## Westfälische Wilhelms-Universität Münster

## Übung Modellierung und Analyse von Dynamischen Systemen, WiSe 17/18

Betreuer: Carina Pilch

Autoren: Edenfeld, Lemke, Moser, Schinke

Blatt SpaceEx

## Aufgabe 1

**a**)

Das in der Aufgabe beschriebene Model ist als Typ LHA II des Linearen Hybrid Automaten unterzuordnen. Die Ableitungen von a und b sind dabei weder Konstanten oder Intervalle, welche dem Typen LHA I unterzuordnen wären. Es handelt stattdessen bei sämtlichen Ableitungen um Funktionen, welche zu nicht linearen Veränderungen über Zeit führen.

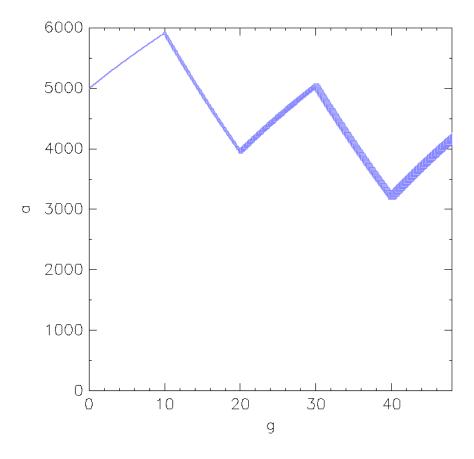
b)

Hier Bild der Automaten und Networks und so

**c**)

```
\begin{array}{l} a == 5000 \; \& \\ b == 5000 \; \& \\ discharging\_rate == 200 \; \& \\ charging\_rate == -100 \; \& \\ g == 0 \; \& \\ min\_charge == 10 \; \& \\ max\_charge == 10 \; \& \\ min\_discharge == 10 \; \& \\ max\_discharge == 10 \; \& \\ t\_charge == 0 \; \& \\ t\_discharge == 0 \; \& \\ loc(KineticBatteryModel\_1) == normal\_charging \; \& \\ loc(controller\_1) == charging \end{array}
```

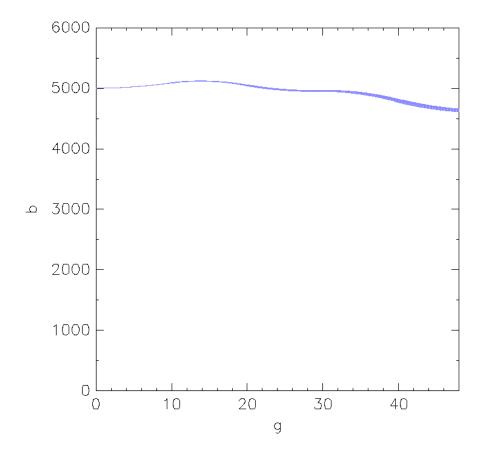
d)



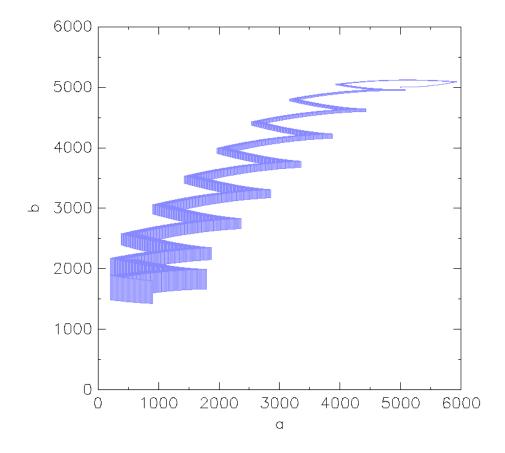
In dieser Abbildung ist in den beginnenden 10 Sekunden ein Ladevorgang in a zu sehen. Sobald jedoch die Anforderung a > b erfüllt ist, wird durch den Recovery Effect Ladung von a an b abgegeben. Aus diesem Grund ist nach 10 Sekunden ein Abfall zu erkennen, wodurch a nicht vollständig bis 6000 aufgeladen wird.

Ist die Anforderung a>b im weiteren Verlauf erneut nicht erfüllt, kommt es zu einer Umkehrung des Recovery Effects, wodurch a erneut aufgeladen wird. Dieser Vorgang wechselt sich entsprechend ab und es kommt zu Wiederholungen, wie an dem Auf- und Abstieg von a im obigen Graphen zu sehen ist.

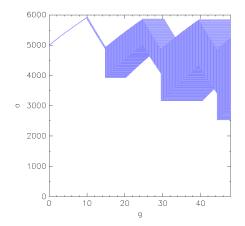
**e**)

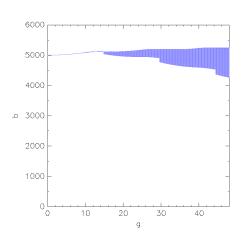


f)

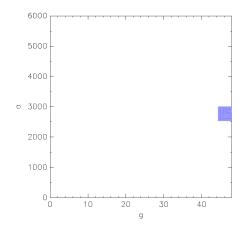


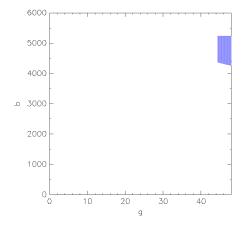
 $\mathbf{g})$ 





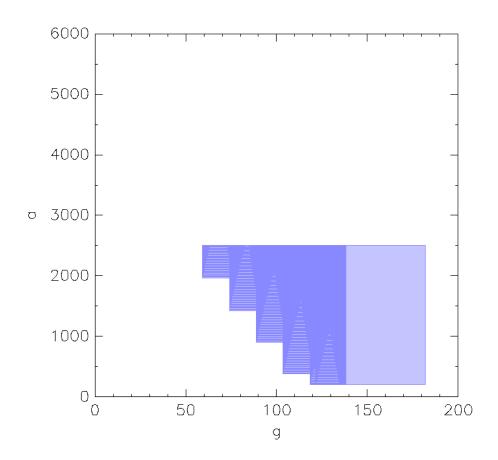
h)





i)

j)



k)

