

# **Obsah**

<b>1</b>	<b>Úvod - modelování systémů na počítačích</b>	<b>6</b>
1.1	Vytvoření abstraktního modelu	7
1.2	Vytvoření simulačního modelu	7
1.3	Simulace	8
<b>2</b>	<b>Základní pojmy z teorie systémů</b>	<b>9</b>
2.1	Prvek systému	10
2.2	Prvky se stejným chováním	11
2.3	Charakteristika systému	12
2.4	Systém	14
2.5	Okolí systému	15
2.6	Izomorfí charakteristiky, izomorfní systémy	16
2.7	Chování systému	17
2.8	Systémy se stejným chováním	17
2.9	Definice podsystému	18
2.10	Homomorfní systémy	20
2.11	Klasifikace prvků systému a systémů	21
2.11.1	Spojité a diskrétní prvky	21
2.11.2	Prvky s deterministickým a nedeterministickým chováním	23
2.11.3	Systémy se spojitým chováním	24
2.11.4	Systémy s diskrétním chováním	26
2.11.5	Systémy s kombinovaným chováním	28
2.11.6	Systémy s deterministickým, nedeterministickým a stochastickým chováním	28
2.12	Citlivost systému na parametry	28
<b>3</b>	<b>Modelování spojitých systémů</b>	<b>31</b>
3.1	Úvod	31
3.2	Popis spojitých dynamických systémů	31
3.2.1	Modelování stacionárních lineárních systémů	33
3.2.2	Modelování nestacionárních a nelineárních systémů	38
3.2.3	Řešení soustav diferenciálních rovnic	40
3.2.4	Systémy popsané parcíálními diferenciálními rovnicemi	40
3.3	Spojité simulační jazyky	42
3.4	Numerické metody pro řešení spojitých systémů	43
3.4.1	Základní pojmy	44
3.4.2	Základní problémy implementace metody	45
3.4.3	Jednokrokové metody	47
3.4.4	Vícekrokové metody	51
3.4.5	Metody pro řešení tuhých ("stiff") soustav obyčejných diferenciálních rovnic	55
3.5	Principy výstavby programových prostředků pro modelování spojitých systémů	60
3.5.1	Pojem funkční blok, klasifikace funkčních bloků	60
3.5.2	Třídění a uspořádání funkčních bloků	63
3.5.3	Překladače simulačního jazyka	67
<b>4</b>	<b>Systémy hromadné obsluhy a jejich analytické modely</b>	<b>69</b>
4.1	Systém hromadné obsluhy	69
4.2	Náhodné procesy	70
4.2.1	Úvod	70
4.2.2	Markovovy procesy, Markovovy řetězce	74
4.2.2.1	Markovovy řetězce	74
4.2.2.2	Markovovy procesy	76
4.3	Modely systému hromadné obsluhy	78
4.3.1	Kendallová klasifikace	78
4.3.2	Markovovské systémy	79
4.3.2.1	Obecné řešení	79
4.3.2.2	Systém M/M/1	81
4.3.2.3	Frontové řady	84
4.3.2.4	Systémy M/M/n	85
4.3.2.5	Systémy s omezenou délkou fronty	88
<b>5</b>	<b>Modelování náhodných jevů a metoda Monte Carlo</b>	<b>91</b>
5.1	Náhodné veličiny	91
5.2	Generování náhodných veličin	95
5.3	Transformace rovnoměrného rozložení na požadovaný typ rozložení	98
5.4	Nejužívanější rozložení pravděpodobností náhodných veličin	103
	Spojité náhodné veličiny	103

5.4.2	Diskrétní náhodné veličiny	112
5.5	Testování náhodných čísel	114
5.5.1	Testy rovnoměrnosti rozložení	115
5.5.2	Testy náhodnosti rozložení	116
5.5.3	Testování transformovaných rozložení	118
5.6	Metoda Monte Carlo	119
5.6.1	Příklad použití metody Monte Carlo pro řešení Dirichletovy úlohy z oblasti parciálních diferenciálních rovnic	121
6	<b>Modelování a simulace diskrétních systémů</b>	125
6.1	Diskrétní simulační jazyky	125
6.2	Aplikace Petriho sítí v modelování a simulaci	129
6.2.1	Paralelní systém a jeho řídící struktura	129
6.2.2	Petriho síť jako model paralelního systému	129
6.2.3	Definice Petriho sítě	130
6.2.4	Evoluce Petriho sítě	131
6.2.5	Modelování pomocí podmínek a událostí	133
6.2.6	Nezávislé a konfliktní události	134
6.2.7	Modelování procesů	135
6.2.8	Sdílené zdroje	136
6.2.9	Kvaziparalelní zpracování procesů	138
6.2.10	Modelový čas, časovaná Petriho síť	139
6.2.11	Hierarchie v Petriho sítí	141
6.2.12	Interpretace Petriho sítě	142
6.2.13	Inhibitory	143
6.2.14	Barvená Petriho síť	144
6.2.15	Jednoduchý příklad CPN - alokace zdrojů	144
6.2.16	Dynamické chování CPN	147
6.2.17	Modelování podmínek a událostí pomocí CPN	147
6.2.18	Modifikace CPN	148
7	<b>Popis simulační knihovny SIMLIB</b>	150
7.1	Úvod	150
7.2	Objektově orientovaná simulace	150
7.3	Struktura simulačního programu	152
7.3.1	Popis modelu	152
7.3.1.1	Vytváření a rušení objektů	153
7.3.2	Řízení simulace	154
7.3.3	Výstupy modelu	154
7.3.4	Modelový čas	155
7.3.5	Prostředky pro práci s náhodnými veličinami	155
7.3.6	Monitorování změn objektů	156
7.4	Diskrétní simulace	156
7.4.1	Procesy	156
7.4.2	Události	157
7.4.3	Kvaziparalelní provádění procesů v SIMLIB	157
7.4.4	Zařízení	157
7.4.5	Sklad	159
7.4.6	Sběr statistik	160
7.4.7	Příklad diskrétního modelu	161
7.5	Spojitá simulace	162
7.5.1	Standardní třídy pro spojité simulaci	163
7.5.2	Třída Integrator	163
7.5.3	Nelinearity	164
7.5.4	Stavové bloky	164
7.5.5	Příklad spojitého modelu	165
7.6	Kombinovaná simulace	166
7.6.1	Stavové podmínky a stavové události	166
7.6.2	Třída BoolCondition	167
7.6.3	Příklad kombinovaného modelu	167
8	<b>Simulace číslicových systémů</b>	169
8.1	Úrovně popisu číslicových systémů	169
8.2	Základní pojmy a techniky používané při modelování	172
8.2.1	Prostředky pro popis obvodu	172
8.2.2	Model signálu	173
8.2.3	Modely zpoždění	174
8.2.4	Simulační algoritmus	176
8.2.5	Simulátory řízené tabulkami	180

8.3	Zvláštnosti modelování unipolárních obvodů	183
8.4	Simulace poruch	186
8.5	Simulační systém OrCAD/VST	189
8.5.1	Základní vlastnosti simulátoru	189
8.5.2	Příprava pro simulaci	190
8.5.3	Příkazy simulátoru	191
8.6	Knihovny simulátoru	195
8.7	Simulace na úrovni meziregistrových přenosů	197
8.8	Charakteristika jazyka VHDL	199
<b>9</b>	<b>Stručná referenční příručka SIMLIB . . . . .</b>	<b>203</b>
9.1	Hierarchie tříd SIMLIB (zjednodušeno)	203
9.1.1	Třída aBlock . . . . .	203
9.1.2	Třída aCondition . . . . .	204
9.1.3	Třída aQueue . . . . .	204
9.1.4	Třída Blash - vůle v převodech . . . . .	204
9.1.5	Třída BoolCondition - stavová podmínka . . . . .	205
9.1.6	Třída Entity . . . . .	205
9.1.7	Třída Event . . . . .	206
9.1.8	Třída Facility . . . . .	207
9.1.9	Třída Frict - tření . . . . .	208
9.1.10	Třída Graph . . . . .	209
9.1.11	Třída Histogram . . . . .	209
9.1.12	Třída Hyst - hysterese . . . . .	210
9.1.13	Třída Input . . . . .	210
9.1.14	Třída Insv - necitlivost . . . . .	211
9.1.15	Třída Integrator . . . . .	211
9.1.16	Třída Lim - omezení . . . . .	212
9.1.17	Třída Process . . . . .	213
9.1.18	Třída Qntzr - kvantizátor . . . . .	214
9.1.19	Třída Queue . . . . .	214
9.1.20	Třída Relay - relé . . . . .	215
9.1.21	Třída SimObject . . . . .	216
9.1.22	Třída Stat . . . . .	216
9.1.23	Třída Status - stavová proměnná . . . . .	216
9.1.24	Třída Store . . . . .	217
9.1.25	Třída TStat . . . . .	218
9.1.26	Třída Variable . . . . .	219
9.2	Standardní objekty a proměnné	219
9.3	Standardní funkce . . . . .	220
9.4	Generátory náhodných čísel . . . . .	221
9.5	Poznámky k implementaci SIMLIB na počítačích IBM PC	222
<b>A</b>	<b>Model víceprocesorového počítačového systému . . . . .</b>	<b>223</b>
A.1	Vymezení modelu	223
A.2	Síťový model systému	224
A.3	Model systému založený na procesech	225
<b>Literatura . . . . .</b>		<b>227</b>