта для расчета соответствующей математической модели в процессоре. Параметры первой части относятся к обязательным или опорным. А параметры второй части относятся к необязательным или дополнительным. Кроме того при проектировании препроцессоар надо исходить из представительного и в этих пределах максимально возможного набора входных данных с учетом их характера.

Например АБС. АБС состоит из датчиков скорости вращения колес и блока управления с гидравлическим модулятором. Все датчики однотипные и работают по принципу электромагнитной индукции (Знать уравнение Максвела и закон Фарадея). К колесу подсоединен ротор, движение которого возле датчика наводит в его обмотке электрический сигнал с частотой пропорциональной частоте вращения колеса. Блок управления обрабатывает сигналы от датчиков на всех четырех колесах. Если скорость вращения колеса опускается ниже определенного предела колесо считается заблокированным. При наличии признака блокировки колеса блок управления незамедлительно посылает сигнал гидравлическому модулятору, электромагнитные клапаны которого контролируют давление жидкости в тормозной магистрале. (Знать, что такое клапан (это заслонка), тормозная магистраль (система труб, по которым течет тормозная жидкость), шток, рабочий томрозной цилиндр) В ответ на этот сигнал клапаны ограничивают или прекращают подачу тормозной жидкости на рабочий тормозной цилиндр колеса с признаком блокировки. Если этого обратного воздействия недостаточно, и блок управления не перестает сигнализировать о

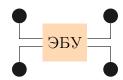


Рис. 1: Антиблокировочная система.

блокировке, то клапан направляет тормозную жидкость в отводной тракт (снижает давление в рабочем цилиндре). Это ослабляет прижим тормозных колодок к диску колеса, и оно растормаживается. Все эти операции выполняются со скоростью до 15 циклов в секунду. Это позволяет избежать блокировки колес или движения юзом, которая влечет за собой падение управляемости и риск заноса. Кроме того АБС перераспределяет усилие торможения на всех четырех колесах во избежание заноса автомобиля при попадании колес одной оси на покрытия с разным коэффициентом сцепления.