

## **20333 Алгоритмы синхронизации детерминированных систем с нелинейной динамикой**

<b>Введение</b>	<b>2</b>
<b>1 Теоретическая часть</b>	<b>4</b>
<b>2 Обзорная часть</b>	<b>8</b>
<b>2.1 Имитационное моделирование</b>	<b>8</b>
<b>2.2 Система автоматизации имитационных исследований GPSS World</b>	<b>11</b>
<b>2.3 Диаграмма классов</b>	<b>17</b>
<b>3 Описание программной реализации</b>	<b>19</b>
<b>3.1 Модуль данных проекта (класс TdmData)</b>	<b>19</b>
<b>3.2 Главная форма приложения</b>	<b>35</b>
<b>3.3 Форма «Блоки модели»</b>	<b>45</b>
<b>3.4 Форма «Устройства»</b>	<b>49</b>
<b>3.5 Форма «Список будущих событий FEC»</b>	<b>53</b>
<b>3.6 Форма «Имена»</b>	<b>57</b>
<b>3.7 Форма «Очереди»</b>	<b>60</b>
<b>3.8 Форма «Значения»</b>	<b>65</b>
<b>Заключение</b>	<b>69</b>
<b>Список использованных источников</b>	<b>71</b>