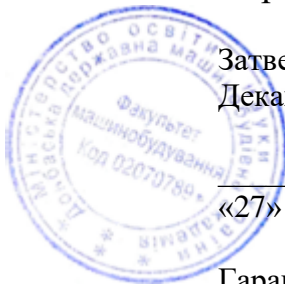


МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ
ДОНБАСЬКА ДЕРЖАВНА МАШИНОБУДІВНА АКАДЕМІЯ

Кафедра «Автоматизація виробничих процесів»



Затверджую:
Декан факультету машинобудування

 Кассов В.Д.

«27» травня 2024р.

Гарант освітньої програми:
к.т.н., доцент

 Разживін О.В.

«08» травня 2024р.

Розглянуто і схвалено
на засіданні кафедри автоматизації
виробничих процесів
Протокол № 13 від 06.05.2024р.
Зав. кафедри

 Марков О.Є.

РОБОЧА ПРОГРАМА НАВЧАЛЬНОЇ ДИСЦИПЛІНИ
„КОМП’ЮТЕРНА ПРАКТИКА”

(назва дисципліни)

галузь знань	№ 15 – «Автоматизація та приладобудування»
спеціальність	№ 151 – «Автоматизація та комп’ютерно-інтегровані технології»
освітній рівень	перший (бакалаврський)
ОПП	«Автоматизація та комп’ютерно-інтегровані технології»
Факультет	«Машинобудування»

Розробник: Періг О.В., к. т. н., доцент

Краматорськ – Тернопіль, 2024 р.

1. Опис навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика»

Показники		Галузь знань, спеціальність, ОПП (ОНП), професійне (наукове) спрямування, рівень вищої освіти	Характеристика навчальної дисципліни									
			денна	денна (прискорена)								
Кількість кредитів		Галузь знань: № 15 «Автоматизація та приладобудування». Спеціальність: № 151 «Автоматизація та комп'ютерно- інтегровані технології».	Обов'язкова дисципліна									
3,5	0											
Загальна кількість годин												
105	0											
Модулів – 1		[РЗКП 02 (Додаток В). Комп'ютерний аналіз SI-моделі поширення мережного зараження];	Рік підготовки									
Змістових модулів – 1			1	–								
Індивідуальні розрахунково-графічні завдання: [РЗКП 01 (Додаток А). Комп'ютерний аналіз неорієнтованого графу];		[РЗКП 03 (Додаток С). Комп'ютерний аналіз задачі один нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$);	Семестр									
			2	–								
Тижнева кількість аудиторних годин <table border="1" style="width: 100%;"><tr><td>0</td><td>0</td></tr></table> Тижнева кількість лекційних аудит. годин <table border="1" style="width: 100%;"><tr><td>0</td><td>0</td></tr></table> Тижнева кількість практичних аудит. годин <table border="1" style="width: 100%;"><tr><td>0</td><td>0</td></tr></table> Тижнева кількість годин для самостійної роботи <table border="1" style="width: 100%;"><tr><td>10,5</td><td>0</td></tr></table>		0	0	0	0	0	0	10,5	0	Рівень вищої освіти: <u>перший</u> (бакалаврський)	[РЗКП 04 (Додаток D). Комп'ютерний аналіз задачі два нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$);	
		0	0									
		0	0									
		0	0									
		10,5	0									
		Лекції										
		0	0									
		Практичні										
0	0											
Лабораторні												
0	0											
Самостійна робота												
105	0											
Вид контролю												
залік			_____									

2. Загальні відомості, мета і завдання навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика»

Освітня компонента «Комп'ютерна практика» для ОПП «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології» – це обов'язкова навчальна дисципліна, зосереджена на попередньому індивідуально-самостійному та безпосередньому практичному ознайомленні студентів-першокурсників 151ї спеціальності із основними комп'ютерно-мережними концепціями, підходами, моделями та актуальними обчислювальними можливостями такого вільного та відкритого сучасного програмного забезпечення як **Wireshark; Python & NetworkX; NetLogo & NetLogo Web; Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic & Wolfram|Alpha; SageMath; SciLab; GNU Octave; OpenModelica; JModelica.org; GeoGebra Classic; NodeXL Basic; Apache Spark & Neo4j; LibreOffice Calc; C++; Maxima; GNU R; Giac/Xcas; MATLAB; CFEngine; .NET-фреймворк** для успішного забезпечення самостійного студентського прикладного комп'ютерного моделювання таких класів актуальних комп'ютерно-обчислювальних задач інформаційно-мережної динаміки як побудова, візуалізація, моделювання та комп'ютерний аналіз **неорієнтованих графів інформаційних мереж (РЗКП 01, Додаток А)**; обчислювальне ознайомлення з **SI-моделями поширення мережного зараження (РЗКП 02, Додаток В)** та докладне смостійне опанування системно-оптимізаційних задач нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$) для різних керованих динамічних систем (**РЗКП 03, Додатки С – D**) в рамках акаузального **Modelica**-кіберфізичного опису системно-мережних критеріальних характеристик якості, ефективності та продуктивності для інформаційно-мережних процесів у людино-машинних системах.

Мета дисципліни «Комп'ютерна практика» – формування когнітивних, афективних та моторних компетенцій, а також “твердих” та “м'яких” навичок майбутнього інженера 151ї спеціальності в сфері практичного та прикладного комп'ютерно-мережного моделювання феноменологічної мережної динаміки інформаційних потоків у сучасних високошвидкісних Інтернет-каналах, попередньо обізнаного із основними концепціями, підходами, моделями, акаузальними та каузальними синтаксичними особливостями, популярними мережевими алгоритмами та обчислювальними можливостями вищезазначеного актуального безкоштовного, відкритого, вільного та безкоштовно-доступного програмного забезпечення до моделювання мережних процесів та систем з акцентами на досягненні індивідуальних успіхів у практичному комп'ютерному визначенні характеристик та властивостей **неорієнтованих графів інформаційних мереж (РЗКП 01, Додаток А)**; обчислювально-обізнаних з **SI-моделями поширення комп'ютерно-мережного зараження (РЗКП 02, Додаток В)** та попередньо-кваліфікованих у акаузально-алгоритмічних питаннях побудови **Modelica**-розв'язків критеріально-оптимізаційних кіберфізичних задач нелінійного програмування та оптимального управління керованими динамічними системами (**РЗКП 03, Додатки С – D**).

Завдання дисципліни «Комп'ютерна практика»:

– попереднє ознайомлення студентів зі шляхами становлення та розвитку «твердих» професійних (*hard skills*) та «м'яких» соціально-комунікаційних (*soft skills*) навичок майбутнього фахівця з комп'ютерних систем та мереж;

– попереднє формування «м'яких» комунікативних соціальних навичок та ефективний розвиток критичного мислення зацікавлених, мотивованих та амбіційних студентів-першокурсників 151ї спеціальності упродовж проектно-орієнтованої позааудиторної роботи над запропонованими індивідуальними завданнями (**РЗКП 01–04, Додатки А–D**) комп'ютерної практики, яке безпосередньо починається в рамках процесу самостійного позааудиторного ознайомлення студентів з запропонованим обсягом комп'ютерно-обчислювальних завдань упродовж доброзичливого та ініціативного обговорення з викладачем цікавих аспектів запропонованих задач мережної динаміки, які мають нагальне практичне значення та є практично-розв'язуваними у передбачуваній семестровій-часовій перспективі;

– попереднє забезпечення амбіційної соціально-освітньої цілі ефективного зацікавлення більшості студентів 151ї спеціальності запропонованою викладачем тематикою індивідуальних завдань (**РЗКП 01–04, Додатки А–D**) комп'ютерної практики та тригерування особистого комп'ютерного-та-обчислювального інженерно-дослідницького інтересу до спроби самостійного виконання запропонованих завдань в рамках конкуренції з одногрупниками;

– безпосередня реалізація попереднього досягнення ефективного розвитку «твердих» та «м'яких» соціальних навичок, а також критичного мислення студентів-першокурсників 151ї спеціальності в рамках як одночасної конкурентної студентської роботи над одночасно-запропонованою тематикою позааудиторної «Комп'ютерної практики», так і упродовж позааудиторного студентоцентричного процесу спільної комп'ютерно-обчислювальної роботи на всіх етапах спільного студентського виконання численних завдань запропонованої комп'ютерної практики;

– попереднє забезпечення розвитку таких «м'яких» соціальних навичок як творче, ініціативне та креативне мислення студентів-першокурсників 151ї спеціальності упродовж самостійного виконання позааудиторної роботи над індивідуальними комп'ютерно-обчислювальними завданнями (**РЗКП 01–04, Додатки А–D**), коли майбутні інженери-комп'ютерники практично навчаються спостерігати, систематизувати, формулювати, формалізувати, обчислювати та узагальнювати численні інженерні дані в рамках висування та перевірки власних оригінальних та нестандартних інженерно-обчислювальних, комп'ютерно-математичних та науково-технічних ідей упродовж комп'ютерно-обчислювального та комп'ютерно-математичного генерування нових обчислювальних знань та закономірностей, наразі повністю відсутніх у відомій та/або рекомендованій періодичній та навчальній літературі [1]–[26];

– досягнення освітньої мети попереднього навчання студентів 151ї спеціальності роботі в команді упродовж інтенсивної роботи над індивідуальними комп'ютерно-обчислювальними завданнями (**РЗКП 01–04,**

Додатки А–D), коли першокурсники розуміють зону своєї відповідальності, усвідомлюють дедлайни та часові обмеження і працюють на кінцевий результат;

– успішне забезпечення шляхів попереднього навчання студентів-першокурсників навичкам критичного мислення упродовж самостійного виконання індивідуальних завдань (**РЗКП 01–04, Додатки А–D**) та, зокрема, при написанні критичного літературного огляду до письмового звіту з позааудиторної «Комп'ютерної практики», коли майбутній інженер вчиться критично оцінювати відомі інженерно-обчислювальні та наукові результати, усвідомлюючи їх переваги та недоліки;

– попереднє забезпечення можливості розвитку у студентів здатності бачити інженерно-обчислювальну новизну та, згодом, науково-технічну новизну і, можливо, принципову наукову новизну та вузькі місця в аналізованих роботах зі списку рекомендованої літератури та у власних комп'ютерно-обчислювальних практичних студіях при виконанні завдань (**РЗКП 01–04, Додатки А–D**);

– попереднє ознайомлення студентів 151ї спеціальності із людиноцентричними та соціально-«м'якими» підходами сучасного комп'ютерного системно-мережного моделювання до постійного розвитку емпатії, комунікабельності, людяності та *soft skills* у професійній спільноті ІТ-фахівців шляхом соціально-наукової транспозиції нелінійних графових, епідемічних та феноменологічно-нелінійних системно-оптимізаційних моделей керованої інформаційно-мережної динаміки;

– попереднє студентоцентричне сприяння початковому формуванню у бакалаврів-молодшокурсників 151ї спеціальності стійкої та впевненої здатності до алгоритмічно-послідовного, акаузально-логічного, інженерно-технічного, системно-мережного, творчо-ініціативного, але соціально-та-технологічно етичного комп'ютерно-інженерного мислення; студентоцентричне сприяння ефективному успішному становленню належного рівня соціально-менеджерської, інформаційно-професійної та інформаційно-обчислювальної комп'ютерно-мережної культури, а також забезпечення подальшого розширення професійного соціально-технічного кругозору майбутнього інженера-практика в прикладній комп'ютерно-обчислювальній науково-технічній галузі системно-мережної комп'ютерної інженерії інформаційно-мережових потоків даних у високошвидкісних каналах сучасних інформаційно-комунікаційних мереж;

– попереднє ознайомлення майбутніх фахівців з комп'ютерного моделювання мережних процесів та систем із актуальними соціально-етичними проблемами ефективного дотримання міжнародних етичних принципів для успішного забезпечення стандартів сталості, добробуту, робочого комфорту та доброчесності в повсякденній практичній діяльності як інженера з комп'ютерних систем та мереж, так і системно-мережного адміністратора на виробництві;

– попереднє індивідуально-практичне студентоцентричне ознайомлення студентів-першокурсників 151ї спеціальності із актуальними міжнародними тенденціями та комп'ютерно-мережевими трендами до поступового переосмислення усталених існуючих патернів класичної системно-мережної діяльності фахівця з комп'ютерної інженерії з огляду на швидкий розвиток та

безкоштовну доступність потужних обчислювальних можливостей широкого спектру хмарних обчислювальних середовищ ([NetLogo Web](#); [Wolfram Language](#) через [Wolfram Cloud Basic](#); [SageMath](#)) та актуальних [Modelica](#)-подібних мов ([OpenModelica](#); [JModelica.org](#)) для практики акаузального кіберфізичного моделювання нелінійних мережових процесів у **графіях складних мережно-серверних систем (РЗКП 01 – 04)**;

– розширення початкових професійних уявлень майбутнього фахівця з комп'ютерної інженерії щодо ефективних шляхів прикладного системно-мережового застосування розрахунково-обчислювальних можливостей сучасного відкритого та безкоштовного програмного забезпечення до комп'ютерно-математичного, мехатронного, кіберфізичного та мультиагентного моделювання нелінійних системно-мережних процесів у графах складних керованих соціально-технічних систем людино-мережної взаємодії;

– попереднє індивідуально-практичне ознайомлення першокурсників із класичними та сучасними комп'ютерно-обчислювальними підходами, концепціями, методами та [Modelica](#)-акаузальними алгоритмами для ефективного комп'ютерно-математичного моделювання режимів функціонування наявного та/або мінімально-модернізованого серверно-мережного обладнання;

– розширення професійних уявлень майбутнього фахівця із комп'ютерних систем та мереж щодо шляхів ефективного інформаційного застосування розрахунково-обчислювальних можливостей сучасного відкритого та безкоштовного акаузального програмного забезпечення до комп'ютерно-математичного, мехатронного, кіберфізичного та ймовірно-статистичного моделювання соціально-регламентованих геометричних та динамічних особливостей нелінійних інформаційно-потоків процесів у складних графах багатосерверних техносціальних інформаційно-мережних систем;

– розширення початкових професійних уявлень майбутнього фахівця 151ї спеціальності щодо широкого спектру прикладних інформаційно-мережових обчислювальних задач на графах для комп'ютерно-моделювального опису соціально-технічних процесів та систем, безпосередньо пов'язаних з нелінійною інформаційно-мережною динамікою системно-адміністративних та комп'ютерно-інженерних комунікацій у професійній технічній спільноті для всіх мультидисциплінарних областей адміністративно-менеджерської діяльності на усіх рівнях системно-мережового інжинірингу та адміністрування;

– попереднє ознайомлення студентів бакалаврату із комп'ютерно-обчислювальними можливостями інженерно-феноменологічного опису нелінійних соціально-технічних задач мережної динаміки із щоденної практичної діяльності комп'ютерного інженера в рамках широкого застосування найбільш поширених розрахунково-обчислювальних методів теорії графів складних мережно-серверних систем (**РЗКП 01, Додаток А**), теорії мережних епідемій (**РЗКП 02, Додаток В**) та обчислювально-акаузальних підходів (**РЗКП 03, Додатки С – D**) до ([Modelica](#)-та [Optimica](#))-заснованого комп'ютерно-оптимізаційного програмування оптимально-керованих кіберфізичних систем;

– попереднє ознайомлення майбутніх інженерів 151ї спеціальності із міжнародними комп'ютерно-обчислювальними парадигмами, Інтернет-інжиніринговими концепціями, мережно-динамічними критеріями та комп'ютерно-моделювальними підходами до комплексної багаторівневої оцінки якості інформаційно-комунікаційних сервісів та послуг для різних категорій користувачів високошвидкісних Інтернет-каналів та з вітчизняною реалізацією сучасних багатокритеріальних стратегій дотримання якості в роботі фахівця з комп'ютерних систем та мереж.

Передумови для ефективного вивчення дисципліни «Комп'ютерна практика»: попереднє вивчення студентами 151ї спеціальності дисциплін «Фізика», «Електричні вимірювання та прилади», «Електроніка та комп'ютерна схемотехніка», «Компоненти сучасних комп'ютерних систем», «Вища математика», «Системи комп'ютерної алгебри», «Теорія інформації та кодування», «Теорія алгоритмів та автоматів», «Комп'ютерні технології та програмування», «Web-програмування», «Соціологія», «Філософія», «Етика та естетика», «Політологія» та «Інформаційні війни».

Мова викладання: українська.

Обсяг навчальної залікової дисципліни «Комп'ютерна практика» та його розподіл за видами навчальних занять:

– загальний обсяг **«Комп'ютерної практики»** для денної форми навчання становить **105 годин / 3,5 кредити**, в тому числі: лекції – не плануються (0 годин), практичні заняття – не плануються (0 годин), лабораторні роботи – не плануються (0 годин), **самостійна робота студентів – 105 годин**; курсовий проект – курсова робота не планується; письмовий звіт з чотирьох індивідуальних завдань з **«Комп'ютерної практики» (РЗКП 01–04, Додатки А–D)** – планується; залік з **«Комп'ютерної практики»** – планується.

– загальний обсяг для денної прискореної форми навчання становить 0 годин / 0 кредитів (наразі **«Комп'ютерна практика»** не планується), в тому числі: лекції – не плануються (0 годин), практичні заняття – не плануються (0 годин), лабораторні роботи – не плануються (0 годин), самостійна робота студентів – не планується (0 годин); курсовий проект – курсова робота не планується (0 годин); письмовий звіт з чотирьох індивідуальних завдань з **«Комп'ютерної практики» (РЗКП 01–04, Додатки А–D)** – не планується (0 годин); залік з **«Комп'ютерної практики»** – не планується (0 годин).

3. Програмні результати навчання з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Освітня компонента «Комп'ютерна практика» (ОК29 Практична підготовка) повинна сформулювати наступні програмні результати навчання, що передбачені освітньо-професійною програмою підготовки бакалаврів спеціальності «Комп'ютерна інженерія», які навчаються за ОПП «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»:

ІК. Здатність розв'язувати складні спеціалізовані задачі та практичні проблеми, що характеризуються комплексністю та невизначеністю умов, під час професійної діяльності у галузі автоматизації, або у процесі навчання, що передбачає застосування теорій та методів галузі.

ЗК01. Здатність застосовувати знання у практичних ситуаціях.

ЗК04. Навички використання інформаційних і комунікаційних технологій.

ЗК05. Здатність до пошуку, опрацювання та аналізу інформації з різних джерел.

ЗК06. Навички здійснення безпечної діяльності.

ЗК07. Прагнення до збереження навколишнього середовища.

ЗК08. Здатність працювати в команді.

ЗКД1. Здатність діяти свідомо та соціально-відповідально за результати прийняття стратегічних рішень.

ЗКД2. Здатність до навчання та саморозвитку.

СКІ3. Здатність виконувати аналіз об'єктів автоматизації на основі знань про процеси, що в них відбуваються та застосовувати методи теорії автоматичного керування для дослідження, аналізу та синтезу систем автоматичного керування.

СКІ4. Здатність застосовувати методи системного аналізу, математичного моделювання, ідентифікації та числові методи для розроблення математичних моделей окремих елементів та систем автоматизації в цілому, для аналізу якості їх функціонування із використанням новітніх комп'ютерних технологій.

СКІ5. Здатність обґрунтовувати вибір технічних засобів автоматизації на основі розуміння принципів їх роботи аналізу їх властивостей, призначення і технічних характеристик з урахуванням вимог до системи автоматизації і експлуатаційних умов; налагоджувати технічні засоби автоматизації та системи керування.

СКІ6. Здатність використовувати для вирішення професійних завдань новітні технології у галузі автоматизації та комп'ютерно-інтегрованих технологій, зокрема, проектування багаторівневих систем керування, збору даних та їх архівування для формування бази даних параметрів процесу та їх візуалізації за допомогою засобів людино-машинного інтерфейсу.

СКІ7. Здатність обґрунтовувати вибір технічної структури та вміти розробляти прикладне програмне забезпечення для мікропроцесорних систем керування на базі локальних засобів автоматизації, промислових логічних контролерів та програмованих логічних матриць і сигнальних процесорів.

СКД1. Здатність оформляти отримані робочі результати у вигляді презентацій, науково-технічних звітів.

ПРНО3. Вміти застосовувати сучасні інформаційні технології та мати навички розробляти алгоритми та комп'ютерні програми з використанням мов високого рівня та технологій об'єктно-орієнтованого програмування, створювати бази даних та використовувати інтернет-ресурси.

ПРНО4. Розуміти суть процесів, що відбуваються в об'єктах автоматизації (за галузями діяльності) та вміти проводити аналіз об'єктів автоматизації і обґрунтовувати вибір структури, алгоритмів та схем керування ними на основі результатів дослідження їх властивостей.

ПРНО5. Вміти застосовувати методи теорії автоматичного керування для дослідження, аналізу та синтезу систем автоматичного керування.

ПРНО7. Вміти застосовувати знання про основні принципи та методи вимірювання фізичних величин і основних технологічних параметрів для обґрунтування вибору засобів вимірювань та оцінювання їх метрологічних характеристик.

ПРНО8. Знати принципи роботи технічних засобів автоматизації та вміти обґрунтувати їх вибір на основі аналізу їх властивостей, призначення і технічних характеристик з урахуванням вимог до системи автоматизації та експлуатаційних умов; мати навички налагодження технічних засобів автоматизації та систем керування.

ПРН11. Вміти виконувати роботи з проектування систем автоматизації, знати зміст і правила оформлення проектних матеріалів, склад проектної документації та послідовність виконання проектних робіт з врахуванням вимог відповідних нормативно-правових документів та міжнародних стандартів.

ПРН12. Вміти використовувати різноманітне спеціалізоване програмне забезпечення для розв'язування типових інженерних задач у галузі автоматизації - математичного моделювання, автоматизованого проектування, керування базами даних, методів комп'ютерної графіки.

ПРН13. Вміти враховувати соціальні, екологічні, етичні, економічні аспекти, вимоги охорони праці, виробничої санітарії і пожежної безпеки під час формування технічних рішень. Вміти використовувати різні види та форми рухової активності для активного відпочинку та ведення здорового способу життя.

ПРНД1. Оцінювати ризики та здійснювати запобіжні дії їх уникнення, вести професійну діяльність з урахуванням доброчесності та авторського права.

ПРНД2. Усвідомлювати необхідність навчання та саморозвитку продовж усього життя з метою поглиблення знань .

ПРНД3. Вміти оцінювати отримані результати та аргументовано захищати прийняті рішення.

4. Програма та структура навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика»

Денна форма навчання – «Комп'ютерна практика»

Розподіл обсягу дисципліни «Комп'ютерна практика» за видами навчальних занять для денної форми навчання наведено нижче:

Вид навчальних занять або контролю	Розподіл між учбовими тижнями								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Л – Лекції	0	0	0	0	0	0	0	0	0
П. р. – Практичні роботи	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Л. р. – Лабораторні роб.	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Сам. робота	0	0	0	0	0	0	0	0	10,5
Контр. роботи	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Модулі	Модуль 1								
Контроль по модулю	Виконання і захист [РЗКП 01 (Додаток А). Комп'ютерний аналіз неорієнтованого графу];								

Вид навчальних занять або контролю	Розподіл між учбовими тижнями								
	10	11	12	13	14	15	16	17	18
Л – Лекції	0	0	0	0	0	0	0	0	0
П. р. – Практичні роботи	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Л. р. – Лабораторні роб.	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Сам. робота	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
Контр. роботи	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Модулі	Модуль 1								
Контроль по модулю	Виконання і захист [РЗКП 02 (Дод.В)]	Виконання і захист [РЗКП 03 (Додаток С). Комп'ютерний аналіз задачі один нелінійно-го програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$)]				Виконання і захист [РЗКП 04 (Додаток D). Комп'ютерний аналіз задачі два нелінійно-го програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$)]			

М – модуль; РЗКП {01...04} – Індивідуальне завдання до Розділу {01...04} письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Розподіл обсягу дисципліни «Комп'ютерна практика» за темами навчальних занять для денної форми навчання наведено нижче, причому цифрами в дужках зазначаються години для денної прискореної форми навчання:

Найменування розділів, тем та семестрових атестацій навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика»	Розподіл за темами та за видами занять						
	Аудиторні заняття				Самост. робота		У т. ч. ІСЗ
	Всього	Лекції	Лаб.	Практ.	Всього		
Модуль 1.							
<p>Тема 1. Самостійне покрокове виконання індивідуального алгоритмічного завдання до Розділу 01, підготовка письмового звіту і захист Розділу 01 [РЗКП 01 (Додаток А). «Комп'ютерний аналіз неорієнтованого графу»] для знаходження властивостей заданого неорієнтованого (<i>undirected</i>) графа (<i>graph</i>) мережі G із застосуванням обчислювальних можливостей сучасного безкоштовного програмного забезпечення: {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic] через Excel (LibreOffice Calc) та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language] через Wolfram Cloud Basic (Wolfram Alpha) та/або [SageMath] та/або [SciLab (Octave)] та/або [R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}: ☼ побудувати на комп'ютері заданий граф G (<i>DrawGraph G</i>); ☼ обчислити наступні властивості: <i>Radius</i>; <i>Diameter</i>; <i>TravelingSalesman</i>; <i>Eccentricity</i>; <i>EdgeChromaticNumber</i>; <i>NumberOfEdges</i>; <i>NumberOfVertices</i>; <i>CliqueNumber</i>; <i>Reachable</i>; <i>SeidelSpectrum</i>; <i>GreedyColor</i>; <i>GraphRank</i>; <i>IndependenceNumber</i>; <i>MaximumClique</i>; <i>MaximumDegree</i>; <i>MinimumDegree</i> для G; ☼ обчислити матрицю суміжності A (<i>AdjacencyMatrix</i>) для заданого графа G; ☼ обчислити характеристичний поліном матриці суміжності A графа G (<i>characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G</i>) як поліном змінної x (<i>as a polynomial in x</i>);</p>	Для <u>денної форми навчання</u>						
	45	0	0	0	0	45	45
	Для <u>денної прискореної форми навчання</u>						
	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)
Рекомендована література до РЗКП 01 з теми 01: [1]–[48]							

<ul style="list-style-type: none"> ☼ обчислити матрицю інцидентності (<i>IncidenceMatrix</i>) для заданого графа G; ☼ обчислити та побудувати у площині (x, y) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (<i>TuttePolynomial</i>) і (<i>RankPolynomial</i>) у двох змінних (x, y) для G; ☼ для графу G обчислити <i>FlowPolynomial</i>; <i>IndependencePolynomial</i>; <i>AcyclicPolynomial</i>; <i>DistancePolynomial</i>; <i>ChromaticPolynomial</i>; <i>ReliabilityPolynomial</i>; <i>SpanningPolynomial</i>. 															
<p>Тема 2. Самостійне покрокове виконання індивідуального алгоритмічного завдання до Розділу 02, підготовка письмового звіту і захист Розділу 02 [РЗКП 02 (Додаток В). «Комп’ютерний аналіз SI-моделі для поширення мережного зараження»] для знаходження властивостей SI-моделі {susceptible – infected} мережної інфекції із широким застосуванням обчислювальних можливостей такого безкоштовного та/або відкритого програмного забезпечення, як {JModelica.org (OpenModelica) та/або Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram Alpha) та/або SageMath та/або SciLab (Octave) та/або GNU R та/або Maxima та/або LibreOffice Calc (Excel) та/або C++ та/або Python та/або Giac/Xcas}:</p> <ul style="list-style-type: none"> ☼ із застосуванням індивідуально заданих числових значень для $\{\beta; x_0\}$, знайти та побудувати на комп’ютері чисельний розв’язок задачі Коші в SI-моделі: $\begin{cases} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{cases} \quad \text{де}$ <ul style="list-style-type: none"> ☼ $x(t) = ?$ – безрозмірне число інфікованих комп’ютерів; ☼ $s(t) = ?$ – безрозмірне число чутливих до інфікування комп’ютерів; ☼ β – швидкість поширення комп’ютерної вірусної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп’ютер. 	<p>Для денної форми навчання</p> <table border="1" data-bbox="884 680 1441 725"> <tr> <td>5</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>5</td> <td>5</td> </tr> </table> <p>Для денної прискореної форми навчання</p> <table border="1" data-bbox="884 904 1441 949"> <tr> <td>(0)</td> <td>(0)</td> <td>(0)</td> <td>(0)</td> <td>(0)</td> <td>(0)</td> <td>(0)</td> </tr> </table> <p>Рекомендована література до РЗКП 02 з теми 02:</p> <p>[9], [14], [25], [37]–[44]</p>	5	0	0	0	0	5	5	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)
5	0	0	0	0	5	5									
(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)									

<p>Тема 3. Самостійне покрокове виконання індивідуального алгоритмічного завдання до Розділу 03, підготовка письмового звіту і захист Розділу 03 [РЗКП 03 (Додаток С). «Комп’ютерний аналіз задачі один нелінійного Modelica-кіберфізичного програмування для чисельної Optimica-мінімізації $J = t_f$ – цільової функції (функціоналу оптимальної швидкодії або критерію якості) для оптимально-керованої динамічної системи один»] для чисельного знаходження оптимального за швидкодією розв’язку крайової задачі динаміки точки $[(m \cdot (d^2(x(t))/dt^2) = u(t)); (u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}); (J = t_f)]$ із застосуванням обчислювальних можливостей вільного та безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica:</p> <p>☼ Для керованої динамічної системи один $\{[(d(x(t))/dt) = V(t)]; [m \cdot (d(V(t))/dt) = u(t)]\}$ скласти, написати та Modelica-реалізувати акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.py файли для чисельного розв’язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити технічно-обмеженою силою $u(t)$ $\{u(t) \in [u_{min}; u_{max}]\}$ уздовж вісі Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ фазове положення, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$, фактично замінивши розв’язання задачі оптимального за швидкодією управління ($J = t_f$) чисельним Modelica- та Optimica-розв’язанням задачі нелінійного програмування.</p> <p>☼ Також визначити невідомі функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для змінної з часом керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], змінної координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та змінної з часом швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М, тобто треба визначити як закон руху матеріальної точки ($x(t) = ?$), так і діючі на точку сили $u(t) = ?$ [Н].</p>	Для денної форми навчання						
	35	0	0	0	0	35	35
	Для денної прискореної форми навчання						
	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)
<p>Рекомендована література до РЗКП 03 з теми 03:</p> <p>[9], [14], [17], [21], [32] – [35], [43]–[44]</p>							

<p>Тема 4. Самостійне покрокове виконання індивідуального алгоритмічного завдання до Розділу 04, підготовка письмового звіту і захист Розділу 04 [РЗКП 04 (Додаток D). «Комп’ютерний аналіз задачі два нелінійного Modelica-кіберфізичного програмування для чисельної Optimica-мінімізації $J = t_f$ – цільової функції (функціоналу оптимальної швидкодії або критерію якості) для оптимально-керованої динамічної системи два»] для чисельного знаходження <u>оптимального за швидкодією</u> розв’язку крайової задачі для руху керованого ван-дер-полівського осцилятора із застосуванням програмного забезпечення JModelica.org та Optimica:</p> <p>☼ Для керованої динамічної системи два</p> $\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt}\right) = \left(\left(1 - (x_2(t))^2\right) \cdot x_1(t)\right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt}\right) = x_1(t); \end{cases}$ <p>скласти, написати та Modelica-реалізувати акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.py файли для чисельного розв’язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити технічно-обмеженою силою $u(t)$ $\{u(t) \in [u_{min}; u_{max}]\}$ уздовж вісі Ox керований осцилятор ван-дер-полівського типу із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ фазове положення, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$.</p> <p>☼ Також визначити невідомі функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої та другої фазових координат (змінних стану) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого об’єкту.</p>	Для <u>денної форми навчання</u>							
	20	0	0	0	0	20	20	
	Для <u>денної прискореної форми навчання</u>							
	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	
<p>Рекомендована література до РЗКП 04 з теми 04:</p> <p>[9], [14], [17], [21], [32] – [35], [43]–[44]</p>								
Всього для <u>денної форми навчання</u>							105	105
Всього для <u>денної прискореної форми навч.</u>							(0)	(0)

Щодо розподілу максимальних балів та кількості варіантів розділів індивідуальних завдань з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Тематика індивідуальних завдань {01–04} та відповідні максимальні бали за розділами {01–04} письмового звіту з «Комп'ютерної практики» є розподіленими наступним чином:

№ РЗКП	Мак балів	Теми розділів завдань {01–04} до розділів {01–04} письмового звіту з «Комп'ютерної практики»	Кількість варіантів
1	50	РЗКП 01 (Додаток А). Комп'ютерний аналіз неорієнтованого графу	15
2	10	РЗКП 02 (Додаток В). Комп'ютерний аналіз SI-моделі поширення мережного зараження	15
3	20	РЗКП 03 (Додаток С). Комп'ютерний аналіз задачі один нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$)	15
4	20	РЗКП 04 (Додаток D). Комп'ютерний аналіз задачі два нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$)	15

Теми індивідуальних завдань {01–04} до розділів {01–04} письмового звіту з «Комп'ютерної практики» для денної та денної прискореної форм навчання

Індивідуальна робота з залікової навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика» містить наступні етапи:

– постійна самостійна проробка і регулярне самостійне вивчення основної та додаткової навчальної, довідкової, науково-технічної та технічної літератури із широким використанням вітчизняних та міжнародних англomовних джерел;

– самостійне опанування комп'ютерно-обчислювальними можливостями такого вільного та відкритого сучасного програмного забезпечення як **Wireshark; Python & NetworkX; NetLogo & NetLogo Web; Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic & Wolfram|Alpha; SageMath; SciLab; GNU Octave; OpenModelica; JModelica.org; GeoGebra Classic; NodeXL Basic; Apache Spark & Neo4j; LibreOffice Calc; C++; Maxima; GNU R; Giac/Xcas; MATLAB; CFEngine; .NET-фреймворк** для забезпечення комп'ютерного моделювання.

– самостійна підготовка *письмових завдань* індивідуального характеру:

☼ **РЗКП 01 (Додаток А).** Комп'ютерний аналіз неорієнтованого графу (до 50 балів); ☼ **РЗКП 02 (Додаток В).** Комп'ютерний аналіз SI-моделі поширення мережного зараження (до 10 балів); ☼ **РЗКП 03 (Додаток С).** Комп'ютерний аналіз задачі один нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$) (до 20 балів); ☼ **РЗКП 04 (Додаток D).** Комп'ютерний аналіз задачі два нелінійного програмування для чисельної мінімізації функціоналу ($J = t_f$) (до 20 балів).

5. Контрольні заходи та критерії оцінювання знань студентів ДДМА в рамках навчального процесу упродовж виконання індивідуальних комп'ютерно-обчислювальних завдань {01–04} до розділів {01–04} письмового звіту з «Комп'ютерної практики»

Підсумкові оцінки за навчальний семестр з залікової навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика» в цілому переводяться за національною шкалою та шкалою ECTS відповідно до нижченаведеної міжнародної таблиці переведення оцінок, яка визначається діючим в Донбаській державній машинобудівній академії (ДДМА) положенням про організацію навчального процесу в кредитно-модульній системі підготовки фахівців:

Рейтингова оцінка	У національній шкалі	У шкалі ECTS
90-100	Відмінно (зараховано)	A
81-89	Добре (зараховано)	B
75-80	Добре(зараховано)	C
65-74	Задовільно (зараховано)	D
65-64	Задовільно (зараховано)	E
30-54	Незадовільно (не зараховано)	FX
0-29	Незадовільно (не зараховано)	F

В контрольні заходи з дисципліни «Комп'ютерна практика» для студентів денної та **денної прискореної** форми навчання входять: ▪ письмові та усні контрольні опитування з комп'ютерної програмної реалізації обчислювальних алгоритмів з «Комп'ютерної практики» в семестрі; ▪ виконання, підготовка докладних письмових звітів та регулярний покроковий поточний захист *чотирьох* індивідуальних завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 з «Комп'ютерної практики» в семестрі; ▪ захист письмового звіту з «Комп'ютерної практики»; ▪ залік з «Комп'ютерної практики».

Поточний контроль знань та умінь студентів денної форми навчання з «Комп'ютерної практики» проводиться оцінюванням якості виконання індивідуальних завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 {у тому числі, у разі необхідності, із використанням системи <http://moodle.dgma.donetsk.ua> }.

Оцінювання з «Комп'ютерної практики» виконується за стобальною системою з подальшим урахуванням максимальної кількості балів за кожним із розділів письмового звіту: ☼ РЗКП 01 (Додаток А – до 50 балів); ☼ РЗКП 02 (Додаток В – до 10 балів); ☼ РЗКП 03 (Додаток С – до 20 балів); ☼ РЗКП 04 (Додаток D – до 20 балів) в рамках підсумкової атестації. Захист звіту з «Комп'ютерної практики» проводиться в межах кожного розділу за розкладом. Кінцевий підсумковий звіт приймається на останньому занятті при наявності письмового (або друкованого електронного) тексту звіту зі стандартним титульним аркушем, обов'язковою наявністю усіх електронних файлів програмних кодів для всіх робіт та спроможності студента відповісти на всі поставлені викладачем запитання щодо вивченого обчислювального матеріалу.

Засоби оцінювання знань студентів денної та денної прискореної форми навчання з дисципліни «Комп'ютерна практика»

№	Назва і короткий зміст контрольного заходу	Характеристика змісту засобів оцінювання знань студентів з «Комп'ютерної практики»
1	▪ Письмові та усні контрольні опитування	▪ опитування за попередньо вивченим та поточним термінологічним матеріалом
2	▪ Захист звітів з чотирьох індивідуальних завдань (РЗКП 01 – РЗКП 04)	<ul style="list-style-type: none"> ▪ письмовий звіт та супровідні електронні файли усіх каузальних та-або акаузальних індивідуально-розроблених комп'ютерних програм, підготовлених в рамках виконання кожного індивідуального завдання РЗКП 01 – РЗКП 04 до кожного з планових розділів {1–4} письмового звіту з «Комп'ютерної практики»; ▪ коротке опитування за термінологічним, математичним, комп'ютерно-синтаксичним, акаузальним та/або каузальним комп'ютерно-алгоритмічним матеріалом, що відповідає темі кожного з індивідуально-виконаних завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 до кожного з розділів {01–04} письмового звіту з «Комп. практики»; ▪ оцінювання самостійності та якості виконання кожного завдання та розробки комп'ютерних програм упродовж звіту-захисту та співбесіди; ▪ оцінювання коректності та якості програмно-реалізованих алгоритмів в рамках виконання індивідуальних завдань РЗКП 01 – РЗКП 04; ▪ оцінювання аргументованості звітів щодо розбору та розуміння ситуаційних завдань; ▪ оцінювання активності участі у дискусіях
	▪ Підсумковий контроль	<ul style="list-style-type: none"> ▪ стандартизовані тести; ▪ аналітично-розрахункові завдання;

Залік з навчальної дисципліни «Комп'ютерна практика» студент складає після захисту усіх завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 та надання тексту кожного з розділів {01–04} письмового звіту з «Комп. практики». Склад матеріалу та об'єму заліку з «Комп'ютерної практики» залежить від розділів письмового звіту, які студент бажає якісніше виконати та прездати для підвищення рейтингу, або у разі потреби у додатковій перевірці набутих практичних знань. Для отримання позитивної оцінки з «Комп'ютерної практики» студент повинен підготувати письмові звіти з усіх завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 та одержати не менше ніж 55 балів сумарної оцінки як на протязі семестру, так і безпосередньо на заліку з «Комп'ютерної практики».

Студент, який на протязі семестру підготував письмові звіти з усіх завдань **РЗКП 01 – РЗКП 04** та захистив всі виконані чотири завдання з **«Комп’ютерної практики»** і набрав не менше 55 балів сумарної оцінки, має право отримати підсумкову «автоматичну» оцінку без необхідності складання заліку з практики.

Результати прийому заліку з дисципліни **«Комп’ютерна практика»** оцінюються за 100 – бальною рейтинговою шкалою. При оцінюванні результатів заліку може також використовуватися національна 5–бальна шкала та вищенаведена таблиця переведення балів в рамках діючого в ДДМА положення про організацію навчального процесу в кредитно-модульній системі підготовки фахівців.

Перелік обов’язкових контрольних точок для оцінювання знань студентів денної та денної прискореної форми навчання з дисципліни «Комп’ютерна практика»

№	Назва і короткий зміст контрольного заходу з «Комп’ютерної практики»	Max балів	Характеристика критеріїв досягнення результатів навчання для отримання максимальної кількості балів
1	Виконання та захист чотирьох індивідуальних завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 з «Комп’ютерної практики»	100	Студент практично здатний продемонструвати критичне осмислення лекційного та позалекційного матеріалу, брати кваліфіковану участь у послідовній професійній дискусії з наведенням аргументації. Студент виконав та успішно захистив усі чотири індивідуальні завдання та надав письмовий звіт з відповідними розділами РЗКП 01 – РЗКП 04 з «Комп’ютерної практики» , а також навів аргументовані відповіді на уточнювальні та додаткові запитання викладача та колег-одногрупників.
	Поточний контроль з «Комп’ютерної практики»	100 (*1/2)	Студент сформував професійне враження та надав звіт з «Комп. практики»
	Підсумковий контроль з дисципліни «Комп’ютерна практика»	100 (*1/2)	Студент підготував письмові звіти з усіх завдань РЗКП 01 – РЗКП 04 та захистив всі виконані чотири завдання з «Комп’ютерної практики» , які повністю відповідають досягненню програмних результатів успішного інженерного навчання з «Комп’ютерної практики»
	Всього	100	-

Критерії оцінювання сформованості програмних результатів навчання в рамках виконання письмового звіту з «Комп'ютерної практики»

Критерії оцінювання письмового звіту з «Комп'ютерної практики»	Максимальна кількість балів
<p>Комп'ютерне оформлення підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики» загалом відповідає переважній більшості технічних вимог та існуючих нормативних стандартів. Основні технічні недоліки оформлення підсумкового письмового звіту: певне перевищення регламентованого та рекомендованого допустимого обсягу підсумкового письмового звіту; застосований шрифт та міжрядковий інтервал не повною мірою відповідають чинним встановленим вимогам; наразі відсутня нумерація сторінок та підрозділів, подекуди є відсутніми заголовки; має місце неправильне графічне оформлення застосованого основного та допоміжного цифрового та ілюстративного матеріалу, певних додатків виконаного письмового звіту з блок схемами, копіями екранів виконання (скрін-шотами) та лістингами авторських каузальних / акаузальних алгоритмів тощо</p>	5
<p>Реферат та вступ представленого підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики» загалом відповідають чинним технічним вимогам та існуючим інженерно-нормативним стандартам. Основні технічні недоліки оформлення реферату та вступу: реферат письмового звіту не містить певних регламентовано-необхідних структурних елементів, у вступі підсумкового письмового звіту є відсутнім докладне та послідовне обґрунтування підходів та передумов моделювання; не є визначеними ні мета, ні завдання, ні об'єкт, ні предмет, ні комп'ютерні методи та засоби дослідження, також може бути відсутнім докладне висвітлення та обґрунтування інформаційно-технічної та комп'ютерно-алгоритмічної бази представленого підсумкового письмового звіту тощо</p>	5
<p>Основна частина підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики» загалом відповідає чинним технічним вимогам. Основні технічні недоліки (з урахуванням специфіки тем та індивідуальних завдань письмового звіту) в рамках оформлення підсумкового письмового звіту можуть характеризуватися наступними негативними особливостями: відсутні необхідна науково-технічна глибина інженерно-мережного, інформаційно-мережного, комп'ютерно-математичного та (акаузального / каузального) комп'ютерно-алгоритмічного дослідження, суттєво бракує необхідної науково-технічної всебічності і бажаної повноти для якісного викладення представленого авторського теоретично-практичного матеріалу; зовсім або частково не показані нагальні дискусійні питання, практично відсутній критичний огляд</p>	55

<p>актуальної періодичної літератури тощо, є відсутнім належний рівень представлення систематизованого, структурованого та витлумаченого блок-схемами, графами, діаграмами і графіками табличного та/або ілюстративного матеріалу або його креативно-критичного аналізу; наразі у письмовому звіті є використаними застарілі інженерно-технічні дані та/або неактуальні мови програмування та несучасні комп'ютерно-інженерні і системно-мережні рішення; наведені у письмовому звіті дані не є повною та достатньою мірою пов'язаними із попередньо-задекларованим інженерно-математичним та комп'ютерно-мережним змістом в рамках представленого тексту письмового звіту; наразі має місце фактична наявність арифметично-алгебраїчних помилок у проведених інженерно-технічних розрахунках та наведених математичних виразах; мають місце недостатні математичні вірогідність і надійність і, як наслідок, низька якість аналітичного та чисельного обґрунтування одержаних результатів письмового звіту тощо</p>	
<p>Висновки підготовленого і оформленого підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики» загалом відповідають чинним інженерно-технічним вимогам до кваліфікаційних практичних робіт. Основні технічні недоліки оформлення висновків письмового звіту мають наступні негативні особливості: подекуди представлені висновки не мають належного рівня логічно-сислового та концептуального зв'язку (або, навіть, жодного зв'язку) із одержаними комп'ютерно-обчислювальними результатами представленого комп'ютерно-інженерного дослідження мережної динаміки та заявленими завданнями виконаного письмового звіту; наразі не є підведеними проміжні та загальні підсумки в рамках поточної звітності за всіма наразі-висвітленими інженерно-технічними питаннями та наведеними розділами представленого письмового звіту; подекуди фактично мають місце факти виконання у письмовому звіті посередньої якості поверхневого інженерного аналізу із наявністю недостатньо проаналізованих та неналежно обґрунтованих і спекулятивних тверджень тощо</p>	10
<p>Список фактично використаних літературних джерел представленого підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики» загалом відповідає чинним технічним вимогам та існуючим актуальним інженерно-нормативним стандартам щодо оформлення бібліографії у науково-технічній звітності з практики. Основні технічні недоліки (з урахуванням специфіки теми і завдань письмового звіту) при оформленні списку використаних джерел характеризуються наступними негативними особливостями: принципово недостатній фактичний рівень належного інформаційно-бібліографічного забезпечення</p>	5

<p>представленого письмового звіту; розбіжності та помилки у практично та/або одночасно застосованих ДСТУ та/або міжнародних стандартах поточного оформлення списку використаних джерел; відсутність літературних посилань на спеціалізовані джерела із діючими положеннями чинної законодавчої бази; фактично мають місце посилання на застарілу науково-періодичну вітчизняну та закордонну літературу, патентні, енциклопедичні джерела тощо. За потреби, викладач не заперечує проти студентської ініціативи щодо оформлення списку літературних джерел письмового звіту відповідно до сучасного міжнародного бібліографічного формату: {ACS (American Chemical Society referencing style), AIP (American Institute of Physics citation style), APA (American Psychological Association), (Chicago citation style), (IEEE), (Harvard reference style), MLA (Modern Language Association citation style), NLM (National Library of Medicine standard reference style), (SAGE Harvard reference style), (Vancouver style) і т.д. і т.п.}.</p>	
<p><i>Загалом за поточними результатами докладного та неупереджено-студоцентричного рецензування підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики»</i></p>	<p>80</p>
<p>Практична публічна демонстрація доповідачем-автором представлено підсумкового письмового звіту докладного загального розуміння науково-теоретичних та прикладних комп'ютерних основ представлених тем підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики», уважний аналіз фактичного ступеня опанування та вільного рівня безпосереднього володіння доповідачем обчислювально-практичних аспектів представлених тем письмового звіту з «Комп'ютерної практики», компетентнісно-кваліфікаційної спроможності автора письмового звіту послідовно, докладно та вичерпно аргументувати та висвітлювати власну професійну точку зору в рамках представлення авторських результатів щодо критичного аналізу поточних комп'ютерно-обчислювальних та суміжних інженерно-технічних проблем та можливих шляхів їх ефективного вирішення в рамках публічного захисту представлено письмового звіту, в т.ч. упродовж надання докладних та вичерпних відповідей на усі запитання викладача та присутніх студентів-одногрупників</p>	<p>20</p>
<p><i>Всього за результатами публічного захисту підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики»</i></p>	<p>20</p>
<p>Всього за результатами рецензування і захисту підсумкового письмового звіту з «Комп'ютерної практики»</p>	<p>100</p>

6. Навчально-методичні матеріали та рекомендовані джерела інформації

6.1. Основна література до курсу «Комп'ютерна практика»

- 1) Barabási, A.-L. (2016). *Network Science*. Cambridge: Cambridge University Press. Retrieved from <http://networksciencebook.com/> (English; Русский; Magyar) and from <http://library.lol/main/625AFD86B4E4550057469ECBF69826C8>
- 2) Belcastro, S.-M. (2018). *Discrete Mathematics with Ducks* (2nd ed.). Boca Raton, FL: Chapman and Hall/CRC. DOI: <https://doi.org/10.1201/9781315167671>. Retrieved from <http://library.lol/main/CEAD14A67CE215DB4666543D2C71A916>
- 3) Bhargava, A. Y. (2016). *Grokking Algorithms: An illustrated guide for programmers and other curious people*. Shelter Island, NY: Manning Publications. Retrieved from <https://livebook.manning.com/book/grokking-algorithms> and from <http://library.lol/main/1A699911F1094229B4D6C5DF601A09AD>
- 4) Bhatnagar, N. (2018). *Mathematical Principles of the Internet, Volume 1: Engineering Fundamentals*. Boca Raton, FL: Chapman and Hall/CRC. Retrieved from <https://doi.org/10.1201/b22414>
- 5) Burgess, M. (2020). *A Treatise on Systems (volume 1): Analytical Descriptions of Human-Information Networks*. Oslo, Norway: XtAxis Press. Retrieved from http://markburgess.org/treatise_vol1.pdf
- 6) Easley, D., & Kleinberg, J. (2010). *Networks, Crowds, and Markets: Reasoning about a Highly Connected World*. Cambridge: Cambridge University Press. Retrieved from <https://www.cs.cornell.edu/home/kleinber/networks-book/> and from <http://library.lol/main/63CDDA2920A2F0F2CDC6843A79B080D0>
- 7) Gosnell, D. K., & Broecheler, M. (2020). *The Practitioner's Guide to Graph Data: Applying Graph Thinking and Graph Technologies to Solve Complex Problems*. Sebastopol, CA: O'Reilly Media. Retrieved from <http://library.lol/main/2F852C74D4139268D520CB3E4B1662D3>
- 8) Le, D.-N., Pandey, A.K., Tadepalli, S., Rathore, P.S. and Chatterjee, J.M. (2019). *Network Modeling, Simulation and Analysis in MATLAB: Theory and Practices*. Hoboken, NJ: Scrivener Publishing / John Wiley & Sons. Retrieved from <https://doi.org/10.1002/9781119631477>
- 9) Lewis, T. G. (2009). *Network Science: Theory and Practice*. Hoboken, NJ: John Wiley & Sons. Retrieved from <https://doi.org/10.1002/9780470400791> and from <http://libgen.gs/ads.php?md5=2C9D737CF3ED7429BADEEE4C16FB6C1D>
- 10) Louridas, P. (2017). *Real-World Algorithms: A Beginner's Guide*. Cambridge, MA: MIT Press. <https://louridas.github.io/rwa/pages/book-chapters.html> Retrieved from <http://library.lol/main/E49CFBA2D9F426F373E0B3589C1E5618>
- 11) Luke, D.A. (2015). *A User's Guide to Network Analysis in R. Use R!*. Cham: Springer. Retrieved from <https://doi.org/10.1007/978-3-319-23883-8> {Люк, Д. А. (2017).
- 12) Menczer, F., Fortunato, S., & Davis, C. (2020). *A First Course in Network Science*. Cambridge: CUP. Retrieved from <https://doi.org/10.1017/9781108653947>

13) Needham, M., & Hodler, A.E. (2019). *Graph Algorithms: Practical Examples in Apache Spark and Neo4j*. Sebastopol, CA: O'Reilly Media. Retrieved from <https://neo4j.com/graph-algorithms-book/>

14) Newman, M. (2018). *Networks*. (2nd ed.). New York: Oxford University Press. Retrieved <http://library.lol/main/5226DD61A8E53E82D123F4831ACAF53B>

15) Platt, E. L. (2019). *Network Science with Python and NetworkX Quick Start Guide: Explore and visualize network data effectively*. Birmingham: Packt Publishing. <http://library.lol/main/FE58C3A74A00446D888C68AF60B9B3E1>

16) van Steen, M. R. (2010). *Graph Theory and Complex Networks: An Introduction*. Maarten van Steen Publisher. Retrieved from <https://www.distributed-systems.net/index.php/books/gtcn/>

17) Zinoviev, D. (2018). *Complex Network Analysis in Python: Recognize → Construct → Visualize → Analyze → Interpret*. Raleigh, NC: The Pragmatic Bookshelf. <http://library.lol/main/8CAF23CBAA060F8E9C8C4AB50C638BF1>

6.2. Додаткова література до курсу «Комп'ютерна практика»

18) Barrat, A., Barthélemy, M., & Vespignani, A. (2008). *Dynamical Processes on Complex Networks*. Cambridge: Cambridge University Press. Retrieved from <http://library.lol/main/EEFBCE3072D82D0F8A624188B53473BB> and from <https://www.ipht.fr/Docspht/articles/t10/309/public/Cours2010.pdf> and from <http://carlosreynoso.com.ar/archivos/territorio/Barrat-Dynamical-Processes-on-Complex-Networks.pdf>

19) Cohen, R., & Havlin, S. (2010). *Complex Networks: Structure, Robustness and Function*. Cambridge: Cambridge University Press. Retrieved from https://www.researchgate.net/publication/258100764_Complex_Networks_Structure_Robustness_and_Function and from <https://doi.org/10.1017/CBO9780511780356> and from <http://library.lol/main/716D353D7A23EAB1D03FE89071AF92B3>

20) Durán, J. M. (2018). *Computer Simulations in Science and Engineering: Concepts - Practices - Perspectives*. The Frontiers Collection. Cham: Springer. Retrieved from <https://doi.org/10.1007/978-3-319-90882-3>. Available from https://juanmduran.files.wordpress.com/2018/08/cs_in_science_and_engineering.pdf

21) Fritzson, P. (2014). *Principles of Object-Oriented Modeling and Simulation with Modelica 3.3: A Cyber-Physical Approach*. (2nd ed.). Hoboken, NJ: Wiley-IEEE Press. Retrieved from <https://doi.org/10.1002/9781118989166>

22) Pastor-Satorras, R., & Vespignani, A. (2004). *Evolution and Structure of the Internet: A Statistical Physics Approach*. Cambridge: Cambridge University Press. Retrieved from <http://fizweb.elte.hu/download/Fizikus-MSc/Infokommunikacios-halozatok-modelljei/Evo-and-Struct-of-Internet.pdf> and from <http://library.lol/main/0EAE51463A4DD652D9D1F129861DC7C2>

23) Zimmermann, P., Casamayou, A., Cohen, N., Connan, G., Dumont, T., Fousse, L., Maltey, F., Meulien, M., Mezzarobba, M., Pernet, C., Thiéry, N. M., Bray, E., Cremona, J., Forets, M., Ghitza, A., & Thomas, H. (2018). *Computational Mathematics with SageMath*. Philadelphia, PA: SIAM. Retrieved from <http://sagebook.gforge.inria.fr/english.html>

24) Ельперін, І.В., Жученко, А.І., Лисенко, В.П., Дубовой, В.М., Кар'янський, С.А., Максимов, М.В., Матіко, Ф.Д., Фірсов, С.М. (2018). *Стандарт вищої освіти України: перший (бакалаврський) рівень, галузь знань 15 – Автоматизація та приладобудування, спеціальність 151 – Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології*. Київ: Міністерство освіти і науки України. Retrieved from <https://mon.gov.ua/storage/app/media/vishcha-osvita/zatverdzeni%20standarty/12/21/151-Avtomatyzatsiya.ta.komp-intehr.tekhn.bakalavr-10.12.pdf>

6.3. Корисні електронні освітні курси

27) Сучасні онлайн курси <https://mooc4ua.online/platforms>

28) Introduction to Graph Theory <https://www.coursera.org/learn/graphs>

29) Graph Analytics for Big Data <https://www.coursera.org/learn/big-data-graph-analytics>

30) Data Literacy – What is it and why does it matter? <https://www.coursera.org/learn/data-literacy-what-is-it-and-why-does-it-matter>

31) Network Dynamics of Social Behavior <https://www.coursera.org/learn/networkdynamics>

32) Systems Engineering <https://www.coursera.org/learn/systems-engineering-mathworks>

33) MBSE: Model-Based Systems Engineering <https://www.coursera.org/learn/mbse>

34) Introduction to Model-Based Systems Engineering <https://www.coursera.org/learn/introduction-mbse>

35) Introduction to Digital Transformation <https://www.coursera.org/learn/digital-transformation-course>

6.4. Корисні Веб-посилання до курсу «Комп'ютерна практика»

36) NetworkX. Retrieved from <https://networkx.org/>

37) NetLogo. Retrieved from <https://ccl.northwestern.edu/netlogo/>

38) SageMath. Retrieved from <https://www.sagemath.org/>

39) Wolfram Cloud. Retrieved from <https://www.wolframcloud.com/>

40) Wolfram|Alpha. Retrieved from <https://www.wolframalpha.com/>

41) Scilab. Retrieved from <https://www.scilab.org/>

42) GNU Octave. Retrieved from <https://www.gnu.org/software/octave/>

43) JModelica.org. Retrieved from <https://jmodelica.org/>

44) OpenModelica. Retrieved from <https://openmodelica.org/>

45) R: The R Project. Retrieved from <https://www.r-project.org/>

46) Geany. Retrieved from <https://www.geany.org/>

47) TDM-GCC. Retrieved from <https://jmeubank.github.io/tdm-gcc/>

48) MinGW | Minimalist GNU for Windows. Retrieved from <http://www.mingw.org/> & <https://sourceforge.net/projects/mingw-w64/>

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)
спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;
ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 01

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

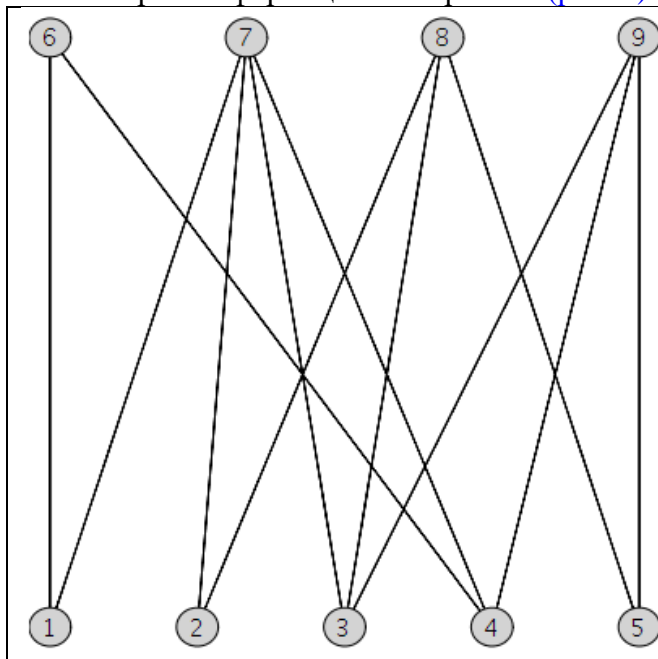


Рис. 1. **G**

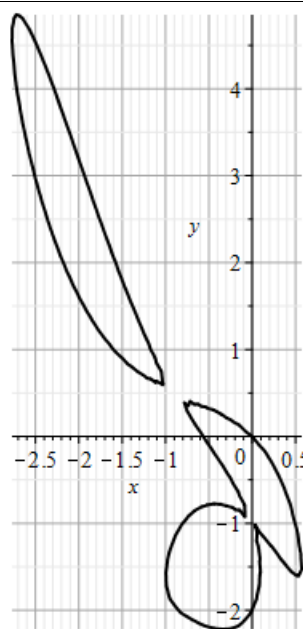


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo & NetLogo Web] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic через Excel (LibreOffice Calc)] та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)] та/або [SageMath] та/або [SciLab (GNU Octave)] та/або [GNU R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (**x, y**) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уітні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (**x, y**) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № _____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 02

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

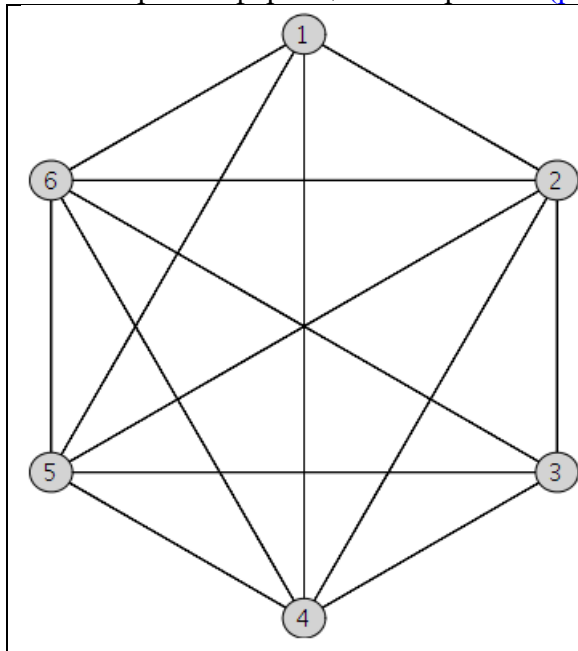


Рис. 1. G

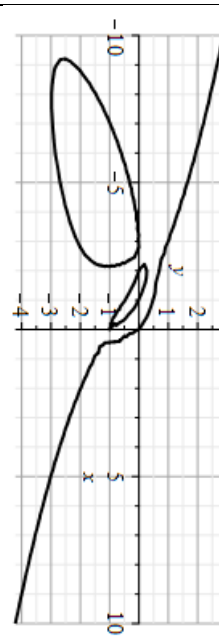


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[\[Python & NetworkX\]](#) та/або [\[NetLogo & NetLogo Web\]](#) та/або [\[GeoGebra Classic\]](#) та/або [\[NodeXL Basic\]](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#) та/або [\[Apache Spark & Neo4j\]](#) та/або [\[JModelica.org \(OpenModelica\)\]](#) та/або [\[Wolfram Language\]](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#) та/або [\[SageMath\]](#) та/або [\[SciLab \(GNU Octave\)\]](#) та/або [\[GNU R\]](#) та/або [\[Maxima\]](#) та/або [\[C++\]](#) та/або [\[Giac/Xcas\]](#)}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (**x, y**) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (**x, y**) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

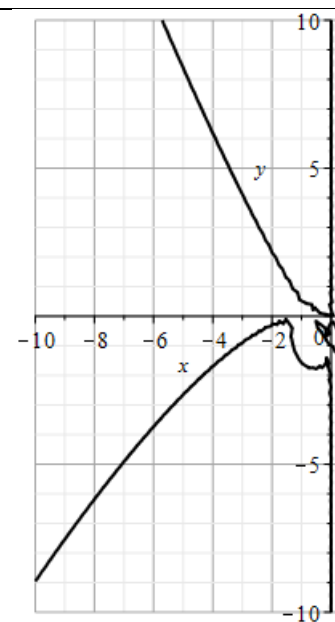
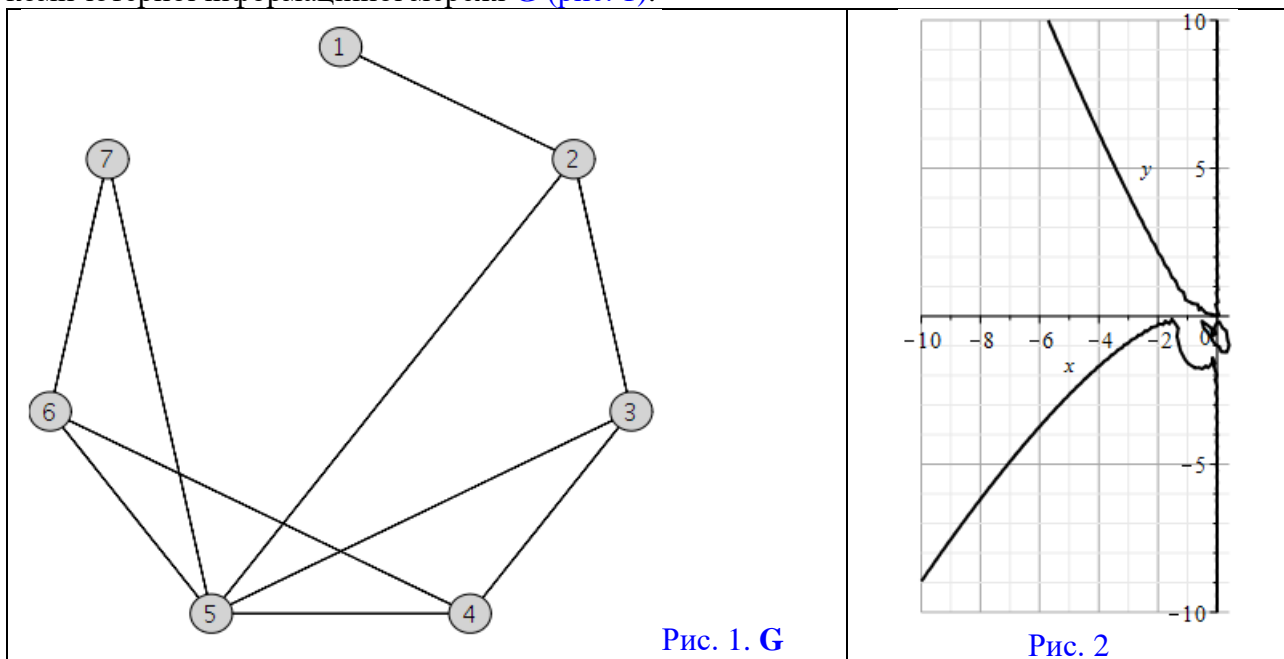
Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 03

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):



☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo & NetLogo Web] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic через Excel (LibreOffice Calc)] та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)] та/або [SageMath] та/або [SciLab (GNU Octave)] та/або [GNU R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (**x, y**) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (**x, y**) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)
спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;
ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 04

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

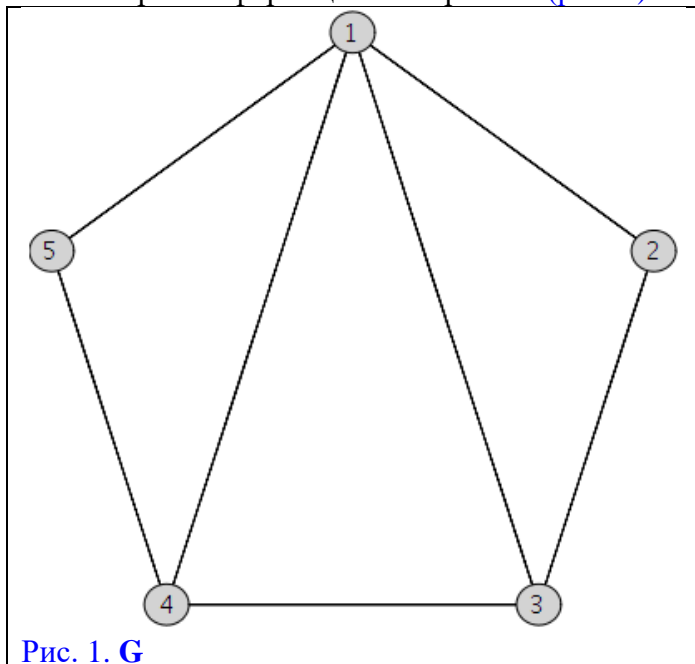


Рис. 1. **G**

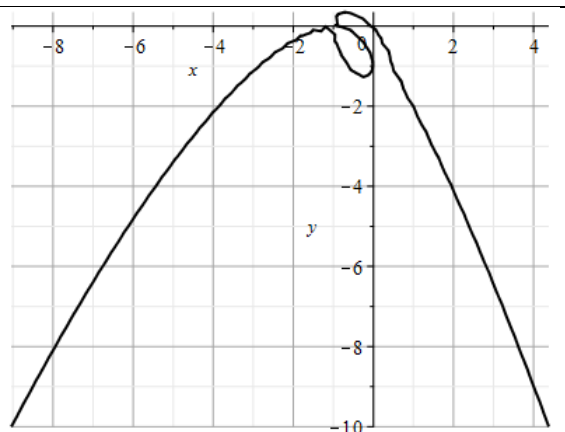


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[**Python & NetworkX**] та/або [**NetLogo & NetLogo Web**] та/або [**GeoGebra Classic**] та/або [**NodeXL Basic** через **Excel (LibreOffice Calc)**] та/або [**Apache Spark & Neo4j**] та/або [**JModelica.org (OpenModelica)**] та/або [**Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)**] та/або [**SageMath**] та/або [**SciLab (GNU Octave)**] та/або [**GNU R**] та/або [**Maxima**] та/або [**C++**] та/або [**Giac/Xcas**]}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині **(x, y)** (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних **(x, y)** для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № _____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 05

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

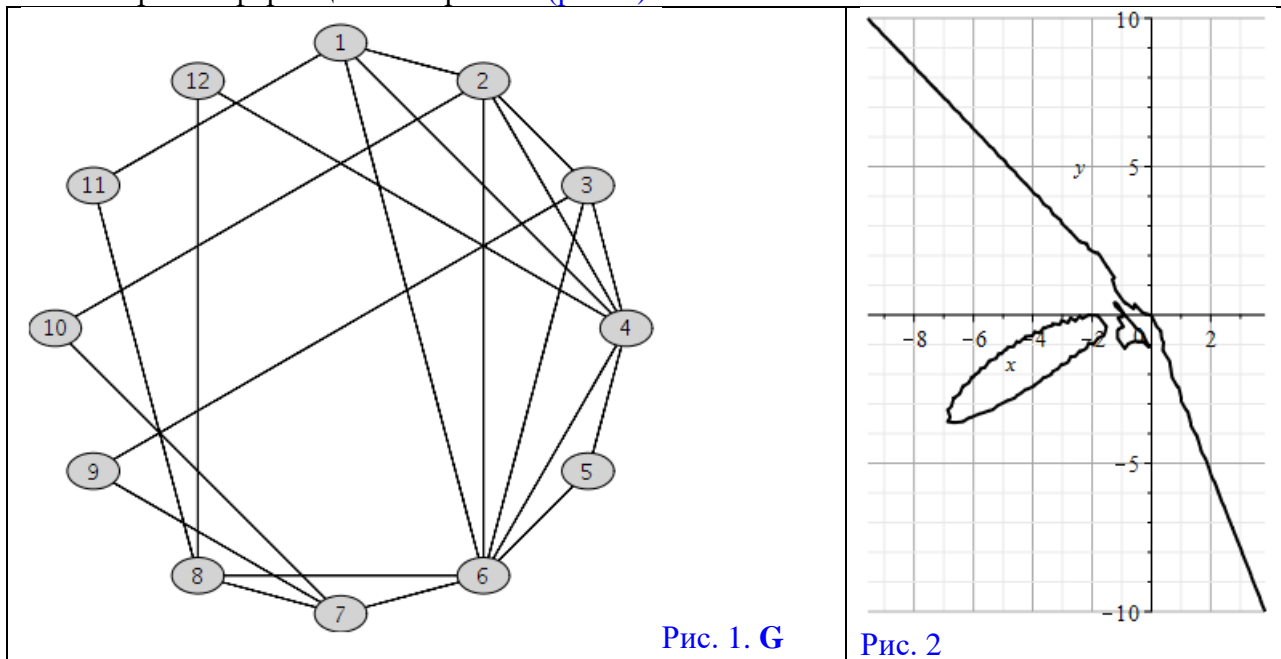


Рис. 1. G

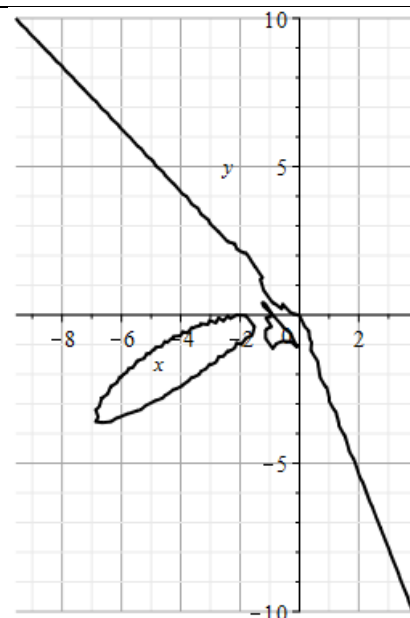


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo & NetLogo Web] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic через Excel (LibreOffice Calc)] та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)] та/або [SageMath] та/або [SciLab (GNU Octave)] та/або [GNU R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (**x, y**) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (**x, y**) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 06

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

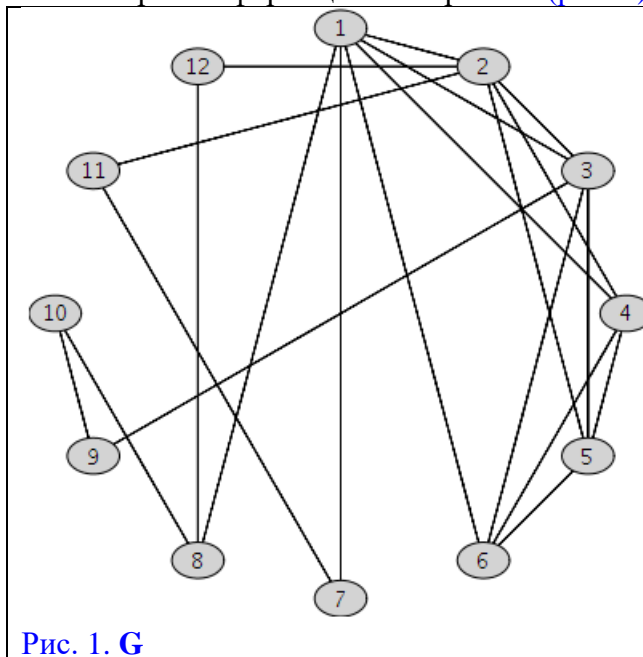


Рис. 1. **G**

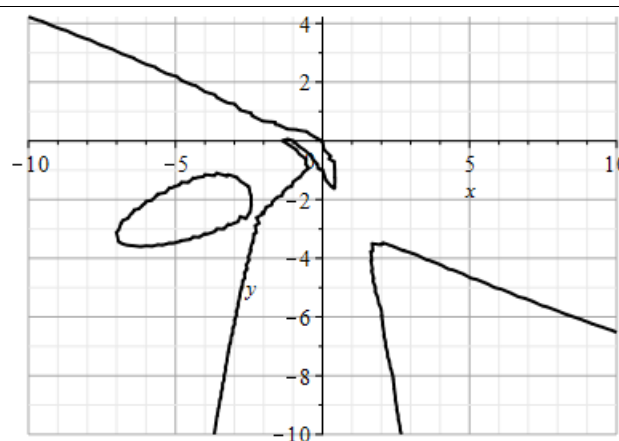


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo & NetLogo Web] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic через Excel (LibreOffice Calc)] та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)] та/або [SageMath] та/або [SciLab (GNU Octave)] та/або [GNU R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної *x* (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (*x, y*) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (*x, y*) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

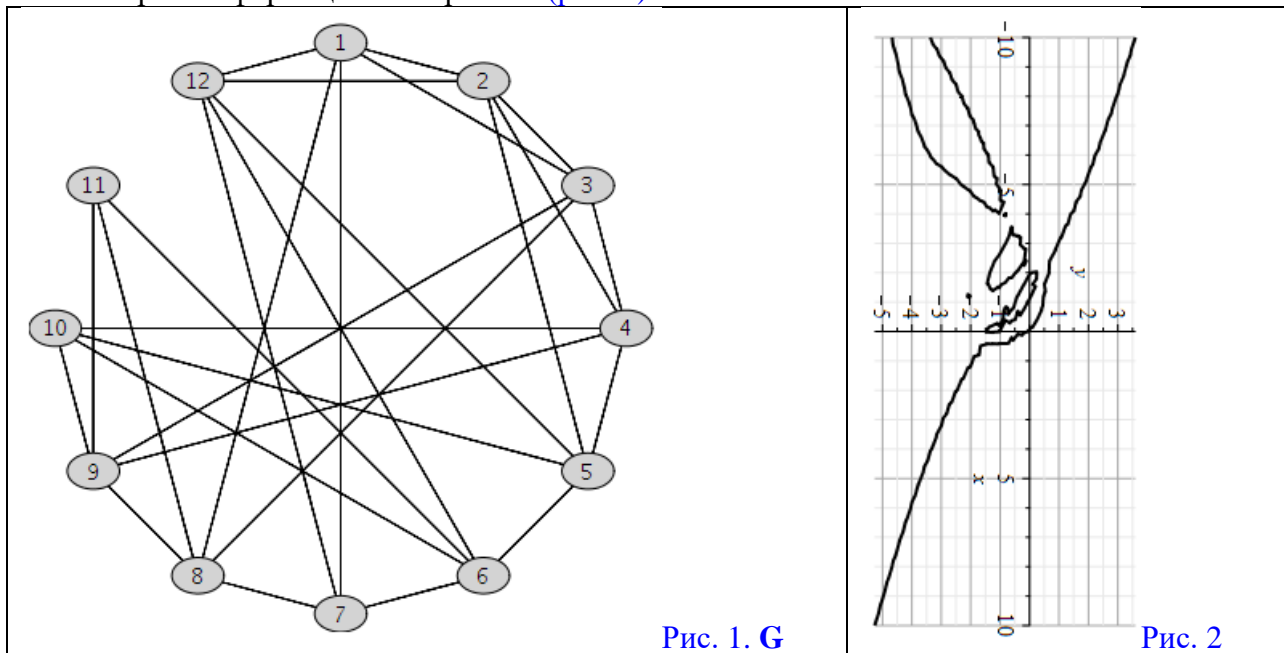
Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 07

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):



☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[\[Python & NetworkX\]](#) та/або [\[NetLogo & NetLogo Web\]](#) та/або [\[GeoGebra Classic\]](#) та/або [\[NodeXL Basic\]](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#) та/або [\[Apache Spark & Neo4j\]](#) та/або [\[JModelica.org \(OpenModelica\)\]](#) та/або [\[Wolfram Language\]](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#) та/або [\[SageMath\]](#) та/або [\[SciLab \(GNU Octave\)\]](#) та/або [\[GNU R\]](#) та/або [\[Maxima\]](#) та/або [\[C++\]](#) та/або [\[Giac/Xcas\]](#)}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **даного графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **даного графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині **(x, y)** (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних **(x, y)** для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 08

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

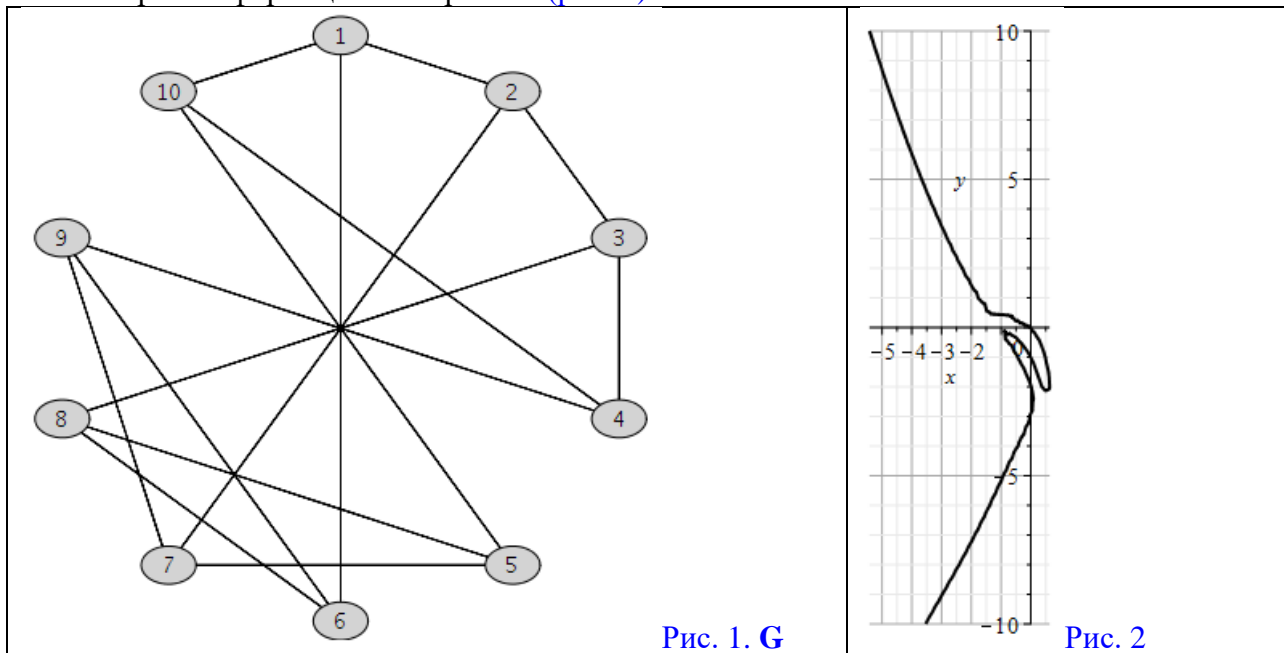


Рис. 1. **G**

Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[\[Python & NetworkX\]](#) та/або [\[NetLogo & NetLogo Web\]](#) та/або [\[GeoGebra Classic\]](#) та/або [\[NodeXL Basic\]](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#) та/або [\[Apache Spark & Neo4j\]](#) та/або [\[JModelica.org \(OpenModelica\)\]](#) та/або [\[Wolfram Language\]](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#) та/або [\[SageMath\]](#) та/або [\[SciLab \(GNU Octave\)\]](#) та/або [\[GNU R\]](#) та/або [\[Maxima\]](#) та/або [\[C++\]](#) та/або [\[Giac/Xcas\]](#)}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині **(x, y)** (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних **(x, y)** для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 09

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

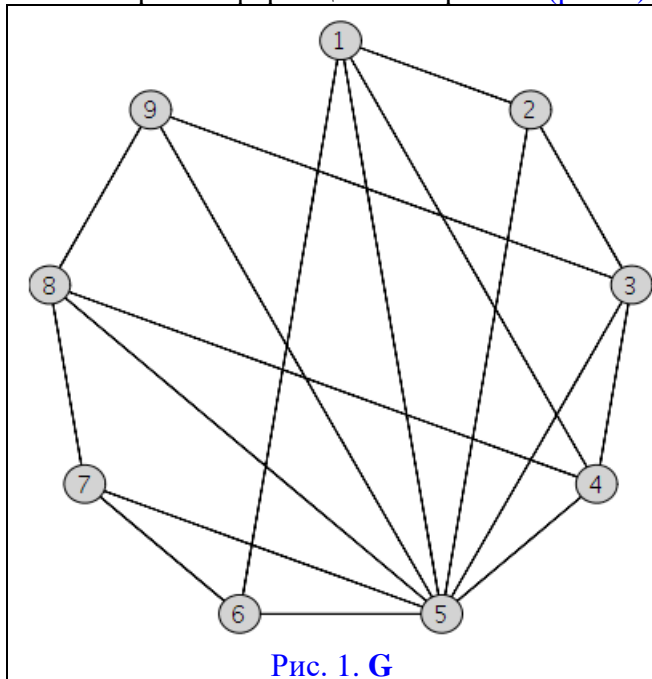


Рис. 1. **G**

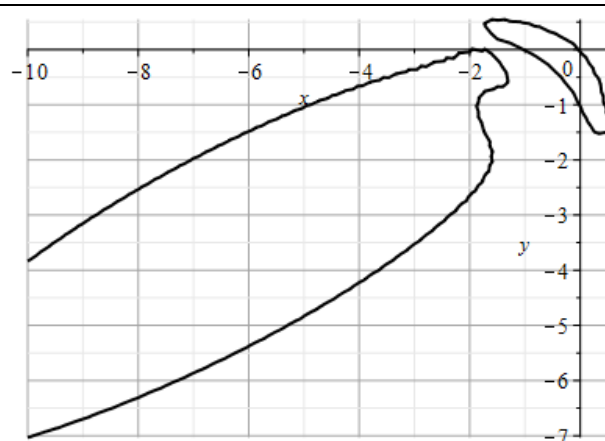


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[[Python & NetworkX](#)] та/або [[NetLogo & NetLogo Web](#)] та/або [[GeoGebra Classic](#)] та/або [[NodeXL Basic](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#)] та/або [[Apache Spark & Neo4j](#)] та/або [[JModelica.org \(OpenModelica\)](#)] та/або [[Wolfram Language](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#)] та/або [[SageMath](#)] та/або [[SciLab \(GNU Octave\)](#)] та/або [[GNU R](#)] та/або [[Maxima](#)] та/або [[C++](#)] та/або [[Giac/Xcas](#)]}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної *x* (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (*x, y*) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уітні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (*x, y*) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 10

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

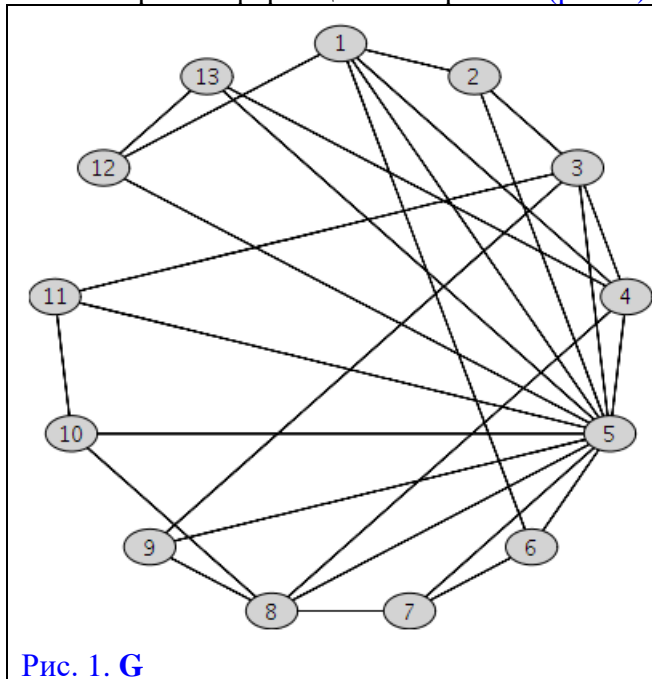


Рис. 1. **G**

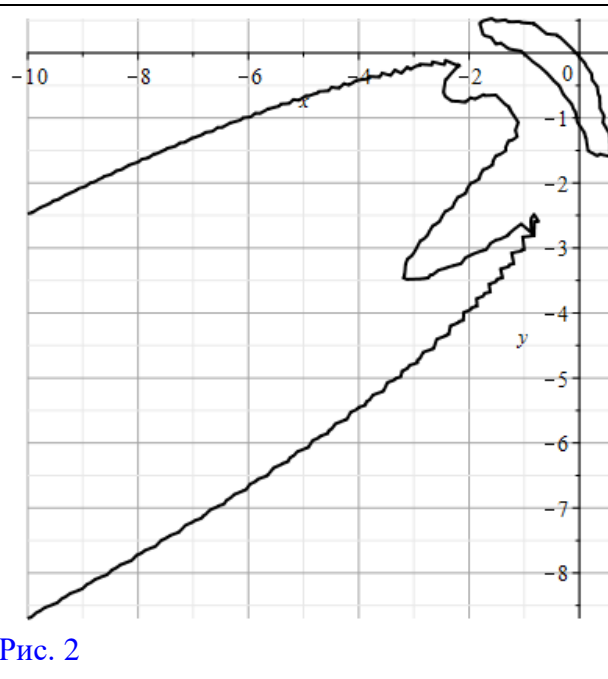


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[[Python & NetworkX](#)] та/або [[NetLogo & NetLogo Web](#)] та/або [[GeoGebra Classic](#)] та/або [[NodeXL Basic](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#)] та/або [[Apache Spark & Neo4j](#)] та/або [[JModelica.org \(OpenModelica\)](#)] та/або [[Wolfram Language](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#)] та/або [[SageMath](#)] та/або [[SciLab \(GNU Octave\)](#)] та/або [[GNU R](#)] та/або [[Maxima](#)] та/або [[C++](#)] та/або [[Giac/Xcas](#)]}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної *x* (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (*x, y*) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (*x, y*) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 11

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

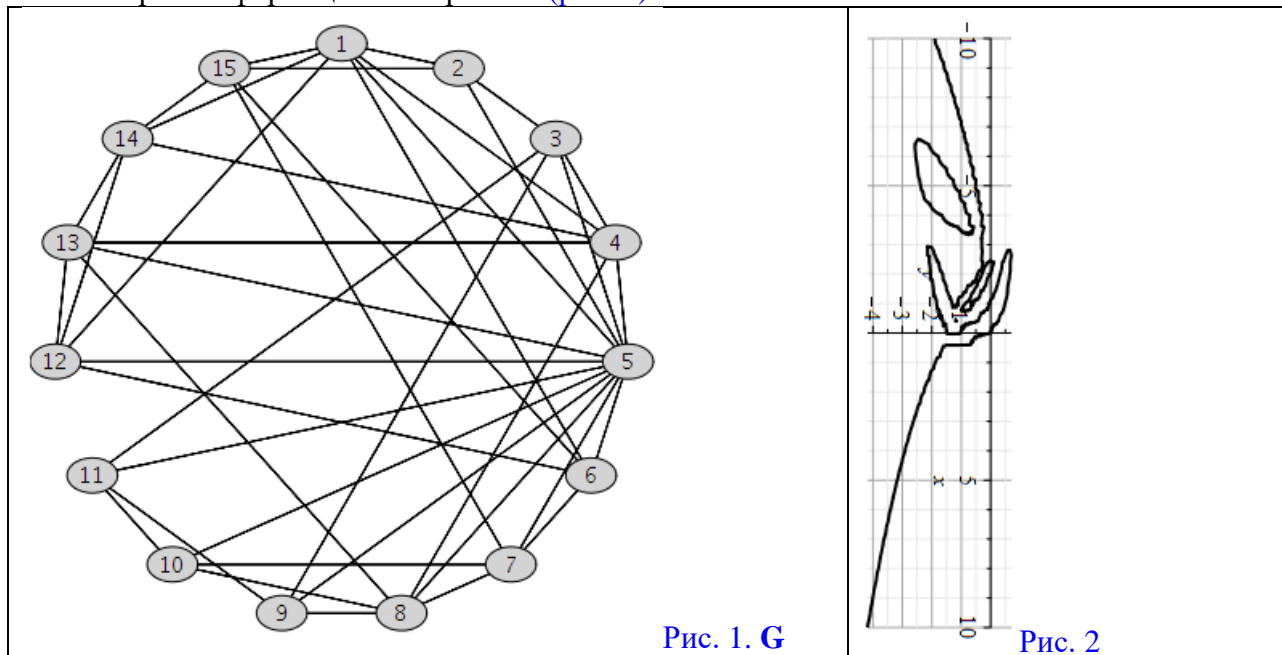


Рис. 1. **G**

Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo & NetLogo Web] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic через Excel (LibreOffice Calc)] та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)] та/або [SageMath] та/або [SciLab (GNU Octave)] та/або [GNU R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}

- 1) побудувати на комп'ютері заданий граф **G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для заданого графа **G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для заданого графа **G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (**x, y**) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Тютта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (**x, y**) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для графа **G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 12

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

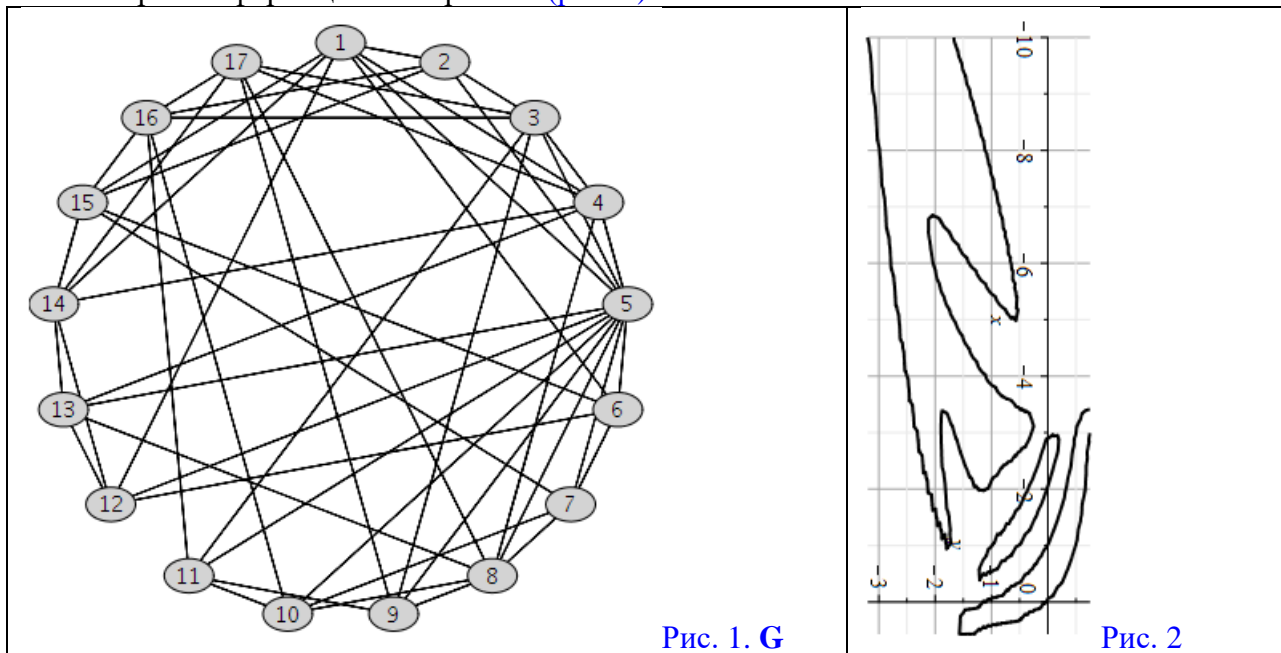


Рис. 1. **G**

Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[\[Python & NetworkX\]](#) та/або [\[NetLogo & NetLogo Web\]](#) та/або [\[GeoGebra Classic\]](#) та/або [\[NodeXL Basic\]](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#) та/або [\[Apache Spark & Neo4j\]](#) та/або [\[JModelica.org \(OpenModelica\)\]](#) та/або [\[Wolfram Language\]](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#) та/або [\[SageMath\]](#) та/або [\[SciLab \(GNU Octave\)\]](#) та/або [\[GNU R\]](#) та/або [\[Maxima\]](#) та/або [\[C++\]](#) та/або [\[Giac/Xcas\]](#)}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині (**x, y**) (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних (**x, y**) для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 13

☼ За умовою задачі **задано наступний неорієнтований (undirected) граф (graph)** комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

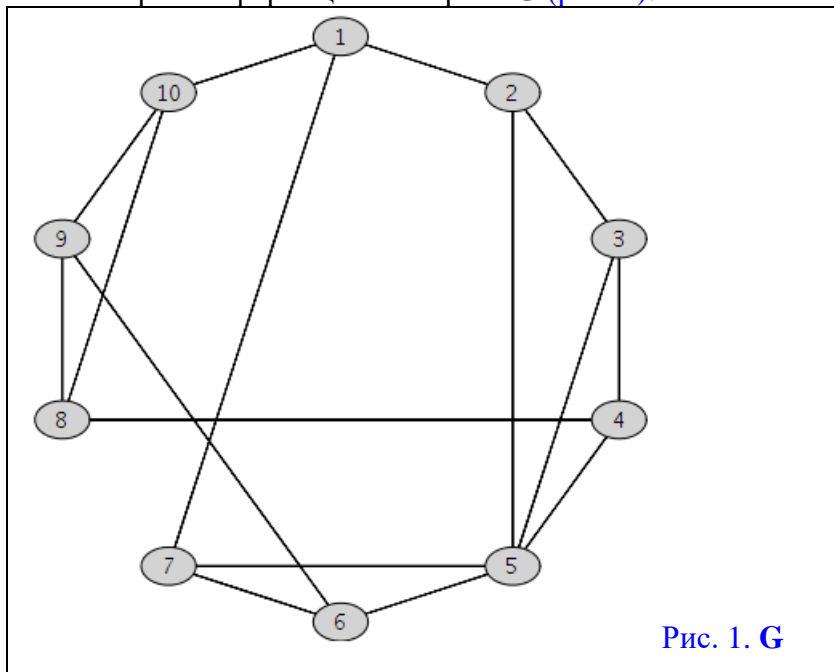


Рис. 1. G

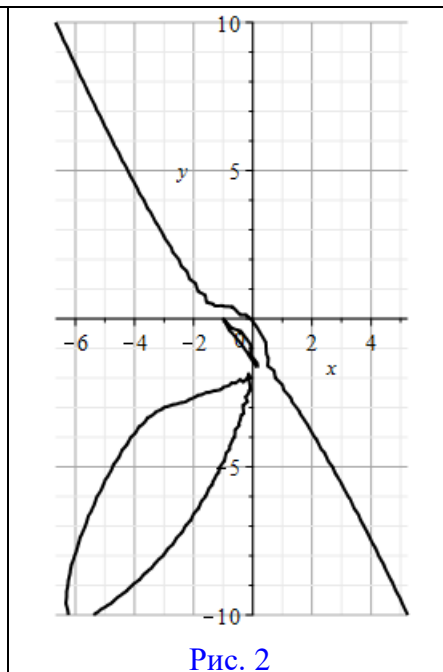


Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[Python & NetworkX] та/або [NetLogo & NetLogo Web] та/або [GeoGebra Classic] та/або [NodeXL Basic через Excel (LibreOffice Calc)] та/або [Apache Spark & Neo4j] та/або [JModelica.org (OpenModelica)] та/або [Wolfram Language через Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)] та/або [SageMath] та/або [SciLab (GNU Octave)] та/або [GNU R] та/або [Maxima] та/або [C++] та/або [Giac/Xcas]}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині **(x, y)** (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних **(x, y)** для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 14

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

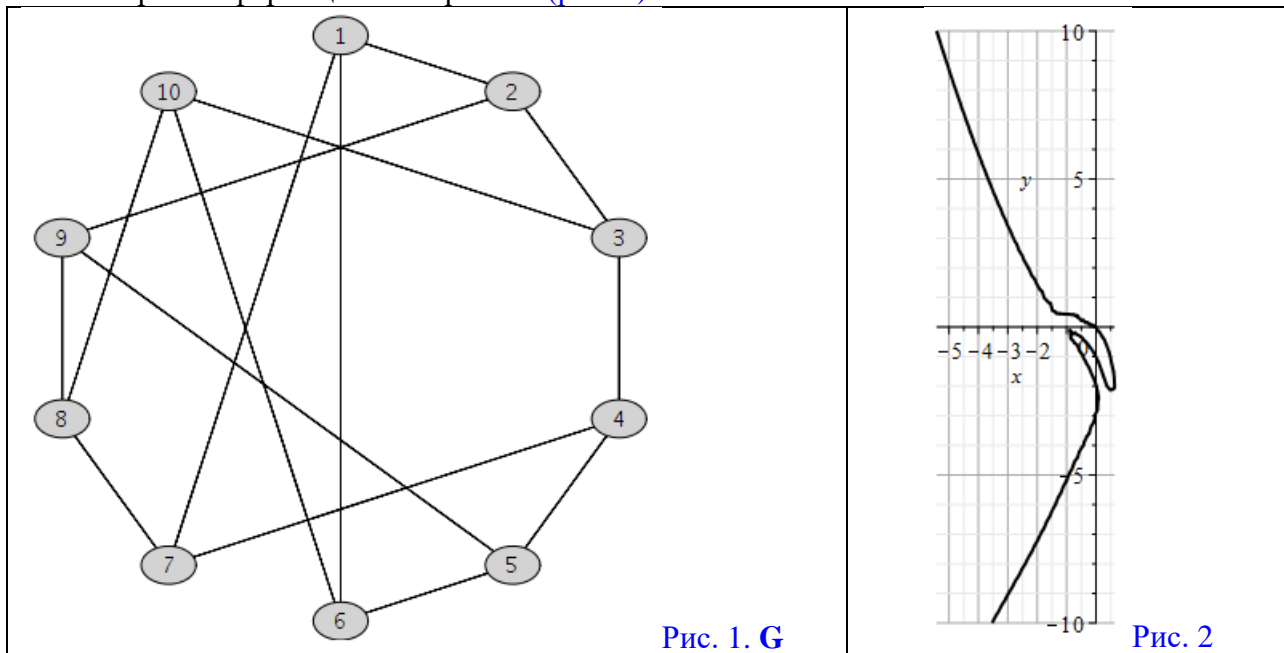


Рис. 1. **G**

Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[\[Python & NetworkX\]](#) та/або [\[NetLogo & NetLogo Web\]](#) та/або [\[GeoGebra Classic\]](#) та/або [\[NodeXL Basic\]](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#) та/або [\[Apache Spark & Neo4j\]](#) та/або [\[JModelica.org \(OpenModelica\)\]](#) та/або [\[Wolfram Language\]](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#) та/або [\[SageMath\]](#) та/або [\[SciLab \(GNU Octave\)\]](#) та/або [\[GNU R\]](#) та/або [\[Maxima\]](#) та/або [\[C++\]](#) та/або [\[Giac/Xcas\]](#)}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині **(x, y)** (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних **(x, y)** для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток А: РЗКП 01 – Індивідуальне завдання до Розділу 01

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 01. Варіант 15

☼ За умовою задачі задано наступний неорієнтований (*undirected*) граф (*graph*) комп'ютерної інформаційної мережі **G** (рис. 1):

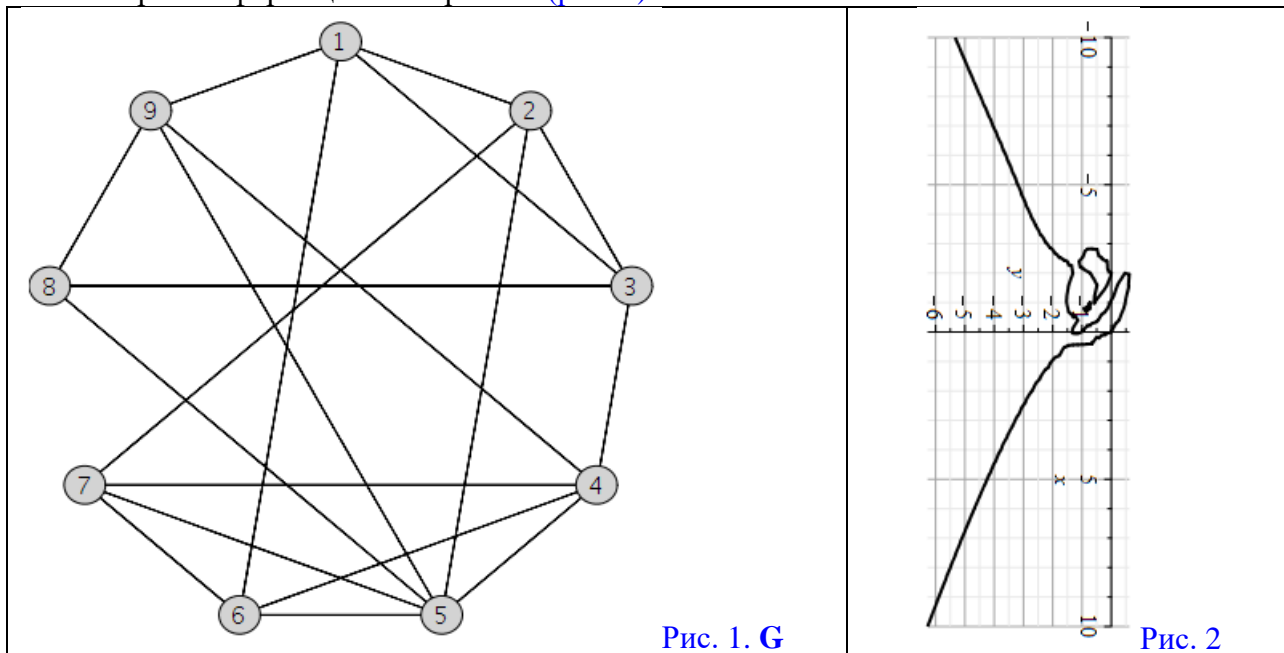


Рис. 1. G

Рис. 2

☼ **Завдання:** Із застосуванням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {[\[Python & NetworkX\]](#) та/або [\[NetLogo & NetLogo Web\]](#) та/або [\[GeoGebra Classic\]](#) та/або [\[NodeXL Basic\]](#) через [Excel \(LibreOffice Calc\)](#) та/або [\[Apache Spark & Neo4j\]](#) та/або [\[JModelica.org \(OpenModelica\)\]](#) та/або [\[Wolfram Language\]](#) через [Wolfram Cloud Basic \(Wolfram|Alpha\)](#) та/або [\[SageMath\]](#) та/або [\[SciLab \(GNU Octave\)\]](#) та/або [\[GNU R\]](#) та/або [\[Maxima\]](#) та/або [\[C++\]](#) та/або [\[Giac/Xcas\]](#)}

- 1) побудувати на комп'ютері **заданий граф G** (*DrawGraph G*) на рис. 1;
- 2) обчислити *NumberOfEdges*; *NumberOfVertices*; *MaximumDegree*; *MinimumDegree*; *IndependenceNumber*; *EdgeChromaticNumber*; *CliqueNumber*; *MaximumClique*; *Radius*; *Diameter*; *Eccentricity*; *Reachable*; *GraphRank*; *TravelingSalesman*; *SeidelSpectrum*; *GreedyColor* для **G**;
- 3) обчислити матрицю суміжності **A** (*AdjacencyMatrix*) для **заданого графа G**;
- 4) обчислити характеристичний поліном матриці суміжності **A** графа **G** (*characteristic polynomial of the adjacency matrix A of a graph G*) як поліном змінної **x** (*as a polynomial in x*);
- 5) обчислити матрицю інцидентності (*IncidenceMatrix*) для **заданого графа G**;
- 6) обчислити та побудувати у площині **(x, y)** (зразок на рис. 2) біваріативні поліноми Тютта {Татта – Уїтні} (*TuttePolynomial*) та (*RankPolynomial*) у двох змінних **(x, y)** для **G**;
- 7) обчислити *DistancePolynomial*; *IndependencePolynomial*; *ChromaticPolynomial*; *FlowPolynomial*; *ReliabilityPolynomial*; *AcyclicPolynomial*; *SpanningPolynomial* для **графу G**;

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 01

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible-infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.6$ і $x_0 = 0.1$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 02

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.5$ і $x_0 = 0.15$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 03

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.7$ і $x_0 = 0.1$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 04

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.5$ і $x_0 = 0.1$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 05

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.4$ і $x_0 = 0.15$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 06

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.3$ і $x_0 = 0.2$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc (Excel)** та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(7) = ?$; $x(15) = ?$; 4) чисельні значення $s(3) = ?$; $s(10) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 07

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible-infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.2$ і $x_0 = 0.2$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(7) = ?$; $x(15) = ?$; 4) чисельні значення $s(3) = ?$; $s(10) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 08

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.1$ і $x_0 = 0.1$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(20) = ?$; $x(40) = ?$; 4) чисельні значення $s(10) = ?$; $s(30) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 09

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.15$ і $x_0 = 0.15$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc (Excel)** та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

- 1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;
- 3) чисельні значення $x(15) = ?$; $x(25) = ?$; 4) чисельні значення $s(5) = ?$; $s(35) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 10

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious)** model = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.05$ і $x_0 = 0.1$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(20) = ?$; $x(60) = ?$; 4) чисельні значення $s(40) = ?$; $s(80) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 11

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible-infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.075$ і $x_0 = 0.05$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(20) = ?$; $x(60) = ?$; 4) чисельні значення $s(40) = ?$; $s(80) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 12

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.8$ і $x_0 = 0.05$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 13

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.9$ і $x_0 = 0.01$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc (Excel)** та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чисельні значення $x(2) = ?$; $x(6) = ?$; 4) чисельні значення $s(4) = ?$; $s(8) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 14

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \quad \text{де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.01$ і $x_0 = 0.01$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чис-ні значення $x(200) = ?$; $x(600) = ?$; 4) чис-ні значення $s(400) = ?$; $s(800) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток В: РЗКП 02 – Індивідуальне завдання до Розділу 02

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 02. Варіант 15

☼ **SI-модель** поширення комп'ютерно-мережної інфекції: **SI model = susceptible–infected (infectious) model** = (неінфікований хост, **уразливий** (сприйнятливий, чутливий) до мережного зараження) – (інфікований хост, **уражений** мережним хробаком (черв'яком)).

☼ **Задача Коші для системи диференціальних рівнянь в SI-моделі:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ \left(\frac{d(s(t))}{dt} \right) = -\beta \cdot s(t) \cdot x(t); \\ s(t) + x(t) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ або } \left\{ \begin{array}{l} \left(\frac{d(x(t))}{dt} \right) = +\beta \cdot (1 - x(t)) \cdot x(t); \\ s(t) = 1 - x(t); \\ s(0) + x(0) = 1; \\ x_0 = x(0); \end{array} \right. \text{ де}$$

☼ $x(t)$ – середнє безрозмірне число інфікованих комп'ютерів у мережі, які вже зазнали вірусного зараження та є інфікованими («infected») комп'ютерною інфекцією у кожний момент часу t ;

☼ $s(t)$ – безрозмірне число індивідуальних комп'ютерів у інформаційній мережі, які є сприйнятливими (чутливими, «susceptible») до комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t , причому $s(t)$ є середньою ймовірністю того що випадковий комп'ютер із яким буде встановлено мережне з'єднання виявиться сприйнятливим (чутливим, «susceptible») до невиліковної комп'ютерної інфекції у кожний момент часу t ;

☼ β – швидкість поширення комп'ютерної інфекції у інформаційній мережі на кожний індивідуальний комп'ютер. Це означає що кожний окремий комп'ютер у середньому має β контактів із випадковими іншими комп'ютерами за одиницю часу, причому комп'ютерна інфекція передається лише тоді, коли інфікований комп'ютер має контакт із сприйнятливим (чутливим, «susceptible») комп'ютером;

☼ **Числові значення, задані для SI-моделі:** $\beta = 0.025$ і $x_0 = 0.025$;

☼ Із застосуванням вищенаведених числових значень для $\{\beta; x_0\}$ та із залученням обчислювальних можливостей такого сучасного безкоштовного програмного забезпечення, як {**JModelica.org (OpenModelica)** та/або **Wolfram Language** через **Wolfram Cloud Basic (Wolfram|Alpha)** та/або **SageMath** та/або **SciLab (GNU Octave)** та/або **GNU R** та/або **Maxima** та/або **LibreOffice Calc** (Excel) та/або **C++** та/або **Python** та/або **Giac/Xcas**}, **знайти** чисельні розв'язки та побудувати наступні необхідні графіки **для SI-моделі:**

1) графік $x = x(t) = ?$ та графік $s = s(t) = ?$ у одній і тій самій системі координат;

3) чис-ні значення $x(50) = ?$; $x(200) = ?$; 4) чис-ні значення $s(100) = ?$; $s(150) = ?$

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ____ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 01

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
\approx пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	1 кг	-3 Н	+1 Н	-1 м	0 м/с	+2 м	+2 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	1 кг	-3 Н	+1 Н	-1 м	-2 м/с	+2 м	+2 м/с				
2 пер.	1 кг	-3 Н	+1 Н	-1 м	-2 м/с	+2 м	-1 м/с				

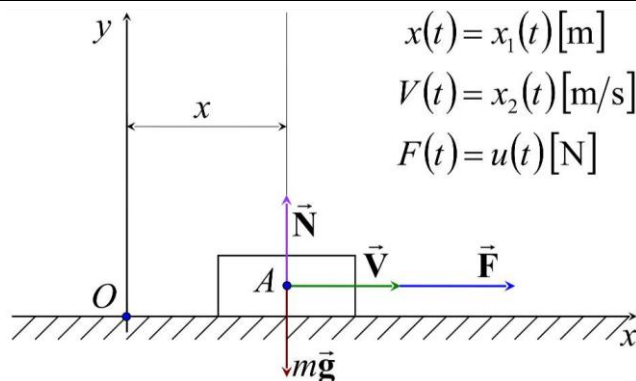


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 02

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	2 кг	-4 Н	+1 Н	+2 м	-1 м/с	-3 м	-3 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	2 кг	-4 Н	+1 Н	+2 м	-1 м/с	-3 м	+3 м/с				
2 пер.	2 кг	-4 Н	+1 Н	+2 м	+1 м/с	-3 м	+3 м/с				

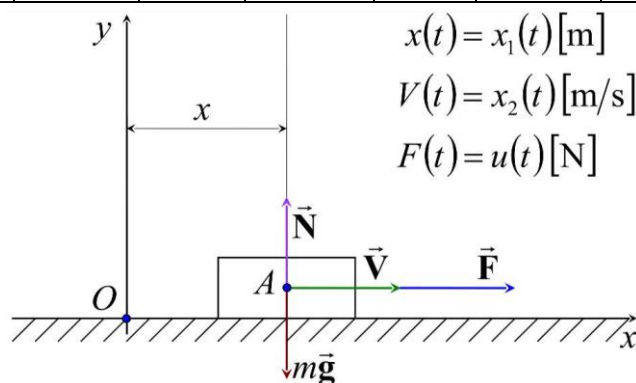


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 03

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	3 кг	-13 Н	+6 Н	-1 м	+5 м/с	+7 м	+2 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	3 кг	-13 Н	+6 Н	-1 м	-5 м/с	+7 м	+2 м/с				
2 пер.	3 кг	-13 Н	+6 Н	-1 м	-5 м/с	+7 м	-2 м/с				

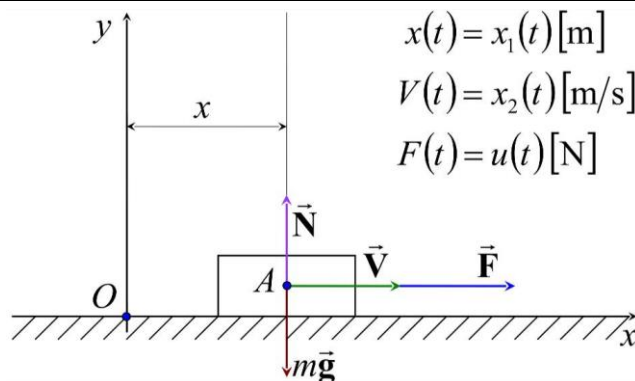


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 04

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с	t_f	$x_1(t)$	$x_2(t)$	$u(t)$
0 пер.	4 кг	-6 Н	+1 Н	+4 м	-3 м/с	-5 м	-5 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	4 кг	-6 Н	+1 Н	+4 м	+3 м/с	-5 м	-5 м/с				
2 пер.	4 кг	-6 Н	+1 Н	+4 м	+3 м/с	-5 м	+5 м/с				

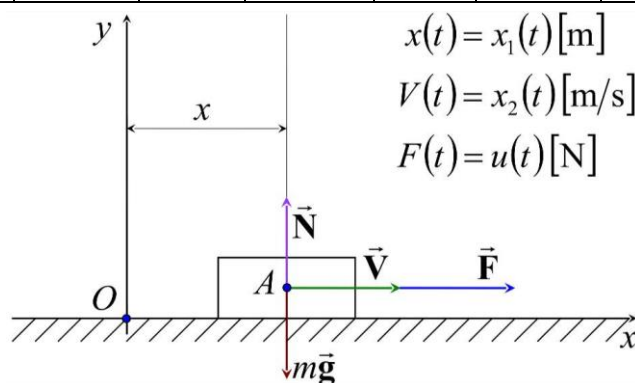


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 05

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
№ пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	5 кг	-7 Н	+3 Н	+5 м	-4 м/с	-6 м	-6 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	5 кг	-7 Н	+3 Н	+5 м	+4 м/с	-6 м	-6 м/с				
2 пер.	5 кг	-7 Н	+3 Н	+5 м	+4 м/с	-6 м	+6 м/с				

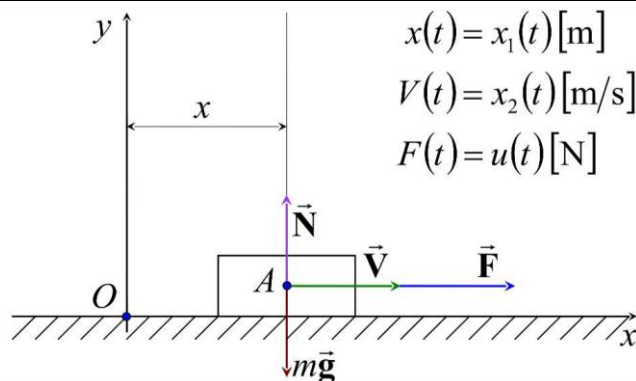


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 06

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с	t_f	$x_1(t)$	$x_2(t)$	$u(t)$
0 пер.	1.5 кг	-10 Н	+2 Н	-1 м	+3 м/с	+4.5 м	+1 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	1.5 кг	-10 Н	+2 Н	-1 м	-3 м/с	+4.5 м	+1 м/с				
2 пер.	1.5 кг	-10 Н	+2 Н	-1 м	-3 м/с	+4.5 м	-1 м/с				

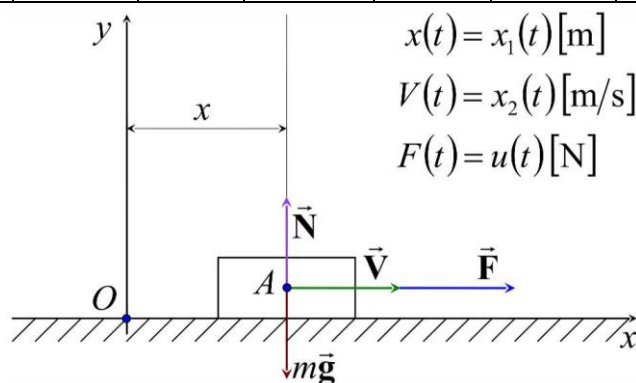


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 07

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с	t_f	$x_1(t)$	$x_2(t)$	$u(t)$
0 пер.	3 кг	-10 Н	+3 Н	-10 м	+2 м/с	+5 м	+4 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	3 кг	-10 Н	+3 Н	-10 м	-2 м/с	+5 м	+4 м/с				
2 пер.	3 кг	-10 Н	+3 Н	-10 м	-2 м/с	+5 м	-4 м/с				

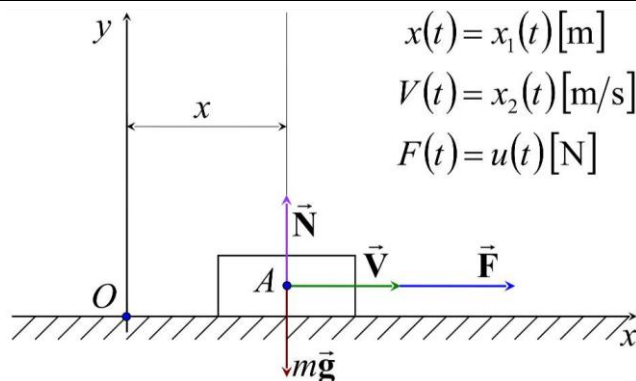


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 08

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с	t_f	$x_1(t)$	$x_2(t)$	$u(t)$
0 пер.	2 кг	-5 Н	+5 Н	-10 м	+5 м/с	+2 м	+4 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	2 кг	-5 Н	+5 Н	-10 м	-5 м/с	+2 м	+4 м/с				
2 пер.	2 кг	-5 Н	+5 Н	-10 м	-5 м/с	+2 м	-4 м/с				

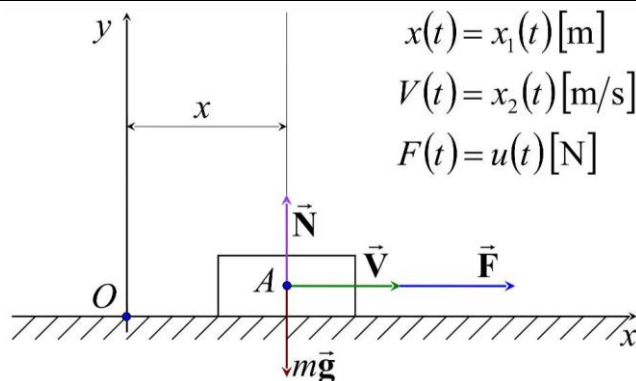


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 09

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
\geq пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с	t_f	$x_1(t)$	$x_2(t)$	$u(t)$
0 пер.	3.5 кг	-7 Н	+15 Н	-1 м	-4 м/с	-5 м	-2 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	3.5 кг	-7 Н	+15 Н	-1 м	+4 м/с	-5 м	-2 м/с				
2 пер.	3.5 кг	-7 Н	+15 Н	-1 м	+4 м/с	-5 м	+2 м/с				

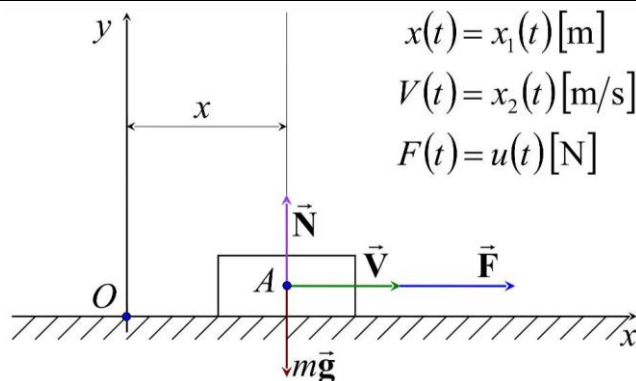


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 10

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
№ пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	8 кг	-16 Н	+5 Н	+5 м	-4 м/с	-2 м	-1 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	8 кг	-16 Н	+5 Н	+5 м	-4 м/с	-2 м	+1 м/с				
2 пер.	8 кг	-16 Н	+5 Н	+5 м	+4 м/с	-2 м	+1 м/с				

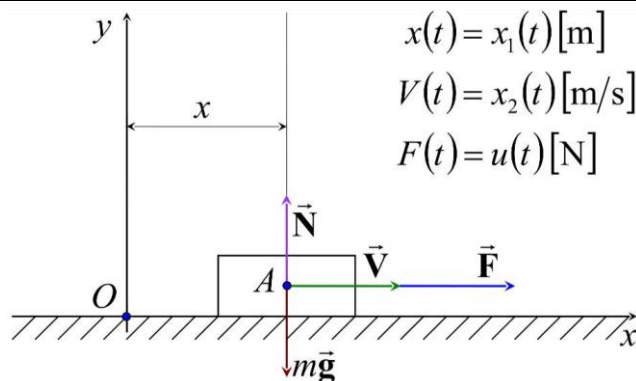


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 11

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
№ пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	0.5 кг	-3 Н	+14 Н	-2 м	+1 м/с	+4 м	+2 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	0.5 кг	-3 Н	+14 Н	-2 м	-1 м/с	+4 м	+2 м/с				
2 пер.	0.5 кг	-3 Н	+14 Н	-2 м	-1 м/с	+4 м	-2 м/с				

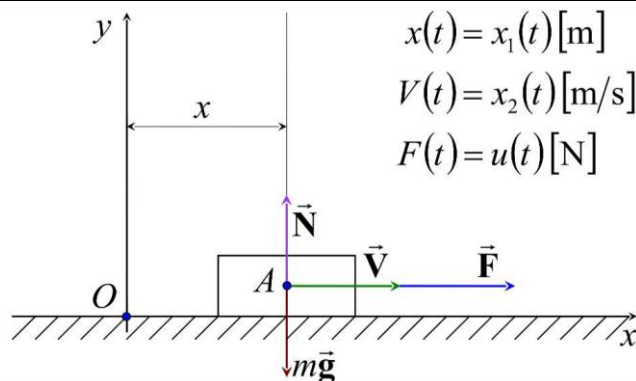


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 12

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
№ пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	1 кг	-20 Н	+4 Н	+6 м	-5 м/с	-8 м	-2 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	1 кг	-20 Н	+4 Н	+6 м	+5 м/с	-8 м	-2 м/с				
2 пер.	1 кг	-20 Н	+4 Н	+6 м	+5 м/с	-8 м	+2 м/с				

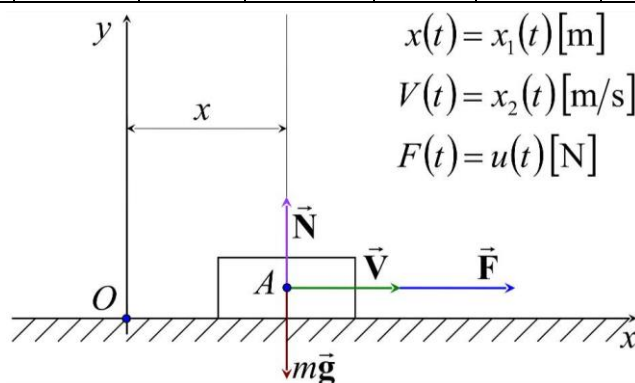


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 13

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
№ пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	2.5 кг	-15 Н	+1.5 Н	+2 м	-5 м/с	-4 м	-1 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	2.5 кг	-15 Н	+1.5 Н	+2 м	+5 м/с	-4 м	-1 м/с				
2 пер.	2.5 кг	-15 Н	+1.5 Н	+2 м	+5 м/с	-4 м	+1 м/с				

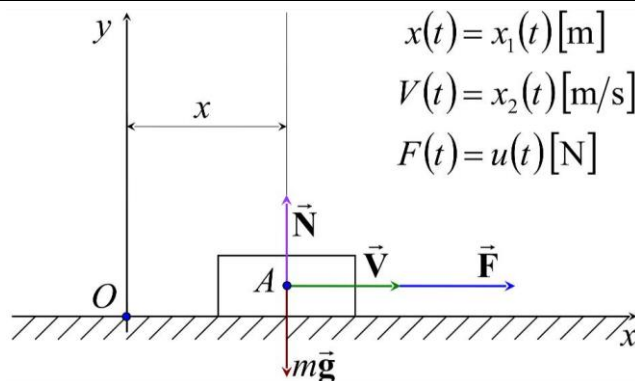


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 14

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
№ пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с				
0 пер.	3.5 кг	-20 Н	+10 Н	-2 м	+1 м/с	+2.5 м	+4 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	3.5 кг	-20 Н	+10 Н	-2 м	-1 м/с	+2.5 м	+4 м/с				
2 пер.	3.5 кг	-20 Н	+10 Н	-2 м	-1 м/с	+2.5 м	-4 м/с				

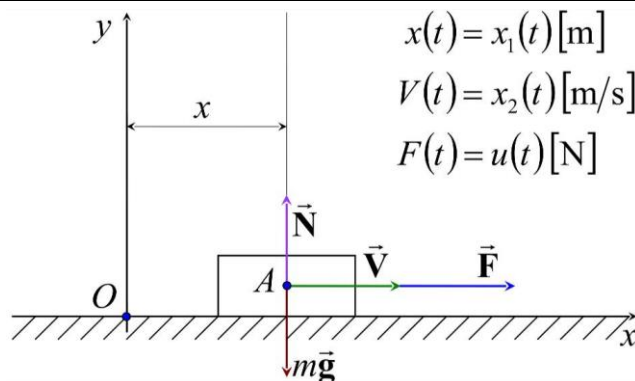


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток С: РЗКП 03 – Індивідуальне завдання до Розділу 03

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 03. Варіант 15

Задано за умовою задачі: Нехай матеріальна точка М (рис. 1) із постійною масою m [кг] рухається прямолінійно уздовж вісі Ox і переходить із початкового фазового положення $[(x(t_0)) = (x_{10}); (V(t_0)) = (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x(t_f)) = (x_{1f}); (V(t_f)) = (x_{2f})]$. До т. М прикладено керуючу силу $F(t) = u(t)$ [Н], яка є рівнодійною активних сил $\vec{F}(t)$, напрямленою уздовж Ox (рис. 1). Наразі на значення керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] накладено обмеження: $F_{min} \leq F(t) \leq F_{max}$ [або $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$], де $F_{min} = u_{min}$ [Н] та $F_{max} = u_{max}$ [Н] є відповідно мінімальним ($F_{min} = u_{min}$ [Н]) та максимальним ($F_{max} = u_{max}$ [Н]) значеннями керуючої сили $F(t) = u(t)$ [Н] (таб. 1). Наразі числові значення параметрів задачі задані відповідно до одного із трьох послідовних рядків у таб. 1, які відповідають трьом можливим випадкам руху т. М: без переключень (0 пер.), а також для однієї (1 пер.) та двох (2 пер.) точок переключень руху.

Таблиця 1 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) опт. швидкодії								Знайти для 0, 1 та 2 пер.			
N пер.	маса	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час	кор.	шв.	упр.
	m , кг	u_{min} , Н	u_{max} , Н	x_{10} , м	x_{20} , м/с	x_{1f} , м	x_{2f} , м/с	t_f	$x_1(t)$	$x_2(t)$	$u(t)$
0 пер.	5 кг	-2.5 Н	+15 Н	-4 м	+3 м/с	+7 м	+1 м/с	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, м	$x_2(t) = ?$, м/с	$u(t) = ?$, Н
1 пер.	5 кг	-2.5 Н	+15 Н	-4 м	-3 м/с	+7 м	+1 м/с				
2 пер.	5 кг	-2.5 Н	+15 Н	-4 м	-3 м/с	+7 м	-1 м/с				

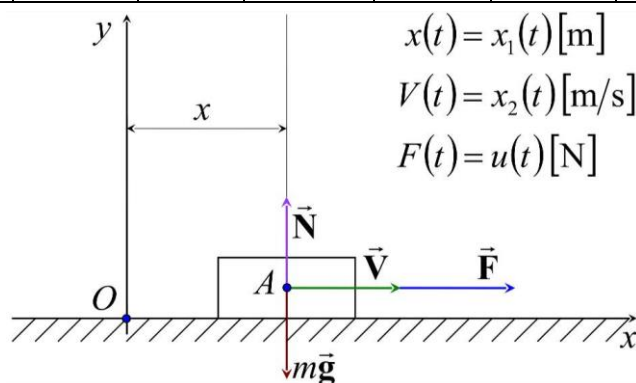


Рисунок 1 – Розрахункова схема для оберненої крайової задачі оптимальної швидкодії

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальний алгоритми та запропонувати відповідні *.mop та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна перемістити силою $u(t)$ уздовж Ox матеріальну точку М масою m із початкового $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$, якщо $u_{min} \leq u(t) \leq u_{max}$ (таб. 1). Також визначити відповідні функціональні залежності від поточного часу t [с] руху для керуючої сили $u = u(t) = ?$ [Н], координати $x_1 = x_1(t) = ?$ [м] та швидкості $x_2 = x_2(t) = ?$ [м/с] точки М.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 01

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-3 c⁻¹	+1 c⁻¹	-1 рад	0 рад	+2 рад	+2 рад	$t_f = ?, \text{с}$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, \text{c}^{-1}$
вип. 2	-3 c⁻¹	+1 c⁻¹	-1 рад	-2 рад	+2 рад	+2 рад				
вип. 3	-3 c⁻¹	+1 c⁻¹	-1 рад	-2 рад	+2 рад	-1 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 02

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-4 c ⁻¹	+1 c ⁻¹	+2 рад	-1 рад	-3 рад	-3 рад	$t_f = ?, c$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, c^{-1}$
вип. 2	-4 c ⁻¹	+1 c ⁻¹	+2 рад	-1 рад	-3 рад	+3 рад				
вип. 3	-4 c ⁻¹	+1 c ⁻¹	+2 рад	+1 рад	-3 рад	+3 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 03

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-13 c ⁻¹	+6 c ⁻¹	-1 рад	+5 рад	+7 рад	+2 рад	$t_f = ?, c$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, c^{-1}$
вип. 2	-13 c ⁻¹	+6 c ⁻¹	-1 рад	-5 рад	+7 рад	+2 рад				
вип. 3	-13 c ⁻¹	+6 c ⁻¹	-1 рад	-5 рад	+7 рад	-2 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 04

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-6 c ⁻¹	+1 c ⁻¹	+4 рад	-3 рад	-5 рад	-5 рад	$t_f = ? , c$	$x_1(t) = ? , \text{рад}$	$x_2(t) = ? , \text{рад}$	$u(t) = ? , c^{-1}$
вип. 2	-6 c ⁻¹	+1 c ⁻¹	+4 рад	+3 рад	-5 рад	-5 рад				
вип. 3	-6 c ⁻¹	+1 c ⁻¹	+4 рад	+3 рад	-5 рад	+5 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 05

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-7 c ⁻¹	+3 c ⁻¹	+5 рад	-4 рад	-6 рад	-6 рад	$t_f = ?, c$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, c^{-1}$
вип. 2	-7 c ⁻¹	+3 c ⁻¹	+5 рад	+4 рад	-6 рад	-6 рад				
вип. 3	-7 c ⁻¹	+3 c ⁻¹	+5 рад	+4 рад	-6 рад	+6 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 06

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-10 c⁻¹	+2 c⁻¹	-1 рад	+3 рад	+4.5 рад	+1 рад	$t_f = ?, \text{с}$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, \text{c}^{-1}$
вип. 2	-10 c⁻¹	+2 c⁻¹	-1 рад	-3 рад	+4.5 рад	+1 рад				
вип. 3	-10 c⁻¹	+2 c⁻¹	-1 рад	-3 рад	+4.5 рад	-1 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 07

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-10 c⁻¹	+3 c⁻¹	-10 рад	+2 рад	+5 рад	+4 рад	$t_f = ?, c$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, c^{-1}$
вип. 2	-10 c⁻¹	+3 c⁻¹	-10 рад	-2 рад	+5 рад	+4 рад				
вип. 3	-10 c⁻¹	+3 c⁻¹	-10 рад	-2 рад	+5 рад	-4 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 08

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-5 c ⁻¹	+5 c ⁻¹	-10 рад	+5 рад	+2 рад	+4 рад	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, рад	$x_2(t) = ?$, рад	$u(t) = ?$, c ⁻¹
вип. 2	-5 c ⁻¹	+5 c ⁻¹	-10 рад	-5 рад	+2 рад	+4 рад				
вип. 3	-5 c ⁻¹	+5 c ⁻¹	-10 рад	-5 рад	+2 рад	-4 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 09

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-7 c ⁻¹	+15 c ⁻¹	-1 рад	-4 рад	-5 рад	-2 рад	$t_f = ? , c$	$x_1(t) = ? , \text{рад}$	$x_2(t) = ? , \text{рад}$	$u(t) = ? , c^{-1}$
вип. 2	-7 c ⁻¹	+15 c ⁻¹	-1 рад	+4 рад	-5 рад	-2 рад				
вип. 3	-7 c ⁻¹	+15 c ⁻¹	-1 рад	+4 рад	-5 рад	+2 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 10

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-16 c ⁻¹	+5 c ⁻¹	+5 рад	-4 рад	-2 рад	-1 рад	$t_f = ?$, c	$x_1(t) = ?$, рад	$x_2(t) = ?$, рад	$u(t) = ?$, c ⁻¹
вип. 2	-16 c ⁻¹	+5 c ⁻¹	+5 рад	-4 рад	-2 рад	+1 рад				
вип. 3	-16 c ⁻¹	+5 c ⁻¹	+5 рад	+4 рад	-2 рад	+1 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 11

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-3 c ⁻¹	+14 c ⁻¹	-2 рад	+1 рад	+4 рад	+2 рад	$t_f = ? , c$	$x_1(t) = ? , \text{рад}$	$x_2(t) = ? , \text{рад}$	$u(t) = ? , c^{-1}$
вип. 2	-3 c ⁻¹	+14 c ⁻¹	-2 рад	-1 рад	+4 рад	+2 рад				
вип. 3	-3 c ⁻¹	+14 c ⁻¹	-2 рад	-1 рад	+4 рад	-2 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 12

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-20 c ⁻¹	+4 c ⁻¹	+6 рад	-5 рад	-8 рад	-2 рад	$t_f = ?$, с	$x_1(t) = ?$, рад	$x_2(t) = ?$, рад	$u(t) = ?$, c ⁻¹
вип. 2	-20 c ⁻¹	+4 c ⁻¹	+6 рад	+5 рад	-8 рад	-2 рад				
вип. 3	-20 c ⁻¹	+4 c ⁻¹	+6 рад	+5 рад	-8 рад	+2 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [c⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [c⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 13

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-15 c ⁻¹	+1.5 c ⁻¹	+2 рад	-5 рад	-4 рад	-1 рад	$t_f = ?$, c	$x_1(t) = ?$, рад	$x_2(t) = ?$, рад	$u(t) = ?$, c ⁻¹
вип. 2	-15 c ⁻¹	+1.5 c ⁻¹	+2 рад	+5 рад	-4 рад	-1 рад				
вип. 3	-15 c ⁻¹	+1.5 c ⁻¹	+2 рад	+5 рад	-4 рад	+1 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [c⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [c⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 14

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-20 c⁻¹	+10 c⁻¹	-2 рад	+1 рад	+2.5 рад	+4 рад	$t_f = ?, c$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, c^{-1}$
вип. 2	-20 c⁻¹	+10 c⁻¹	-2 рад	-1 рад	+2.5 рад	+4 рад				
вип. 3	-20 c⁻¹	+10 c⁻¹	-2 рад	-1 рад	+2.5 рад	-4 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.

Додаток D: РЗКП 04 – Індивідуальне завдання до Розділу 04

письмового звіту з дисципліни «Комп'ютерна практика»

Донбаська державна машинобудівна академія, Кафедра автоматизації виробничих процесів
рівень вищої освіти – перший (бакалаврський)

спеціальність – № 151 – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»;

ОПП – «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

РЗКП 04. Варіант 15

Задано за умовою задачі: Нехай регульований рух динамічної системи визначається системою диференціальних рівнянь першого порядку ван-дер-полівського типу у таб. 1.

Таблиця 1 – Система визначальних рівнянь для задачі нелінійного програмування

$\begin{cases} \left(\frac{d(x_1(t))}{dt} \right) = \left((1 - (x_2(t))^2) \cdot x_1(t) \right) - x_2(t) + u(t); \\ \left(\frac{d(x_2(t))}{dt} \right) = x_1(t); \\ (x_1(0) = x_{10}); (x_2(0) = x_{20}); \\ (x_1(t_f) = x_{1f}); (x_2(t_f) = x_{2f}); \\ u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}; \end{cases}$	$\begin{cases} J = t_f; \\ \min(t_f) = ? \\ x_1 = x_1(t) = ? \\ x_2 = x_2(t) = ? \\ u = u(t) = ? \end{cases}$
---	---

Наразі числові значення параметрів задачі нелінійного програмування задані у таб. 2.

Таблиця 2 – Числові значення для задачі оптимальної швидкодії для 3х випадків руху

Задані числ. знач-ня для оберн. край. зад. ($J = t_f$) нелін. прогр.							Знайти для 3х вип. руху			
N вип.	обмеж. на упр.		почат. фаз. точ.		кінц. фаз. точ.		час t_f	кор. 1 $x_1(t)$	кор. 2 $x_2(t)$	упр. $u(t)$
	u_{\min}, c^{-1}	u_{\max}, c^{-1}	$x_{10}, \text{рад}$	$x_{20}, \text{рад}$	$x_{1f}, \text{рад}$	$x_{2f}, \text{рад}$				
вип. 1	-2.5 c ⁻¹	+15 c ⁻¹	-4 рад	+3 рад	+7 рад	+1 рад	$t_f = ?, c$	$x_1(t) = ?, \text{рад}$	$x_2(t) = ?, \text{рад}$	$u(t) = ?, c^{-1}$
вип. 2	-2.5 c ⁻¹	+15 c ⁻¹	-4 рад	-3 рад	+7 рад	+1 рад				
вип. 3	-2.5 c ⁻¹	+15 c ⁻¹	-4 рад	-3 рад	+7 рад	-1 рад				

Знайти: Із застосуванням обчислювальних можливостей безкоштовного програмного забезпечення JModelica.org із розширенням Optimica скласти акаузальні алгоритми та запропонувати відповідні *.mor та *.ru файли для чисельного розв'язку поставленої задачі оптимальної швидкодії ($J = t_f$) у формі задачі оберненої крайової задачі нелінійного програмування щодо визначення, за який мінімальний проміжок часу ($t_f = ?$) [с] можна здійснити найшвидше переміщення керованого рухомого об'єкту із початкового фазового положення $[(x_{10}); (x_{20})]$ у кінцеве фазове положення $[(x_{1f}); (x_{2f})]$ шляхом прикладення керуючого сигналу оптимального управління $u(t)$, якщо на значення керуючого сигналу $u(t)$ [с⁻¹] накладено певні фізичні обмеження $u_{\min} \leq u(t) \leq u_{\max}$ (таб. 1 –2). Також здійснити чисельне визначення та виконати графічні побудови відповідних функціональних залежностей від поточного часу t [с] руху для величини керуючого сигналу $u = u(t) = ?$ [с⁻¹], а також для графіків першої фазової координати (змінної стану x_1) $x_1 = x_1(t) = ?$ [рад] та другої фазової координати (змінної стану x_2) $x_2 = x_2(t) = ?$ [рад] рухомого керованого об'єкту.

Розглянуто і затверджено на засіданні кафедри автоматизації виробничих процесів,
протокол № ___ від _____

Зав. кафедри АВП, професор
Викладач, доцент

Марков О.Є.
Періг О.В.