**Содержание**

[Введение 2](#_Toc179573646)

[1 Анализ 4](#_Toc179573647)

[1.1 Предметная область 4](#_Toc179573648)

[1.1.1 Особенности оптимизации САУ 4](#_Toc179573649)

[1.1.2 Проблемы существующих методов оптимизации 5](#_Toc179573650)

[1.1.3 Роль диапазонов значений в оптимизации САУ 6](#_Toc179573651)

[1.1.4 Постановка задачи 7](#_Toc179573652)

[1.2 Обзор существующих программных средств 8](#_Toc179573653)

# Введение

Системы автоматизированного управления (САУ) занимают важное место в современной технике и промышленности. Они играют ключевую роль в автоматизации сложных процессов, которые ранее требовали значительного человеческого вмешательства. Автоматизация позволяет повысить производительность, точность и эффективность, одновременно снижая затраты на эксплуатацию и уменьшая вероятность ошибок, вызванных человеческим фактором. Внедрение САУ на промышленных предприятиях, в энергетике, транспорте и других сферах деятельности привело к значительному увеличению производительности и снижению издержек.

САУ – это сложные многоуровневые системы, состоящие из взаимосвязанных компонентов, таких как сенсоры, исполнительные устройства и программные модули, которые работают вместе для достижения общей цели управления процессом. Одной из ключевых задач является точная настройка параметров таких систем. Неправильно настроенные параметры могут привести к ухудшению производительности, повышению энергозатрат и, в некоторых случаях, к сбоям в работе всей системы. Поэтому критически важно обеспечивать нахождение и поддержание оптимальных значений параметров для бесперебойной и экономически выгодной работы САУ.

Оптимизация параметров – это процесс, направленный на нахождение таких значений переменных системы, которые обеспечат её наиболее эффективную работу. В классических системах САУ настройка параметров часто осуществляется вручную специалистами или с помощью стандартных методов, таких как математические модели и алгоритмы. Однако, с ростом сложности промышленных процессов и увеличением числа параметров, ручная настройка становится всё более трудоёмкой и неэффективной.

Сложность заключается в том, что системы управления включают множество взаимосвязанных параметров, изменение одного из которых может повлиять на работу всей системы. В таких условиях необходимо использовать методы оптимизации, которые позволяют находить наиболее эффективные сочетания параметров. В существующих подходах применяются различные алгоритмы оптимизации, но они не всегда обеспечивают нужную точность и скорость вычислений, что особенно важно при работе с большими и сложными системами.

Одной из ключевых проблем традиционных методов оптимизации является их ограниченность при работе с нелинейными системами, которые содержат множество локальных минимумов. Это приводит к тому, что стандартные методы, такие как градиентный спуск, могут "застревать" в этих минимумах, не находя глобального оптимума. С другой стороны, более современные методы, такие как эволюционные алгоритмы, могут быть слишком медленными и требовать значительных вычислительных мощностей, что также ограничивает их использование в реальных промышленных условиях.

Для решения этих проблем и повышения эффективности оптимизации в проекте будет разработано приложение, которое использует уникальную комбинацию методов. Комбинированный подход позволяет объединить сильные стороны различных методов и компенсировать их слабые стороны. Это значительно увеличивает точность и скорость нахождения оптимальных параметров системы автоматизированного управления. Более того, приложение ориентировано на нахождение не одного значения, а диапазона оптимальных значений параметров, что позволяет системе адаптироваться к изменениям внешних условий и поддерживать эффективную работу в динамической среде.

Такая система особенно актуальна для сложных промышленных процессов, где условия эксплуатации часто меняются, и параметры системы должны гибко подстраиваться под новые требования. Диапазон значений даёт возможность САУ поддерживать стабильную работу даже в условиях нестабильности внешних факторов, таких как изменения нагрузки, температуры или давления.

Цель проекта: совершенствование процессов нахождения диапазона оптимальных значений параметров регулятора САУ для повышения точности, эффективности и устойчивости системы в условиях изменяющихся внешних факторов.

Задачи для достижения цели:

1. Провести анализ существующих методов оптимизации параметров САУ, выявить их преимущества и недостатки.
2. Разработать собственную комбинацию методов оптимизации для повышения точности и сокращения времени вычислений.
3. Реализовать программное приложение для нахождения диапазона оптимальных значений параметров.
4. Провести тестирование системы на реальных данных и оценить её эффективность в сравнении с существующими методами.

# 1 Анализ

## 1.1 Предметная область

Системы автоматизированного управления (САУ) представляют собой совокупность средств и методов, предназначенных для автоматического управления различными процессами без непосредственного вмешательства человека. Они применяются в широком спектре задач, начиная от промышленных предприятий и заканчивая авиацией, энергетикой и транспортом. Эффективность таких систем напрямую зависит от правильной настройки параметров, таких как коэффициенты регуляторов, временные задержки, скорости отклика и прочие.

Оптимизация параметров САУ позволяет добиться наиболее эффективной работы системы, минимизируя потери энергии, времени и ресурсов. Современные методы оптимизации варьируются от классических математических подходов до современных эвристических и эволюционных алгоритмов. Точность и скорость нахождения оптимальных решений играют ключевую роль, особенно в условиях необходимости управления сложными и динамическими процессами.

### 1.1.1 Особенности оптимизации САУ

Процесс настройки параметров САУ представляет собой сложную многопараметрическую задачу, в которой различные параметры системы тесно взаимосвязаны. Эти параметры могут включать коэффициенты регуляторов, временные задержки, скорости реакции и другие переменные, влияющие на производительность и стабильность системы. Взаимодействие между параметрами является нелинейным, что означает, что изменение одного параметра может вызвать значительное воздействие на другие элементы системы и, соответственно, на всю её работу.

Одним из центральных элементов в таких системах является регулятор, который отвечает за поддержание нужного режима работы системы в условиях изменяющихся внешних воздействий. Регулятор САУ используется для стабилизации различных параметров системы, таких как температура, давление, скорость или уровень жидкости, удерживая их в пределах заданных значений. Он работает по принципу сравнения фактических параметров с заданными и корректировки управляющих воздействий для минимизации отклонений. Это делает регулятор важнейшим элементом, обеспечивающим надежную и стабильную работу системы.

Регуляторы могут быть различных типов, включая пропорциональные (P), интегральные (I), дифференциальные (D), а также их комбинации (PID-регуляторы). Каждый тип регулятора имеет свои особенности и применяется в зависимости от требований к системе. Например, PID-регуляторы являются наиболее распространёнными благодаря своей гибкости и способности точно управлять сложными динамическими системами.

Одной из ключевых задач при проектировании и настройке регуляторов является правильный выбор параметров, таких как коэффициенты усиления, интегральное и дифференциальное время, которые определяют его реакцию на изменения в системе. Эти параметры сильно влияют на стабильность, быстроту и точность работы САУ. Неправильная настройка может привести к нежелательным колебаниям, затянутым переходным процессам или даже к нестабильности всей системы.

Основная сложность заключается в том, что задача оптимизации часто бывает многомерной, а пространство возможных решений — чрезвычайно большим. Для каждой комбинации параметров необходимо учитывать как индивидуальное влияние на поведение системы, так и их совокупное взаимодействие. Это приводит к необходимости применения методов многомерной оптимизации, которые позволяют исследовать и анализировать огромное количество возможных вариантов настройки.

Кроме того, каждая САУ может быть уникальной по своей структуре и характеру взаимодействий между компонентами, что затрудняет использование стандартных методов оптимизации. Нелинейность и наличие взаимозависимых параметров осложняют процесс нахождения глобальных оптимумов, особенно если система содержит множество локальных экстремумов. Это требует поиска методов, которые могут не только эффективно и быстро находить оптимальные значения, но и избегать застревания в локальных минимумах.

Ещё одной важной особенностью оптимизации САУ является динамический характер внешних условий, в которых работает система. Параметры системы могут изменяться в зависимости от таких факторов, как изменение внешней нагрузки, температуры, давления или других характеристик окружающей среды. Это требует поиска не конкретного значения параметров, а диапазонов, в которых система сможет стабильно работать при различных внешних воздействиях. Таким образом, оптимизация должна предусматривать создание таких диапазонов, которые позволят системе адаптироваться к меняющимся условиям без необходимости постоянной перенастройки.

### 1.1.2 Проблемы существующих методов оптимизации

В большинстве случаев для настройки параметров систем автоматизированного управления используются стандартные методы оптимизации, такие как градиентные методы, методы численного поиска, линейное программирование и другие классические подходы. Эти методы широко применяются благодаря своей математической строгости и теоретически обоснованным результатам, однако они сталкиваются с рядом серьёзных ограничений, особенно при работе с современными, сложными и нелинейными системами.

[Тут должны быть графики сравнения различных методов. Появятся, когда закончу проводить исследование.]

Одним из главных недостатков классических методов является проблема застревания в локальных минимумах. Это особенно актуально для систем с большим количеством параметров и нелинейных зависимостей, где функция, описывающая поведение системы, может иметь множество локальных экстремумов. Градиентные методы, например, основываются на анализе производных функции для нахождения направлений наискорейшего спуска, что работает хорошо для гладких и выпуклых функций. Однако в реальных системах, особенно в многомерных нелинейных, эти методы могут "застревать" в локальных минимумах и не достигать глобального оптимума, что приводит к неоптимальным настройкам системы.

Кроме того, градиентные и численные методы оптимизации требуют вычисления производных или приближённых значений градиента, что становится проблематичным при наличии большого количества параметров или при работе с системами, где функция отклика не является гладкой или дифференцируемой. В таких случаях вычислительная сложность резко возрастает, а процесс оптимизации может занять много времени, что неприемлемо в условиях реального времени или при работе с большими объёмами данных. Таким образом, высокие вычислительные затраты и значительные требования к ресурсам — ещё одно ограничение этих методов.

Также важно отметить, что такие методы, как линейное программирование, хорошо работают только в условиях линейных зависимостей, а современные САУ, как правило, включают нелинейные элементы, которые требуют более сложных подходов. Линейное программирование эффективно для задач с линейными ограничениями и целевой функцией, но, когда система становится нелинейной, эффективность метода снижается, и могут потребоваться гибридные или нелинейные подходы.

Таким образом, проблемы существующих методов оптимизации заключаются в их ограниченной способности справляться с нелинейностью, высокой вычислительной сложностью и непредсказуемостью времени выполнения. Эти недостатки становятся особенно очевидными в контексте современных систем автоматизированного управления, где требования к точности настройки и быстродействию постоянно возрастают. На практике это приводит к необходимости поиска более эффективных методов, которые смогут совмещать точность классических подходов и гибкость современных эвристических методов, обеспечивая при этом низкие вычислительные затраты и высокую скорость поиска оптимальных решений.

### 1.1.3 Роль диапазонов значений в оптимизации САУ

В традиционных методах оптимизации параметров систем автоматизированного управления основное внимание уделяется нахождению одного оптимального значения для каждого параметра. Однако такой подход не всегда эффективен в реальных условиях, где внешние факторы и условия работы могут изменяться динамически. В подобных случаях система, настроенная на одно оптимальное значение, может потерять стабильность или даже выйти из строя, если условия эксплуатации изменятся.

Нахождение диапазона оптимальных значений позволяет системе сохранять свою эффективность и работоспособность в более широком спектре условий. Это особенно важно для САУ, работающих в условиях нестабильных внешних воздействий, таких как колебания температуры, изменения нагрузки, внешние возмущения и другие факторы, которые могут влиять на работу системы. В реальных условиях даже небольшие отклонения от идеального значения могут возникать из-за технических ограничений или ошибок, связанных с калибровкой датчиков и других элементов системы. Если система будет настроена на диапазон допустимых значений, это позволит ей функционировать корректно даже в случае таких отклонений.

Диапазон значений предоставляет больше гибкости, так как система может динамически адаптироваться к изменениям, оставаясь в пределах допустимых параметров, обеспечивая при этом стабильную работу и эффективность.

### 1.1.4 Постановка задачи

На основе проведённого анализа предметной области и выявленных особенностей оптимизации систем автоматизированного управления (САУ), сформулирована следующая задача: разработать программное приложение для нахождения диапазонов оптимальных значений параметров САУ. В отличие от традиционных методов, ориентированных на поиск единственного значения, разрабатываемая система будет направлена на определение диапазонов, которые обеспечат стабильную и эффективную работу САУ в условиях изменяющихся внешних факторов.

При решении поставленной задачи, необходимо учесть следующие аспекты:

1. Важно учитывать взаимосвязь и нелинейность параметров САУ, что требует разработки методов, способных эффективно решать многомерные и многопараметрические задачи оптимизации. Эти методы должны быть способны находить глобальные оптимумы, избегая локальных минимумов.
2. Приложение должно предоставлять не одно оптимальное значение параметров, а диапазон допустимых значений, в пределах которых система может функционировать устойчиво и эффективно даже при изменяющихся внешних условиях.
3. Программное приложение должно автоматически адаптировать параметры САУ в реальном времени, исходя из изменения внешних условий или характеристик нагрузки, без необходимости постоянной ручной корректировки.
4. Для повышения точности и скорости оптимизации необходимо разработать и внедрить комбинацию методов, которая будет учитывать сильные стороны как классических подходов, так и современных эвристических методов.
5. Система должна эффективно использовать вычислительные ресурсы, чтобы минимизировать время поиска оптимальных диапазонов и обеспечить высокую производительность, даже при большом количестве переменных и сложных зависимостях.

Средством достижения поставленной задачи является создание программного решения, способного быстро и точно находить диапазоны оптимальных значений параметров регулятора САУ, обеспечивая её устойчивую и эффективную работу в широком спектре условий.

## 1.2 Обзор существующих программных средств