

МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ПО ВЫПОЛНЕНИЮ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ СТУДЕНТА ПО ДИСЦИПЛИНЕ «МОДЕЛИРОВАНИЕ СИСТЕМ»

1. Выполнение исследовательских и творческих заданий

Задание

Необходимо выполнить информационный поиск любого реального объекта, процесса или физического явления с целью его дальнейшего описания, и рассмотреть первый этап построения математической модели, который состоит из следующих частей:

1. Определение требований к информации.
2. Сбор информации.
3. Выдвижение гипотез и предположений при недостатке информации.
4. Анализ нерешенных задач и проблем.
5. Определение параметров и переменных.
6. Выбор критериев эффективности.
7. Составление, обоснование модели.

Процедура проведения

Студент выполняет информационный поиск любого реального объекта, процесса или физического явления с целью его дальнейшего описания, и рассматривает первый этап построения математической модели. На защиту студент представляет отчет о проделанной работе в произвольной форме, а преподаватель осуществляет проверку работы.

Критерии оценивания

Каждая часть работы оценивается следующим образом:

- 1 часть. 1 балл за правильное составление требований к информации.
- 2 часть. 1 балл за проведенный сбор информации и составление её описания.
- 3 часть. 2 балла:
 - 1 балл за составление гипотезы,
 - 1 балл за обоснование гипотезы.
- 4 часть. 2 балла:
 - 1 балл за составление списка нерешенных задач,
 - 1 балл за обоснование списка нерешенных задач.
- 5 часть. 1 балл за правильный выбор основных параметров и переменных.
- 6 часть. 1 балл за грамотный выбор критериев эффективности.
- 7 часть. 2 балла:
 - 1 балл за составление модели,
 - 1 балл за обоснование замысла модели.

Максимальный балл – 10.

Зачтено: получение не менее 6 баллов.

Не зачтено: получение менее 6 баллов.

Пример

Исследуемый процесс: планирование производства штамповок металлургического предприятия

1. Определение требований к информации.

Входная информация представляется в виде файла xls и содержит данные об основном оборудовании завода, агрегатах, рабочих, сменах, наличии металла на складе, план изготовления, установленные приоритеты, возможности оборудования

2. Сбор информации.

В таблице «агрегаты» представлены следующие столбцы: наименование агрегата, максимальное время эксплуатации, тип изготавливаемого оборудования. В таблице «запасы» представлены следующие столбцы: марка стали, класс, объем на складе.

3. Выдвижение гипотез и предположений при недостатке информации.

Наличие конкретного металла на момент планирования производства окончательно неизвестно, т.к.: имеется брак при производстве штамповок, время поставок металла может изменяться. Поэтому необходимо выдвинуть следующие гипотезы: Гипотеза 1. Максимально доступное количество металла для планирования равно 80% от объема металла на складе. Гипотеза 2. Поступление металла может быть не позднее 3 дней с момента заказа, поэтому количество имеющегося металла с приближением срока окончания крайней даты поставки может пропорционально увеличиваться.

4. Анализ нерешенных задач и проблем.

Сложности при определении загрузки агрегатов, т.к. процедура перестановки штампов является затратной и необходимо сводить её к минимуму. Однако неизвестно реальное количество имеющегося металла. Кроме того, имеются приоритеты поставки заказчикам.

5. Определение параметров и переменных.

В качестве основных параметров рассматривается наличие конкретного металла на складе и список заказов с приоритетами. Кроме того, не менее

важными параметрами являются также возможности оборудования, рабочие бригады.

6. Выбор критериев эффективности.

В качестве критерия эффективности возможно использование критерия Байеса-Лапласа, который является наиболее оптимальным для задач данного типа. Его применение состоит в том, что каждому заказу ставится в соответствие значение, рассчитанное на основе каких-либо известных параметров, таких как объем продукции, приоритет выполнения задачи, наличие металла на складе.

7. Составление, обоснование модели.

В качестве модели может быть рассмотрена вероятностная модель с применением вычислительной техники для определения оптимального списка исполняемых заказов с учетом наличия металла. Также возможно применение суперкомпьютера для перебора всех возможных вариантов последовательности исполнения заказов. Это обусловлено тем, что точной информации по наличию металла нужной марки не имеется и необходимо выполнить выбор наиболее оптимальных значений, применение которых позволит сократить количество перестановок штампов, ускорит процесс производства, оптимизирует занятость рабочих бригад.

2. Тестирование 1

Процедура проведения

Студент проходит тестирование, включающее в себя ответ на 5 случайно выбранных вопросов по основным понятиям теории подобия и моделирования.

Критерии оценивания

За каждый верный ответ студент получает 1 балл.

Максимальный балл – 5.

Зачтено: получение не менее 3 баллов.

Не зачтено: получение менее 3 баллов.

Пример

Компьютерное моделирование – это:

- процесс построения модели компьютерными средствами,
- + процесс исследования объекта с помощью его компьютерной модели,
- регистрация процессов реального объекта при помощи компьютера,
- решение конкретной задачи с помощью компьютера.

Математическая модель – это:

- результат компьютерного моделирования процессов исследуемого объекта,
- + описание объекта исследования, выполненное с помощью математической символики,
- основные свойства объекта исследования,
- результаты исследования реального объекта.

3. Контрольная работа 1

Задание

Контрольная работа 1 состоит из 5 заданий:

1. Проведение последовательной сквозной нумерации звеньев системы.
2. Составление текстового описания всех элементов системы (вход, выход, переменные состояния).
3. Аналитическое описание внешнего воздействия, реализация программного кода в SimACS, MATLAB, VisSim.
4. Аналитическое описание нестационарного коэффициента, реализация программного кода в SimACS, MATLAB, VisSim.
5. Аналитическое описание нелинейного элемента, реализация программного кода в SimACS, MATLAB, VisSim.

Процедура проведения

Проводится письменно. Студенту необходимо ознакомиться с основными правилами проведения последовательной сквозной нумерации элементов системы, а также составления графического, аналитического и программного описания элементов системы.

Критерии оценивания

Каждое верно выполненное задание оценивается в 1 балл.

Максимальный балл – 5.

Зачтено: получение не менее 1 балла.

Не зачтено: получение менее 1 балла.

Пример

1. Последовательная сквозная нумерация звеньев системы (рис. 1).

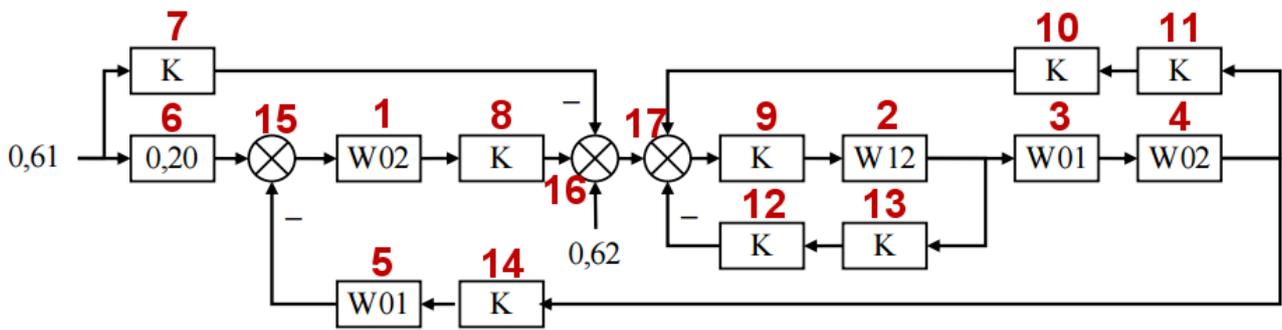


Рис. 1. Последовательная сквозная нумерация звеньев системы

2. Составление текстового описания всех элементов системы.

- | | |
|-------------------------------|------------------------------|
| 1 – (Y15, {x11, x12}, Y1); | 2 – (Y9, {x21, x22}, Y2); |
| 3 – (Y2, {x31}, Y3); | 4 – (Y3, {x41, x42}, Y4); |
| 5 – (Y14, {x51}, Y5); | 6 – (0,61, Y6); |
| 7 – (0,61, Y7); | 8 – (Y1, Y8); |
| 9 – (Y17, Y9); | 10 – (Y11, Y10); |
| 11 – (Y4, Y11); | 12 – (Y13, Y12); |
| 13 – (Y2, Y13); | 14 – (Y4, Y14); |
| 15 – (+Y6, -Y5, Y15); | 16 – (+Y8, +0,62, -Y7, Y16); |
| 17 – (+Y16, +Y10, -Y12, Y17). | |

3. Аналитическое описание внешнего воздействия (рис. 2), реализация программного кода в SimACS, MATLAB, VisSim.

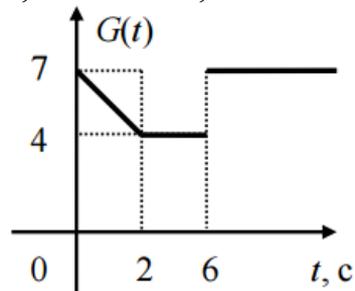


Рис. 2. График внешнего воздействия

Аналитическое описание имеет следующий вид:

$$G(t) = \begin{cases} 7 - 3t/2, & t \leq 2; \\ 4, & t > 2 \cup \\ 7, & t > 6. \end{cases}$$

Реализация программного кода в SimACS имеет следующий вид:

$$R = 7 - 3 * t / 2; \text{ if } (t > 2) R = 4; \text{ if } (t > 6) R = 7;$$

Реализация программного кода в MATLAB имеет следующий вид:

$$y = 7 - 3 * t / 2; \text{ if } (t > 2) y = 4; \text{ end; if } (t > 6) y = 7; \text{ end;}$$

Реализация программного кода в VisSim имеет следующий вид:

$$(7 - 3 * \$1 / 2) * (\$1 \leq 2) + (4) * (\$1 > 2) * (\$1 \leq 6) + (7) * (\$1 > 6)$$

4. Аналитическое описание нестационарного коэффициента (рис. 3), реализация программного кода в SimACS, MATLAB, VisSim.

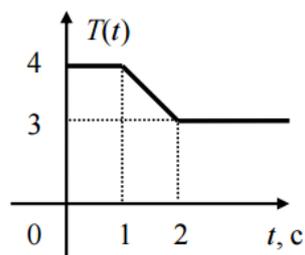


Рис. 3. График нестационарного коэффициента

Аналитическое описание имеет следующий вид:

$$T(t) = \begin{cases} 4, & t \leq 1; \\ 5-t, & t > 1 \cup \\ 3, & t > 2. \end{cases}$$

Реализация программного кода в SimACS имеет следующий вид:

R=4; if (t>1) R=5-t; if (t>2) R=3;

Реализация программного кода в MATLAB имеет следующий вид:

y=4; if (t>1) y=5-t; end; if (t>2) y=3; end; y = y*u;

Реализация программного кода в VisSim имеет следующий вид:

((4)*(\$1<=1)+(5-\$1)*(\$1>1)*(\$1<=2)+(3)*(\$1>2))*(\$2)

5. Аналитическое описание нелинейного элемента (рис. 4), реализация программного кода в SimACS, MATLAB, VisSim.

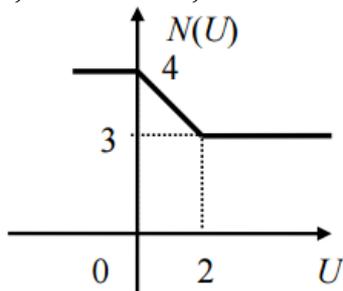


Рис. 4. График нелинейного элемента

Аналитическое описание имеет следующий вид:

$$N(U) = \begin{cases} 4, & U \leq 0; \\ 4-U/2, & U > 0 \cup \\ 3, & U > 2. \end{cases}$$

Реализация программного кода в SimACS имеет следующий вид:

R=4; if (U>0) R=4-U/2; if (U>2) R=3;

Реализация программного кода в MATLAB имеет следующий вид:

R=4; if (U>0) R=4-U/2; end; if (U>2) R=3; end;

Реализация программного кода в VisSim имеет следующий вид:

((4)*(\$1<=1)+(5-\$1)*(\$1>1)*(\$1<=2)+(3)*(\$1>2))*(\$2)

4. Контрольная работа 2

Задание

Контрольная работа 2 состоит из 1 задания:

Для заданной структурной схемы системы в общем виде выполнить последовательную сквозную нумерацию элементов системы и составить матричную математическую модель системы.

Процедура проведения

Проводится письменно. Студенту необходимо ознакомиться с основными правилами составления матричной математической модели.

Критерии оценивания

Правильно выполненное задание без ошибок – 10 баллов.

За неправильно выполненную последовательную сквозную нумерацию элементов системы – штраф 5 баллов.

Каждая допущенная ошибка в ячейке матричной математической модели соответствует штрафу в 1 балл.

Максимальный балл – 10.

Зачтено: получение не менее 1 балла.

Не зачтено: получение менее 1 балла.

Пример

1. Последовательная сквозная нумерация звеньев системы (рис. 5).

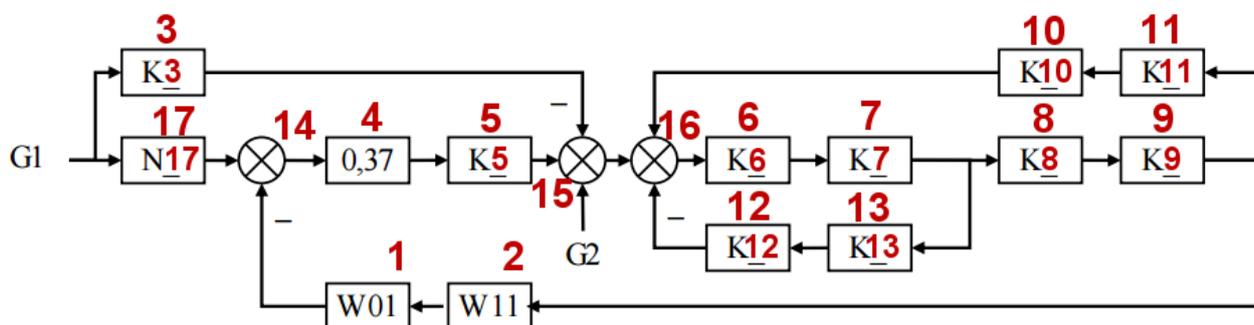


Рис. 5. Последовательная сквозная нумерация звеньев системы

2. Матричная математическая модель системы имеет следующий вид:

$$W(s) = \frac{3+6s}{3+7s+s^2}.$$

Для нахождения значения в начальный момент времени необходимо определить предел $W(s)$ при s , которое стремится к бесконечности. Ответ: 0.

2. Чему равно значение передаточной функции в конечный момент времени:

$$W(s) = \frac{9+7s^2}{9+4s+s^2}.$$

Для нахождения значения в конечный момент времени необходимо определить предел $W(s)$ при s , которое стремится к нулю. Ответ: 1.

3. Чему равно значение выходного сигнала системы Y системы (рис. 6), если известны следующие значения:

$$G=6,3, K1=8,7, K2=7,4, K3=9,3.$$

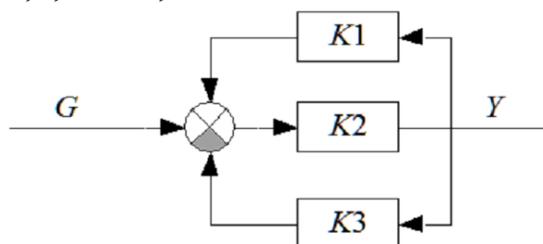


Рис. 6. Пример исследуемой системы

Задачу необходимо решить либо путем получения передаточной функции замкнутой системы с последующим умножением на входное воздействие, либо путем получения взаимосвязи выхода от входа. Ответ: 8,57.

6. Контрольная работа 3

Задание

Контрольная работа 3 состоит из 1 задания:

Для заданной структурной схемы системы необходимо построить две системы, соответствующие начальному и конечному моментам времени, рассчитать значение выходного сигнала системы и получить передаточную функцию замкнутой системы.

Процедура проведения

Проводится письменно. Студенту необходимо ознакомиться с основными правилами проведения теоретического анализа системы в начальный и конечный моменты времени.

Критерии оценивания

Правильно составленная структурная схема в начальный момент времени - 1 балл.

Правильно рассчитанное значение выходного сигнала в начальный момент времени - 1 балл.

Правильно составленная структурная схема в конечный момент времени - 1 балл.

Правильно рассчитанное значение выходного сигнала в конечный момент времени - 1 балл.

Правильно составленная передаточная функция замкнутой системы - 1 балл.
Максимальный балл – 5.

Зачтено: получение не менее 1 балла.

Не зачтено: получение менее 1 балла.

Пример

Аналогично заданию 3 теста 2 определяется структурная схема системы в начальный момент времени (рис. 7), которая в данном случае совпадает со структурной схемой в конечный момент времени.

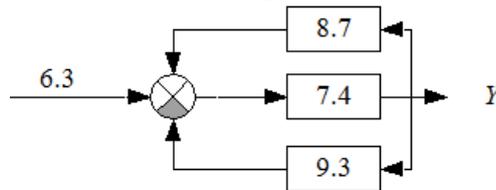


Рис. 7. Пример исследуемой системы в начальный момент времени
Тогда значение передаточной функции замкнутой системы равно:

$$W(s) = \frac{7,4}{1 + 0,6 \cdot 7,4} = 1,36$$

Следовательно, сигнал Y равен произведению 6,3 на 1,36. Ответ: 8,57.

7. Контрольная работа 4

Задание

Контрольная работа 4 состоит из 5 заданий:

1. Для заданной структурной схемы выделить узлы, направления протекания тока и получить фундаментальное дерево.
2. Составить по фундаментальному дереву матрицу связи.
3. По матрице связи записать систему уравнений напряжений на элементах системы.
4. По матрице связи записать систему уравнений токов на элементах системы.
5. По полученным системам уравнений напряжений и токов построить структурную схему системы.

Процедура проведения

Проводится письменно. Студенту необходимо ознакомиться с основными положениями теории подобия и графов, научиться получать структурную схему системы по эквивалентной электрической схеме системы.

Критерии оценивания

Каждая часть работы оценивается следующим образом:

1 задание - 2 балла:

1 балл за правильное выделение всех узлов и указание всех направлений протекания тока,

1 балл за составление полного фундаментального дерева.

2 задание - 2 балла:

1 балл за правильное указание всех ветвей и хорд,

1 балл за правильное указание всех связей.

3 задание - 1 балл за правильное составление всех уравнений для определения напряжений на элементах.

4 задание - 1 балл за правильное составление всех уравнений для определения тока на элементах.

5 задание - 4 балла:

1 балл за составление части схемы всех уравнений для определения напряжений,

1 балл за составление части схемы всех уравнений для определения токов,

1 балл за составление части схемы для оставшихся элементов,

1 балл за указание правильной связи всех элементов системы.

Максимальный балл – 10.

Зачтено: получение не менее 1 балла.

Не зачтено: получение менее 1 балла.

Пример

1. Для заданной схемы (рис. 8) выделяются узлы и указываются направления движения тока:

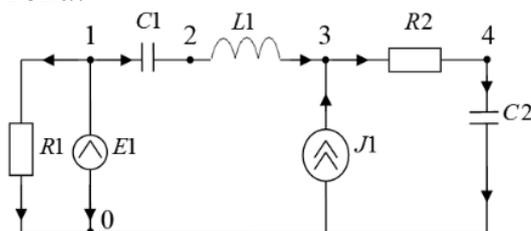


Рис. 8. Пример эквивалентной электрической схемы

Фундаментальное дерево для схемы имеет следующий вид (рис. 9):

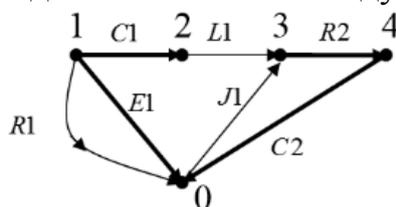


Рис. 9. Фундаментальное дерево для исследуемой схемы

2. По фундаментальному дереву составляется матрица связи, которая содержит ветви $E1$, $C1$, $C2$, $R2$, а также хорды $R1$, $L1$, $J1$:

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

3. По матрице связи составляется система уравнений для напряжений:

$$\begin{cases} UR1 = E1; \\ UL1 = -(-E1 + UC1 + UC2 + UR2); \\ UJ1 = -(UC2 + UR2). \end{cases}$$

4. По матрице связи составляется система уравнений для токов:

$$\begin{cases} IE1 = -IR1 - IL1; \\ IC1 = IL1; \\ IC2 = IL1 + IJ1; \\ IR2 = IL1 + IJ1. \end{cases}$$

5. По полученным системам уравнений составляется структурная схема:

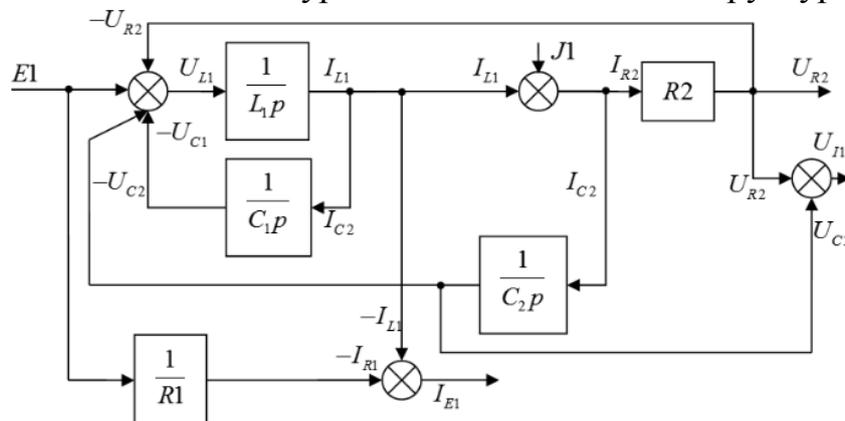


Рис. 10. Структурная схема для исследуемой схемы

8. Выполнение расчетно-графической работы

Задание

Расчетно-графическое задание представляет собой 4 различных задания по моделированию линейных/нелинейных, стационарных/нестационарных систем управления, а также по исследованию электрических подсистем.

Задание 1. Для заданной линейной системы:

1. Выполнить сквозную нумерацию звеньев, составить описание элементов системы.
2. Составить матричную математическую модель.
3. Выбрать параметры звеньев, выполнить моделирование в SimACS, MATLAB, VisSim (привести модель, графики).
4. Провести теоретический анализ системы при $t=0$ и $t \rightarrow \infty$. Сравнить значения выходов звеньев, полученные в п.3., с теоретическими значениями (оформить в виде таблицы).

Задание 2. Для заданной нелинейной нестационарной системы:

1. Выполнить сквозную нумерацию звеньев, составить описание элементов системы.

2. Составить матричную математическую модель.

3. Выбрать параметры звеньев, выполнить моделирование в SimACS и MATLAB (привести модель, графики).

4. Провести теоретический анализ системы при $t=0$ и $t \rightarrow \infty$. Сравнить значения выходов звеньев, полученные в п.3., с теоретическими значениями (оформить в виде таблицы).

Задание 3. Для заданной линейной системы высокого порядка:

1. Выполнить сквозную нумерацию звеньев, составить описание элементов системы.

2. Составить матричную математическую модель.

3. Выбрать параметры звеньев, выполнить моделирование в SimACS и MATLAB (привести модель, графики).

4. Провести теоретический анализ системы при $t=0$ и $t \rightarrow \infty$. Сравнить значения выходов звеньев, полученные в п.3., с теоретическими значениями (оформить в виде таблицы).

Задание 4. Для заданной электрической схемы:

1. Пронумеровать узлы, задать направления движения тока, составить фундаментальное дерево.

2. Составить матрицу связи, записать по ней системы уравнений для напряжений и токов.

3. Составить структурную схему системы.

4. Выбрать параметры звеньев, выполнить моделирование электрической и структурной схемы в SimACS (привести модель, графики).

5. Провести теоретический анализ системы при $t=0$ и $t \rightarrow \infty$. Сравнить значения выходов звеньев, полученные в п.4., с теоретическими значениями (оформить в виде таблицы).

Процедура проведения

Задание выдается в начале семестра и содержит 4 части. Студент письменно оформляет решение типовых задач, указанных в задании, и предоставляет решение на проверку.

Критерии оценивания

Каждая часть работы оценивается следующим образом:

Задание 1.

1 часть - 2 балла:

1 балл за правильно выполненную сквозную нумерацию всех звеньев системы,

1 балл за правильное составление описания всех элементов системы.

2 часть - 2 балла:

1 балл за правильную запись всех дифференциальных уравнений,

1 балл за правильную запись всех алгебраических уравнений.

3 часть - 3 балла:

1 балл за правильный выбор параметров элементов системы,

1 балл за моделирование во всех продуктах SimACS, MATLAB, VisSim,

1 балл за приведение моделей и графиков, полученных во всех продуктах SimACS, MATLAB, VisSim.

4 часть - 3 балла:

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в начальный момент времени,

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в конечный момент времени,

1 балл за сравнительный анализ всех полученных сигналов, сведенный в таблицу.

Задание 2.

1 часть - 2 балла:

1 балл за правильно выполненную сквозную нумерацию всех звеньев системы,

1 балл за правильное составление описания всех элементов системы.

2 часть - 2 балла:

1 балл за правильную запись всех дифференциальных уравнений,

1 балл за правильную запись всех алгебраических уравнений.

3 часть - 3 балла:

1 балл за правильный выбор параметров элементов системы,

1 балл за моделирование во всех продуктах SimACS и MATLAB,

1 балл за приведение моделей и графиков, полученных во всех продуктах SimACS и MATLAB.

4 часть - 3 балла:

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в начальный момент времени,

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в конечный момент времени,

1 балл за сравнительный анализ всех полученных сигналов, сведенный в таблицу.

Задание 3.

1 часть - 2 балла:

1 балл за правильно выполненную сквозную нумерацию всех звеньев системы,

1 балл за правильное составление описания всех элементов системы.

2 часть - 5 баллов:

1 балл за правильную запись всех динамических звеньев,

1 балл за правильную запись всех усилительных звеньев,

1 балл за правильную запись всех суммирующих звеньев,

1 балл за правильную запись всех нелинейных звеньев,

1 балл за правильную запись всех внешних воздействий.

3 часть - 3 балла:

1 балл за правильный выбор параметров элементов системы,

1 балл за моделирование во всех продуктах SimACS и MATLAB,

1 балл за приведение моделей и графиков, полученных во всех продуктах SimACS и MATLAB.

4 часть - 5 баллов:

1 балл за правильное составление структурной схемы системы в начальный момент времени,

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в начальный момент времени,

1 балл за правильное составление структурной схемы системы в конечный момент времени,

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в конечный момент времени,

1 балл за сравнительный анализ всех полученных сигналов, сведенный в таблицу.

Задание 4.

1 часть - 2 балла:

1 балл за проведение правильной нумерации всех узлов и правильное указание всех направлений движения тока,

1 балл за правильное и полное составление фундаментального дерева.

2 часть - 2 балла:

1 балл за правильное составление матрицы связи всех элементов,

1 балл за правильное составление всех уравнений для напряжений и токов.

3 часть - 5 баллов:

1 балл за правильное определение на модели динамических звеньев,

1 балл за правильное определение на модели усилительных звеньев,

1 балл за правильное определение на модели суммирующих звеньев,

1 балл за правильное определение на модели внешних воздействий,

1 балл за правильное соединение всех элементов модели.

4 часть - 2 балла:

1 балл за правильное моделирование структурной схемы в SimACS с приведением модели и всех графиков,

1 балл за правильное моделирование электрической схемы в SimACS с приведением модели и всех графиков.

5 часть - 4 балла:

1 балл за правильное составление структурной схемы системы в начальный момент времени,

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в начальный момент времени,

1 балл за правильное составление структурной схемы системы в конечный момент времени,

1 балл за правильно проведенный теоретический анализ всей системы в конечный момент времени.

Максимальный балл – 50.

Зачтено: получение не менее 20 баллов.

Не зачтено: получение менее 20 баллов.

Пример

Задание 1.

1. Структурная схема системы в общем виде:

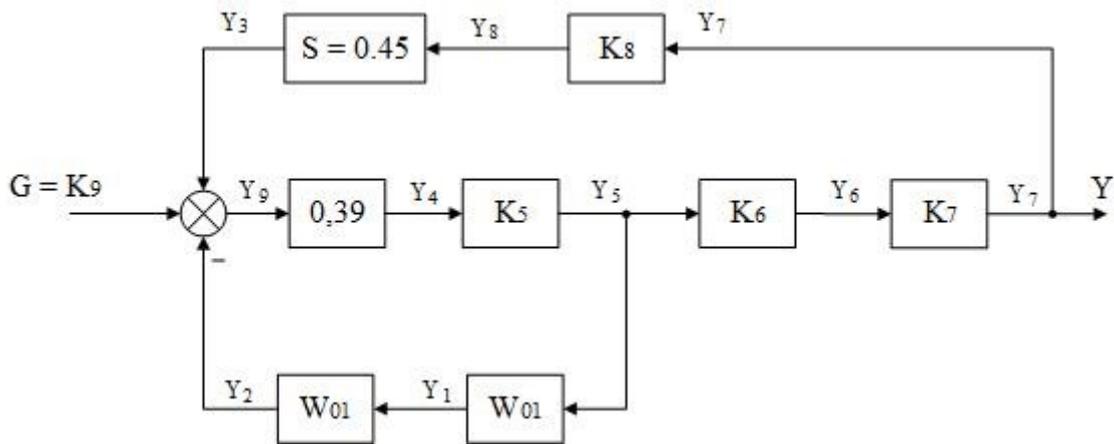


Рис. 11. Структурная схема исследуемой системы

Описание элементов и связей между ними:

1 – (Y_5 , $\{X_{11}\}$, Y_1)

2 – (Y_1 , $\{X_{21}\}$, Y_2)

3 – (Y_8 , Y_3)

4 – (Y_9 , Y_4)

5 – (Y_4 , Y_5)

6 – (Y_5 , Y_6)

7 – (Y_6 , Y_7)

8 – (Y_7 , Y_8)

9 – ($\{-Y_2, +Y_3, +G = K_9\}$, Y_9)

2. Матричная математическая модель системы в общем виде (рис. 12).

	x_{11}	x_{21}	y_1	y_2	y_3	y_4	y_5	y_6	y_7	y_8	y_9	$1(t)$
x_{11}	0		$-a_{10}$				b_{10}					
x_{21}		0	b_{20}	$-a_{20}$								
y_1	1		$-a_{11}$				0					
y_2		1	0	$-a_{21}$								
y_3					$-a_{31}$					0		
y_4						-1					0,39	
y_5						K_5	-1					
y_6							K_6	-1				
y_7								K_7	-1			
y_8									K_8	-1		
y_9				-1	+1						-1	$+1 \cdot K_9$

Рис. 12. Матричная математическая модель в общем виде

3. Структурная схема системы с выбранными параметрами (рис. 13):

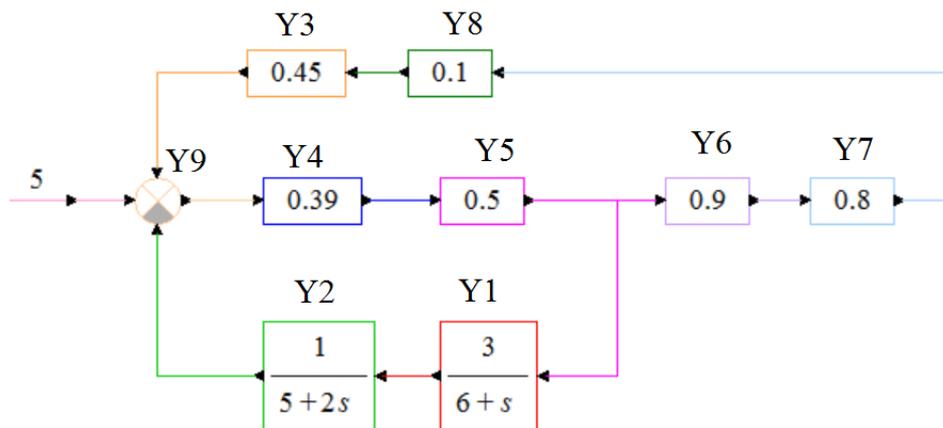


Рис. 13. Матричная математическая модель в общем виде

Моделирование в SimACS (рис. 14):

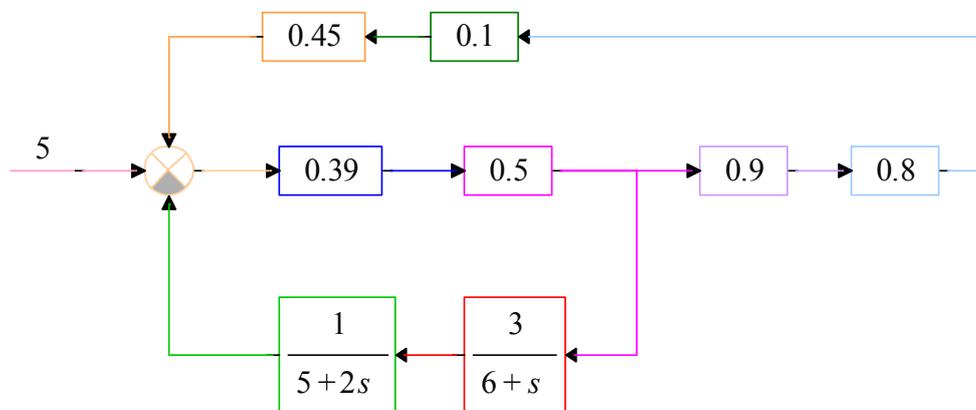


Рис. 14. Модель в SimACS

Графики сигналов в SimACS имеют следующий вид (рис. 15):

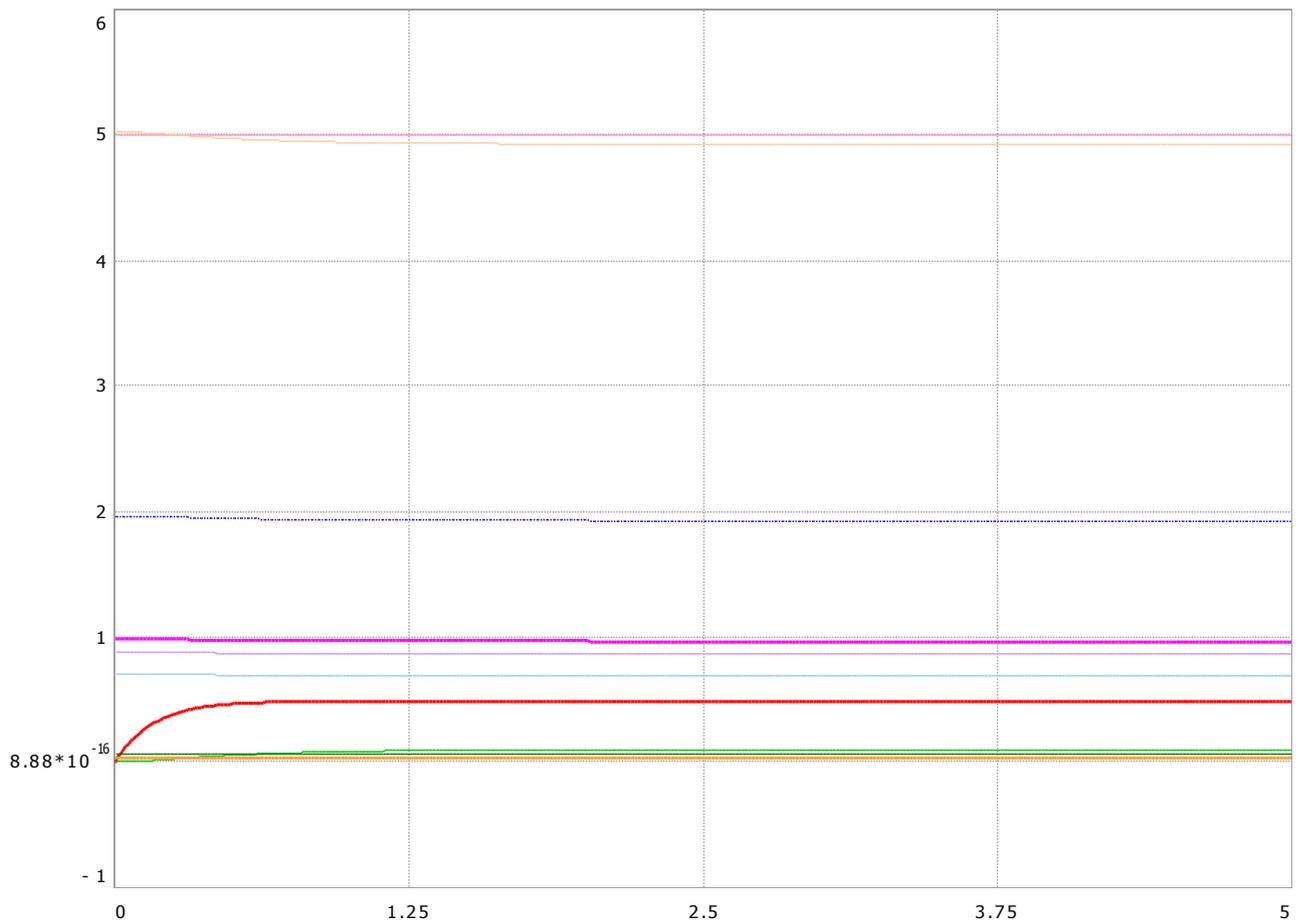


Рис. 15. Графики выходов в SimACS

Моделирование в MATLAB (рис. 16):

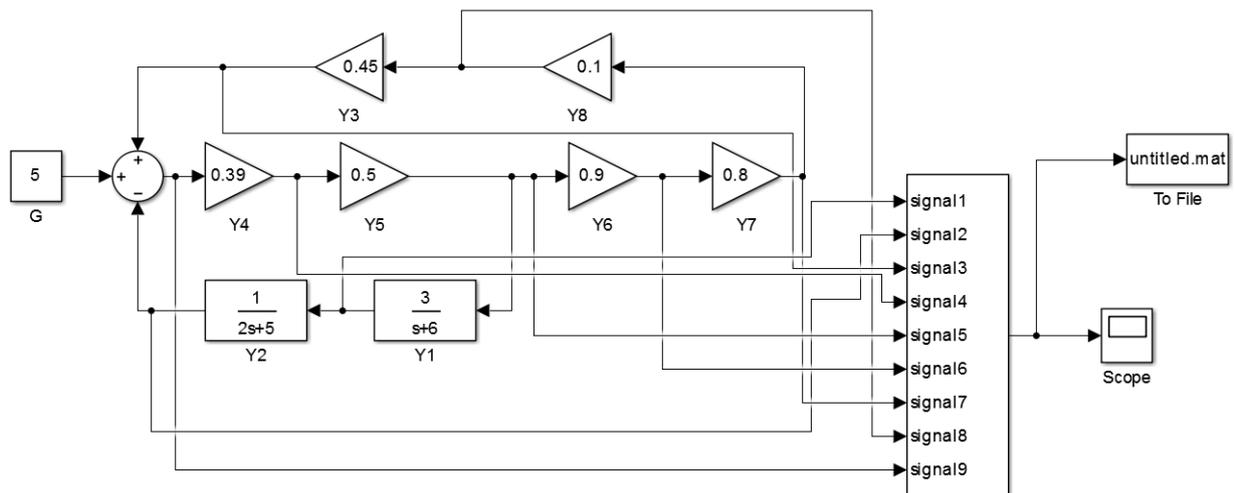


Рис. 16. Модель в MATLAB

Графики сигналов в MATLAB имеют следующий вид (рис. 17):

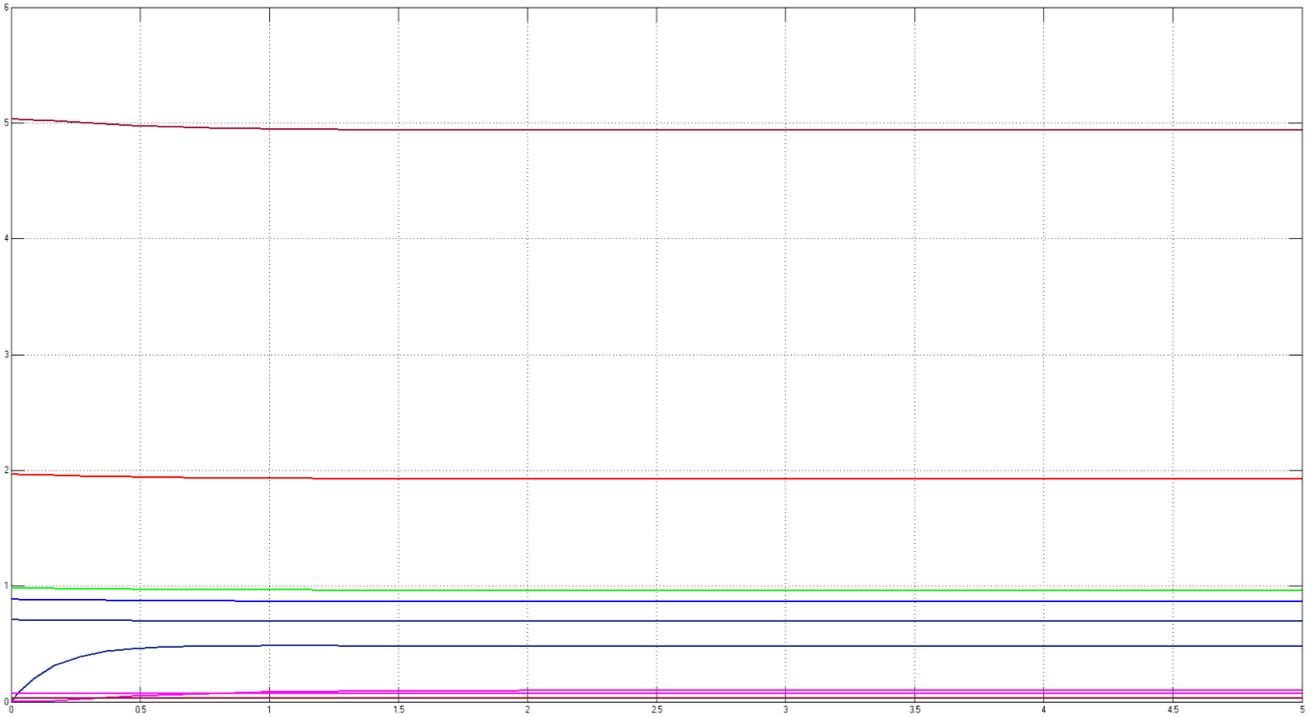


Рис. 17. Графики выходов в MATLAB

Моделирование в VisSim (рис. 18):

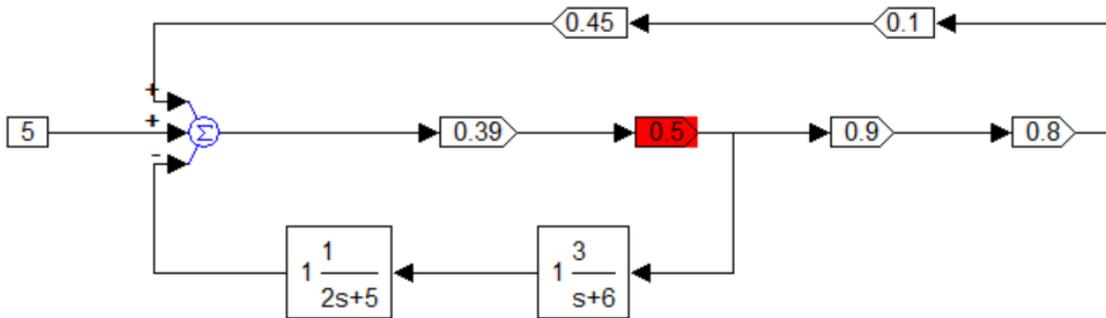


Рис. 18. Модель в VisSim

Графики сигналов в VisSim имеют следующий вид (рис. 19):

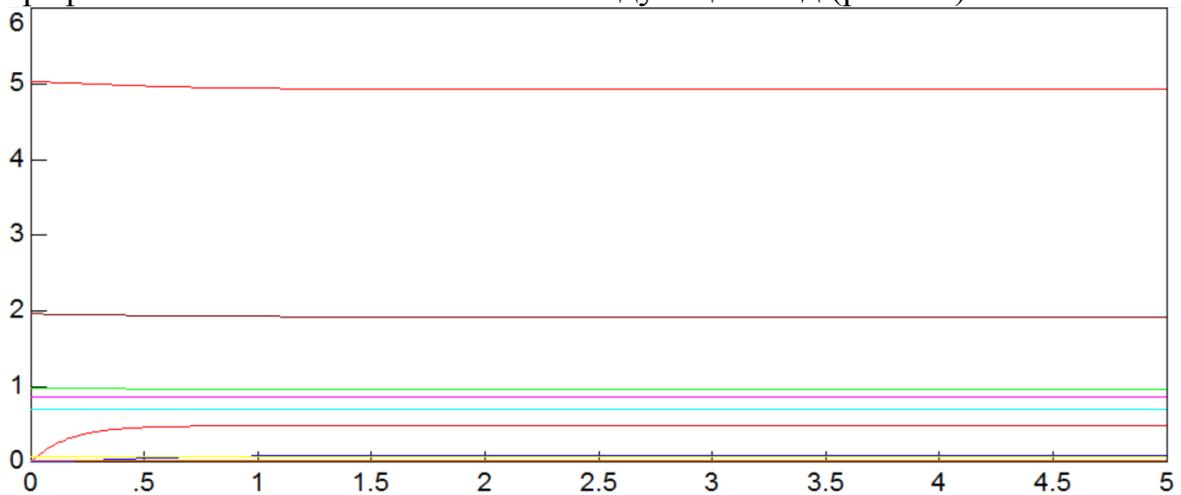


Рис. 19. Графики выходов в MATLAB

4. Теоретический анализ системы в начальный момент времени (рис. 20):

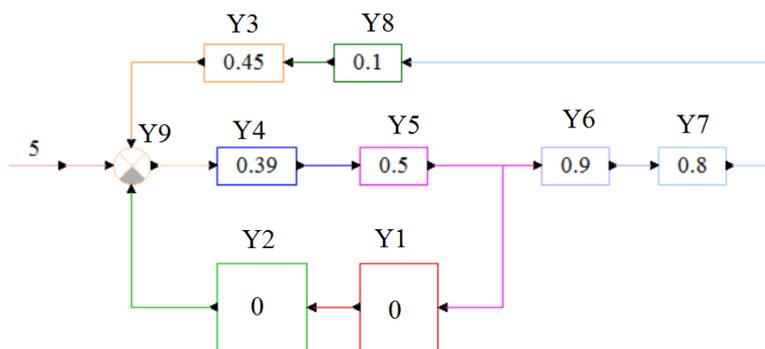


Рис. 20. Структурная схема системы в начальный момент времени
 Расчет значений выходных сигналов в начальный момент времени осуществляется в продукте MathCAD (рис. 21):

Given

$$y1 = 0 \cdot y5$$

$$y2 = 0 \cdot y1$$

$$y3 = 0.45 \cdot y8$$

$$y4 = 0.39 \cdot y9$$

$$y5 = 0.5 \cdot y4$$

$$y6 = 0.9 \cdot y5$$

$$y7 = 0.8 \cdot y6$$

$$y8 = 0.1 \cdot y7$$

$$y9 = 5 + y3 - y2$$

Find(y1, y2, y3, y4, y5, y6, y7, y8, y9) =

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0.032 \\ 1.962 \\ 0.981 \\ 0.883 \\ 0.706 \\ 0.071 \\ 5.032 \end{pmatrix}$$

Рис. 21. Расчет сигналов в начальный момент времени в MathCAD

Сравнение результатов аналитического расчёта и моделирования (табл. 1):

Таблица 1

Сигнал	Значение сигнала				Относительная погрешность, %		
	Теория	SimACS	MATLAB	VisSim	SimACS	MATLAB	VisSim
Y1	0	0	0	0	-	-	-
Y2	0	0	0	0	-	-	-
Y3	0,032	0,031791	0,031791	0,03159	0,6531	0,6531	1,2813
Y4	1,962	1,962398	1,962398	1,96232	0,0203	0,0203	0,0163
Y5	0,981	0,981199	0,981199	0,98116	0,0203	0,0203	0,0163
Y6	0,883	0,883079	0,883079	0,8775	0,0089	0,0089	0,6229
Y7	0,706	0,706463	0,706463	0,702	0,0656	0,0656	0,5666
Y8	0,071	0,070646	0,070646	0,0702	0,4986	0,4986	1,1268
Y9	5,032	5,031791	5,031791	5,03159	0,0042	0,0042	0,0081

Таким образом, наибольшее отличие экспериментальных значений от теоретических значений составляет 1,2813% для сигнала Y3 при моделировании в продукте VisSim.

Теоретический анализ системы в конечный момент времени (рис. 22, время моделирования составляет 5 секунд):

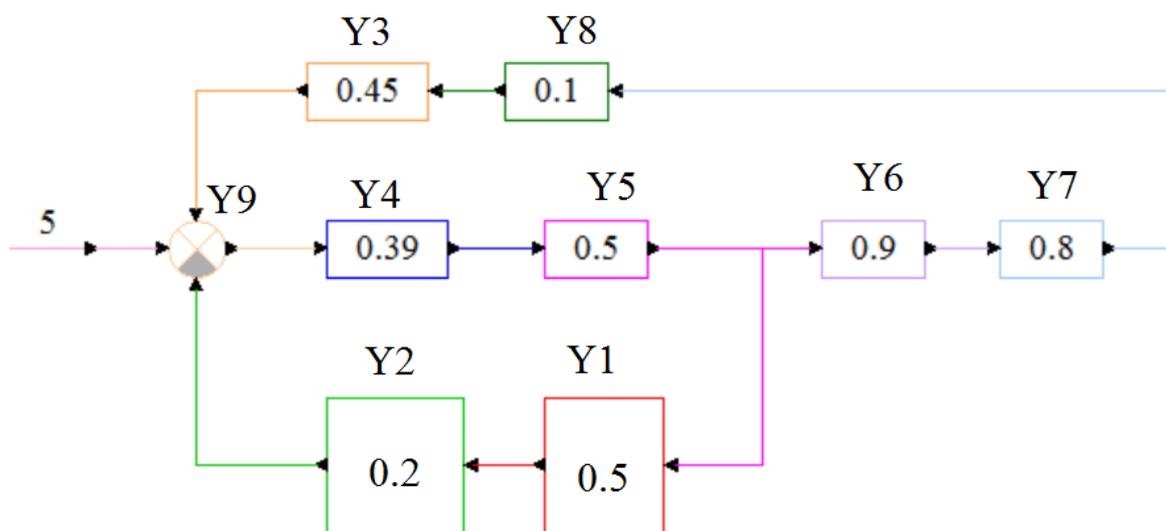


Рис. 22. Структурная схема системы в конечный момент времени

Расчет значений выходных сигналов в конечный момент времени осуществляется в продукте MathCAD (рис. 23):

Given

$$y1 = 0.5 \cdot y5$$

$$y2 = 0.2 \cdot y1$$

$$y3 = 0.45 \cdot y8$$

$$y4 = 0.39 \cdot y9$$

$$y5 = 0.5 \cdot y4$$

$$y6 = 0.9 \cdot y5$$

$$y7 = 0.8 \cdot y6$$

$$y8 = 0.1 \cdot y7$$

$$y9 = 5 + y3 - y2$$

$$\text{Find}(y1, y2, y3, y4, y5, y6, y7, y8, y9) = \begin{pmatrix} 0.481 \\ 0.096 \\ 0.031 \\ 1.925 \\ 0.962 \\ 0.866 \\ 0.693 \\ 0.069 \\ 4.935 \end{pmatrix}$$

Рис. 23. Расчет сигналов в конечный момент времени в MathCAD

Сравнение результатов аналитического расчёта и моделирования (табл. 2):

Таблица 2

Сигнал	Значение сигнала				Относительная погрешность, %		
	Теория	SimACS	MATLAB	VisSim	SimACS	MATLAB	VisSim
Y1	0,481	0,481157	0,481157	0,481216	0,0326	0,0326	0,0449
Y2	0,096	0,096231	0,096231	0,096243	0,2406	0,2406	0,2531
Y3	0,031	0,031179	0,031179	0,031183	0,5774	0,5774	0,5903
Y4	1,925	1,92463	1,92463	1,924631	0,0192	0,0192	0,0192
Y5	0,962	0,962315	0,962315	0,962316	0,0327	0,0327	0,0328
Y6	0,866	0,866083	0,866083	0,866188	0,0096	0,0096	0,0217
Y7	0,693	0,692867	0,692867	0,692951	0,0192	0,0192	0,0071
Y8	0,069	0,069287	0,069287	0,069295	0,4159	0,4159	0,4275
Y9	4,935	4,934948	4,934948	4,934952	0,0011	0,0011	0,001

Таким образом, наибольшее отличие экспериментальных значений от теоретических значений составляет 0,5903% для сигнала Y3 при моделировании в продукте VisSim.

Задание 2.

1. Структурная схема системы в общем виде (рис. 24):

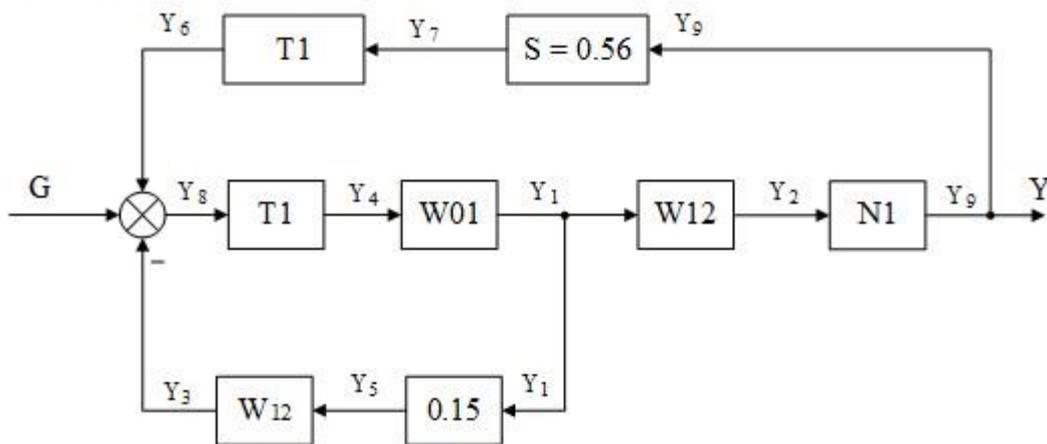


Рис. 24. Структурная схема системы в общем виде

Описание элементов и связей между ними:

- 1 – (Y_4 , $\{X_{11}\}$, Y_1)
- 2 – (Y_1 , $\{X_{21}, X_{22}\}$, Y_2)
- 3 – (Y_5 , $\{X_{31}, X_{32}\}$, Y_3)
- 4 – (Y_8 , Y_4)
- 5 – (Y_1 , Y_5)
- 6 – (Y_7 , Y_6)
- 7 – (Y_9 , Y_7)
- 8 – ($\{+Y_6, -Y_3, +G\}$, Y_8)
- 9 – (Y_2 , Y_9)

2. Матричная математическая модель системы в общем виде (рис. 25):

	X11	X21	X22	X31	X32	Y1	Y2	Y3	Y4	Y5	Y6	Y7	Y8	Y9	1(t)
X11	0					-a10			B10						
X21		0	0			B20	-a20								
X22		1	0			B21	-a21								
X31				0	0			-a30		B30					
X32				1	0			-a31		B31					
Y1	1					-a11			B11						
Y2		0	1			B22	-a22								
Y3				0	1			-a32		B32					
Y4									-1				T1		
Y5						0,15				-1					
Y6											-1	T1			
Y7												-1		0,56	
Y8								-1			+1		-1		+G
Y9							$\frac{N1(Y2)}{Y2}$							-1	

Рис. 25. Матричная математическая модель системы в общем виде

3. Структурная схема системы с выбранными параметрами (рис. 26):

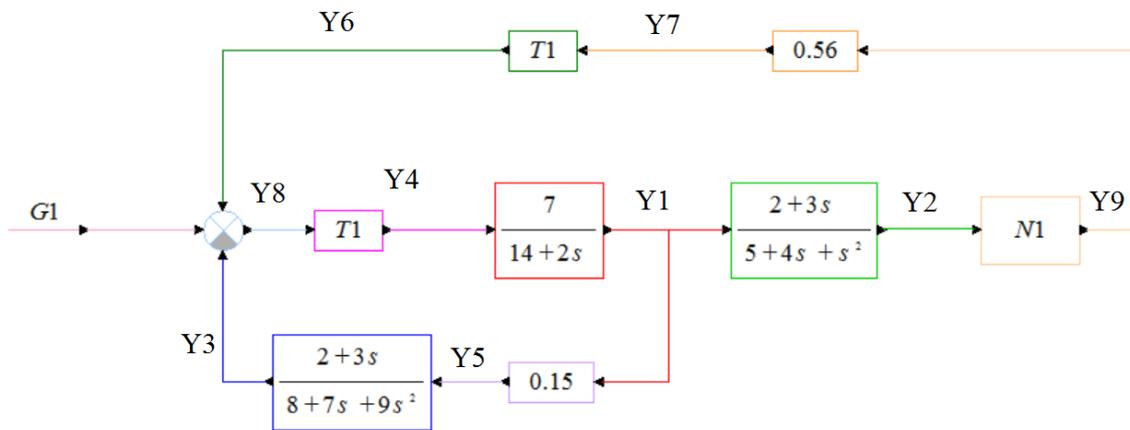


Рис. 26. Структурная схема системы с выбранными параметрами

Описание внешних воздействий, нестационарностей и нелинейных характеристик (табл. 3):

Таблица 3

№	Графически	Аналитически	Код в SimACS	Код в MATLAB
1		$N1(U) = \begin{cases} 0,2U, & U \leq 4; \\ 0,8, & U > 4. \end{cases}$	$R = U*0.2*(U < 4) + 0.8*(U \geq 4);$	$N = U*0.2*(U < 4) + 0.8*(U \geq 4);$
2		$G1(t) = \begin{cases} 2, & t \leq 5; \\ 4, & t > 5. \end{cases}$	$R = 2*(t < 5) + 4*(t \geq 5);$	$G = 2*(t < 5) + 4*(t \geq 5);$
3		$T1(t) = \begin{cases} 0,9, & t \leq 3; \\ 0,4, & 3 < t < 7; \\ 0,9, & t > 7. \end{cases}$	$R = 0.9*(t < 3) + 0.4*(t \geq 3)*(t < 7) + 0.9*(t \geq 7);$	$T = U*(0.9*(t < 3) + 0.4*(t \geq 3)*(t < 7) + 0.9*(t \geq 7));$

Моделирование в SimACS (рис. 27):

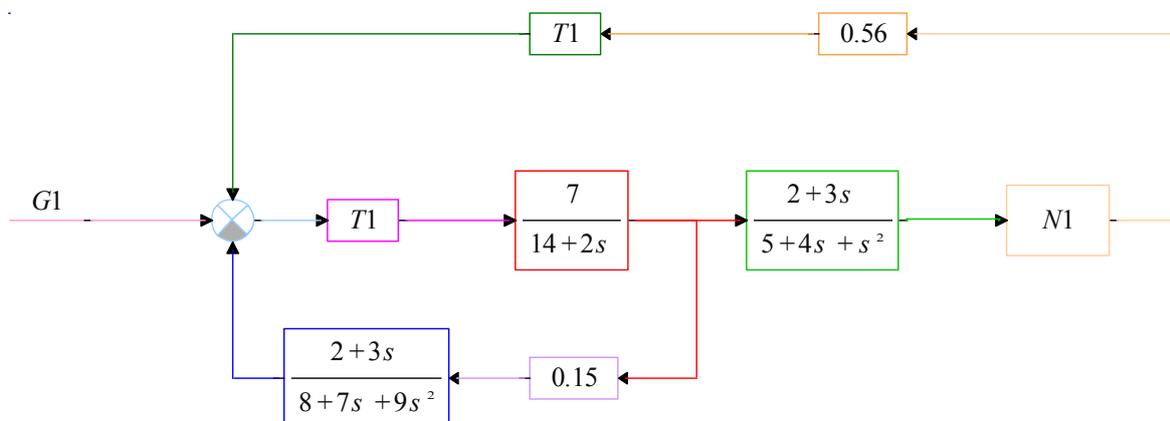


Рис. 27. Модель в SimACS

Графики выходов звеньев в SimACS (рис. 28):

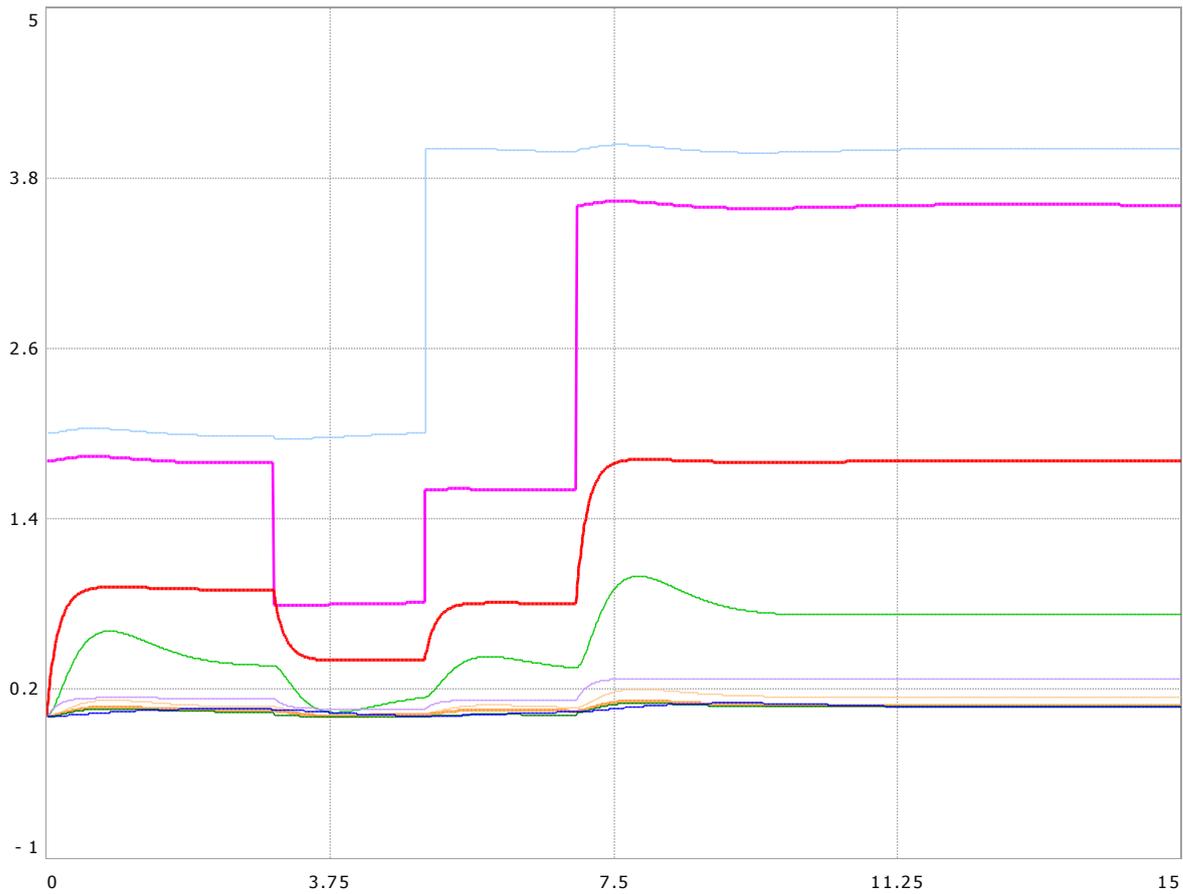


Рис. 28. Графики выходов звеньев в SimACS

Моделирование в MATLAB (рис. 29):

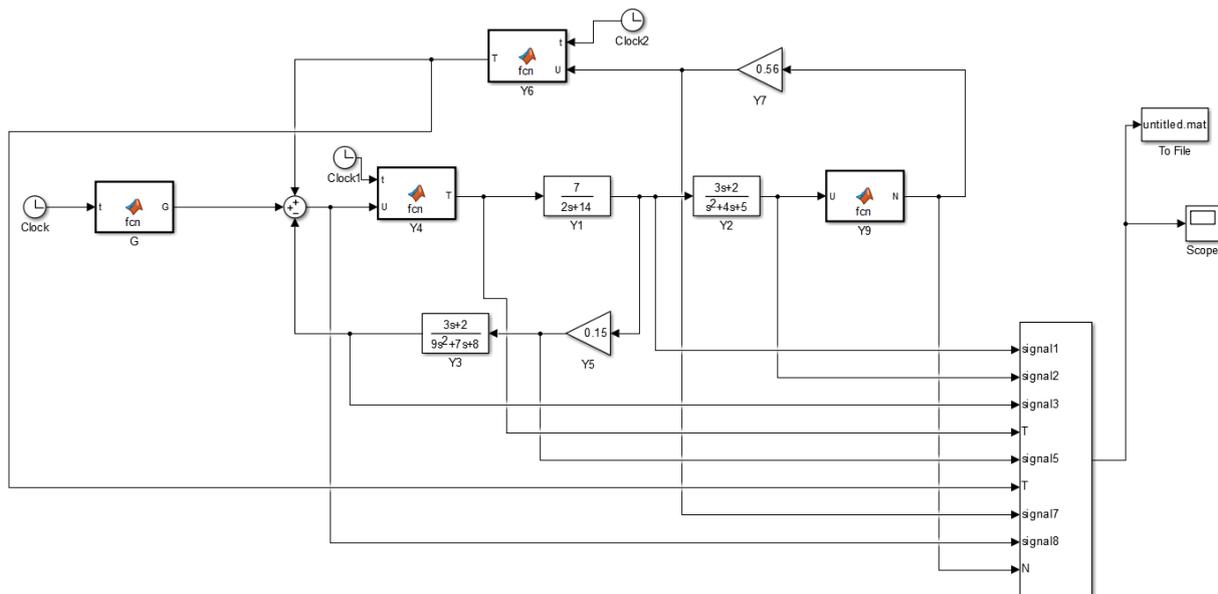


Рис. 29. Модель в MATLAB

Графики выходов звеньев в MATLAB (рис. 30):

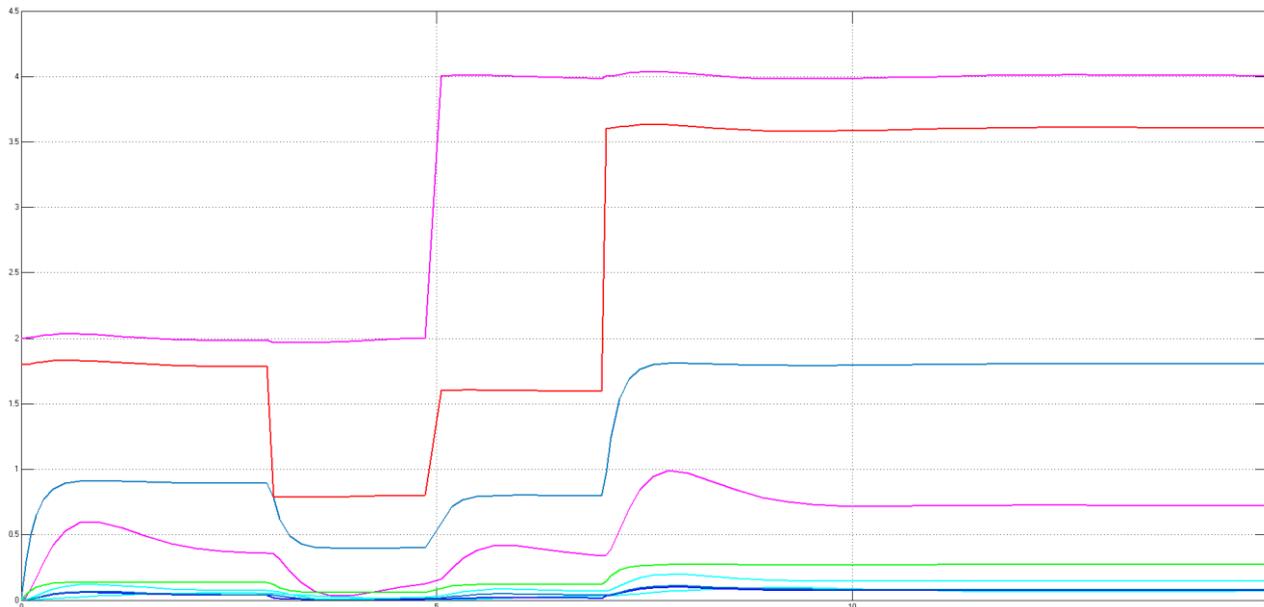


Рис. 30. Графики выходов звеньев в MATLAB

4. Теоретический анализ системы в начальный момент времени (рис. 31):

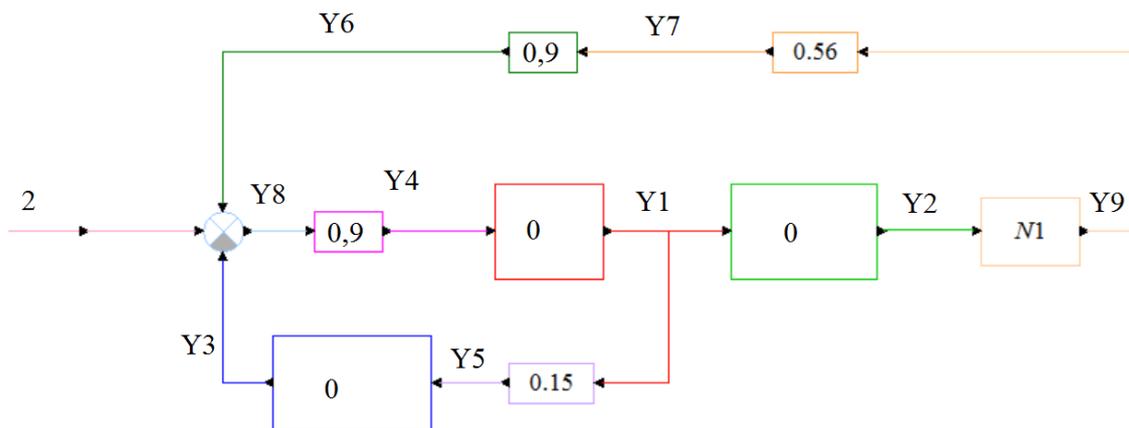


Рис. 31. Структурная схема в начальный момент времени
Расчёты в MathCAD (рис. 32):

Given

$y1 = 0 \cdot y4$

$y2 = 0 \cdot y1$

$y3 = 0 \cdot y5$

$y4 = 0.9 \cdot y8$

$y5 = 0.15 \cdot y1$

$y6 = 0.9 \cdot y7$

$y7 = 0.56 \cdot y9$

$y8 = 2 + y6 - y3$

$y9 = N1(y2)$

$$\text{Find}(y1, y2, y3, y4, y5, y6, y7, y8, y9) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1.8 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Рис. 32. Расчёты в MathCAD

Сравнение результатов аналитического расчёта и моделирования (табл. 4):

Таблица 4

Сигнал	Значение сигнала			Относительная погрешность, %	
	Теория	SimACS	MATLAB	SimACS	MATLAB
Y1	0	0	0	-	-
Y2	0	0	0	-	-
Y3	0	0	0	-	-
Y4	1,8	1,8	1,8	0	0
Y5	0	0	0	-	-
Y6	0	0	0	-	-
Y7	0	0	0	-	-
Y8	2	2	2	0	0
Y9	0	0	0	-	-

Таким образом, наибольшее отличие экспериментальных значений от теоретических значений составляет 0% для сигналов Y4 и Y8 при моделировании в продуктах SimACS и MATLAB.

Теоретический анализ системы в конечный момент времени (рис. 33, время моделирования составляет 15 секунд):

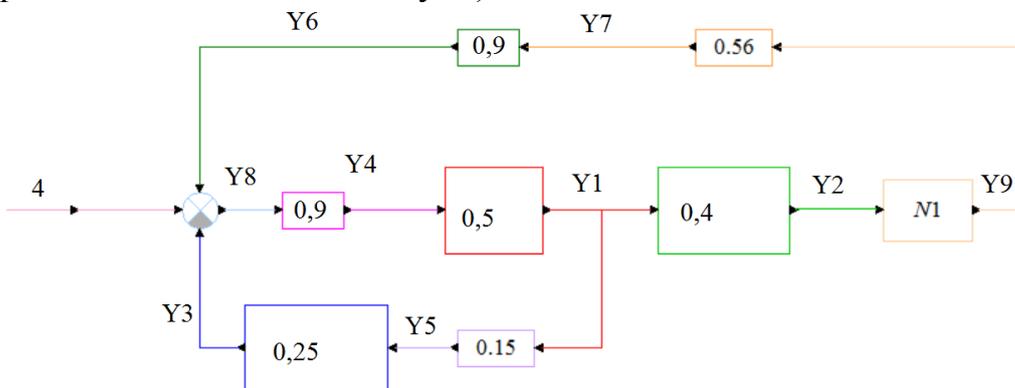


Рис. 33. Структурная схема в конечный момент времени
Расчёты в MathCAD (рис. 34):

```

Given
y1 = 0.5·y4
y2 = 0.4·y1
y3 = 0.25·y5
y4 = 0.9·y8
y5 = 0.15·y1
y6 = 0.9·y7
y7 = 0.56·y9
y8 = 4 + y6 - y3
y9 = N1(y2)

Find(y1, y2, y3, y4, y5, y6, y7, y8, y9) =

```

1.802
0.721
0.068
3.605
0.27
0.073
0.081
4.005
0.144

Рис. 34. Расчёты в MathCAD

Сравнение результатов аналитического расчёта и моделирования (табл. 5):

Таблица 5

Сигнал	Значение сигнала			Относительная погрешность, %	
	Теория	SimACS	MATLAB	SimACS	MATLAB
Y1	1,802	1,80263	1,802535	0,035	0,0297
Y2	0,721	0,720678	0,720629	0,0447	0,0515
Y3	0,068	0,067441	0,067405	0,8221	0,875
Y4	3,605	3,604911	3,604711	0,0025	0,008
Y5	0,27	0,270394	0,27038	0,1459	0,1407
Y6	0,073	0,072898	0,072639	0,1397	0,4945
Y7	0,081	0,080998	0,08071	0,0025	0,358
Y8	4,005	4,005457	4,005235	0,0114	0,0059
Y9	0,144	0,144639	0,144126	0,4438	0,0875

Таким образом, наибольшее отличие экспериментальных значений от теоретических значений составляет 0,875% для сигнала Y3 при моделировании в продукте MATLAB.

Задание 3.

1. Структурная схема системы в общем виде (рис. 35):

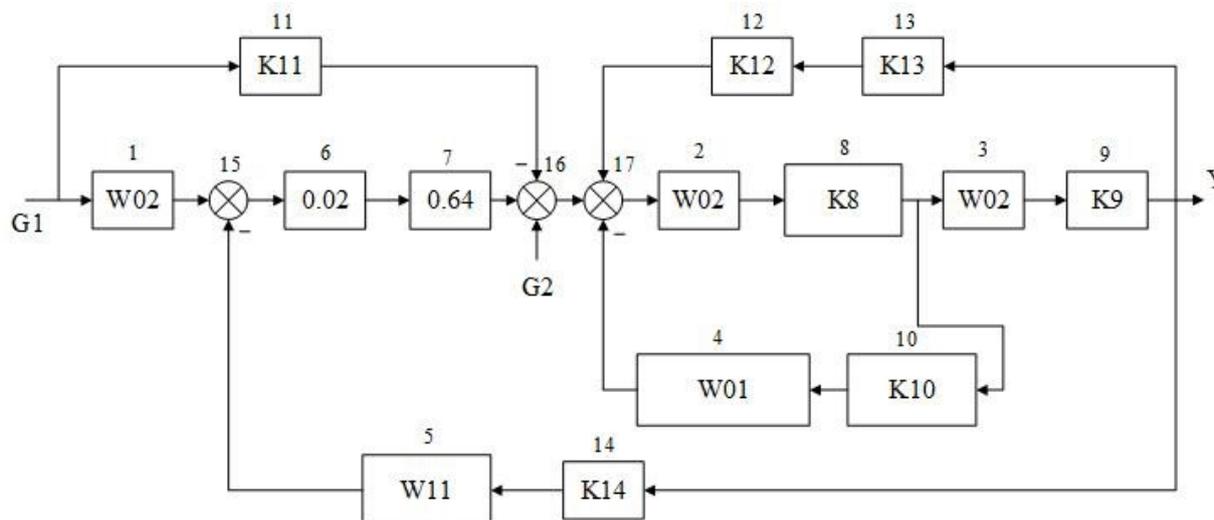


Рис. 35. Структурная схема системы в общем виде

Описание элементов и связей между ними:

- | | | |
|--|---|--|
| 1 – (+G1, {X ₁₁ , X ₁₂ }, Y ₁) | 2 – (Y ₁₇ , {X ₂₁ , X ₂₂ }, Y ₂) | 3 – (Y ₈ , {X ₃₁ , X ₃₂ }, Y ₃) |
| 4 – (Y ₁₀ , {X ₄₁ }, Y ₄) | 5 – (Y ₁₄ , {X ₅₁ }, Y ₅) | 6 – (Y ₁₅ , Y ₆) |
| 7 – (Y ₆ , Y ₇) | 8 – (Y ₂ , Y ₈) | 9 – (Y ₃ , Y ₉) |
| 10 – (Y ₈ , Y ₁₀) | 11 – (+G1, Y ₁₁) | 12 – (Y ₁₃ , Y ₁₂) |
| 13 – (Y ₉ , Y ₁₃) | 14 – (Y ₉ , Y ₁₄) | 15 – ({-Y ₅ , +Y ₁ }, Y ₁₅) |
| 16 – ({-Y ₁₁ , +Y ₇ , +G ₂ }, Y ₁₆) | 17 – ({+Y ₁₆ , -Y ₄ , +Y ₁₂ }, Y ₁₇) | |

2. Матричная математическая модель системы имеет 17 алгебраических уравнений и 8 дифференциальных уравнений, в связи с громоздкостью не приводится, но имеет подобный вид, рассмотренный в контрольной работе 2.

3. Структурная схема системы с выбранными параметрами (рис. 36):

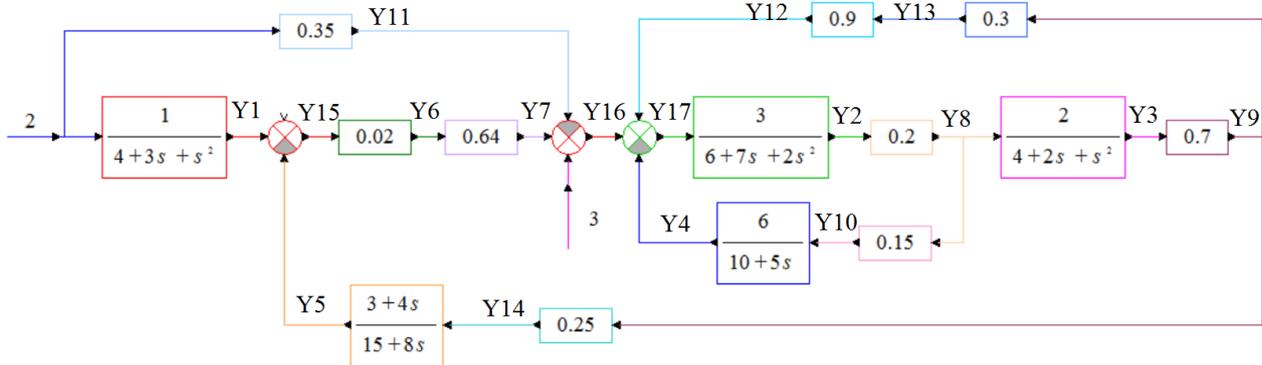


Рис. 36. Структурная схема системы с выбранными параметрами

Моделирование в SimACS (рис. 37) и графики сигналов (рис. 38):

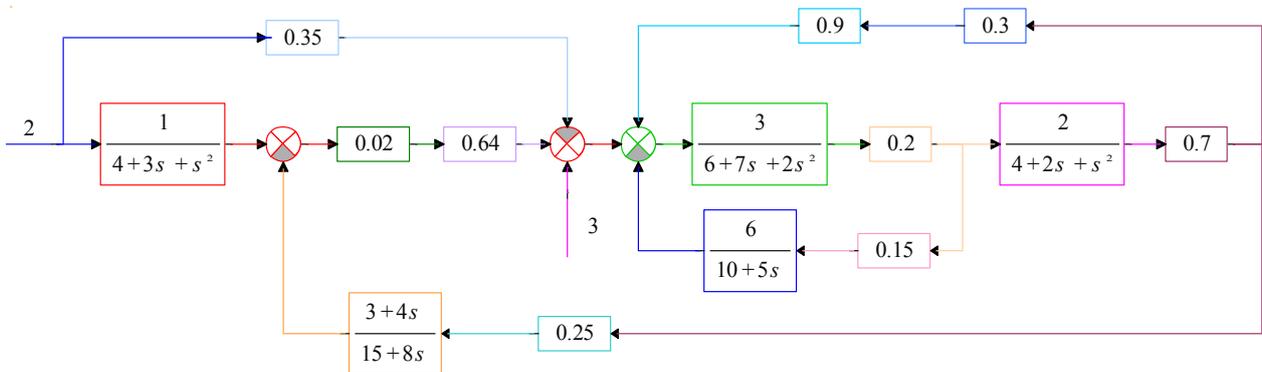


Рис. 37. Модель в SimACS

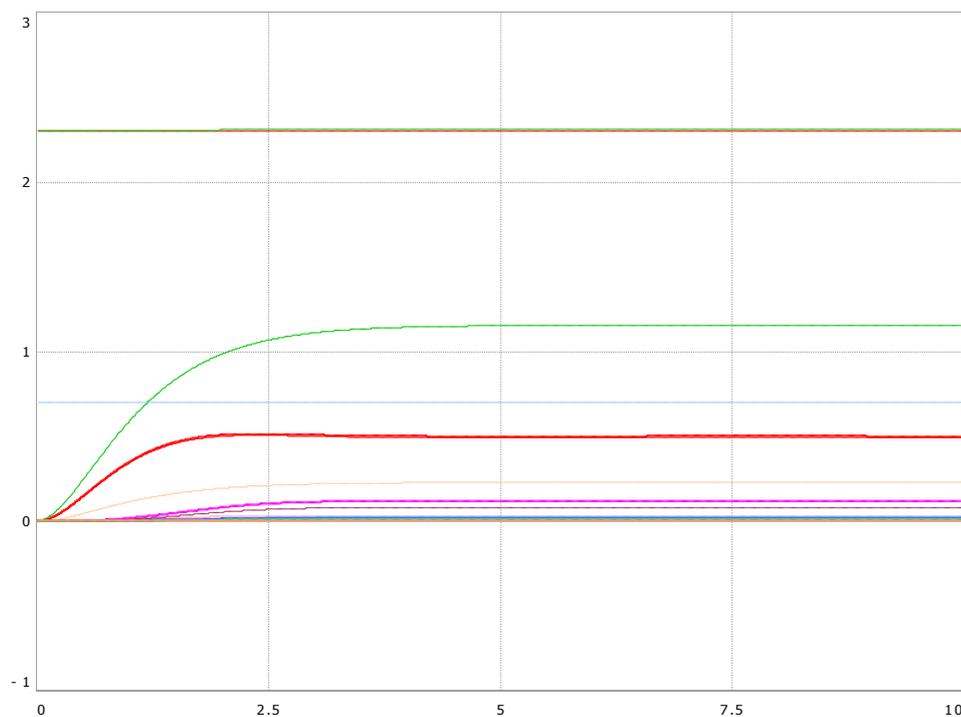


Рис. 38. Графики сигналов в SimACS

Моделирование в MATLAB (рис. 39) и графики сигналов (рис.40):

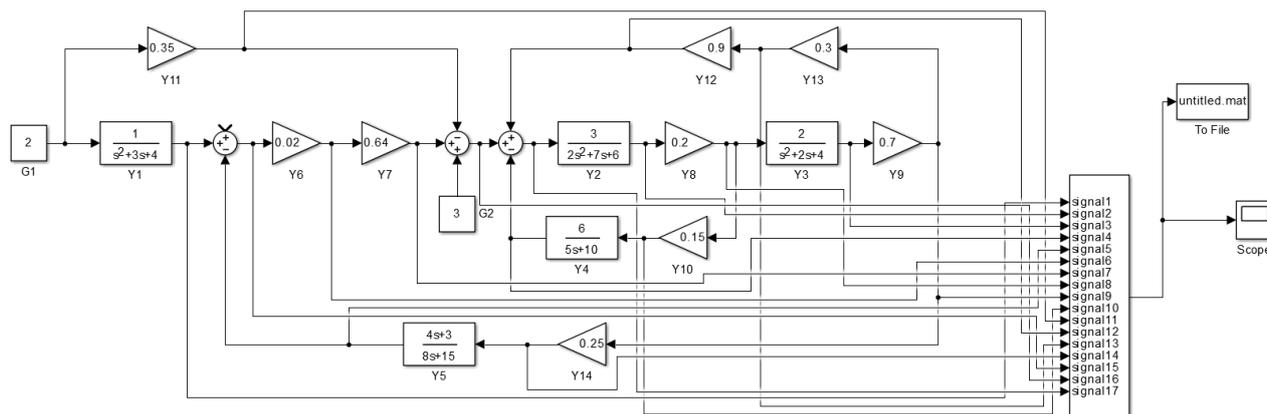


Рис. 39. Модель в MATLAB

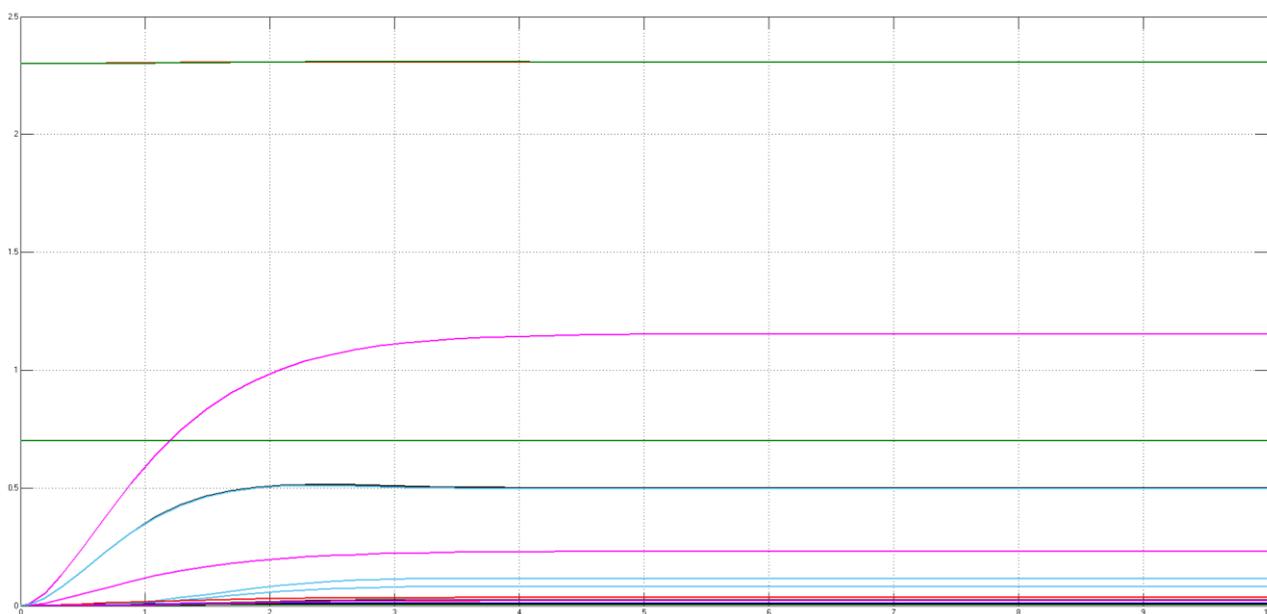


Рис. 40. Графики сигналов в MATLAB

4. Теоретический анализ системы в начальный момент времени (рис. 41):

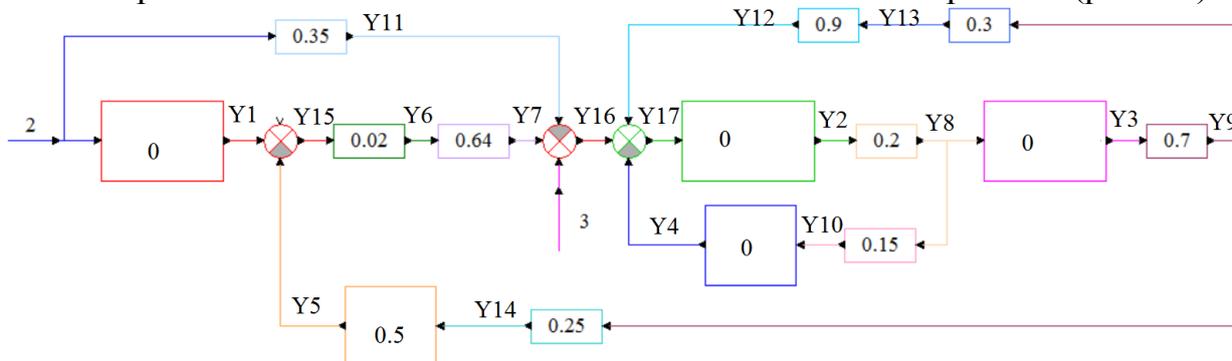


Рис. 41. Теоретический анализ системы в начальный момент времени

Аналитический расчет значений сигналов системы в MathCAD (рис. 42):

Given

$$\begin{aligned}
 y1 &= 0.2 & y10 &= 0.15 \cdot y8 \\
 y2 &= 0 \cdot y17 & y11 &= 0.35 \cdot 2 \\
 y3 &= 0 \cdot y8 & y12 &= 0.9 \cdot y13 \\
 y4 &= 0 \cdot y10 & y13 &= 0.3 \cdot y9 \\
 y5 &= 0.5 \cdot y14 & y14 &= 0.25 \cdot y9 \\
 y6 &= 0.02 \cdot y15 & y15 &= y1 - y5 \\
 y7 &= 0.64 \cdot y6 & y16 &= 3 + y7 - y11 \\
 y8 &= 0.2 \cdot y2 & y17 &= y16 + y12 - y4 \\
 y9 &= 0.7 \cdot y3 & &
 \end{aligned}$$

Find(y1, y2, y3, y4, y5, y6, y7, y8, y9, y10, y11, y12, y13, y14, y15, y16, y17) =

	0
0	0
1	0
2	0
3	0
4	0
5	0
6	0
7	0
8	0
9	0
10	0.7
11	0
12	0
13	0
14	0
15	2.3
16	2.3

Рис. 42. Расчет в MathCAD

Сравнение результатов аналитического расчёта и моделирования (табл. 6):

Таблица 6

Сигнал	Значение сигнала			Относительная погрешность, %	
	Теория	SimACS	MATLAB	SimACS	MATLAB
Y1	0	0	0	-	-
Y2	0	0	0	-	-
Y3	0	0	0	-	-
Y4	0	0	0	-	-
Y5	0	0	0	-	-
Y6	0	0	0	-	-
Y7	0	0	0	-	-
Y8	0	0	0	-	-
Y9	0	0	0	-	-
Y10	0	0	0	-	-
Y11	0,7	0,7	0,7	0	0
Y12	0	0	0	-	-
Y13	0	0	0	-	-
Y14	0	0	0	-	-
Y15	0	0	0	-	-
Y16	2,3	2,3	2,3	0	0
Y17	2,3	2,3	2,3	0	0

Таким образом, наибольшее отличие экспериментальных значений от теоретических значений составляет 0 % для сигналов Y11, Y16, Y17 при моделировании в продуктах MATLAB и SimACS.

Теоретический анализ системы в конечный момент времени (рис. 43, время моделирования составляет 10 секунд):

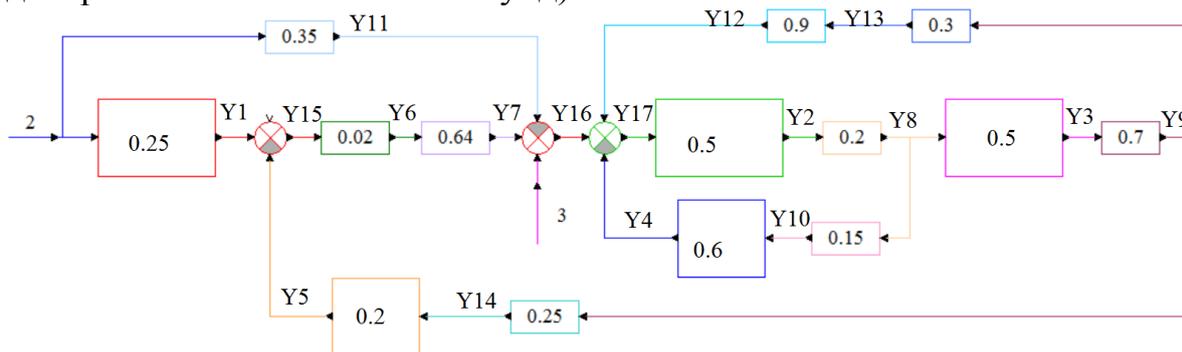


Рис. 43. Теоретический анализ системы в конечный момент времени
Аналитический расчет значений сигналов системы в MathCAD (рис. 44):

Given

$$\begin{aligned}
 y1 &= 0.25 \cdot 2 & y10 &= 0.15 \cdot y8 \\
 y2 &= 0.5 \cdot y17 & y11 &= 0.35 \cdot 2 \\
 y3 &= 0.5 \cdot y8 & y12 &= 0.9 \cdot y13 \\
 y4 &= 0.6 \cdot y10 & y13 &= 0.3 \cdot y9 \\
 y5 &= 0.2 \cdot y14 & y14 &= 0.25 \cdot y9 \\
 y6 &= 0.02 \cdot y15 & y15 &= y1 - y5 \\
 y7 &= 0.64 \cdot y6 & y16 &= 3 + y7 - y11 \\
 y8 &= 0.2 \cdot y2 & y17 &= y16 + y12 - y4 \\
 y9 &= 0.7 \cdot y3
 \end{aligned}$$

Find(y1,y2,y3,y4,y5,y6,y7,y8,y9,y10,y11,y12,y13,y14,y15,y16,y17) =

	0
0	0.5
1	1.154
2	0.115
3	0.021
4	4.038·10 ⁻³
5	9.919·10 ⁻³
6	6.348·10 ⁻³
7	0.231
8	0.081
9	0.035
10	0.7
11	0.022
12	0.024
13	0.02
14	0.496
15	2.306
16	2.307

Рис. 44. Расчет в MathCAD

Сравнение результатов аналитического расчёта и моделирования (табл. 7):

Таблица 7

Сигнал	Значение сигнала			Относительная погрешность, %	
	Теория	SimACS	MATLAB	SimACS	MATLAB
Y1	0,5	0,5	0,5	0	0
Y2	1,154	1,153692	1,153692	0,0267	0,0267
Y3	0,115	0,115371	0,115371	0,3226	0,3226
Y4	0,021	0,020766	0,020766	1,1143	1,1143
Y5	0,004038	0,004038	0,004038	0	0
Y6	0,009919	0,009919	0,009919	0	0
Y7	0,006348	0,006348	0,006348	0	0
Y8	0,231	0,230738	0,230738	0,1134	0,1134
Y9	0,081	0,08076	0,08076	0,2963	0,2963
Y10	0,035	0,034611	0,034611	1,1114	1,1114
Y11	0,7	0,7	0,7	0	0
Y12	0,022	0,021805	0,021805	0,8864	0,8864
Y13	0,024	0,024228	0,024228	0,95	0,95
Y14	0,02	0,02019	0,02019	0,95	0,95
Y15	0,496	0,495962	0,495962	0,0077	0,0077
Y16	2,306	2,306348	2,306348	0,0151	0,0151
Y17	2,307	2,307387	2,307387	0,0168	0,0168

Таким образом, наибольшее отличие экспериментальных значений от теоретических значений составляет 1,143% для сигнала Y4 при моделировании в продуктах MATLAB и SimACS.

Задание 4.

1. Электрическая система с выбранными узлами и направлениями движения тока (рис. 45):

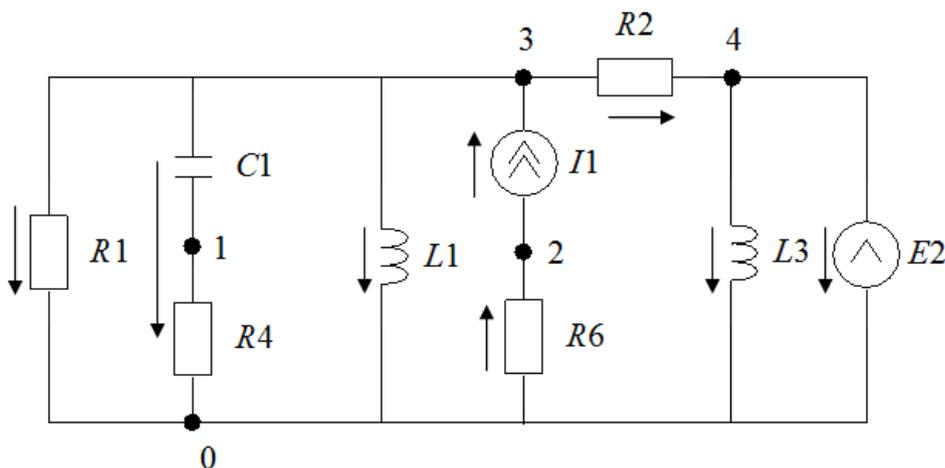


Рис. 45. Электрическая система с узлами и направлениями движения тока

Фундаментальное дерево для рассматриваемой системы (рис. 46):

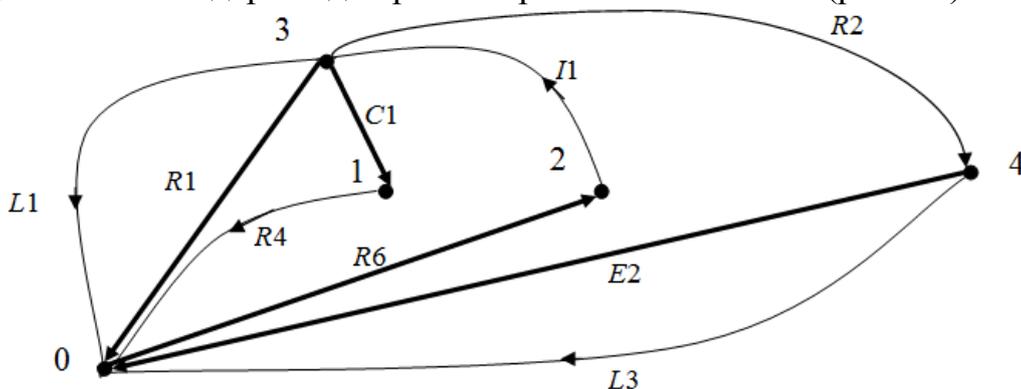


Рис. 46. Фундаментальное дерево для рассматриваемой системы

2. Матрица связи:

$$M = \begin{matrix} & E2 & C1 & R1 & R6 \\ R2 & \begin{bmatrix} +1 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \\ R4 & \begin{bmatrix} 0 & +1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \\ L1 & \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \\ L3 & \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ I & \begin{bmatrix} 0 & 0 & +1 & +1 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

Численные значения всех сигналов представлены в таблице 8.

Таблица 8

UR1	UR2	UR4	UR6	IC1	IL1	IL3
0.0518	-0.0296	0.0259	0.2	0	0	0

Теоретический анализ системы в конечный момент времени (рис. 51):

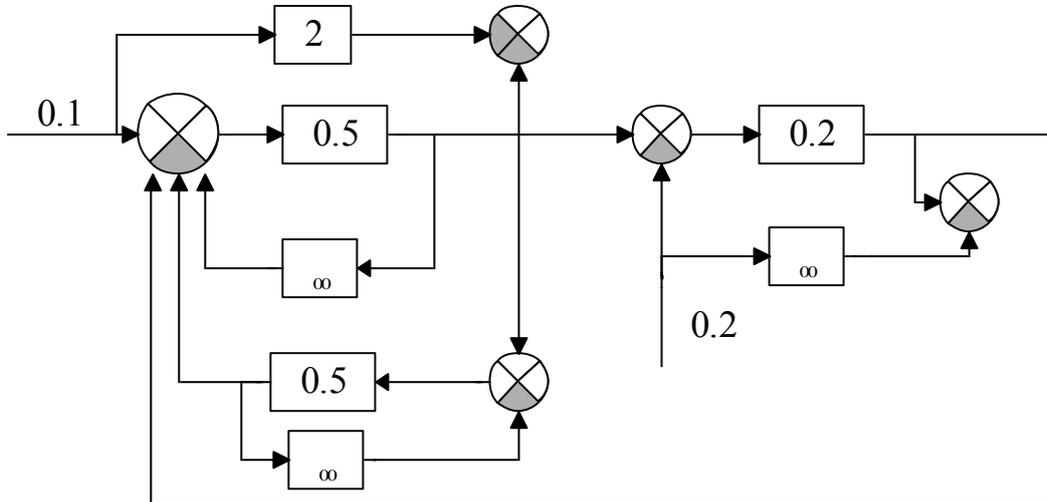


Рис. 51. Структурная схема системы в конечный момент времени

Численные значения всех сигналов представлены в таблице 9.

Таблица 9

UR1	UR2	UR4	UR6	IC1	IL1	IL3
0	-0.03996	0	-0.2	0	0.14	–

Результаты экспериментального анализа системы в начальный и конечный момент времени сведены в таблицы 10 и 11.

Таблица 10

Y	UR1	UR2	UR4	UR6	IC1	IL1	IL3
Теор.	0.0518	-0.0296	0.259	0.2	0	0	0
Эксп. 1	0.0518518	-0.0296296	0.259	0.2	0	0	0
Эксп. 2	0.0518518	-0.0296296	0.259	0.2	0	0	0
Погр.,%	0.1	0.1	0	0	0	0	0

Таблица 11

Y	UR1	UR2	UR4	UR6	IC1	IL1	IL3
Теор.	0	-0.04	0	0.2	0	0.14	–
Эксп. 1	0	-0.04	0	0.2	0	0.14	–
Эксп. 2	0	-0.04	0	0.2	0	0.14	–
Погр.,%	0	0	0	0	0	0	0

Таким образом, экспериментальные данные, полученные при моделировании электрической схемы 1, экспериментальные данные, полученные при моделировании структурной схемы 2, практически совпадают с результатами теоретического анализа, наибольшее отклонение 0,1%.

9. Список литературы

1. Щербаков, В.П. Моделирование и автоматизированное проектирование систем управления. Учебное пособие / В.П. Щербаков, О.О. Павловская. — Челябинск: Издательский центр ЮУрГУ, 2015. — 32 с. — Режим доступа: http://lib.susu.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&key=000555207&dtype=F&etype=.pdf — Загл. с экрана.

2. Казиев, В.М. Введение в анализ, синтез и моделирование систем [Электронный ресурс] : учебное пособие / В.М. Казиев. — Электрон. дан. — Москва: Лань, 2016. — 270 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/100674>. — Загл. с экрана.

3. Петров, А.В. Моделирование процессов и систем [Электронный ресурс] : учебное пособие / А.В. Петров. — Электрон. дан. — Санкт-Петербург : Лань, 2015. — 288 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/68472>. — Загл. с экрана.

4. Афонин, В.В. Моделирование систем [Электронный ресурс] : учебное пособие / В.В. Афонин, С.А. Федосин. — Электрон. дан. — Москва: Лань, 2016. — 269 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/100659>. — Загл. с экрана.

5. Гайдук, А.Р. Теория автоматического управления в примерах и задачах с решениями в MATLAB [Электронный ресурс] : учебное пособие / А.Р. Гайдук, В.Е. Беляев, Т.А. Пьявченко. — Электрон. дан. — Санкт-Петербург : Лань, 2016. — 464 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/71744>. — Загл. с экрана.

6. Амос, Г. MATLAB. Теория и практика [Электронный ресурс] / Г. Амос ; пер. с англ. Смоленцев Н. К.. — Электрон. дан. — Москва : ДМК Пресс, 2016. — 416 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/82814>. — Загл. с экрана.

7. Решмин, Б.И. Имитационное моделирование и системы управления [Электронный ресурс] : учебное пособие / Б.И. Решмин. — Электрон. дан. — Вологда : "Инфра-Инженерия", 2016. — 74 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/80296>. — Загл. с экрана.

8. Алпатов, Ю.Н. Моделирование процессов и систем управления [Электронный ресурс] : учебное пособие / Ю.Н. Алпатов. — Электрон. дан. — Санкт-Петербург : Лань, 2018. — 140 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/106730>. — Загл. с экрана.

9. Голубева, Н.В. Математическое моделирование систем и процессов [Электронный ресурс] : учебное пособие / Н.В. Голубева. — Электрон. дан. — Санкт-Петербург : Лань, 2016. — 192 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/76825>. — Загл. с экрана.

ОГЛАВЛЕНИЕ

1. Выполнение исследовательских и творческих заданий	1
2. Тестирование 1	3
3. Контрольная работа 1	4
4. Контрольная работа 2	6
5. Тестирование 2	8
6. Контрольная работа 3	9
7. Контрольная работа 4	10
8. Выполнение расчетно-графической работы	12
9. Список литературы	37