

**اصول شبیه سازی**

**گزارش از روند حل مسائله پایانی**

**استاد درس**

جناب آقای دکتر احمدی

**تهیه کنندگان**

**فاطمه نیک خواه - 8828096**

**علی لشگری - 8725717**

**محمدرضا تأثیری - 8812076**

*[This page intentionally left blank]*

[](https://github.com/taesiri/Simulation)**[](https://github.com/taesiri/Simulation)**

Fork Source Code on Github

<https://github.com/taesiri/Simulation>

We do love Open Source, Full Source code and project documentation is available on github.com/taesiri/Simulation.

**فهرست مطالب**

مسئله 2

نکاتی در مورد مسئله 3

روش ساخت اعداد 4

اطلاعات فنی

Helix 3D Toolkit is a collection of custom controls and helper classes for WPF.

License: The MIT License (MIT)

Project page: http://helixToolkit.codeplex.com

Source: https://hg.codeplex.com/helixtoolkit

Build requirements

- Microsoft .NET 4.0 Client profile

- Visual Studio 2010

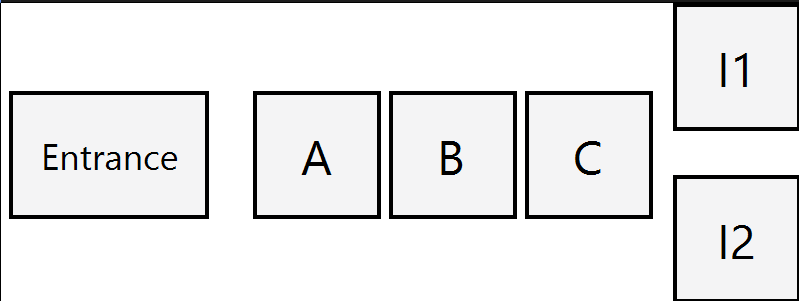
Helix 3D Toolkit

همانند پروژه های قبلی، از بستر نرم افزاری *.NET Framework 4* برای شبیه سازی استفاده شده است. زبان اصلی استفاده شده C# است ولی در پشت صحنه عملیاتی از زبان برنامه نویسی R نیز برای کارهای آماری استفاده شده است.

در این پروژه از کتابخانه ی *Helix 3D Toolkit* برای شبیه سازی سه بعدی استفاده کرده ایم.

مسئله

سیستمی شامل یک ایستگاه ورودی، سه ایستگاه کاری A,B,C و یک ایستگاه بازرسی I می باشد، که به صورت سری پشت سر هم قرار گرفته اند؛ علاوه برا این ایستگاه ها، سیستم دارای رباتی است که عملیات انتقال قطعات را انجام می دهد؛ در شکل زیر مکان و چگونگی استقرار ایستگاه ها و ربات نشان داده شده است.



ابتدا مواد اولیه بر اساس یک توزیع exp(12) (نمایی با میانگین 12 دقیقه) وارد سیستم می شوند. در این لحظه دو حالت ممکن است رخ دهد. اگر ربات بی کار باشد و ایستگاه A خالی باشد، ربات قطعه را برداشته و بر اساس یم توزیع exp(0.7) در ماشین A بارگذاری می نمایید و پس از آن ربات آزاد می گردد. در صورت مشغول بودن ربات یا اشغال بودن ایستگاه A، قطعه ورودی، وارد یک صف انتظار FIFO در ایستگاه ورودی می شود؛ پس از اتمام بارگذاری هر یک از قطعات در ایستگاه A، این ایستگاه با یم توزیع exp(1.1) شروع به خدمت دهی به قطعه می نماید.

با اتمام کار قطعه در ایستگاه A و در صورت خالی بودن ایستگاه بعد، ربات در صورت آزاد بودن ابتدا عمل بار برداری از ایستگاه A را با توزیع exp(0.7) انجام داده و سپس قطعه را در ایستگاه B با توزیع exp(0.7) بارگذاری می نماید. در این لحظه ایستگاه B کار بر روی قطعه را با توزیع exp(1.3) آغاز می کند.

پس از اتمام کار قطعه در ایستگاه B و در صورت خالی بودن ایستگاه بعد، ربات در صورت آزاد بودن عملیات بار برداری از ایستگاه B را با توزیع exp(0.7) انجام داده و قطعه را در ایستگاه C با توزیع exp(0.7) بارگذاری می نماید. در این لحظه ایستگاه C کار بر روی قطعه را با توزیع exp(1.2) آغاز می کند و پس از انجام این عملیات، قطعه آماده می شود.

قطعه پردازش شده در ایستگاه C، پس از باربرداری توسط ربات با توزیع exp(0.7) از این ایستگاه در ایستگاه بازرسی (I) با توزیع exp(0.7) بارگذاری می شود؛ در این ایستگاه دو خدمت دهنده وجود دارند که با توزیع Normal(2,1) به خدمت­دهی می پردازند، در صورت مشغول بودن هر دو خدمت دهنده؛ قطعه وارد شده با این ایستگاه، وارد یم صف انتظار FIFO می شود.

پس از مرحله بازرسی، قطعه از سیستم خارج می شود.

فرض های ساده ساز

برای حل بهتر این مسئله، گروه فرض های ساده سازی را برای این شبیه سازی در نظر گرفته است.

این فرض ها در زیر نوشته شده اند

1. عملیات بارگذاری و باربرداریپ

این دو نوع عملیات را تبدیل به عملیات انتقال و آماده­سازی کرده ایم، به این صورت که ربات ابتدا جعبه را بین دو ایستگاه جابه­جا می­کند، بعد از انتقال جعبه، مدتی را صرف آماده سازی جعبه در آن ایستگاه می­کند.

بین ایستگاه ورودی و ایستگاه A هر دو نوع عملیات را لحاظ کرده­ایم.

وقتی کار قطعه در ایستگاه C تمام می شود، فقط عملیات انتقال جعبه به ایستگاه بازرسی (I) را داریم و بارگذاری در این ایستگاه وجود ندارد.

بدیهی است که این فرض ها فقط جهت زیبایی شبیه سازی سه بعدی انجام شده است.

1. اولیت بندی انتقال

مشاهده نشان می دهد که امکان دارد رویداد های اتمام سرویس دهی، ممکن است برای چند ایستگاه همزمان رخ دهد؛ یعنی در چند ایستگاه نیاز به ربات برای انتقال قطعه داشته باشیم. برای اولیت بندی، ابتدا به احتمالاتی که قرار است اتفاق بی­افتد می پردازیم.

* حالتی کار بر روی قطعه تمام شده است؛ ولی ربات مشغول است
* حالتی کار بر روی قطعه تمام شده است؛ ربات آزاد ولی ایستگاه بعدی مشغول عملیات است.
* حالتی کار بر روی قطعه تمام شده است؛ ربات مشغول، ولی ایستگاه بعدی مشغول عملیات است.

برای کارایی بیشتر، اول ازچپ به راست عملیات نیاز به ربات را بررسی می کنیم! یعنی پس از این که ربات آزاد شد، اول به ایستگاه C رسیدگی می شود که آیا نیاز به ربات دارد یه نه؛ پس از آن ایستگاه B و بعد از آن A

1. انتقال از ایستگاه C به ایستگاه بازرسی

در ایستگاه C دو خدمت دهنده آماده خدمت دهی هستند. اولیت­بندی بین این دو خدمت دهنده صورت نگرفته است. یعنی هر بار به صورت تصادفی یک عدد بین 1 تا 10 تولید شده، اگر عدد از 5 کمتر بود، جعبه به کارگر اول انتقال می یابد، در غیر این صورت جعبه جعبه به کارگر دوم انتقال داده می شود.

نکاتی در مورد ساخت اعداد تصادفی

برای تولید اعداد تصادفی، در این شبیه سازی از روش های تبدیل مستقیم و تبدیل معکوس استفاده شده است. ابتدا از روش مستقیم برای تولید اعداد تصادفی با توزیع نرمال در بازه­ی استفاده شده است. سپس اعداد بدست آمده را به روش تبدیل معکوس به اعداد تصادفی با توزیع نمایی تبدیل می کنیم.

به فرمول های زیر توجه فرمایید.

روش تبدیل مستقیم

روش تبدیل معکوس (نمایی)



توجه داشته باشید که

به طور مثال، اگر بخواهیم اعدادی با میانگین 12 بسازیم؛ از فرمول زیر

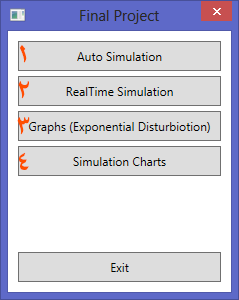
استفاده می کنیم.

نکته : برای روش تبدیل مستقیم؛ اعداد تصادفی اولیه، از کتابخانه درونی C# استفاده شده است.

راهنمایی نرم افزاری

به دلیل این که نحوه پیاده سازی پروژه­ی نهایی، کاملا متفاوت با پروژه­های قبلی است، گزارش آن نیز فرق می­کند. در زیر به آموزش نرم افزاری برنامه نهایی می­پردازیم.

در اولین اجرای برنامه صفحه ی مانند زیر خواهید دید.



1. شبیه سازی خودکار برای 10 بار اجرای سیستم و ساخت گزارش از نتایج
2. شبیه سازی سه بعدی بلادرنگ (Real-time 3D Simulation)
3. ابزار مطالعه آماری برای توضیع نمایی با میانگین دلخواه (گراف)
4. نمودارهای جریان مربوط به شبیه سازی

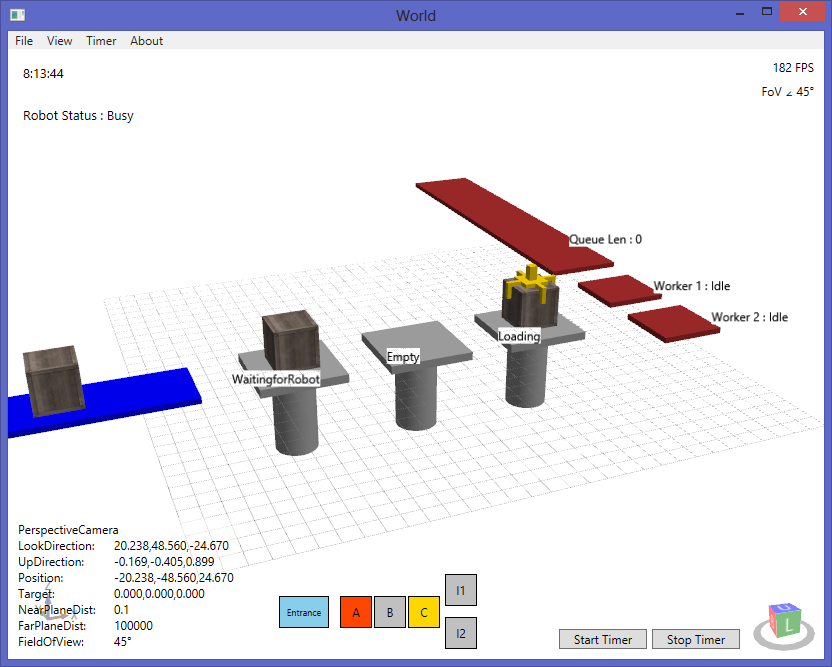
شبیه سازی خودکار

در این حالت، برنامه به صورت بسیار سریع برای 10 بار مراحل شبیه سازی را انجام می دهد و نتیجه را گزارش می دهد.

این گزارش شامل میانگین زمان خدمت دهی، میانگین اشتغال کلیه ایستگاه ها است.

شبیه سازی 3 بعدی

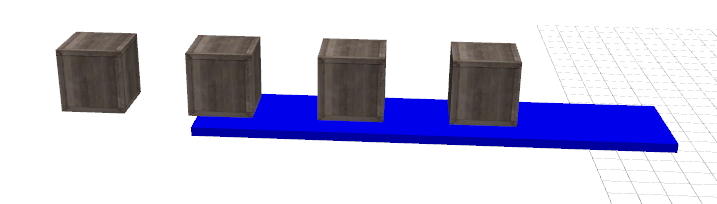
در این بخش به شرح قسمت های این شبیه ساز می پردازیم. در زیر نمایی کلی از شبیه ساز را می توانید مشاهده کنید.



عناصر شبیه سازی

1. ایستگاه ورودی

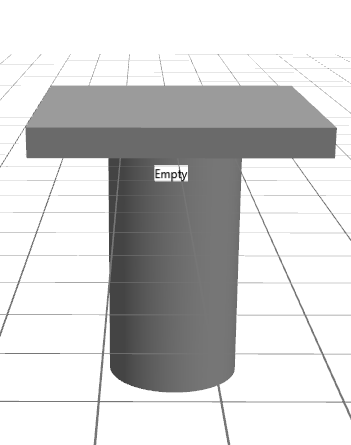
این ایستگاه را با صفحه ی آبی رنگی می توانید در مشاهده کنید. جعبه ها در از این قسمت وارد سیستم می شوند و در صورت مشغول بودن ربات یا پر بودن ایستگاه A وارد صفی در این ایستگاه می شوند.



ایستگاه ورودی

1. ایستگاه های کاری

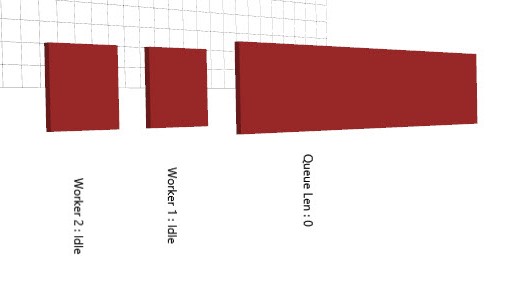
این ایستگاه با رنگ خاکستری (و با شکلی خاصی!) می توانید در مشاهده کنید. در کنار هر یک از این ایستگاه های یک نوشته ای کوچکی موجود است که وضعیت ایستگاه را نمایش می دهد.



ایستگاه های کاری

1. ایستگاه های بازرسی

این ایستگاه شامل دو سکوی کاری و یک صف می باشد. از صفحات با رنگ قرمز برای نشان دادن آن استفاده شده است. در کنار هر کدام از دو سکوی کاری وضعیت فعلی کارگر مربوط به آن سکو، در یک نوشته ای نشان داده شده است.



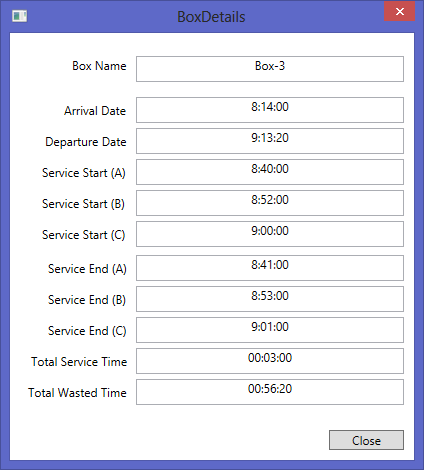
ایستگاه بازرسی

1. جعبه ها

هر یک از جعبه ها به شکل مکعب مستطیل هستند. با پوسته (texture) به شکل جعبه چوبی! با کلیک کردن بر روی هر یک از جعبه ها صفحه ای مربوط به اطلاعات جعبه نشان داده می شود. اطلاعات مربوط به ورود و خروج،زمان های شروع خدمت­دهی و پایان خدمت­دهی.



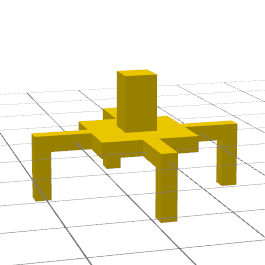
جعبه



نمایش دهنده اطلاعات مربوط به جعبه

1. ربات سیستم

ربات سیستم را می­توانید با رنگ زرد مشاهده کنید.



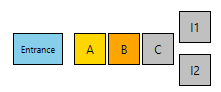
ربات سیستم در وضعیت بی کار



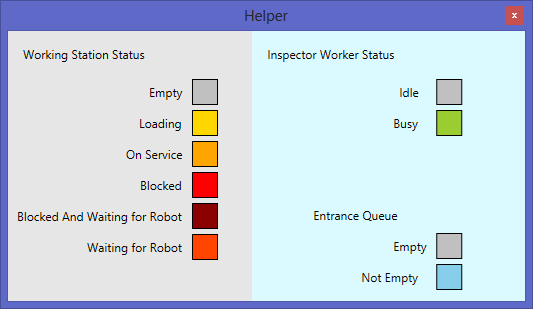
ربات سیستم در حال بارگذاری جعبه

1. نمایش­دهنده وضعیت سیستم

در قسمت پایین صفحه­ی شبیه سازی، می توانید وضعیت کنونی سیستم را ببینید. این قسمت شامل مربع­های کوچکی است؛ به ازای هر کدام از ایستگاه های کاری.

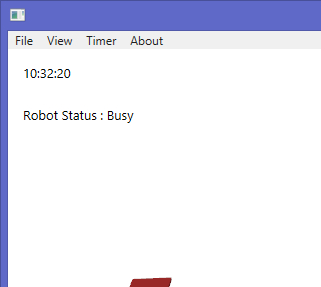


نمایش­دهنده وضعیت سیستم



1. ساعت شبیه سازی و وضعیت ربات

در قسمت گوشه­ی سمت چپ پنجره شبیه سازی، اطلاعات مربوط به زمان فعلی شبیه سازی و وضعیت فعلی ربات سیستم را می توانید مشاهده کنید.



1. سایر عناصر

عناصری در صفحه می توانید مشاهده کنید که مربوط به موتور رندرینگ شبیه ساز است. اطلاعاتی در مورد تعداد فریم ها در ثانیه، زاویه دوربین، و سایر. برای غیر فعال کردن نمایش این موارد می توانید از منو View اقدام به حذف آن­ها نمایید.