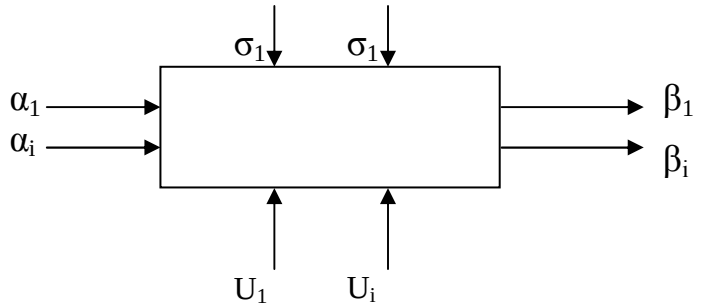
УДК 621.865.8

О. Данилюк А. Горкуненко
(Тернопільський державний технічний університет імені Івана Пулюя)

МОДЕЛЬ КЕРУВАННЯ І ФОРМАЛІЗОВАНИЙ ОПИС ФУНКЦІЙ КЕРУВАННЯ

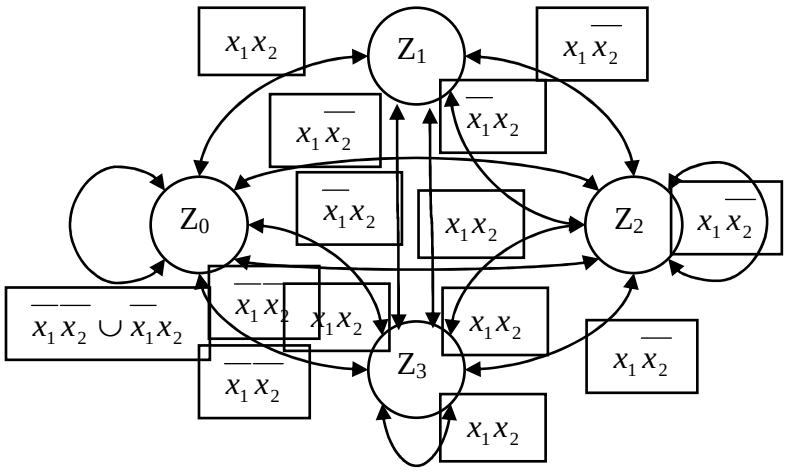
Дана система керування має два вихідних впливи *β*. Система повинна виконувати зчитування звітної інформації про стан клієнта або проводити перевірку часових параметрів в залежності від вхідних параметрів α, випадкових впливів σ та керуючих впливів *U*. Математичною моделлю даної системи є функція від всіх розглядуваних параметрів Q(t) = (α,β,U,σ);



σ – випадкові впливи;

U – керуючи впливи.

Виходячи із технічної задачі будемо вважати, що система має два вхідних сигнали двійкового типу: $x_1 = 1$ – Запущений часовий лічильник;
$x_1 = 0$ – не запущений часовий лічильник; $x_2 = 1$ – непотрібно блокувати Клієнт (є DBF-файл для програмування); $x_2 = 0$ – потрібно блокувати Клієнт .
Використовуючи таблицю зміни станів та таблицю виходів побудуємо граф функціонування із вказанням вхідних значень.



Рівняння математичної моделі системи керування запишеться:

$$y_1 = x_1\overline{x_2} \cup x_1x_2 = x_1; \qquad y_2 = \overline{x_1}x_2 \cup x_1x_2 = x_2$$

Аналізуючи рівняння математичної моделі можна зробити висновок, що система керування є комбінаційною.

ЛІТЕРАТУРА

1. Є.Буров Комп’ютерні мережі. Львів: Бак, 1999.-468с.