



Математические схемы



Имитационное моделирование

как инструмент исследования СЛОЖНЫХ СИСТЕМ

Имитационное моделирование

- метод решения сложных задач анализа, оптимизации и проектирования *систем управления производством, технологическими процессами, автоматизированных систем научных исследований*

Имитационное моделирование *включает*

- методологию построения системных моделей;
- методы алгоритмизации объектов;
- методы и средства построения программных реализаций имитаторов;
- методы планирования, организации и выполнения на ЭВМ экспериментов с имитационными моделями;
- методы машинной обработки результатов и их анализа.

Задачи исследования сложных систем

Задача анализа

- Сложная система предполагается полностью заданной, т.е. перечисляются
 - ее *элементы*,
 - их *характеристики*,
 - указана *структура*,
 - заданы *воздействия внешней среды*.
- Требуется **рассчитать показатели системы.**
- Как правило, эта задача решается путем имитационного моделирования.

Задачи исследования сложных систем

Задача синтеза

- Задаются требуемые значения **основных характеристик** системы и возможные **воздействия внешней среды**.
- Требуется выбрать **элементы** и **структуру** системы так, чтобы обеспечить требуемые значения характеристик системы.
- Используется опыт предшествующих разработок, привлекаются специалисты различных областей.
- Обычно решение заключается в переборе вариантов построения системы. Для их сравнения и выбора проводится анализ вариантов.

Имитационное моделирование

- Формулировка **цели** моделирования;
- системное обследование объекта (сбор исходных данных);
- построение модели объекта на естественном языке с развернутой формулировкой гипотезы, которую надо проверить;
- формализованное системное описание объекта (построение математической модели, построение имитационной модели);
- планирование эксперимента, который должен дать необходимую информацию;
- экспериментирование с моделью на ЭВМ, предсказание поведения объекта моделирования для различных условий;
- выбор наиболее пригодного для данных условий варианта модели, его оптимизация и обоснование выбора;
- интерпретация модели, формулировка рекомендаций.

Формализация

- **содержательное описание,**
- **формализованная схема и**
- **математическая модель**

Содержательное описание

- в словесной форме включает в себя сведения об элементах системы, иерархической структуре системы, характере взаимодействия элементов системы и системы с окружающей средой, описание физической природы и количественных характеристик основных процессов, происходящих в системе.

- Главной частью *содержательного описания* является постановка задачи, определение цели моделирования:

- указывается предварительный ***перечень исходных величин и зависимостей***,

- формулируются ***требования к их точности***.

- в качестве дополнительного материала включаются ***численные значения известных параметров и характеристик системы*** в виде таблиц и графиков.

Формализованная схема

- является промежуточным звеном между содержательным описанием и математической моделью
- дает формальное описание системы: вводится знаковая система (*система символов*), с помощью которой обозначаются структурные элементы моделируемой системы.
- Устанавливаются математические средства описания воздействий внешней среды. Дается точная математическая постановка задачи исследования с указанием перечня искомых величин и зависимостей.

Абстрактность формализованной схемы существенно выше, чем содержательного описания.

Математическая модель

- Все объекты, элементы системы представляются в знаковой форме.
- Соотношения между элементами преобразуются с помощью математических действий в аналитическую форму (строится полностью **количественное описание**).
- Разнообразные связи между величинами записывают в виде уравнений: алгебраических, дифференциальных, интегро-дифференциальных и т.п., логические условия выражают в виде неравенств.
- По возможности переводятся в аналитическую форму исходные таблицы и графики.

- 
- Математическая модель системы состоит из математических моделей ее элементов и модели взаимодействия элементов в системе.



Основные подходы к описанию функционирования сложных систем

Тип математического описания системы, при котором нет информации о внутреннем механизме преобразования, - это связь «ВХОД-ВЫХОД».

■ СВЯЗЬ «ВХОД-ВЫХОД» $f: X \rightarrow Y$,

X – МНОЖЕСТВО ВОЗМОЖНЫХ ВХОДОВ

Y – МНОЖЕСТВО ВОЗМОЖНЫХ ВЫХОДОВ

текущие значения показателей

$$y(t) : \quad y(t)=f(x(t))$$

Классы моделей

Описание Время	Детерминированное	Вероятностное
Дискретное	Конечный автомат	Вероятностный автомат
Непрерывное	Динамическая система	Вероятностные процессы СМО

ТИПОВЫЕ СХЕМЫ

- **Дискретно-детерминированные**
- **Непрерывно-детерминированные**
- **Дискретно-стохастические**
- **Непрерывно-стохастические**

Дискретно-детерминированные СХЕМЫ

Конечный автомат A $A=(X, Y, Q, \varphi, \psi)$

X - входной алфавит

Y – выходной алфавит

Q – конечное множество внутренних состояний

Закон функционирования автомата

φ определяет очередное внутреннее состояние A $q(t+1)=\varphi(x(t), q(t))$,

ψ определяет очередное значение выхода A $Y(t+1)=\psi(x(t), q(t))$,

$t=0, 1, 2, \dots$

Функции задают

- при помощи *таблиц* или
- ***диаграммы переходов*** - ориентированного графа, вершины которого соответствуют состояниям, а стрелки указывают, в какое новое состояние переходит автомат под действием входного символа и каков будет **ВЫХОД**.

Непрерывно-детерминированные модели

динамические процессы

$$dq(t)/dt=f(q(t),x(t),t), \quad q(0)=0,$$
$$y(t)=h(q(t),x(t),t)$$

$q(t)$ – n -мерный вектор состояний системы в момент времени t ,

$x(t)$ – m -мерный вектор входов системы, включая управляющие,

$y(t)$ – p -мерный вектор наблюдаемых выходов системы

Дискретно-стохастические схемы

- вероятностные автоматы

$$P(q(t+1)=q_j/q(t)=q_i, x(t)=x_k)=p_{ji}(k),$$

аналогично для выходов $y(t+1)$

Вероятностный автомат без входа и выхода - цепь Маркова

- Цепь Маркова является частным случаем марковского случайного процесса с дискретными состояниями и дискретным временем
- Случайный процесс, протекающий в какой-либо физической системе, называется **марковским**, или процессом без последствия, если он обладает следующим свойством: для любого момента времени t_0 вероятность любого состояния системы в будущем (при $t > t_0$) зависит от ее состояния в настоящем (при $t = t_0$) и не зависит от того, когда и каким образом система пришла в это состояние).

Цепь Маркова

- задается множеством состояний

q_1, q_2, \dots, q_n и

вероятностями перехода из q_i в q_j

$$P_{ij} = P(q(t+1) = q_j / q(t) = q_i)$$

Непрерывно-стохастические схемы

Q-схемы

- W – интервалы времени между заявками
- V – времена обслуживания
- $Z_i = \{Z_{H_i}, Z_{K_i}\}$ – состояния системы

Собственные параметры Q-схемы

- количество фаз $L_{\text{ф}}$,
- количество каналов в каждой фазе L_j ($j=1, L_{\text{ф}}$),
- количество накопителей каждой фазы $L_{\text{нк } 0}$ ($k=1, L_{\text{ф}}$),
- емкость i -го накопителя L_i .

Алгоритмы функционирования

- определяются набором правил поведения заявок в системе в различных ситуациях.
- Неоднородность заявок учитывается с помощью введения классов приоритетов

Набор правил

- для H – правила переполнения либо ухода;
- для K - правила выбора маршрутов или направлений уходов.
- для заявок необходимо задать правила, по которым они остаются в канале или не допускаются до обслуживания, т.е. правила блокировки канала (блокировки по выходу и входу).

Такие блокировки отражают наличие *управляющих связей* в Q -схеме, регулирующих поток заявок в зависимости от состояния системы.

- 
- **методы и средства построения программных реализаций имитаторов**

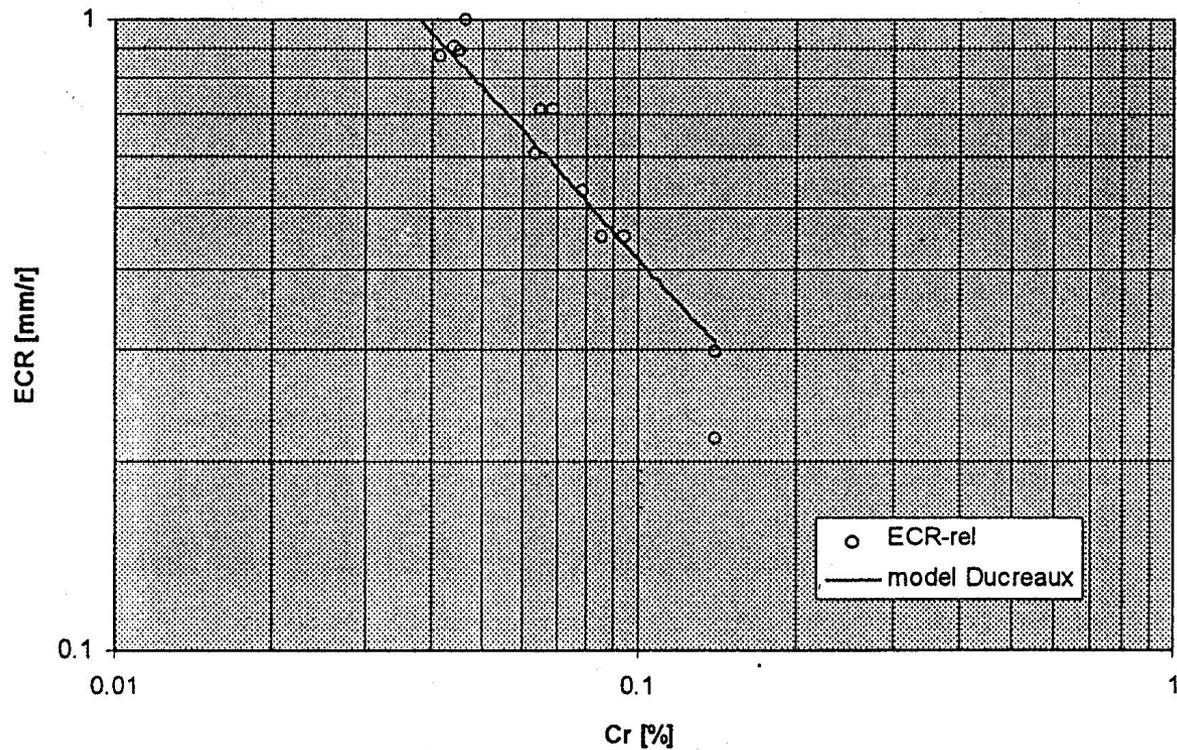
Список языков программирования

- 1.1 Неклассифицированные языки
- 1.2 Структурные языки программирования
- 1.3 Процедурные языки программирования
- 1.4 Логические языки программирования
- 1.5 Объектно-ориентированные языки программирования
- 1.6 Функциональные языки программирования
- 1.7 Языки программирования для промышленной автоматизации
- 1.8 Эзотерические языки программирования
- 1.9 Стековые языки
- 1.10 Параллельные языки программирования

- 
- **методы планирования,
организации и выполнения на
ЭВМ экспериментов с
имитационными моделями**

Проверка адекватности модели и объекта

- **верификация** (*модель ведет себя так, как было задумано*);
- **оценка адекватности** - проверка соответствия между поведением реальной системы и поведением модели;
- **проблемный анализ** - формулирование статистически значимых выводов на основе данных, полученных путем машинного моделирования.



Тип проверки результатов расчетов	Воздействующие факторы		Выбранные режимы (тесты)		
			1	2	3
Диапазон изменения параметров.	температура, °C		170		
	скорость потока, м/с		4		
	амин		аммиак		
	диаметр, мм		530		
	ВХР среды	CO ₂ , мкг/кг	7		
		pH	9		
	химсостав материала трубопровода	Cr, %	0,037 – 0,5	0,037	0,037
		Mo, %	0,037	0,037 – 0,5	0,037
Cu, %		0,037	0,037	0,037 – 0,5	
Полученная в тесте максимальная погрешность с учетом погрешности уравнения Дюрекса, %			47	35	30



Методы машинной обработки результатов и их анализ

Обеспечение точности и достоверности результатов моделирования

- точность и достоверность результатов моделирования при заданном числе реализаций;
- число реализаций при заданных точности и достоверности результатов моделирования системы

■ $\varepsilon = |\tilde{E} - E|$ - **абсолютная точность** оценки

■ Вероятность $\left\{ |\tilde{E} - E| < \varepsilon \right\} = Q$

- **достоверность** оценки

■ $\varepsilon_0 = \frac{\varepsilon}{E}$ - **относительная точность** оценки

Цель моделирования - вычисление вероятности некоторого случайного события A

- Введем случайную величину $\xi = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ p & 1-p \end{pmatrix}$
-

$$M\xi = 1 \cdot p + 0 \cdot (1-p) = p,$$

$$D\xi = 1 \cdot p + 0 \cdot (1-p) - (M\xi)^2 = p - p^2 = p(1-p).$$

$$\frac{m}{N} \approx p \quad \rightarrow \quad p = \frac{1}{N} \sum \xi_i;$$

$$Mp = \frac{1}{N} M \left[\sum_{i=1}^N \xi_i \right] = \frac{1}{N} \cdot NM_{\xi_i} = \frac{Np}{N} = p.$$

$$Dp = D \left[\frac{m}{N} \right] = \frac{D(m)}{N^2} = \frac{1}{N^2} D \sum_{i=1}^N \xi_i = \frac{N \cdot p(1-p)}{N^2} = \frac{p(1-p)}{N}.$$

$$\frac{m}{N} \sim N\left(p, \frac{p(1-p)}{N}\right).$$

$$P\left\{\left|\frac{m}{N} - p\right| < U_{\alpha} \sqrt{D\left(\frac{m}{N}\right)}\right\} \approx \alpha$$

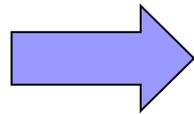
$$\varepsilon = U_{\alpha} \cdot \sqrt{D\left(\frac{m}{N}\right)} = U_{\alpha} \cdot \sqrt{\frac{p(1-p)}{N}}.$$

$$N = \frac{U_{\alpha}^2}{\varepsilon^2} \cdot p(1-p)$$

Оценка среднего значения случайной величины ξ

- Пусть сл. в. ξ имеет среднее значение a и дисперсию σ^2 .

$$\bar{M}\xi = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \xi_i.$$

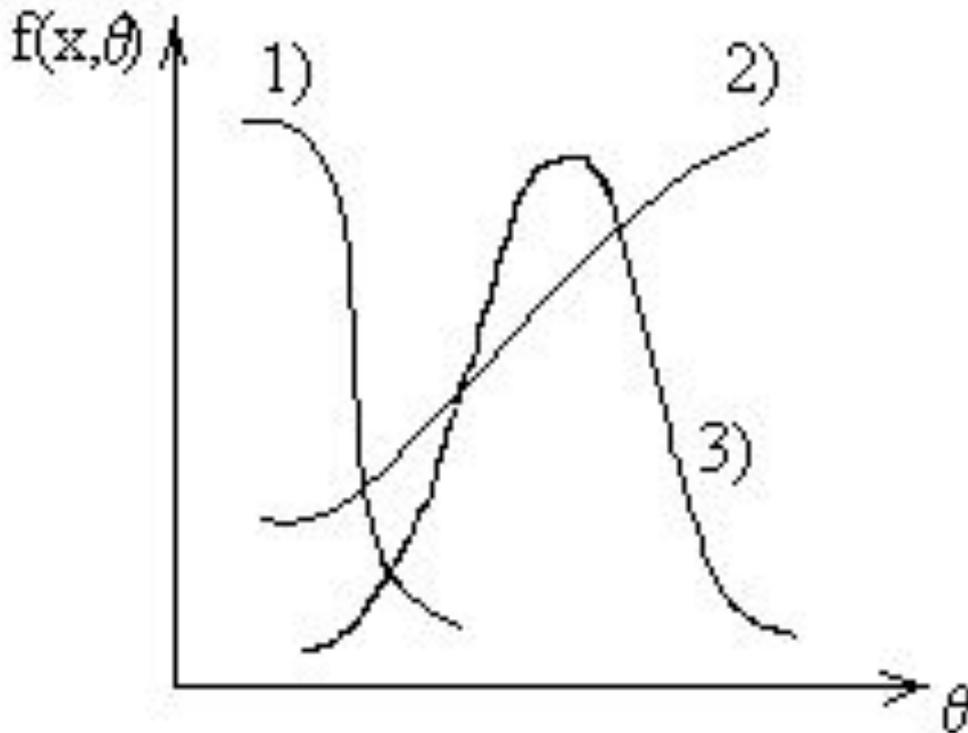
$$\bar{M}\xi \sim N\left(a, \frac{\sigma^2}{N}\right).$$


$$\varepsilon = \left| \bar{M}\xi - a \right| = U_{\alpha} \cdot \frac{\sigma}{\sqrt{N}}$$

$$N = \frac{U_{\alpha}^2}{\varepsilon^2} \cdot \sigma^2.$$

Оценка чувствительности модели

- q – показатели эффективности,
- x - вектор входных воздействий,
- θ - вектор параметров



$$\hat{q} = f(\hat{x}, \hat{\theta}),$$

Чувствительность модели определяется приращениями функции

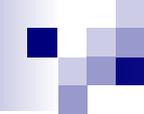
в области малых изменений параметра

- Рассмотрим область некоторой точки

$$\bar{\theta}_0 = \left\{ \bar{\theta}_{m0} \right\}, m = \overline{1, M}$$

$$q_l(\bar{\theta}) = q_l(\bar{\theta}_0) + \sum_{m=1}^M \frac{\partial q_l(\bar{\theta})}{\partial \theta_m} \cdot \Delta \theta_m.$$

- 
- Большие отклонения функции при малых вариациях параметров свидетельствуют о неустойчивости модели по отношению к этим параметрам.
 - В этом случае увеличивается требование к точности оценки таких параметров.


$$\ln \tau_{\text{KP}} = \ln L - 17.79 - 0.5 \ln C_{\text{O}_2} - 1.5 \ln C_{\text{CCl}^-} + \frac{U_0 - \left(\frac{\sigma}{\sqrt{2}} - \alpha G \bar{b} \rho^{\frac{3}{8}} \right) N_{\Phi \Psi} \gamma}{RT}$$