

**Realizacja symulacji prostego systemu zdarzeń dyskretnych ze sterowaniem nadzorczym
i przypadkowymi zakłóceniami**

Imię i nazwisko: Michał Krzyszczuk
Grupa:3a

Tabela parametrów symulacji

Początkowa pozycja robota	0
Początkowa pozycja zagrożenia	0.06
r1	0.05
r2	0.06
r3	0.8
r4	0.01
r5	0.5
r6	0.01
r7	1-r5
r8	0.01
r9	0.01
r10	0.01
r11	0.02
r12	1-r3

Kody źródłowe aplikacji

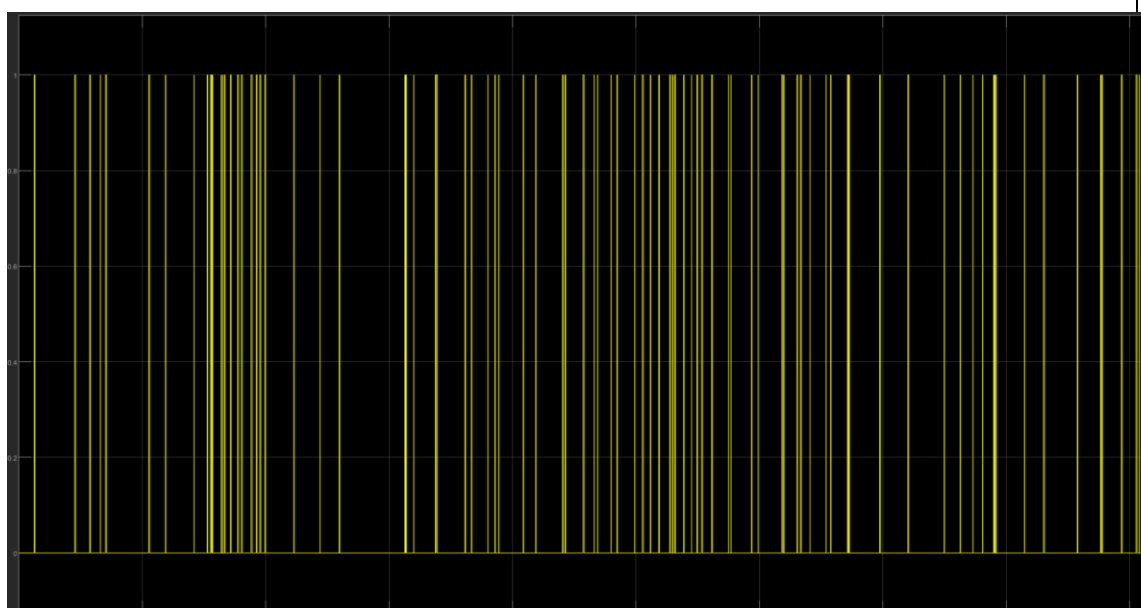
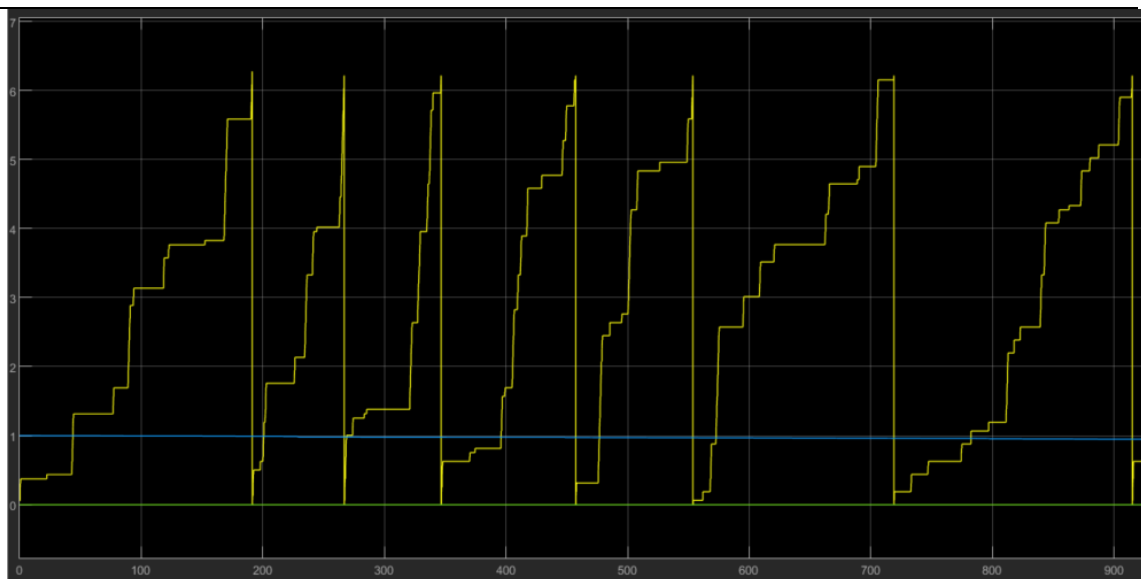
Schemat simulink w dodatku

```
damage_h = [damage_h;damage(end)];
distance_h = [distance_h;distance(end)];
energy_used_h = [energy_used_h;energy_used(end)];
var(damage_h)
var(energy_used_h)
mean(energy_used_h)
mean(damage_h)
```

Wyniki przeprowadzonych eksperymentów

• **I eksperyment**

Nr symulacji	Przebyta odległość	Zużyta energia	Uszkodzenia
1	53.6789192871883	1.301850000000010	0.9454000000000004
2	54.7565005921108	1.299300000000010	0.9454000000000004
3	55.8523878310184	1.299300000000010	0.9524000000000004
4	61.1193312960291	1.289400000000009	0.9504000000000004
5	50.7950212481166	1.273750000000008	0.9509000000000004
6	53.0143900923190	1.292550000000009	0.9209000000000004
7	57.7420203656743	1.317250000000011	0.9484000000000004
8	57.1293026744123	1.272450000000008	0.9359000000000004
9	51.8215246110846	1.271600000000008	0.9530000000000004
10	54.4392511055873	1.276700000000009	0.9349000000000004
Wartość średnia	55.2347	1.2891	0.9432
Wariancja	8.6695	2.0146e-0	9.1155e-05



- II eksperyment

Nr symulacji	Przebyta odległość	Zużyta energia	Uszkodzenia
1	40.0229660397853	0.598449999999968	0.977000000000002
2	38.4142592926334	0.628099999999965	0.972500000000002
3	38.3158597649495	0.638599999999964	0.975000000000001
4	38.2467359614155	0.618549999999966	0.968500000000001
5	39.8417983804643	0.638999999999964	0.970500000000002
6	38.5163062267761	0.610549999999967	0.981000000000002
7	38.2165420716664	0.622099999999965	0.966000000000002
8	39.1097652677847	0.637549999999964	0.968000000000002
9	39.8300964999085	0.638999999999965	0.978000000000002
10	39.1691202428973	0.629099999999966	0.978000000000002
Wartość średnia	39.0802	0.6267	0.9735
Wariancja	0.8410	1.7486e-04	2.3300e-05

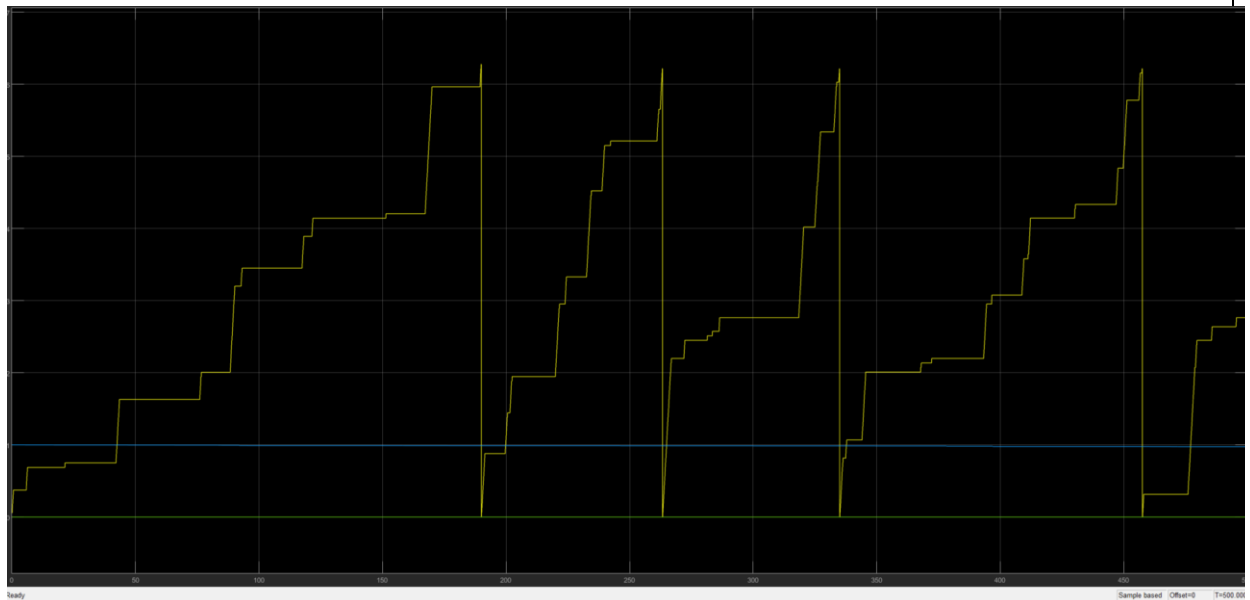


Figure 3 Przebieg sygnałów wyjściowych

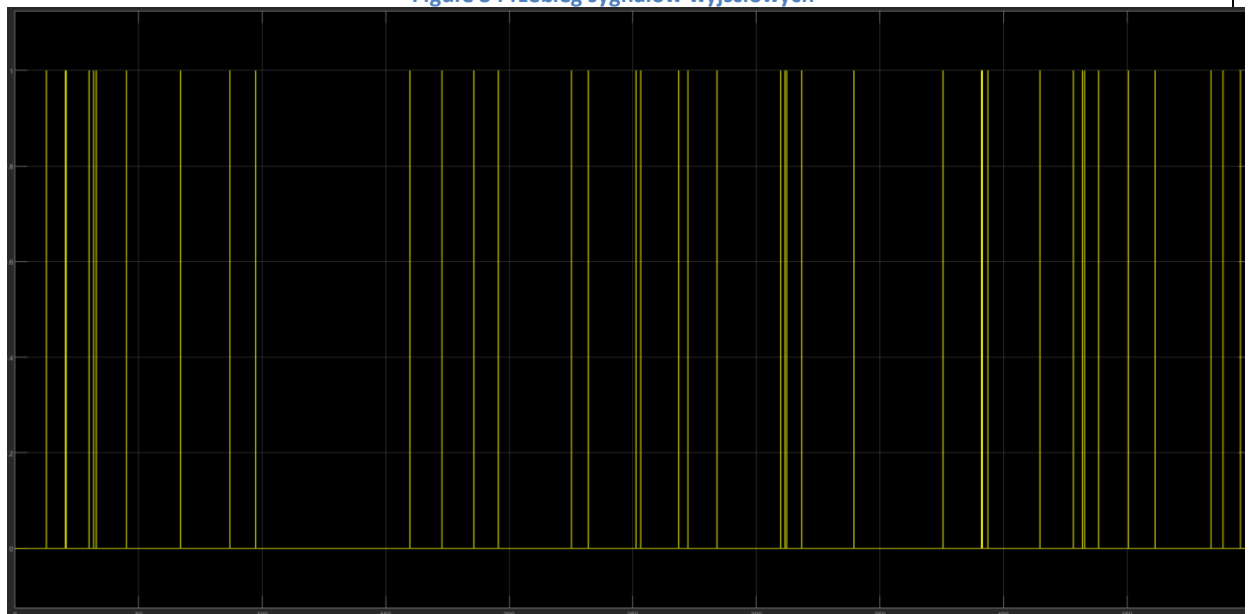


Figure 4 Generator sygnałów d1,d2,d3

Wnioski

- *Różne wartości parametrów generują różne czasy zakończenia działania (przejście do stanu F)
- *Na wykresie można zaobserwować, że zużycie energii jest różne dla różnych stanów (konieczne powiększenie wykresu, na linii niebieskiej)
- *Budowa schematów z wykorzystaniem blozków typu chart jest intuicyjne i proste
- *Napotkano na trudność w wykorzystaniu generatora Entity z biblioteki *Stateflow*, i zastąpiono go generatorem Poissona i sprawdzeniem warunku.

