Как работи?

- 1. Въведете текста и формулите в прозореца "Код" отляво.
- 2. Натиснете **F5** или бутона **>** за да **изчислите** резултатите. Те ще се покажат отдясно в прозореца "**Резултати**", като професионално оформена изчислителна **записка**.
- 3. Натиснете 🗐 за да отпечатате или 🖺 за да копирате текста на записката. Може също да го запишете като Html 💾, PDF 👼 или MS Word 🛍 документ.

Програмен език

Програмният език на Calcpad включва следните елементи (кликнете за вмъкване):

- Реални числа: цифри "0" "9" и десетична точка ".";
- Комплексни числа: $re \pm imi$ (например 3 2i);
- Реални вектори: [v₁; v₂; v₃; ...; v_n];
- Реални матрици: [$M_{11}; M_{12}; ...; M_{1n} \mid M_{21}; M_{22}; ...; M_{2n} ... \mid M_{m1}; M_{m2}; ...; M_{mn}$];
- Променливи:
 - всякакви букви на Unicode;
 - цифри: 0 9;
 - запетая: ",";
 - специални символи: ', ", ", "", ⁻, ø, Ø, °, ҳ;
 - горни индекси: ⁰ , ¹ , ² , ³ , ⁴ , ⁵ , ⁶ , ⁷ , ⁸ , ⁹ , ⁿ , ⁺ , ⁻;
 - ДОЛНИ ИНДЕКСИ: o , 1 , 2 , 3 , 4 , 5 , 6 , 7 , 8 , 9 , + , , = , (,);
 - " " за долен индекс;

Имената на променливи трябва да започват с буква. Различава главни и малки букви.

• Константи:

```
\pi, e, \varphi, \gamma, g, G, M_{\rm E}, M_{\rm S}, c, h, \mu_0, \varepsilon_0, k_{\rm e}, e, m_{\rm e}, m_{\rm p}, m_{\rm n}, N_{\rm A}, \sigma, k_{\rm B}, R, F, \gamma_{\rm c}, \gamma_{\rm s}, \gamma_{\rm a}, \gamma_{\rm g}, \gamma_{\rm w}
```

• Оператори:

```
"!" - факториел;
```

- "^" степенуване;
- "/" делене;
- "÷" дробна черта;
- "\" целочислено делене;
- "⊘" остатък (%%);
- "*" умножение;
- "-" изваждане;
- "+" събиране;
- "≡" равенство (==);
- "≠" неравенство (!=);
- "<" по-малко;
- ">" по-голямо;
- "≤" по-малко или равно (<=);
- "≥" по-голямо или равно (>=);
- "^" логическо "И"/AND (&&);

```
"V" - логическо "ИЛИ"/OR (||);
  "⊕" - изключващо "ИЛИ"/XOR (^^);
  "_" - фазор А∠ф (<<);
  "=" - присвояване;
• Потребителски функции от вида f(x; y; z; ...);
• Вградени функции:
  Тригонометрични:
      \sin(x)
               - синус;
      \cos(x)
               - косинус;
      tan(x)
               - тангенс;
      \csc(x) - kocekahc;
      sec(x)
              - секанс;
      \cot(x)
                - котангенс;
  Хиперболични:
      sinh(x)
               - синус хиперболичен;
                - косинус хиперболичен;
      \cosh(x)
      tanh(x) - тангенс хиперболичен;
      \operatorname{csch}(x)
               - косеканс;
      sech(x)
                - секанс;
  Обратни тригонометрични:
      \coth(x)
               - котангенс хиперболичен;
      a\sin(x) - аркуссинус;
      a\cos(x) - аркускосинус;
               - аркустангенс;
      atan(x)
      atan2(x; y) - ъгъл, чиито тангенс е отношението на y към x;
      acsc(x) - apkyckocekahc;
      asec(x) - apkyccekahc;
      acot(x)
               - аркускотангенс;
  Обратни хиперболични:
      asinh(x) - аркуссинус хиперболичен;
      a\cosh(x) - аркускосинус хиперболичен;
      atanh(x) - аркустангенс хиперболичен;
      acsch(x) - аркускосеканс хиперболичен;
      asech(x) - аркуссеканс хиперболичен;
      acoth(x) - аркускотангенс хиперболичен;
  Логаритмични, експоненциални и корени:
      \log(x)
               - десетичен логаритъм;
      ln(x)
               - натурален логаритъм;
      \log 2(x) - двоичен логаритъм;
      \exp(x)
                - експоненциална функция;
```

```
\operatorname{sqr}(x) или \operatorname{sqrt}(x) - корен квадратен;
    \mathbf{cbrt}(x) - корен кубичен;
    \mathbf{root}(x; n) - корен n-ти;
Закръгляване:
    \mathbf{round}(x) - закръгляване до най-близкото цяло число;
    floor(x) - закръгляване до по-малкото цяло число;
    \operatorname{ceiling}(x) - закръгляване до по-голямото цяло число;
    trunc(x) - закръгляване към по-близкото число в посока към нулата;
Целочислени:
    mod(x; y)
                      - остатък от деление;
    gcd(x; y; z...) - най-голям общ делител;
    lcm(x; y; z...) - най-малко общо кратно;
Комплексни:
                      - абсолютна стойност;
    abs(x)
    re(x)
                      - реалната част на комплексно число;
    im(x)
                       - имагинерната част на комплексно число;
    phase (x)
                      - фаза на комплексно число;
    conj(z)
                       - спрегнато комплексно число;
Агрегатни и интерполационни:
    \min(x; y; z...)
                      - минимум на множество стойности;
    \max(x; y; z...) - максимум на множество стойности;
    sum(x; y; z...) - сума на множество стойности = x + y + z...;
    sumsq(x; y; z...) - сума от квадратите = x^2 + y^2 + z^2...;
    srss(x; y; z...) - корен квадратен от сумата на квадратите = sqrt(x^2 + y^2 + z^2...);
    average(x; y; z...) - средно аритметично от множество стойности = (x + y + z...)/n;
    \mathbf{product}(x; y; z...) - произведение на множество стойности = x \cdot y \cdot z...;
    mean(x; y; z...) - средно геометрично = n-th root(x \cdot y \cdot z...);
    take(x; a; b; c;...) - връща n-тия елемент от списъка;
    line(x; a; b; c; ...) - линейна интерполация;
    spline(x; a; b; c; ...) - spline интерполация на Ермит;
Условни и логически:
    if(условие; стойност-при-истина; стойност-при-неистина) - условно изчисление;
    switch (услI; стойностI; усл2; стойностI2;...; по-подразб.) - избирателно изчисление;
                      - логическо отрицание (NOT);
    not(x)
    and (x; y; z...)
                      - логическо "И" (AND);
    \mathbf{or}(x; y; z...) - логическо "ИЛИ" (OR);
    xor(x; y; z...) - изключващо "ИЛИ" (XOR);
Други:
    sign(x)
                      - знак на число;
    random (x)
                       - произволно число между 0 и x;
```

```
getunits(x) - връща мерните единици на x без числото или 1 ако x няма мерни единици;
    setunits(x; u) - задава мерни единици u на x, където x може да бъде скалар, вектор или
                     матрица;
    clrunits(x) - изчиства мерните единици от скалар, вектор или матрица x;
    hp(x) - преобразува x към еквивалентния му високопроизводителен (hp) тип;
    ishp(x) - проверява дали типа на x е високопроизводителен (hp) вектор или матрица;
Векторни:
  Създаване и инициализация:
    vector(n)
                           - създава празен вектор с дължина n;
    vector hp(n)
                           - създава празен високопроизводителен (hp) вектор с дължина n;
    range(x_1; x_n; s)
                          - създава вектор от стойностите в интервала от x_1 до x_n със стъпка s;
    range_hp(x_1; x_n; s) - създава високопроизводителен (hp) вектор от стойностите в
                            посочения интервал;
  Структурни:
    len(\vec{v})
                           - връща дължината на вектора \vec{v};
    size (\vec{v})
                           - действителния размер на вектора \vec{v}
                            (индекса на последния ненулев елемент);
    resize (\vec{v}; n)
                           - задава нова дължина n на вектора \vec{v};
    fill(\vec{v}; x)
                           - запълва вектора \overrightarrow{v} със стойност x;
    join(A; \vec{b}; c...)
                           - създава вектор чрез обединяване на аргументите в списъка -
                             матрици, вектори и скалари;
    slice (\vec{v}; i_1; i_2)
                           - връща частта от вектора \vec{v}, ограничена от индекси i_1 и i_2, вкл.;
                           - първите n елемента на вектора \overrightarrow{v};
    first(\vec{v}; n)
                           - последните n елемента на вектора \vec{v};
    last(\vec{v}; n)
    extract(\vec{v}; \vec{i})
                           - извлича онези елементи от \vec{v}, чиито индекси се съдържат в \vec{i};
  <u>Данни</u>:
    sort(\vec{v})
                           - сортира вектора \vec{v} във възходящ ред;
                           - сортира вектора \overrightarrow{v} в низходящ ред;
    rsort(\vec{v})
                           - индексите на \vec{v}, подредени по възходящ ред на неговите елементи;
    order(\vec{v})
                           - индексите на \vec{v}, подредени по низходящ ред на неговите елементи;
    revorder (\vec{v})
                           - нов вектор, съдържащ елементите на \overrightarrow{v} в обратен ред;
    reverse (\vec{v})
    count(\vec{v}; x; i)
                           - броя на елементите в \vec{v}, от i-тия нататък, които са равни на x;
                           - индекса на първия елемент в \overrightarrow{v}, от i-тия нататък, който е равен на x;
    search (\vec{v}; x; i)
    \mathbf{find}(\vec{v}; x; i) или
                           - индексите на всички елементи в \vec{v}, от i-тия нататък, които са = x;
    find eq(\vec{v}; x; i)
                           - индексите на всички елементи в \vec{v}, от i-тия нататък, които са \neq x;
    find ne(\vec{v}; x; i)
    find lt(\vec{v}; x; i)
                           - индексите на всички елементи в \vec{v}, от i-тия нататък, които са \langle x \rangle
    find le(\vec{v}; x; i)
                           - индексите на всички елементи в \vec{v}, от i-тия нататък, които са \leq x;
```

```
find \mathbf{gt}(\vec{v}; x; i) - индексите на всички елементи в \vec{v}, от i-тия нататък, които са > x;
     find \mathbf{ge}(\vec{v}; x; i) - индексите на всички елементи в \vec{v}, от i-тия нататък, които са \geq x;
     lookup (\vec{a}; \vec{b}; x) или
    lookup eq(\vec{a}; \vec{b}; x) - всички елементи в \vec{a}, за които съответните елементи в \vec{b} са = x;
     lookup \mathbf{ne}(\vec{a}; \vec{b}; x) - всички елементи в \vec{a}, за които съответните елементи в \vec{b} са \neq x;
    lookup lt(\vec{a}; \vec{b}; x) - всички елементи в \vec{a}, за които съответните елементи в \vec{b} са \langle x \rangle
     lookup le(\vec{a}; \vec{b}; x) - всички елементи в \vec{a}, за които съответните елементи в \vec{b} са \leq x;
    lookup gt(\vec{a}; \vec{b}; x) - всички елементи в \vec{a}, за които съответните елементи в \vec{b} са > x;
     lookup ge(\vec{a}; \vec{b}; x) - всички елементи в \vec{a}, за които съответните елементи в \vec{b} са \geq x;
  Математически:
                           - L1 (Манхатън) норма на вектора \vec{v};
     norm 1(\vec{v})
     \mathbf{norm}(\overrightarrow{v}) или
     \mathbf{norm} \ \mathbf{2}(\overrightarrow{v}) или
    norm_e(\vec{v})
                           - L2 (Евклидова) норма на вектора \vec{v};
     norm_p(\vec{v}; p)
                           - Lp норма на вектора \vec{v};
     norm i(\vec{v})
                           - L∞ (безкрайна) норма на вектора \vec{v};
                           - нормализирания (единичен) вектор \overrightarrow{v} (с L2 норма = 1);
     unit(\vec{v})
     dot(\vec{a}; \vec{b})
                           - скаларно произведение на два вектора \vec{a} и \vec{b};
                           - векторно произведение на два вектора \vec{a} и \vec{b} (с дължина 2 или 3);
     cross(\vec{a}; \vec{b})
Матрични:
  Създаване и инициализация:
     matrix(m; n)
                           - създава празна матрица с размери m \times n;
     identity (n)
                           - създава единична матрица с размери n \times n;
                           - създава диагонална n \times n матрица и запълва главния диагонал
     diagonal (n; d)
                             със стойност d;
     column(m; c)
                           - създава матрица-стълб с размери m \times 1, запълнена със стойност c;
     utriang(n)
                           - създава горна триъгълна матрица с размери n \times n;
     ltriang(n)
                           - създава долна триъгълна матрица с размери n \times n;
     symmetric (n)
                           - създава симетрична матрица с размери n \times n;
     matrix hp(m; n) - създава празна високопроизводителна (hp) матрица с размери m \times n;
     identity hp (n)
                           - създава единична високопроизв. (hp) матрица с размери n \times n;
     diagonal hp (n;d) - създава високопроизв. (hp) диагонална n \times n матрица и
                             запълва диагонала със стойност d;
     column hp (m; c) - създава високопроизводителна (hp) матрица-стълб с размери m \times 1,
                            запълнена със стойност с;
     utriang_hp (n)
                           - създава високопроизв. (hp) горна триъгълна матрица с размери n \times n;
     Itriang hp (n)
                           - създава високопроизв. (hp) долна триъгълна матрица с размери n \times n;
     symmetric hp (n) - създава симетрична матрица с размери n \times n;
     vec2diag(\vec{v})
                           - създава диагонална матрица от елементите на вектора \vec{v};
```

```
\text{vec2row}(\vec{v})
                         - създава матрица-ред от елементите на вектора \vec{v};
  \text{vec2col}(\vec{v})
                         - създава матрица-стълб от елементите на вектора \vec{v};
  join cols(\vec{c}_1; \vec{c}_2; \vec{c}_3...) - създава нова матрица чрез обединяване на вектори в стълбове;
  join rows(\vec{r}_1; \vec{r}_2; \vec{r}_3...) - създава нова матрица чрез обединяване на вектори в редове;
  augment(A; B; C...) - създава нова матрица чрез присъединяване на матриците
                          А, В, С... една до друга;
  stack (A; B; C...)
                         - създава нова матрица чрез присъединяване на матриците
                          А, B, C... една под друга;
<u>Структурни</u>:
                      - броя на редовете в матрицата M;
  n rows (M)
                      - броя на стълбовете в матрицата M;
  n \, cols(M)
  resize(M; m; n) - задава нови размери m и n на матрицата M;
                      - запълва матрицата M със стойност x;
  fill(M; x)
  fill row(M; i; x) - запълва i-тия ред на матрицата M със стойност x;
  fill col(M; j; x)
                      - запълва j-тия стълб на матрицата M със стойност x;
  copy(A; B; i; j)
                      - копира всички елементи от A в B, започвайки от индекси i и j на B;
  add(A; B; i; j)
                      - добавя всички елементи от A към тези на B, започвайки от
                        индекси i и j на B;
  row(M; i)
                      - извлича i-тия ред на матрицата M като вектор;
                      - извлича j-тия стълб на матрицата M като вектор;
  col(M; j)
  extract rows(M; \vec{i}) - извлича онези редове от матрицата M чиито индекси се
                        съдържат във вектор \vec{i};
  extract \operatorname{cols}(M; \vec{j}) - извлича онези стълбове от матрицата M чиито индекси се
                        съдържат във вектор \vec{i};
  diag2vec(M)
                      - извлича диагоналните елементи от матрицата M като вектор;
  {f submatrix}\,(M;\,i_1;\,i_2;j_1;j_2) - извлича подматрица на M, ограничена от редове i_1 и i_2
                              и стълбове j_1 и j_2, вкл.;
<u>Данни</u>:
  sort cols(M; i)
                      - сортира стълбовете на M на базата на стойностите в ред i
                        във възходящ ред;
  rsort cols(M; i)
                      - сортира стълбовете на M на базата на стойностите в ред i
                        в низходящ ред;
                      - сортира редовете на M а базата на стойностите в стълб oldsymbol{j}
  sort rows (M; j)
                        във възходящ ред;
  rsort\ rows(M;j) - сортира редовете на M а базата на стойностите в стълб j
                        в низходящ ред;
  order cols(M; i)
                     - индексите на стълбовете на M, подредени възходящо по
                        стойностите от ред i;
  revorder \operatorname{cols}(M;i) - индексите на стълбовете на M, подредени низходящо по
                         стойностите от ред i;
```

```
\operatorname{order} \operatorname{rows}(M;j) - индексите на редовете на M, подредени възходящо по
                        стойностите от стълб i;
  revorder rows (M;j) - индексите на редовете на M, подредени низходящо по
                         стойностите от стълб j;
  mcount(M; x)
                      - броя на елементите със стойност x в матрицата M;
  msearch(M; x; i; j) - вектор с двата индекса на първия елемент със стойност x
                       в матрицата M, започвайки от индекси i и j;
  \mathbf{mfind}(M; x) или
  mfind_eq(M; x)
                      - индексите на всички елементи в M, които са = x;
  mfind ne(M; x)
                      - индексите на всички елементи в M, които са ≠ x;
                      - индексите на всички елементи в M, които са < x;
  mfind lt(M; x)
  mfind le(M; x)
                      - индексите на всички елементи в M, които са ≤ x;
  mfind gt(M; x)
                      - индексите на всички елементи в M, които са > x;
  mfind ge(M; x)
                      - индексите на всички елементи в M, които са ≥ x;
  hlookup(M; x; i_1; i_2) или
  hlookup_eq (M; x; i_1; i_2) - стойностите от ред i_2 на M, за които елементите от
                             ред i_1 ca = x;
  hlookup_ne(M; x; i_1; i_2) - стойностите от ред i_2 на M, за които елементите от
                             ред i1 са ≠ x;
  hlookup lt(M; x; i_1; i_2) - стойностите от ред i_2 на M, за които елементите от
                             ред i_1 ca < x;
  hlookup le(M; x; i_1; i_2) - стойностите от ред i_2 на M, за които елементите от
                             ред i1 ca ≤ x;
  hlookup gt(M; x; i_1; i_2) - стойностите от ред i_2 на M, за които елементите от
                             ред i_1 ca > x;
  hlookup ge(M; x; i_1; i_2) - стойностите от ред i_2 на M, за които елементите от
                             ред i_1 ca ≥ x;
  vlookup(M; x; j_1; j_2) или
  vlookup eq(M; x; j_1; j_2) - стойностите от стълб j_2 на M, за които елементите от
                             стълб j_1 ca = x;
  vlookup ne(M; x; j_1; j_2) - стойностите от стълб j_2 на M, за които елементите от
                             стълб j1 са ≠ x;
  vlookup_lt(M; x; j_1; j_2) - стойностите от стълб j_2 на M, за които елементите от
                             стълб j_1 ca < x;
  vlookup_le(M; x; j_1; j_2) - стойностите от стълб j_2 на M, за които елементите от
                             стълб j_1 ca ≤ x;
  vlookup\_gt(M; x; j_1; j_2) - стойностите от стълб j_2 на M, за които елементите от
                             стълб j_1 ca > x;
  vlookup\_ge(M; x; j_1; j_2) - стойностите от стълб j_2 на M, за които елементите от
                             стълб j_1 са ≥ x;
Математически:
  hprod(A; B)
                      - произведение на Hadamard на матриците A и B;
```

- произведение на Frobenius на матриците A и B;

fprod(A; B)

```
kprod(A; B)
                  - произведение на Kronecker на матриците A и B;
mnorm 1(M)
                  - L1 норма на матрицата M;
mnorm(M) или
                  - L2 норма на матрицата M;
mnorm 2(M)
mnorm e(M)
                  - норма на Frobenius на матрицата M;
mnorm i(M)
                  - L\infty норма на матрицата M;
                  - число на обусловеност на M на база на L1 нормата;
cond 1(M)
cond(M) или
                  - число на обусловеност на {\it M} на база на L2 нормата;
cond 2(M)
                  - число на обусловеност на M на база на нормата на Frobenius;
cond e(M)
                  - число на обусловеност на M на база на L∞ нормата;
cond i(M)
\det(M)
                  - детерминанта на матрицата M;
rank(M)
                  - ранг на матрицата M;
trace(M)
                  -следа на матрицата M;
transp(M)
                  - транспонираната матрица на M;
                  - адюнгираната матрица на M;
adj(M)
                  - кофакторната матрица на M;
cofactor(M)
eigenvals(M)
                  - собствените стойности на матрицата M;
eigenvecs (M)
                  - собствените вектори на матрицата M;
cholesky (M)
                  - декомпозиция на Холецки на симетрична,
                   положително определена матрица M;
lu (M)
                  - LU декомпозиция на матрицата M;
qr(M)
                  - QR декомпозиция на матрицата M;
                  - декомпозиция по особени стойности на M;
svd(M)
                  - обратната матрица на M;
inverse(M)
lsolve(A; \vec{b}) - решава системата линейни уравнения A\vec{x} = \vec{b} чрез LDLT декомпозиция
             за симетрични матрици и LU декомпозиция за несиметрични;
\mathbf{clsolve}(A; \vec{b}) - решава системата линейни уравнения A\vec{x} = \vec{b} със симетрична,
             положително определена матрица на коефициентите A посредством
             декомпозиция на Холецки;
slsolve(A; \vec{b}) - решава системата линейни уравнения A\vec{x} = \vec{b} с високопроизводителна
             симетрична, положително определена матрица на коефициентите A
             чрез метода на преобусловения спрегнат градиент (PCG);
msolve(A; B) - решава обобщеното матрично уравнение AX = B чрез LDLT деком-
             позиция за симетрични матрици и LU декомпозиция за несиметрични;
\operatorname{cmsolve}(A; B) - решава обобщеното матрично уравнение AX = B със симетрична,
               положително определена матрица на коефициентите A посредством
               декомпозиция на Холецки;
smsolve(A; B) - решава обобщеното матрично уравнение AX = B с
               високопроизводителна симетрична, положително определена
```

матрица на коефициентите A чрез метода на преобусловения спрегнат градиент (PCG);

Двойна интерполация:

```
take(x; y; M)- връща елемента на матрицата M с индекси x и y;line(x; y; M)- двойна линейна интерполация от елементите на M на база на стойностите на x и y;spline(x; y; M)- двойна spline интерполация на Ермит от елементите на матрицата M на база на стойностите на x и y.
```

Коментари: "Заглавие" или 'текст', съответно в двойни и единични кавички. Разрешено е използването на HTML, CSS, JS и SVG в коментарите.

• Графики на функции:

```
f(x) @ x = a : b
                                       - стандартна, единична;
Plot\{x(t) \mid y(t) @ t = a : b\} - параметрична;
f_1(x) & f_2(x) & ... @ x = a : b - паралелни;
Plot\{x_1(t) \mid y_1(t) \& x_2(t) \mid y_2(t) \& ... @ t = a : b\} - паралелни параметрични;
Map\{f(x; y) @ x = a : b \& y = c : d\} - изохроми на 2D функция;
PlotHeight
           - височина на полето за чертане в пиксели;
PlotWidth
            - ширина на полето за чертане в пиксели;
PlotStep
           - стъпка на мрежата за интерполиране;
PlotSVG
           - чертай графиките във векторен (SVG) формат:
PlotPalette - номер на цветната скала за графика на повърхнина (0-8);
PlotShadows - чертай повърхнините със светлосенки;
PlotSmooth - плавно преливане на цветовете (= 1) или изохроми (= 0)
             за графика на повърхнина;
```

PlotLightDir - посока към източника на светлина (0-7) по часовниковата стрелка.

• Итеративни и числени методи:

```
{\sf SRoot}\{f(x)={\sf const}\ @\ x=a:b\} - намиране на корен на {\bf f}(x)={\sf const};
\{f(x) @ x = a : b\}
                                - намиране на корен на f(x) = 0;
f(x) @ x = a : b
                                - намира мястото, където функцията пресича абсцисата,
                                 но не се изисква стриктно x да е решение;
Sup\{f(x) @ x = a : b\}
                                - локален максимум на функция;
\inf\{f(x) \otimes x = a : b\}
                                - локален минимум на функция;
Area \{ f(x) @ x = a : b \}
                                - числено интегриране с адаптивна квадратура на Гаус-
                                 Лобато-Кронрод;
f(x) @ x = a : b
                                - числено интегриране с Tanh-Sinh квадратура;
Slope\{f(x) @ x = a : b\}
                               - числено диференциране;
Sum\{f(x) @ x = a : b\}
                                - крайна сума;
Product \{ f(k) @ k = a : b \}
                               - крайно произведение;
Repeat \{ f(k) @ k = a : b \}
                                - обща итеративна процедура;
Precision - точност за числени методи [10^{-2}; 10^{-16}] (по подразбиране - 10^{-14});
```

```
• Условни разклонения:
  Стандартно:
     #if условие
        тук въведете код
     #end if
  Алтернативно:
     #if условие
        тук въведете код
     #else
        алтернативен код
     #end if
  Пълно:
     #if условие1
        тук въведете код
     #else if условие2
        тук въведете код
        алтернативен код
     #end if
  Може да добавяте произволен брой "#else if" блокове, но само един "#else".
 Блок за цикъл:
  Стандартен:
     #repeat брой повторения
        тук въведете код
     #loop
  Условен:
     #repeat брой повторения
        тук въведете код
        #if условие
           #break или #continue
        #end if
        още код
     #loop
  С брояч:
      #for counter = start : end
          тук въведете код
      #loop
  С условие:
      #while условие
          тук въведете код
      #loop
```

```
• Модули и макроси/текстови променливи:
  Модули:
     #include ume \; \mu a \; \phi a u \pi - вмъква код от външен файл (модул);
     #local - начало на локална секция (не се вмъква);
     #global - начало на глобална секция (вмъква се);
  Едноредова текстова променлива:
     #def variable name$ = съдържание
  Многоредова текстова променлива:
     #def variable name$
        съдържание ред 1
        съдържание ред 2
     #end def
  Едноредов макрос:
     #def macro name\$(param1\$; param2\$; ...) = съдържание
  Многоредов макрос:
     #def macro name$(param1$; param2$; ...)
        съдържание ред 1
        съдържание ред 2
     #end def
  Текстови/CSV файлове:
  #read M from filename.txt@R1C1:R2C2 TYPE=R SEP=',' - четена на матрица M от текстов/CSV файл;
  #write M to filename.txt@R1C1:R2C2 TYPE=N SEP=',' - запис на матрица M в текстов/CSV файл;
  #append M to filename.txt@R1C1:R2C2 TYPE=N SEP=',' - добавяне на матрица M към текстов/CSV
  файл;
  Excel файлове (xlsx и xlsm):
  #read M from filename.xlsx@Sheet1!A1:B2 TYPE=R - четене на матрица M от Excel файл;
  #write M to filename.xlsx@Sheet1!A1:B2 TYPE=N - запис на матрица M в Excel файл;
  #append M to filename.xlsx@Sheet1!A1:B2 TYPE=N - добавяне на матрица M към Excel файл;
  Sheet, range, TYPE и SEP могат да бъдат пропуснати.
  За командата #read, TYPE може да бъде някое от [R|D|C|S|U|L|V].
  За командите #write и #append, TYPE може да бъде Y или N.
• Контрол на видимостта:
  #hide
              - скривай съдържанието на документа;
  #show
              - показвай винаги съдържанието (по подразбиране);
              - показвай следващото съдържание само при въвеждане;
  #pre
              - показвай следващото съдържание само в резултатите;
  #post
  #val
              - показвай само изчислените стойности;
              - показвай пълните формули (по подразбиране);
  #equ
              - показвай само формули без стойности (no calculations);
  #noc
              - не замествай стойностите на променливите (no substitution);
  #nosub
```

```
#novar
              - показвай само заместените стойности на променливите (no variables);
              - показвай формулите с променливи и заместени стойности (по подразбиране);
  #varsub
  #split
              - разделяй уравнения, които не се събират на един ред;
  #wrap
              - свивай уравнения които не се събират на един ред (по подразбиране);
  #round n
              - закръглява изходните стойности до n цифри след десетичната точка;
  #round default - възстановява закръгляването по подразбиране;
  #format FFFF - задава потребителски форматиращ низ;
  #format default - възстановява форматирането по подразбиране;
  #md on
              - включва използването на markdown в коментари;
  #md off
              - изключва използването на markdown в коментари;
  #phasor
              - задава изходното форматиране на комплексни числа като полярен фазор: А∠ф;
  #complex
              - задава изходното форматиране на комплексни числа в алгебричен формат: а + bi.
  Всяка от горните команди е валидна от мястото на използването и до края на документа или
  докато не бъде отменена от алтернативна команда.
• Точки на прекъсване (постъпково изпълнение):
  #pause - изчислява до съответния ред и спира на пауза;
  #input - показва формуляр за вход на данни до съответния ред и спира на пауза.

    Единици за тригонометрични функции: #deg - градуси, #rad - радиани, #gra - гради;

• Разделител за отправни единици: |;
• Връщай резултати от тригонометр. функции с мерни единици: ReturnAngleUnits = 1;
• Бездименсионни единици: %, ‰, ‱, рст, ррт, ррв, ррt, ррд;
• Единици за ъгли: °, ′, ″, deg, rad, grad, rev;
• Метрични единици (SI и съвместими):
  Maca: g, hg, kg, t, kt, Mt, Gt, dg, cg, mg, µg, ng, pg, Da, u;
  Дължина: m, km, dm, cm, mm, µm, nm, pm, AU, ly;
  Bpeme: s, ms, μs, ns, ps, min, h, d, w, y;
  Честота: Hz, kHz, MHz, GHz, THz, mHz, µHz, nHz, pHz, rpm;
  Скорост: kmh;
  Електрически поток: A, kA, MA, GA, TA, mA, µA, nA, pA;
  Температура: ^{\circ}С, \Delta^{\circ}С, K;
  Количество вещество: mol;
  Интензитет на светлината: cd;
  Площ: a, daa, ha;
  Обем: L, daL, hL, dL, cL, mL, µL, nL, pL;
  Сила: dyn, N, daN, hN, kN, MN, GN, TN, gf, kgf, tf;
  Moмент: Nm, kNm;
  Налягане: Pa, daPa, hPa, kPa, MPa, GPa, TPa,
            dPa, cPa, mPa, μPa, nPa, pPa,
            bar, mbar, ubar, atm, at, Torr, mmHg;
  Вискозитет: P, cP, St, cSt;
  Енергия/работа: J, kJ, MJ, GJ, TJ, mJ, µJ, nJ, pJ,
```

```
Wh, kWh, MWh, GWh, TWh, cal, kcal, erg,
                     eV, keV, MeV, GeV, TeV, PeV, EeV:
  Мощност: W, kW, MW, GW, TW, mW, μW, nW, pW, hpM, ks,
              VA, kVA, MVA, GVA, TVA, mVA, μVA, nVA, pVA,
              VAR, kVAR, MVAR, GVAR, TVAR, mVAR, μVAR, nVAR, pVAR;
  Електрически заряд: C, kC, MC, GC, TC, mC, µC, nC, pC, Ah, mAh;
  Напрежение: V, kV, MV, GV, TV, mV, μV, nV, pV;
  Капацитет: F, kF, MF, GF, TF, mF, μF, nF, pF;
  Съпротивление: \Omega, k\Omega, M\Omega, G\Omega, T\Omega, m\Omega, \mu\Omega, n\Omega, p\Omega;
  Проводимост: S, kS, MS, GS, TS, mS, µS, nS, pS,
                   \nabla, k\nabla, M\nabla, G\nabla, T\nabla, m\nabla, \mu\nabla, n\nabla, p\nabla;
  Магнитен поток: Wb, kWb, MWb, GWb, TWb, mWb, μWb, nWb, pWb;
  Плътност на потока: T, kT, MT, GT, TT, mT, \mu T, nT, pT;
  Индукция: H, kH, MH, GH, TH, mH, µH, nH, pH;
  Светлинен поток: lm;
  Осветеност: 1х;
  Радиоактивност: Bq, kBq, MBq, GBq, TBq, mBq, µBq, nBq, pBq, Ci, Rd;
  Погълната доза: Gy, kGy, MGy, GGy, TGy, mGy, µGy, nGy, pGy;
  Еквивалентна доза: Sv, kSv, MSv, GSv, TSv, mSv, µSv, nSv, pSv;
  Активност на катализатор: kat;
• Неметрични единици (UK/US):
  Maca: gr, dr, oz, lb (или lbm, lb _{\rm m}), kipm (или kip _{\rm m}), st, qr,
          cwt (или cwt uk, cwt us), ton (или ton uk, ton us), slug;
  Дължина: th, in, ft, yd, ch, fur, mi, ftm (или ftm ик, ftm us),
              cable (или cable uk, cable us), nmi, li, rod, pole, perch, lea;
  Скорост: mph, knot;
  Температура: {}^{\circ}F, {}^{\circ}F, {}^{\circ}R;
  Площ: rood, ac;
  Обем, течност: fl_oz, gi, pt, qt, gal, bbl, or:
                   fl_oz uk, gi uk, pt uk, qt uk, gal uk, bbl uk,
                   floz us, gi us, pt us, qt us, gal us, bbl us;
  Обем, сух: (US) pt <sub>drv</sub>, (US) qt <sub>drv</sub>, (US) gal <sub>drv</sub>, (US) bbl <sub>drv</sub>,
               pk (или pk uk, pk us), bu (или bu uk, bu us);
  Сила: ozf (или oz f), lbf (или lb f), kip (или kipf, kip f), tonf (или ton f), pdl;
  Налягане: osi, osf, psi, psf, ksi, ksf, tsi, tsf, inHg;
  Енергия/работа: BTU, therm (или therm <sub>UK</sub>, therm <sub>US</sub>), quad;
  Мощност: hp, hpE, hpS;
• Потребителски единици: .Име = израз.
  Имената могат да съдържат и символи за валута: €, £, £, ¥, ¢, ₽, ₹, ₩, \mathbb{N}.
```

Готови оразмерителни програми по Еврокод

Разполагаме с богата библиотека от оразмерителни програми за Calcpad по Еврокод, които може да ползвате в готов вид, на символични цени.

Пълен списък от разработените програми, ще намерите на следния линк:

https://www.proektsoft.bg/calcpad/Pricelist-2025-Calcpad.pdf

Как да поръчаме?

- 1. Изберете програмите, които са Ви необходими.
- 2. Изпратете ни списък с номерата на избраните записки или пакети по имейл.
- 3. Ще Ви подготвим и изпратим индивидуална оферта.

За заявки, пишете на:

proektsoft.bg@gmail.com

Заплащането е еднократно, без абонамент. Веднъж закупени, програмите могат да се ползват без ограничение.