Учебноисследовательская работа студентов - 1

(системы, управление, поведение)

Задачи УИРС

- 1. Динамическая система (планетарная система). Среда моделирования
- 2. Статическая логическая система модель текста
- 3. Структурирование функциональной системы «Питание семьи» IDEF-технология
- 4. Системы с обратной связью
- 5. Регулирование, управление, организация
- Система элементы и связи. Состав и структура. Схема системы
- Формализация
- Переменная, способ выделения из описания. Значения переменных
- Операции с переменными (И, ИЛИ, НЕ)
- Причинно-следственные связи (ЕСЛИ-ТО).
- ГОСТ 7.32-2001 на оформление научно-исследовательских работ
- Потила проитика проимолойствущим систомы

Домашнее задание – 4 штуки

- 1. Собрать, оттестировать и сдать проект «Модель Солнечной системы». Работающий проект в файле *.rar с названием «Фамилия_ЛБ1_УИРС1».
- 2. Собрать, оттестировать и сдать проект «Модель литературного произведения». Отчет по ГОСТ 7.32-2002 и работающий проект в файле *.rar с названием «Фамилия_ЛБ2_УИРС1»
- 3. Нарисовать и сдать в технологии IDEF схему и ее декомпозицию «Питание семьи». Рисунки. Файл *.rar с названием «Фамилия_ЛБ3_УИРС1»
- 4. Нарисовать свой граф (задать 12-15 вершин, 2-4 связи от каждой вершины, численную нагрузку связей). Найти минимальный и максимальный путь в графе. Отчет по ГОСТ.

Отправка на почту moi@stratum.ac.ru с соблюдением правил делового общения.

• Следующее занятие по УИРС состоится в понедельник 14.12.2020 в режиме видео конференции. О времени проведения занятия будет объявлено дополнительно по e-mail.

Процесс регулирования. Регулятор Уатта

Регулирование - поддержание постоянных или плановых параметров процесса

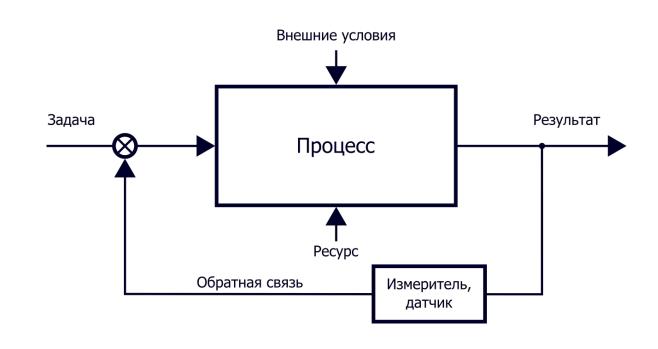






Система с обратной связью

- Плановое значение
- Непредсказуемо е случайное возмущение
- Отклонение
- Компенсаторное воздействие
- Возврат на плановую траекторию



Кондиционе р

Отрицательная обратная связь

• Если реальный результат превышает ожидаемый уровень сигнала на выходе устройства, то на входе понижают уровень входного сигнала.

• Если реальный результат превышает ожидаемый уровень сигнала

ОМВИВАНТЕЛЬНЯЯ УСТВОЙСТВА, ТО ЧЭ ВУОЛД ПОВЕЩЦЭМТ УПОВДИЕ ВУОЛИСТУ

се**Зи Ната**лизирует поведение (параметры) процесса.

Случайные отклонения от плана на выходе компенсируются дополнительным слагаемым «е» на входе устройства. Сигнал «е» берется с обратным знаком

к Ү и некоторым настроечным

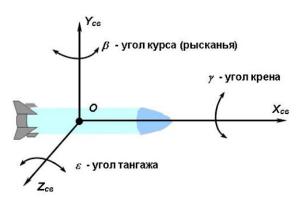
roadduuuaumank

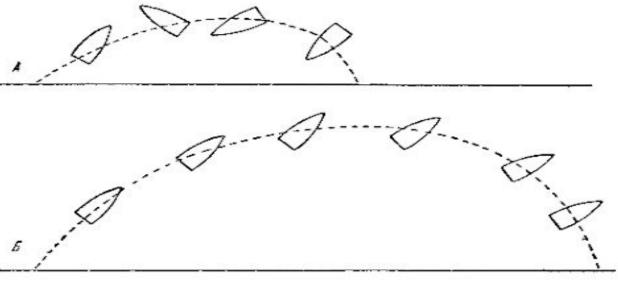
Задача Процесс Y = f(X) Результат Y = f(X) Обратная связь Y = f(X) Измеритель, датчик

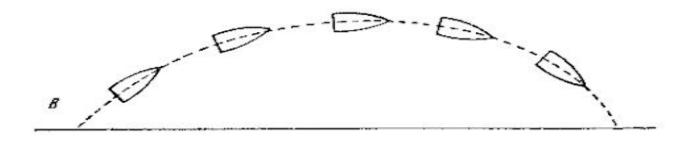
Регулирование

Возврат летательного аппарата на плановую (расчетную) траекторию









Обратная связь

реакция

Ү - данные)

воздействие

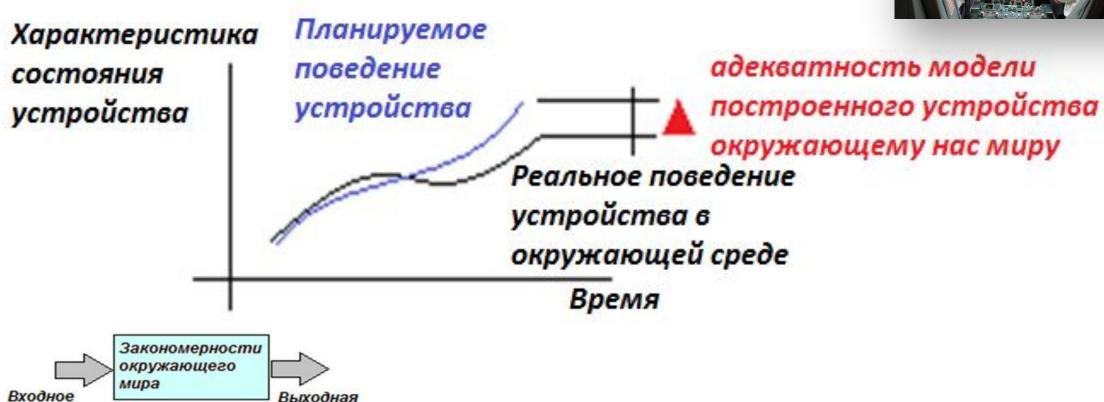
(Х - данные,

X

Y=F(X)

F - модель.





Техническое устройство

- Сложное техническое устройство представляет собой каскад элементарных устройств (последовательность физических законов, цепочку подстановок), преобразующих одни физические величины в другие.
- Управлением назначают физическую величину, чье значение может быть выбрано произвольно в определенном диапазоне. Такой диапазон называют ресурсом управления.
- Элементы каскада всегда сопряжены по выходной величине предыдущего и входной величине последующего элемента цепочки. Элементы в цепи преобразований при необходимости могут идти последовательно, параллельно или в виде петель обратных связей, приме!

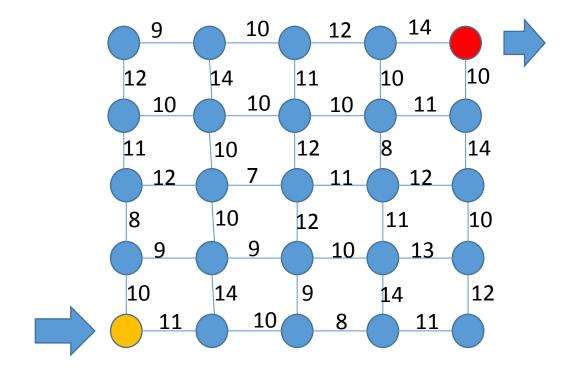
Управление

- Там, где не справляется регулирование
- Расчет плановой траектории достижения цели заново
- Иногда отклонение от плана столь велико, что возврат к нему невозможен или неэффективен в силу новых обстоятельств



Управление

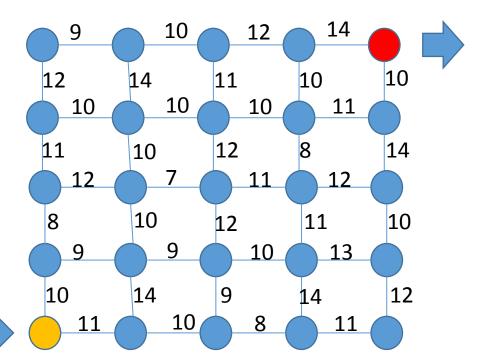
• Найти наилучший путь (траекторов) от А до В

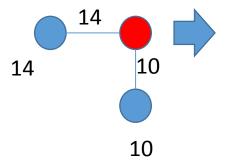


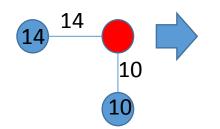
Линейное программирование. В.В. Леонтьев, Л.В. Канторович, Д.Б. Данциг, 1920-е г.

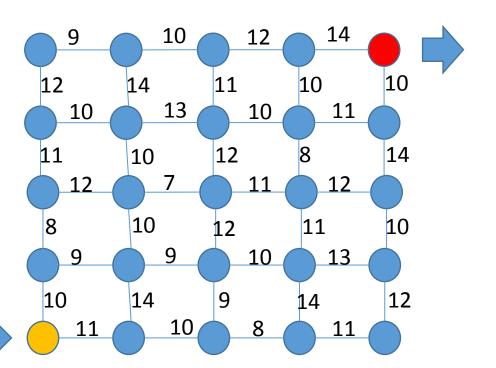
Динамическое программирование. Ричард Беллман, 1940-е г.

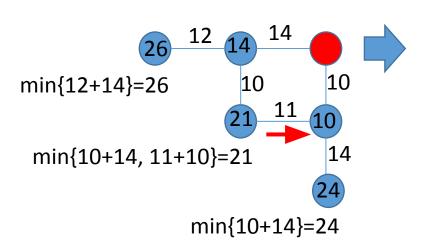
Оптимальное управление П.С. Понтрагин 1950-е г.

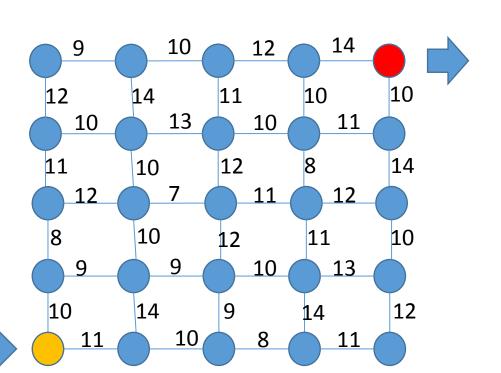


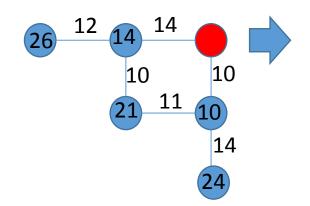


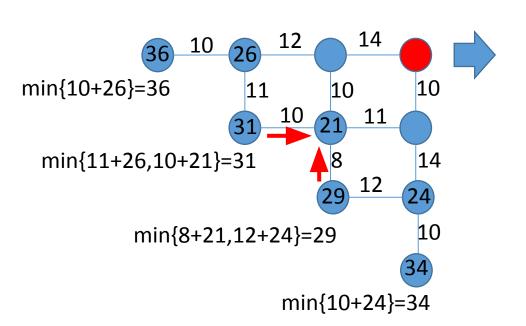


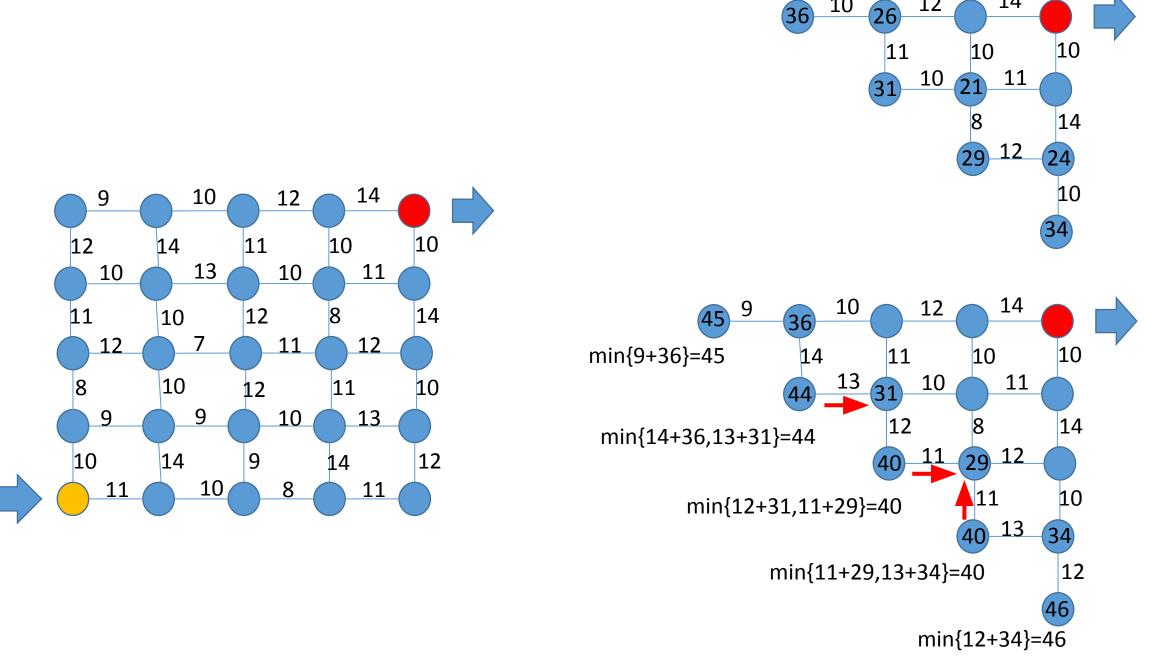


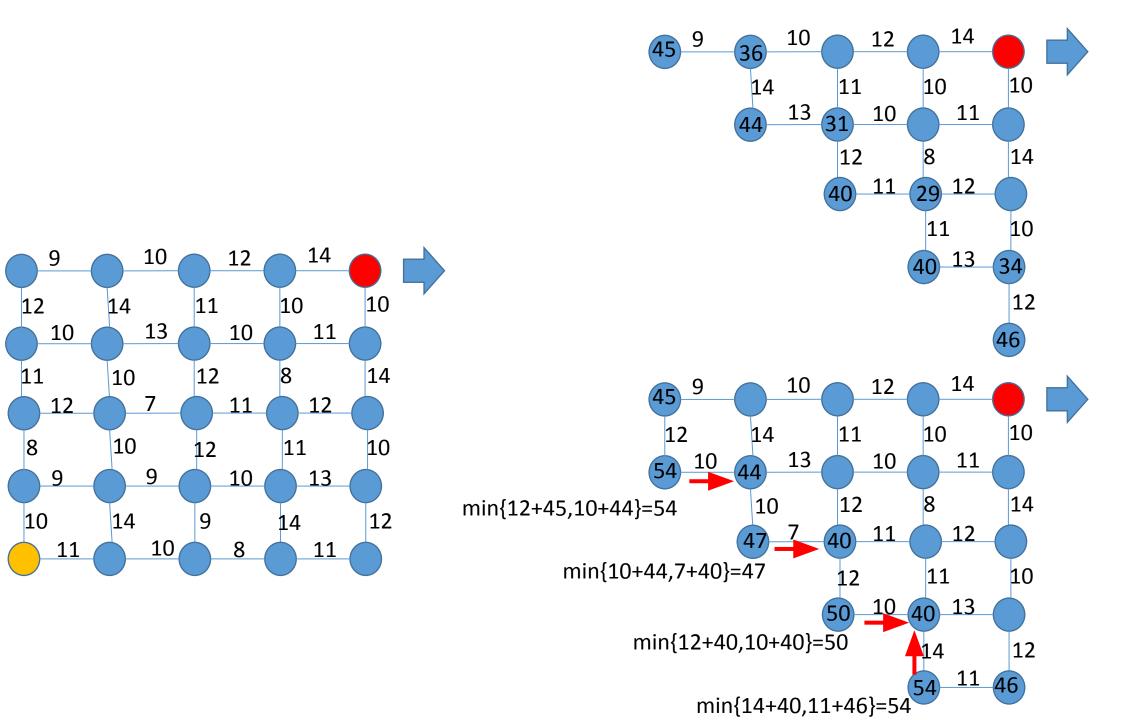


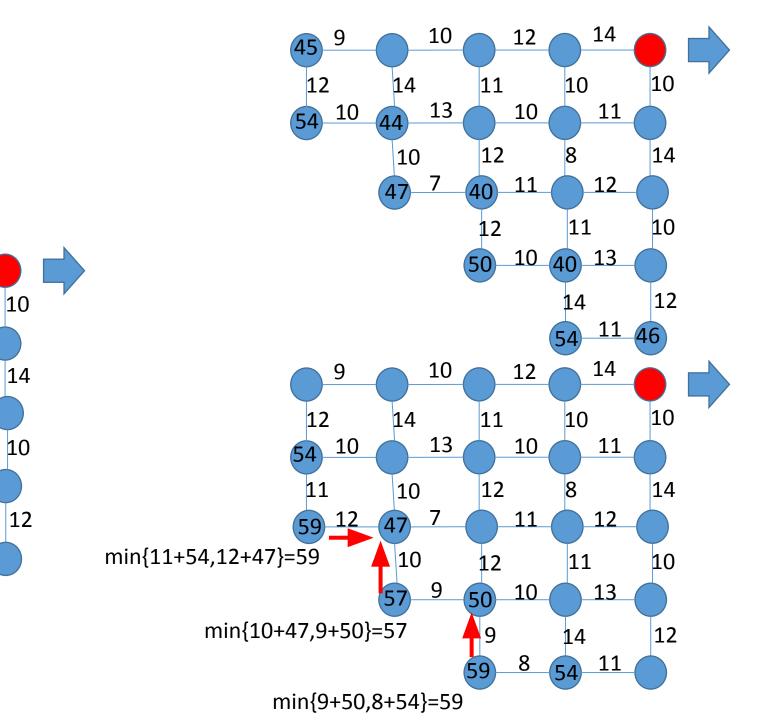


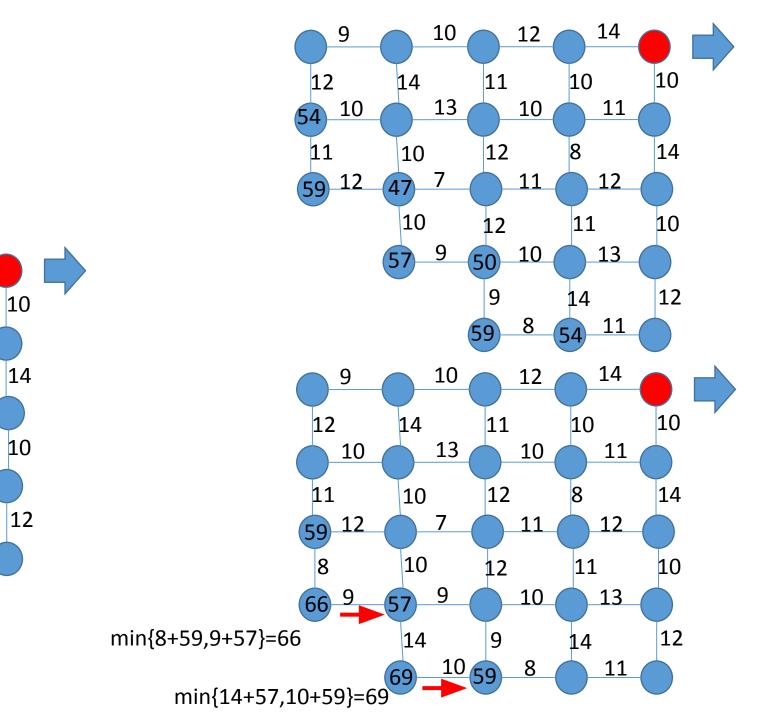


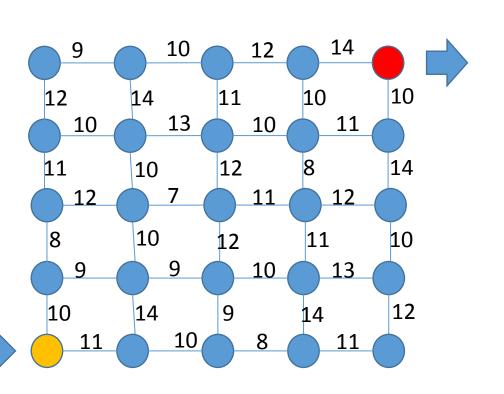


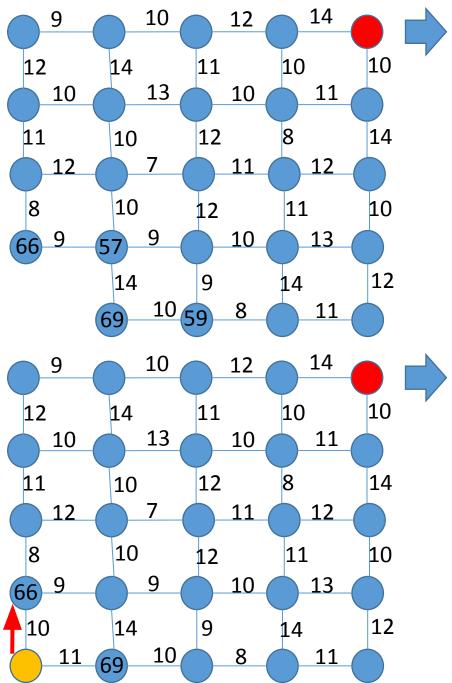












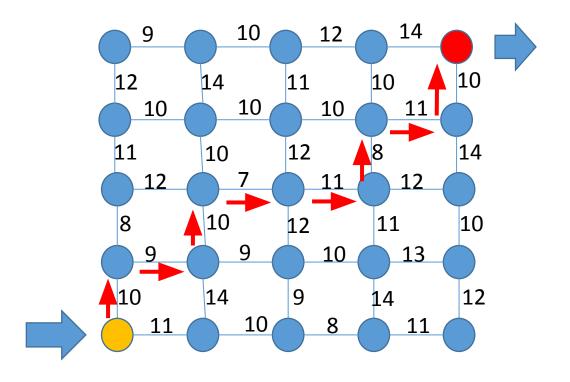
min{10+66,11+69}=76

Управление

• Найти наилучший путь (траекторею) от А до В

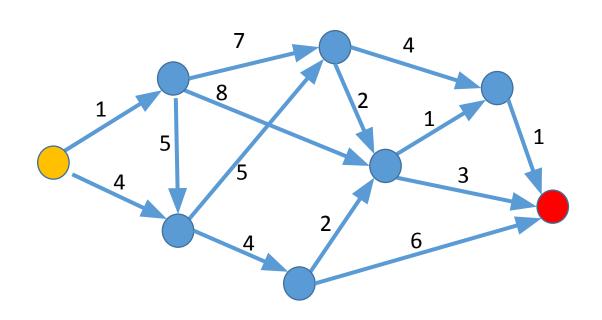
Есть путь длиной 109. Экономия затрат на движение между лучшим и худшим путем может составить: (109-76)/109=30%

Всего: 560 путей Рассмотрено: 40 путей. Выигрыш в расчетах: 560/40=16 раз

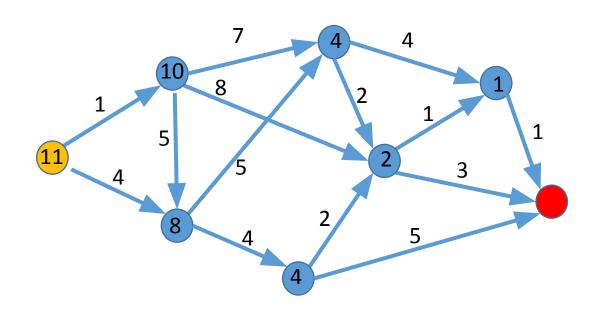


Длина оптимальной траектории = 10+9+10+7+11+8+11+10 = 76

• Найти наилучший и наихудший путь (траекторой) от А до В

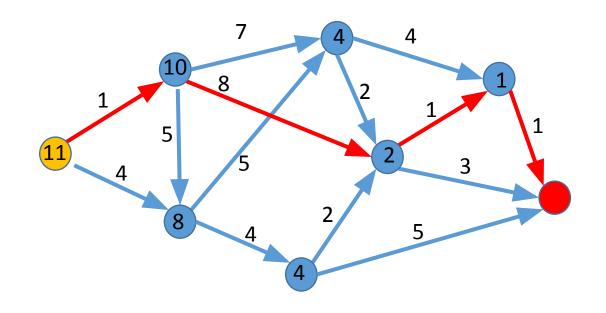


• Найти наилучший и наихудший путь (тректорыю) от А до В



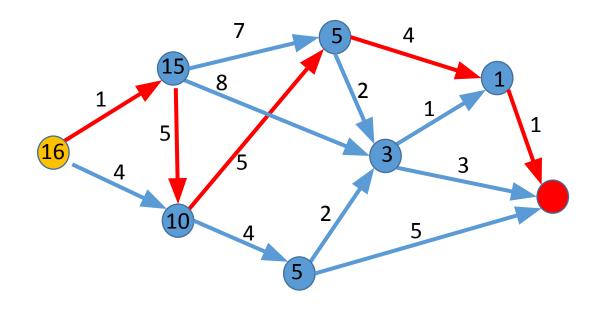
• Найти наилучший путь (тректорой) от А до В

• Длина пути = 11



• Найти наихудший путь (тректорею) от А до В

• Длина пути = 16



Организация

• Создание условий, исключающих (минимизирующих) риск возникновения отклонений от плановой траектории, синхронизация, пропорциональность, ритмичность,

