Лабораторная работа №3

Модель боевных действий

Го Чаопен

25.02.2023

Российский университет дружбы народов, Москва, Россия

Информация

Докладчик

- Го Чаопен
- студент НФИбд-02-20
- Российский университет дружбы народов
- [1032194919@pfur.ru]

Вводная часть

Актуальность

- Работа с моделированием ситуации много где применяется
- Работа с графиками наглядным представлением данных

Цели и задачи

- Соделирование боевые действия с помощью Julia и OpenModelica
- Представить результаты в виде графиков проанализировать
- Сравнить Julia и OpenModelica

Материалы и методы

- Язык Julia и ее библиотеки: Plots и Differential Equations для построения графиков
- Свободное открытое программное обеспечение OpenModelica для моделирования ситуации

Ход работы

Построение моделей боя

1. Модель боевых действий между регулярными войсками описывается следующим ОДУ

```
dx/dt = -ax(t) - bx(t) + P(t)
dy/dt = -cx(t) - hy(t) + Q(t)
```

2. Модель ведение боевых действий с участием регулярных войск и партизанских отрядов

```
dx/dt = -a(t)x(t) - b(t)x(t) + P(t)
dy/dt = -c(t)x(t)y(t) - h(t)y(t) + Q(t)
```

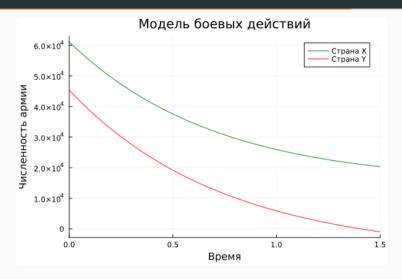
где: a,b,c,h - постоянные коэффициенты a(t), h(t) - коэффициенты, описывающие потери, не связанные с боевыми действиями c(t), b(t) - коэффициенты, описывающие потери, связанные с боевыми

Кол для моделирования боя на Iulia

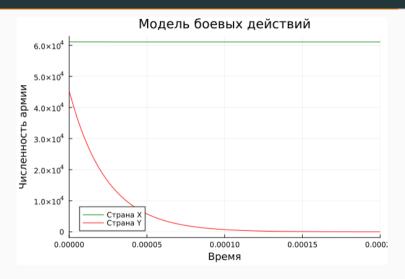
```
#var 50
using Plots
using Differential Equations
# эффективность боевых действий со стороны у и х
a = -0.41
c = -0.52
# величины, характеризующие степень влияния различных факторов на потери
b = -0.89
h = -0.61
# Р и О - функцию, отвечающие за возможность подкрепления
#P(t) = \sin(t+7) + 1
\#0(t) = \cos(t+6) + 1
function P(t)
```

7/13

Полученный график первой модели боя



Полученный график второй модели



Код для моделирования первого боя на OpenModelica

```
model lab03
parameter Integer x1 = 61110:
parameter Integer v1 = 45400:
parameter Real a = -0.41:
parameter Real c = -0.52:
parameter Real b = -0.89:
parameter Real h = -0.61:
Real P:
Real 0:
Real x(start=x1);
Real v(start=v1);
equation
P=sin(time+7) + 1:
Q=\cos(time+6) + 1;
```

График первой модели

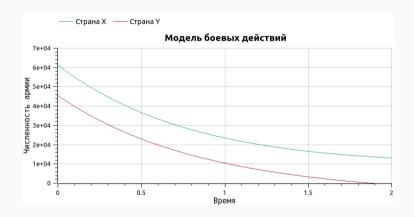
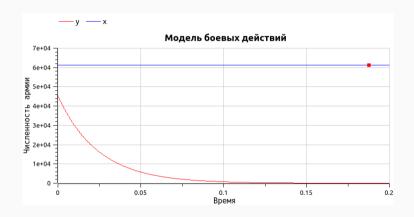


График второй модели



Результаты

Результаты выполнения

- В результате моделирования были получены графики и навыки работы с ними
- Ознакомление с языками
- Сравнение Julia и OpenModelica