

VIII Міжнародна конференція

КОНТРОЛЬ І УПРАВЛІННЯ
В СКЛАДНИХ СИСТЕМАХ
(КУСС-2005)

Вінниця
24-27 жовтня 2005 року

Тези доповідей

VIII International Conference

MEASUREMENT AND CONTROL
IN COMPLEX SYSTEMS
(MCCS - 2005)

Vinnytsia
24-27 October 2005

Abstracts

Вінницький національний технічний університет
Інститут кібернетики НАН України
Національний технічний університет України КПІ
Інститут інженерів з електротехніки та електроніки, Українська секція
Львівський національний технічний університет “Львівська політехніка”

Vinnitsia National Technical University (VNTU)
Institute of Cybernetics of National Academy of Sciences of Ukraine
National Technical University of Ukraine Kyiv Polytechnic Institute
Institute of Electrical Engineering and Electronics (IEEE), Ukrainian Section
Lviv National Technical University “Lvivska Politechnica”

VIII Міжнародна конференція

КОНТРОЛЬ І УПРАВЛІННЯ В СКЛАДНИХ СИСТЕМАХ (КУСС-2005)

**Тези доповідей восьмої науково-технічної конференції
м. Вінниця, 24 – 27 жовтня 2005 року**

VIII International Conference

MEASUREMENT AND CONTROL IN COMPLEX SYSTEMS (MCCS - 2005)

**Vinnitsia 24-27 October 2005
Abstracts**

УНІВЕРСУМ-Вінниця
2005

УДК 681.5
К65

Друкується за рішенням Вченої ради Вінницького національного технічного університету Міністерства освіти і науки України

Відповідальний редактор В. М. Дубовой

*Рецензенти: Кузьмін І. В., д. т. н.
Осадчук В. С., д. т. н.*

К 65 **Контроль і управління в складних системах. (КУСС-2005).** Тези доповідей восьмої міжнародної науково - технічної конференції. м. Вінниця, 24—27 жовтня 2005 року. — Вінниця: УНІВЕРСУМ-Вінниця», 2005. — 305 с.

Збірка містить тези доповідей VIII Міжнародної конференції з контролю і управління у складних системах за чотирма основними напрямками: теоретичні основи контролю та керування, програмні та технічні засоби контролю та керування, контроль та керування в різних галузях, оптимальні та адаптивні системи контролю та керування.

УДК 681.5

Мокін Б., Розводюк М., Сторчак В. (Україна, Вінниця)

РОЗРОБКА ПРОГРАМИ ДЛЯ ПРОЕКТУВАННЯ РОЗКЛАДУ РУХУ ЕЛЕКТРОТРАНСПОРТУ

Питання правильного та зручного складання нових розкладів руху засобів електротранспорту на маршрутах, а також корегування та вдосконалення старих моделей розрахунку розкладу руху електротранспорту при мінімальній затраті часу та зусиль завжди є актуальним.

Як зазначалося в роботі [1], існує декілька програм, націлених на вирішення даного питання. Однак, з різних причин їх застосування не завжди призводить до прийнятного результату. Тому розробка власних програм, прийнятних як за технологічними показниками, так і за економічними критеріями, що враховують місцеві особливості, є доцільною.

В цій же роботі [1] викладено принцип побудови розкладу руху, на основі якого розроблено узагальнену модель функціонування електротранспорту та побудовано алгоритм функціонування програми проектування розкладу руху, який реалізує запропоновану модель. Використовуючи отримані результати, розроблено програму «Розрахунок розкладу руху електротранспорту» з врахуванням особливостей функціонування електротранспорту у місті Вінниці. Нині вона знаходиться на стадії доробки та впровадження у Вінницькому підприємстві «Трамвайно-тролейбусне управління».

Програмний комплекс містить в собі такі можливості:

- перегляд і корегування вхідної інформації, яка використовується для розрахунку розкладу руху електротранспорту;
- перегляд і корегування півгодинної матриці;
- розрахунок, перегляд, корегування розкладів руху електротранспорту;
- перегляд і друк хронологічної таблиці руху маршруту;
- складання суміщеного розкладу руху декількох маршрутів для будь-якого контрольного пункту;
- друк всіх необхідних документів.

В програмі «Розрахунок розкладу руху електротранспорту» закладено:

- вид електротранспорту;
- сезон року;
- код виду дня;
- код дії розкладу (поточний чи майбутній);
- часові інтервали дня.

Часові інтервали можуть змінювати свої межі при необхідності. Для розрахунку або перегляду раніше розрахованого розкладу потрібно лише проставити необхідні параметри та натиснути відповідну клавішу (кнопку інтерфейсу). Якщо всі параметри були введені вірно, то на екрані монітору з'явиться модель розкладу руху, в іншому випадку – програма генерує повідомлення про помилку при введенні вхідних даних або про їхню відсутність.

Півгодинна матриця використовується для попереднього планування розкладу руху. В ній в півгодинному масштабі містяться дані про рух кожного випуску, дані про час роботи в обох змінах (якщо немає другої зміни то поле залишається порожнім), коди станцій початку та закінчення роботи. Ці дані в подальшому використовуються для розрахунку розкладу, тобто визначають кількість машин на маршруті, станції початку та закінчення роботи, а також станції розміщення обідніх перерв.

Література

1. Мокін Б. І., Розводюк М. П., Сторчак В. Г. Розробка розкладу руху електротранспорту // Вісник Вінницького політехнічного інституту. – 2005.