



DIPLOMATERVEZÉSI FELADAT

Veress Gábor

Villamosmérnök hallgató részére

Keretrendszer energetikai felügyeletelez

A villamosenergetikai rendszerekben egyre inkább elvárássá válik, hogy a felhasználóhoz közeli hálózatrészeken is távolról felügyelhető, és vezérelhető elemeket, például távolról is vezérelhető kismegszakítókat telepítsenek. A hatékonyúság és a biztonság növelése egyaránt célja lehet az ilyen fejlesztéseknek.

Az ebben rejlő lehetőségek megvizsgálására érdemes olyan keretrendszert kidolgozni, melyben mérésre és beavatkozásra képes kis bonyolultságú végponti elemeket egy adatbázissal támogatott monitorozó komponenssel kötünk össze. Az adatgyűjtés eredményét egy felügyeleti logika dolgozhatja fel, és ennek döntéseit a végpontokat vezérlő információként használhatjuk fel. A teszteléshez és a hatások elemzéséhez a végponti elemek működésének és bemeneteinek szimulációjára is szükség van.

A rendszer stabilitásának növeléséhez célszerű a komponenseket konténer-környezetben futtatni, és a redundanciájukat, illetve skálázhatóságukat biztosítani.

A hallgató feladatai a következők:

- Tekintse át az egyszerű energetikai eszközök felügyeletét ellátó megoldásokat!
- Azonosítsa a szükséges komponenseket, és tervezze meg a keretrendszert!
- Valósítsa meg a monitorozás, az adattárolás, és a felügyeleti logika komponenseit és azok kommunikációját, figyelembe véve az alapvető biztonsági elvárásokat is!
- Készítsen skálázható, konténeralapú komponenseket, és hangolja össze az elemek működését Kubernetes segítségével!
- Alkalmazzon redundanciát a hálózatban is, és javasoljon megoldást a végponti elemek megbízható kezelésére!
- Dolgozzon ki a működés tesztelésére alkalmas szkenáriókat, melyek pillanatnyi állapotokat, vagy időzített változásokat szimulálnak, és ezek segítségével értékelje a rendszer működését hibamentes állapotban, és egyes egyszerű hibák esetében!

Tanszéki konzulens: Dr. Zsóka Zoltán docens

Külső konzulens:

Budapest, 2025. március 3.

Dr. Imre Sándor
egyetemi tanár
tanszékvezető

Konzulensi vélemények:

Tanszéki konzulens: Beadható, Nem beadható, dátum:

aláírás:

Külső konzulens: Beadható, Nem beadható, dátum:

aláírás:



Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Villamosmérnöki és Informatikai Kar
Hálózati Rendszerek és Szolgáltatások Tanszék

Keretrendszer energetikai felügyeletéhez

DIPLOMATERV

Készítette
Veress Gábor

Konzulens
dr. Zsóka Zoltán

2025. november 8.

Tartalomjegyzék

Kivonat	i
Abstract	iii
1. Bevezetés	1
2. Meglévő megoldásokkal összehasonlítása	2
2.1. Meglévő ipari megoldások	2
2.1.1. Schneider Power Monitoring Expert	2
2.1.1.1. Alapfunkciók	2
2.1.1.2. Előnyök	3
2.1.2. Siemens SIMATIC Energy Suite	3
2.1.2.1. Alapfunkciók	3
2.1.2.2. Előnyök	3
2.2. Saját megoldás	4
3. Keretrendszer	5
3.1. Rendszerarchitektúra áttekintése	5
3.2. Eszközök	6
3.2.1. Végpontok	6
3.2.1.1. ESP8266 és AC árammérő szenzorok	6
3.2.1.2. Mért eszközök	8
3.3. Kommunikáció	10
3.3.1. ESP8266 és Szerver között (Wi-Fi és REST API)	10
3.3.2. Modbus	10
3.4. Standardizált rendszer	11
3.4.1. Áttekintés	11
3.4.2. Tervezési célok és követelmények	11
4. Max–min fair (water-filling) elosztás	13
4.1. Elméleti háttér és cél	13
4.1.1. Motiváció és cél	13
4.1.2. Definíció (max–min fair)	13
4.1.3. Feltöltés (water-filling)	13
4.1.4. Algoritmus és bonyolultság	13
4.1.5. Tulajdonságok	14
4.2. A vezérlőben alkalmazott megvalósítás	14
4.2.1. Kapcsolat a rendszer komponenseivel	14

4.2.2. Példák	15
4.2.3. Implementációs részletek	15
5. Komponensek megvalósítása	16
5.1. Végpontok	16
5.1.1. Autótöltő	16
5.1.1.1. Bevezetés	16
5.1.1.2. Megvalósítás	17
5.1.1.3. Mérési adatok elküldése	17
5.1.1.4. Main loop	17
5.1.1.5. Kommunikáció	17
5.1.1.6. Modbus kommunikáció vezérléshez	17
5.1.2. Megszakító	18
5.1.2.1. Hardver	18
5.1.2.2. Szoftver	18
5.2. Kontroll szerver	19
5.3. Adatbázis	19
5.3.1. Prometheus adatgyűjtés kezelése	20
5.3.2. Prometheus lekérdezések kezelése	20
5.4. Grafana alapú megjelenítés	21
5.4.1. Az áramok vizualizálása és riasztások a Grafanában	21
5.4.1.1. A Dashboard	22
6. Kubernetes integráció	23
6.1. Bevezetés	23
6.2. A Docker Compose és Kubernetes áttekintése	23
6.3. Rendszerarchitektúrája	24
6.4. A Docker Compose beállítások konvertálása Kubernetes manifesztekké	25
6.4.1. Névtér- és konfigurációkezelés	25
6.4.2. Deployment-ek és Service-ek	25
6.4.3. Perzisztens tárolók kezelése	25
6.4.4. Szolgáltatások elérhetővé tétele és hálózati konfiguráció	26
6.4.5. Telepítés és tesztelés	26
6.5. Nagy elérhetőségű rendszer implementációja	26
6.5.1. Replikák megvalósítása	27
6.5.2. KubeADM	28
7. Szöveges interfések a szimulációhoz	29
7.1. Cél és áttekintés	29
7.2. Bemeneti szövegfájlok	30
7.2.1. thresholds.txt – küszöbök és maximum megengedhető áram	30
7.2.2. esp{x}_schedule.txt – idősoros bemenet	30
7.3. sim_control.txt – futtatási állapot	30
7.4. Kimeneti szövegfájl	30
7.4.1. output.txt – idősoros kimenet	30
7.5. Időkezelés és futtatás	31
7.6. Reprodukálhatóság és feldolgozhatóság	31
7.7. Rövid példa – beállítás → kimenet	31

8. Fejlesztői panel (Dev Panel)	33
8.1. Cél és szerep	33
8.2. Architektúra áttekintése	33
8.3. Fő funkciók és munkamenet	33
8.4. Backend API (elérések)	34
8.5. Biztonsági és korlátok	34
8.6. Kiterjeszthetőség	34
8.7. Dev Panel módosítások	35
8.7.1. Motiváció és cél	35
8.7.2. Fő fejlesztések	35
8.7.3. Felépítés és API változások	36
8.7.4. UI szervezés (<i>Scenarios</i> kártya)	36
8.7.5. Használati munkafolyamat	37
9. Rendszertesztek és bemutató szcenáriók	39
9.1. Tesztek megvalósítása	39
9.2. Bemenetek és állapot	40
9.3. Várt viselkedés	40
9.4. Szcenáriók és elfogadási kritériumok	41
9.4.1. Alaptesztek: Start/Stop/Reset/Clear	41
9.4.2. Alulterhelés: nincs korlátozás	42
9.4.3. Térhelés, azonos igények: fair 3/3/3 allokáció	44
9.4.4. Dinamikus újraelosztás: a nagy felhasználó kap teret	45
9.4.5. Megszakító hiszterézis	47
9.4.6. Leállított mód (STOPPED)	49
10. Összefoglalás és kitekintés	52
Ábrák jegyzéke	54
Táblázatok jegyzéke	55
Irodalomjegyzék	55

HALLGATÓI NYILATKOZAT

Alulírott *Veress Gábor*, szigorló hallgató kijelentem, hogy ezt a diplomatervet meg nem engedett segítség nélkül, saját magam készítettem, csak a megadott forrásokat (szakirodalom, eszközök stb.) használtam fel. minden olyan részt, melyet szó szerint, vagy azonos értelemben, de átfogalmazva más forrásból átvettettem, egyértelműen, a forrás megadásával megjelöltetem.

Hozzájárulok, hogy a jelen munkám alapadatait (szerző(k), cím, angol és magyar nyelvű tartalmi kivonat, készítés éve, konzulens(ek) neve) a BME VIK nyilvánosan hozzáférhető elektronikus formában, a munka teljes szövegét pedig az egyetem belső hálózatán keresztül (vagy autentikált felhasználók számára) közzétegye. Kijelentem, hogy a benyújtott munka és annak elektronikus verziója megegyezik. Dékáni engedélyteljes titkosított diplomatervek esetén a dolgozat szövege csak 3 év elteltével válik hozzáférhetővé.

Budapest, 2025. november 8.

Veress Gábor
hallgató

Kivonat

Az elosztott villamosenergia-felhasználás (elektromos járműtöltők, lokális termelők, intelligens fogyasztók) gyors terjedése új követelményeket támaszt a mérés–döntés–beavatkozás ciklus automatizálásával szemben. A dolgozat egy olyan, nyílt forrású és konténerizált keretrendszeret mutat be, amely alacsony költségű végponti eszközöket (ESP8266 alapú mérő/vezérlő csomópontokat), egy Python-alapú kontrollszerzettet, idősoros adatkezelést (Prometheus) és vizualizációt (Grafana) integrál egy egységes, skálázható megoldásba. A cél egy könnyen reprodukálható és testreszabható rendszer megtervezése és megvalósítása, amely képes valós idejű felügyeletre, riasztásra és igazságos beavatkozásra korlátos erőforrások mellett.

A javasolt architektúra a mérést és a vezérlést tiszta interfészkekkel választja szét. A végpontok nem invazív szenzorokkal gyűjtött villamos mennyiségeket exportálnak Prometheus-kompatibilis metrikákkal. A központi kontrollkomponens (Python/Flask) REST API-n keresztül fogadja és feldolgozza a méréseket, majd ipari környezetben elterjedt protokollon, Modbus/TCP-n keresztül hajt végre beavatkozásokat (például áramkorlát beállítása EV-töltőkön). A komponensek konténerekben futnak, fejlesztői és labor környezetben Docker Compose biztosítja az orkesztrációt, míg nagyobb rendelkezésre állás és terhelés esetén Kubernetes-alapú üzemeltetési minta alkalmazható. A felügyeletet és az elemzést grafikus irányítópultok támogatják, riasztási feltételek és diagnosztikai nézetek mellett.

A rendszer kulcseleme egy max–min fair („water-filling”) allokációs elvű szabályozó, amely egy előre rögzített globális áramkeretet tartat be több versengő fogyasztó között. Az algoritmus a kisebb igényeket preferálja, majd a fennmaradó kapacitást olyan módon osztja szét, hogy a fogyasztók „vízszintje” kiegyenlítődjön, minimalizálva az igazságtalanságot. A megközelítés determinisztikus, egyszerűen paraméterezhető, és jól illeszthető valós idejű döntésekhez, hiszterézissel és időzítéssel kiegészítve a lengések elkerülésére. A szabályozó a mérésekből származó idősoros adatokon dolgozik, és szcenárió-alapú szabályok mentén (időablakok, prioritások, határértékek) állítja elő a beavatkozási parancsokat.

A megvalósítást laboratóriumi és szimulációs környezetben értékeltük. A laborban több, ESP8266-alapú csomópont gyűjtött terhelési adatokat valós idejű vizualizációval, miközben a kontrollkomponens dinamikusan korlátozta a fogyasztókat a megadott áramkereten belül. A szimulációs csővezeték determinisztikus bemenetekkel (küszöbök, ütemezések, vezérlési szkriptek) tette lehetővé különböző terhelési profilkot és hibaesemények reprodukálását, az algoritmus stabilitásának és reagálóképességének vizsgálatára. A tapasztalatok szerint a rendszer képes a keretek pontos követésére, a túllépések gyors csillapítására és az erőforrások igazságos elosztására, miközben az üzemeltetési komplexitás a konténerizáció miatt kezelhető marad.

A dolgozat fő hozzájárulásai a következők: (i) egységesített, Prometheus-kompatibilis mérési/vezérlési interfész energetikai végpontokhoz; (ii) max–min fair elosztást megvalósító beavatkozási szabályozó integrációja ipari protokollokkal; (iii) konténer-alapú referenciaimplementáció Docker Compose és Kubernetes mintákkal; (iv) Grafana alapú üzemviteli és diagnosztikai irányítópultok; (v) reprodukálható szimulációs és tesztkörnyezet. A keretrendszer kutatás-fejlesztési, oktatási és *proof-of-concept* célokra egyaránt alkalmas, és transzparens, költséghatékony alternatívát kínál a zárt, gyártóspecifikus megoldásokkal szemben.

Kulcsszavak: energetikai felügyelet; ESP8266; Prometheus; Grafana; Docker; Kubernetes; Modbus/TCP; max–min fair; water-filling; idősoros adatbázis; terheléselosztás.

Abstract

The rapid proliferation of distributed electricity use (electric vehicle charging, local generation, intelligent loads) imposes new requirements on automating the measure-decide-act loop. This thesis presents an open-source, containerized framework that integrates low-cost edge devices (ESP8266-based sensing/actuation nodes), a Python control service, time-series data handling (Prometheus), and visualization (Grafana) into a unified, scalable solution. The goal is to design and implement a reproducible and customizable system capable of real-time monitoring, alerting, and fair actuation under constrained resources.

The proposed architecture separates measurement from control through clean interfaces. Edge nodes collect electrical quantities using non-invasive sensors and export them as Prometheus-compatible metrics. The central control component (Python/Flask) ingests and processes these measurements via a REST API, and executes interventions over an industry-standard protocol (Modbus/TCP), for example setting current limits on EV chargers. All components run in containers: in development and lab environments orchestration is handled by Docker Compose, while for higher availability and load a Kubernetes-based deployment pattern is applied. Operations and analysis are supported by graphical dashboards with alert conditions and diagnostic views.

A key element of the system is a max-min fair (“water-filling”) allocation controller that enforces a pre-set global current budget across multiple competing consumers. The algorithm prioritizes smaller demands, and distributes remaining capacity so that consumers’ “fill levels” equalize, thereby minimizing unfairness. The approach is deterministic, easy to parameterize, and well-suited to real-time decisions, complemented by hysteresis and timing to avoid oscillations. The controller operates on time-series measurements and generates actuation commands according to scenario-based rules (time windows, priorities, thresholds).

The implementation was evaluated in both laboratory and simulation environments. In the lab, multiple ESP8266-based nodes acquired load measurements with real-time visualization, while the control component dynamically curtailed consumers within the specified current budget. The simulation pipeline, with deterministic inputs (thresholds, schedules, control scripts), enabled reproduction of diverse load profiles and fault events to study the algorithm’s stability and responsiveness. Results indicate accurate budget tracking, rapid damping of overshoots, and fair resource allocation, while operational complexity remains manageable thanks to containerization.

The primary contributions are: (i) a unified, Prometheus-compatible measurement/control interface for energy endpoints; (ii) integration of a max–min fair allocation controller with industrial protocols; (iii) a container-based reference implementation with Docker Compose and Kubernetes patterns; (iv) Grafana-based operational and diagnostic dashboards; and (v) a reproducible simulation and test environment. The framework suits research, education, and *proof-of-concept* use cases, offering a transparent and cost-effective alternative to closed, vendor-specific solutions.

Keywords: energy monitoring and control; ESP8266; Prometheus; Grafana; Docker; Kubernetes; Modbus/TCP; max–min fair; water-filling; time-series database; load allocation.

1. fejezet

Bevezetés

A növekvő igények az elektromos energiafelhasználás hatékonyságára, a hálózatüzemeltetés biztonságára és az üzemeltetési költségek csökkentésére egyre inkább megkövetlik a fogyasztóhoz közeli hálózatrészek folyamatos megfigyelését és szükség esetén távoli irányítását. A korszerű épületüzemeltetésben ezért olyan megoldásokra van szükség, amelyek lehetővé teszik a *mérést*, *adataggregációt* és *vezérlést*, továbbá az általam tervezett megoldás nyílt szabványokra és könnyen skálázható szoftveres komponensekre épül így csökkentve a költségeket. Dolgozatom célja egy ilyen, moduláris és konténerizált keretrendszer elkészítése energetikai felügyeletezhez, amely alacsony költségű végponti eszközöket (ESP8266 alapú mérő/vezérlő végpontokat), egy Python-alapú vezérlőrendszert, idősoros adatbázist (Prometheus) és vizualizációs felületet (Grafana) kapcsol össze.

A rendszer lényegi eleme egy *water-filling* allokációs elv alkalmazása az erőforrások igazságos szétosztására, amikor egy globális áramkeretet kell betartani. Ez a szabályozó előnyben részesíti a kis igényeket és a fennmaradó kapacitást egyenlően osztja el a nagy fogyasztók között. A megközelítés egyszerű, determinisztikus és robusztus, ezért választottam valós idejű erőforrás elosztásra.

A dolgozatban ismertetett megoldás *nyílt forrású* és *költséghatékony* alternatívát nyújt az ipari ökoszisztémákhoz képest. Bár ezek a gyártói rendszerek széles körű megfelelőséget és 24/7 támogatást kínálnak, a jelen keretrendszer előnye az *átláthatóság*, a *rugalmas bővíthetőség* és a *gyors testreszabhatóság*, ami különösen kutatás-fejlesztési, oktatási és *fejlesztési* célokra értékes.

A dolgozat céljai:

- Egy egységesített, konténerizált keretrendszer tervezése és implementálása energetikai felügyeletezhez.
- Végponti eszközök (ESP8266) hatékony adatgyűjtése.
- Központi vezérlő megvalósítása Python/Flask alapokon, REST API-val és Modbus/TCP beavatkozással.
- Igazságos terheléselosztás (water-filling) beépítése.
- A rendszer vizualizációja Grafanával.

Röviden a rendszer célja, hogy *gyakorlatias*, *bővíthető* és *reprodukálható* min-tát adjon energetikai felügyeleti rendszerekhez, megkönnyítse a mérés-döntés-beavatkozás zárt rendszerű megvalósítását nyílt szabványok és elterjedt eszközökkel.

2. fejezet

Meglévő megoldásokkal összehasonlítása

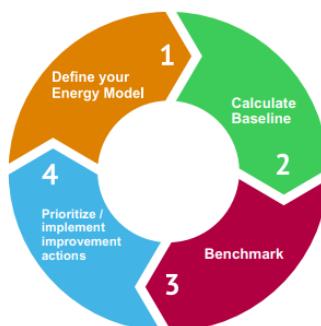
2.1. Meglévő ipari megoldások

2.1.1. Schneider Power Monitoring Expert

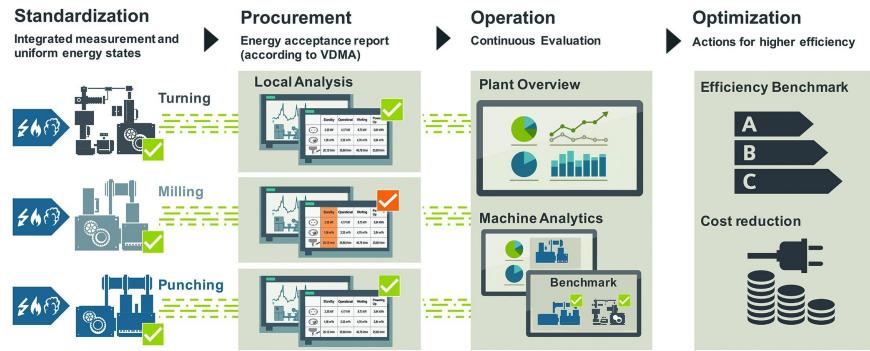
2.1.1.1. Alapfunkciók

- Segít csökkenteni a meddő teljesítmény termelést és az ebből keletkező büntetéseket.
- Saját számlát készít, a helyi mérések alapján, hogy összehasonlítási alap legyen a számlákhoz.
- Segít elszámolhatóságot biztosítani alszámlázáshoz.
- Berendezések teljesítményét és várható élettartamát ellenőrzi.
- Valós idejű adatfigyelés, riasztás és energiafolyamatok vezérlése a létesítményen belül.
- Azonosítja a potenciális áramminőségi problémákat a hálózatában, és értesíti erről a személyzetet.

[3]



2.1. ábra. Schneider Electric PME model[3]



2.2. ábra. Siemens EMS model[15]

2.1.1.2. Előnyök

Az energiamérési rendszer használata átlagban 24%-kal csökkentette a fogyasztást, és 30%-al a költségeket.

Mivel folyamatos megfigyelés és beavatkozás lehetséges, a problémák korai szakaszában orvosolhatóak így ezeket 22%-al lehet csökkenteni. Ez a tudatosság csökkenteni a hiba utáni visszaállítások idejét is. Ezenkívül segít a mögöttes problémák megtalálásában is.[3]

2.1.2. Siemens SIMATIC Energy Suite

2.1.2.1. Alapfunkciók

A Siemens SIMATIC Energy Management rendszere integrált tehát nem csak megfigyelésre alkalmas hanem vezérlésre is. A már létező TIA Portal keretrendszerükbe épül és így egy helyen elérhető a többi rendszerükkel. Ez szintén egy moduláris és skálázható rendszer. Megfelel az ISO 50001 szabványnak, és ez is alkalmazható terhelés figyelésre számlázásra és rendszerelemzésre, mint az előzőleg taglalt rendszer.[15]

2.1.2.2. Előnyök

- Terepi szintű integráció saját és más eszközökkel. Figyelve itt az egyedi eszközökre.
- Gyártás szintű felügyelet. Üzem szintű energia fogyasztást lehet vele figyelni.
- Nagyobb rendszerekben vállalati szintű energiaelemzés, ahol több helyszín között is lehet felügyelni.
- Ezentúl alkalmas beavatkozásra is. Amennyiben túl nagy a fogyasztás képes fogyasztókat leválasztani távolról is akár.

2.2. Saját megoldás

Egy mondatban: a saját eszközökkel (ESP-8266 + Prometheus + Grafana + Python) sokkal olcsóbb és könnyebben módosítható, de a Schneider EcoStruxure Power Monitoring Expert (PME) és a Siemens SIMATIC Energy Suite olyan pontosságot, energiaminőség-elemzést, ISO-50001-megfelelőséget és 24/7-es gyártói támogatást biztosít, aminek megvalósítása nagy munkát és pénzt igényelne.

Jellemző	Nyílt forráskódú megoldás	Schneider PME	Siemens Energy Suite
Peremű eszközök	ESP8266 + CT	PowerLogic / ION & PowerTag mérők, megszakítók, átjárók	S7-1500 PLC + Sentron PAC, 7KM PAC, megszakítók
Adatátvitel	Wi-Fi és HTTPS REST	Modbus/TCP	PROFINET
Adatbázis	Prometheus	Beépített SQL Express	Integrált WinCC SQL archívum
Vizualizáció	Grafana	Webalapú HTML5 irányítópult	WinCC HMI képernyő
Analitika	Ami lekódolásra kerül	Harmonikus, villódzás, EN 50160 megfelelés	Automatikus terheléskikapcsolás ISO 50001
Licenc költségek	Nincs	Eszközcsomagok: 5-től korlátlanig; 50-es csomag tízezer eurós nagyságrend	Futtatási licenc eszközönként ezer eurós nagyságrend
Tipikus ár 50 mérőpontra	kb. 1 000 € (panelek + szenzorok + szerver)	kb. 10 ezer € (mérők + licenc + szerver)	kb. 10 ezer € (mérők, PLC, licencek, TIA Portal)
Támogatás	Közösségi támogatás; nincs hivatalos tanúsítvány	Gyártói 24/7, ISO 50001	Gyártói 24/7, TÜV EN 13849

2.1. táblázat. Rendszeráttekintés - összehasonlítás

3. fejezet

Keretrendszer

3.1. Rendszerarchitektúra áttekintése

Az áramérzékelők (áramváltó bilincsek) mérik az elektromos áramot és az adatokat egy ESP8266 gyűjti, ezek pedig a központi vezérlőhöz táplálják, amely vezérlőparancsokat küld visszafelé az elektromos járművek töltőinek a megengedett áram beállításához.

Az ESP8266-alapú érzékelőcsomópontok minden egyik elektromos töltőnél el vanak helyezve, hogy valós időben mérjék a töltőáramot. Ezek pedig Wi-Fi-n keresztül küldik el az adatokat egy Python Flask alkalmazást futtató vezérlőhöz, amely összesíti a méréseket és kiadja a vezérlőparancsokat.

Maguk az töltők Modbus kommunikációval rendelkeznek, ezért a Modbus protokollon keresztül fogadják a távolról érkező utasításokat (esetünkben a megengedett áram beállítását). Mindegyik töltő saját címmel rendelkezik a soros hálózaton.

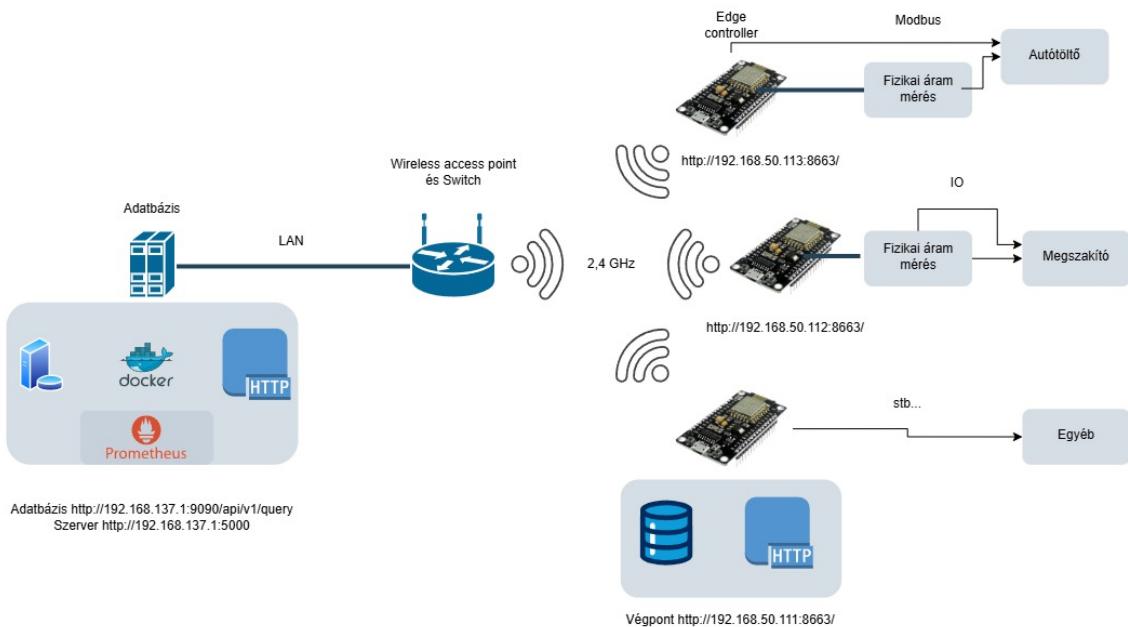
Az ESP8266 csomópontok csak az adatok két oldalú továbbadásáért felelősek, aktuális adatokat küldenek a szervernek, míg a Flask szerver döntéshozatalt hajt végre és parancsokat ad ki a töltőknek. Az érzékelés és a vezérlés szétválasztása leegyszerűsíti a végpont tervezését és a feldolgozást a szerver oldalon központosítja, ami növeli a robosztusságot.

A Flask szerver egy Prometheus idősoros adatbázissal dolgozik (ami külön konténer alapú szolgáltatásként fut), ez naplózza az összes mérést a megfigyeléshez és elemzéshez. Az összes kiszolgálóoldali összetevő (a Flask alkalmazás, a Modbus interfész és a Prometheus) a Docker használatával van konténerben tárolva a felhőalapú környezetben történő egyszerű telepítés érdekében. Az architektúra a következőket tartalmazza:

- **ESP8266 érzékelő csomópontok:** Wi-Fi csatlakozású mikrokontrollerek minden végponton (legyen az töltő, megszakító, stb...), amelyek a csatlakoztatott érzékelőkön keresztül mérik a váltakozó áramot.
- **Wi-Fi hálózat:** Ami biztosítja, hogy a végpontok tudjanak kommunikálni a központi szerverrel. Mindegyik csomópont csatlakozik a helyi Wi-Fi-hez és HTTPS-kéréseken keresztül adatokat küld a szerver REST API-jának.
- **Flask alapú központi szerver:** Helyi szerveren vagy cloud környezetben is futhat. Mérési adatokat fogad az ESP8266 csomópontoktól, feldolgozza és tárolja

azokat és ahogy már említettem Modbus segítségével vezérlőjeleket küld az EV-töltőknek.

- Modbus kommunikációs kapcsolat: Összekapcsolja a végpontokat a töltőkkel. Ez esetünkben Modbus/TCP over Ethernet. A végpontok Modbus masterként működnek, és minden elektromos töltő egy Modbus slave eszköz.
- Prometheus adatbázis: Idősoros adatbázis, amely összegyűjti és tárolja a mért értékeket (pl. áramok, töltőállapotok, megszakító állapotok) a Flask szerverről valós idejű megfigyeléshez és későbbi elemzéshez.
- Docker containerek: A Flask szerver és a Prometheus Docker-tárolókban fut, így megvalósul a mikroszolgáltatás alapú összeállítás, ami akár helyi szerveren, akár modern felhő natív rendszeren jól fut. A Docker biztosítja, hogy az összes szükséges függőséget (Python-könyvtárak stb.) így megkönnyítve az üzemeltetés dolgát, és lehetővé teszi a rendszer megbízható méretezését vagy replikálását.



3.1. ábra. Rendszerarchitektúra

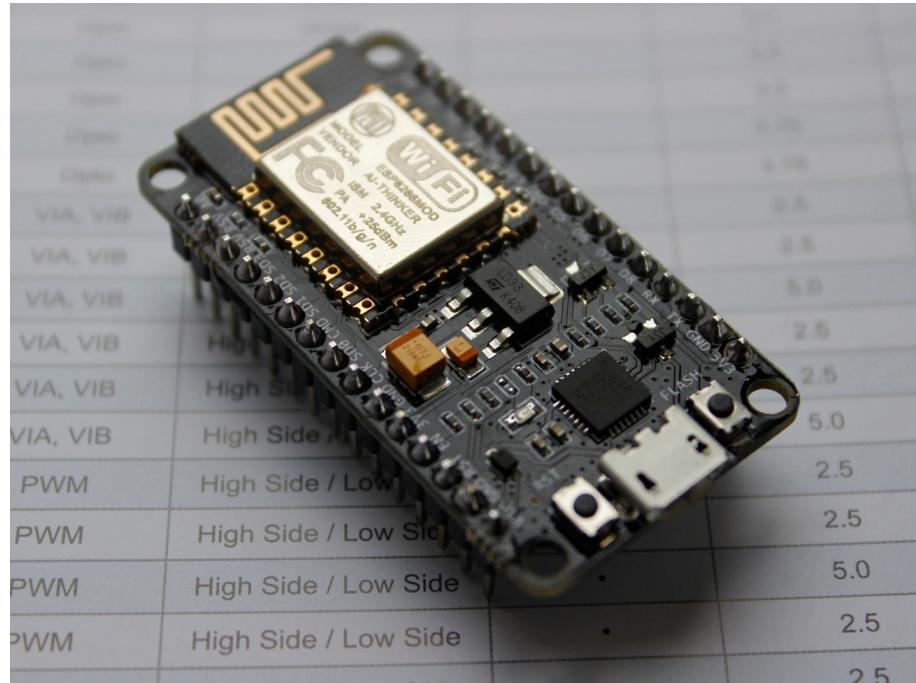
3.2. Eszközök

3.2.1. Végpontok

3.2.1.1. ESP8266 és AC árammérő szenzorok

A pontos árammérés minden elektromos töltőnél kritikus a rendszer számára. Az ESP8266-ot (NodeMCU) nem invázív váltakozóáram-érzékelőkkal párosítva használjuk a megfelelő áramkörök által felvett áramerősségi mérésére. Egy megfelelő érzékelő az YHDC SCT-013 sorozatú bilincses áramtranszformátor, például az SCT-013-030

modell, ami 30 A AC feszültségre van méretezve. Az SCT-013 egy osztott magú áramváltó így könnyű a csatlakozása, ez a tápkábelnek feszültség alatt álló vezetéke köré kerül, és nincs szükség közvetlen elektromos érintkezésre a vezetővel. Ez az érzékelő a kábelben átfolyó árammal arányos kis váltakozó feszültséget ad ki. Különösen az SCT-013-030 körülbelül 0-1 V AC (effektív) kimenetet produkál 0-30 A mérésekor. [8]



3.2. ábra. NodeMCU (ESP8266) [13]

Ez a feszültségtartomány kompatibilis az ESP8266 analóg-digitális átalakítójával az analóg bemenetén, amely a legtöbb ESP8266 kártyán 0-1 V-ot tud olvasni (a NodeMCU kártyák tartalmaznak beépített feszültségesztőt, amely lehetővé teszi a 3,3 V-os bemenetet). Így az SCT-013-030 0-1 V-os kimenete közvetlenül az analóg bemenetre rakható. Az SCT-013 érzékelők, amelyek feszültséggá kimenettel rendelkeznek, már rendelkeznek belső ellenállással, így nincs szükség további terhelésre. [12]

Mindkét esetben szükséges egy csatoló áramkör az érzékelőhöz: A CT AC kimenete 0 V ha nincsen semmi behatás, de az ESP8266 ADC nem tudja leolvasni a negatív feszültséget. Ezért elkell tolunk az értékeket ehhez kell két ellenállás, amelyek feszültségesztőt alkotnak a 3,3 V-os tápegységgel, hogy az érzékelő kimenetét a skála közepére rakjuk. Lényegében az érzékelő két vezetéke csatlakozik: az egyik az ADC bemenethez, a másik pedig a középponthoz körülbelül 1,65 V a 3,3 V-os tápmiatt. [12]

Mindegyik ESP8266 tápellátást kap lehetőleg 5 V-os USB-adapterrel az EV-töltő kiegészítő tápellátásával és az analóg bemeneten keresztül olvassa le a CT-érzékelőjét. A mikrokontroller a megírt kódot futtatja, csatlakozik a Wi-Fi-hez, és folyamatosan méri az áramerősséget. Ezt úgy küldi a szervernek, hogy már könnyű legyen prometheusnak tovább küldeni.



3.3. ábra. SCT-013 áramváltó [10]

3.2.1.2. Mért eszközök

Különböző eszközök mérését hajtok végre egy hálózatban, amiknél, más paraméterek mérésére van szükségünk.

Ilyen eszközök a megszakítók, itt érzékelnünk kell:

- **Megszakítók:**

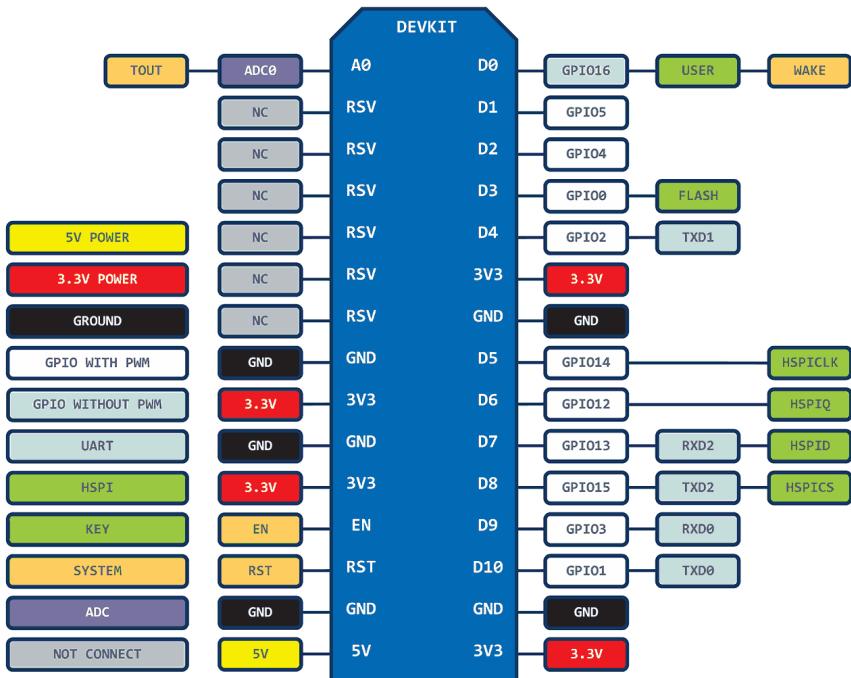
- Pillanatnyi áramerősség
- Állapotjelzés
- Hibajel
- Túlterhelés figyelmeztetések

- **Autótöltők:**

- Pillanatnyi áram
- Állapot (csatlakoztatva, tölt, hiba, stb...)

- **Szekrények:**

- Hőmérés
- Gázelemzés (füst érzékelés)



3.4. ábra. Pinout [7]

A mérések egy mikrokontrollerbe vannak beprogramozva, sok esetben, hogy a megfelelő és helyileg feldolgozható jelet kapjunk valamilyen hardverre van szükség, ez átalakítja az eredeti jelet. Ilyen például az áram méréséhez használt áramváltó és sűtő ellenállás, jellemzően a nagyobb áramokat 5 A-re transzformáljuk egy áramváltóval.

Esetünkben maga az ESP8266 chip az analóg bemenetén 0 és 1 volt közötti jelszintet vár, viszont a nodeMCU környezet már végez az áramkörön feszültség áttalakítást így a bemeneti skála változik 0 és 3,3 volta.

Ha áramméréseket áramváltóval akarjuk megvalósítani akkor az áramváltó 5 A-es maximum kimenetét kell a kontroller 3,3 v-os maximum bemenetére alakítani. Ezt egy sönt ellenállással tudjuk megvalósítani.

$$R = \frac{U}{I} = \frac{3.3 \text{ V}}{5 \text{ A}} = 660 \text{ m}\Omega \quad (3.1)$$

1. egyenlet: Áramméréshez használt sönt ellenállás értéke

$$P = U \times I = 3.3 \text{ V} \times 5 \text{ A} = 16.5 \text{ W} \quad (3.2)$$

2. egyenlet: A sönt ellenállás

A számítások után látszik, hogy olyan ellenállásra van szükség, ami $R = 660m\Omega$ ellenállással rendelkezik és legalább 16,5 W teljesítményt el tud diszipálni folyamatos terhelés melett is.

3.3. Kommunikáció

3.3.1. ESP8266 és Szerver között (Wi-Fi és REST API)

A kommunikációhoz az ESP8266 végpontok Wi-Fi-t használnak a mérések továbbítására a vezérlő Flask szerverre. Indításkor minden ESP8266 csatlakozik a konfigurált Wi-Fi hozzáférési ponthoz.

```
(pl. WiFi.begin(ssid, jelszó))
```

Itt az ESP8266 beépített WiFi könyvtárat használtam. [18] A csatlakozást követően a csomópont képes HTTP vagy esetünkben HTTPS kéréseket küldeni a szerver IP-címére. Egy egyszerű RESTful API-t implementáltam a Flask szerveren az adatok fogadásához. minden fizikai végpont Prometheus adatbázis jellegű kommunikációhoz is használt végponton hirdeti a mért adatait.

```
app.run(host="0.0.0.0", port=6000, ssl_context=('cert.pem', 'key.pem'))
```

```
http://<szerver_ip>:6000/metrics
```

A JSON adatstruktúra a következő:

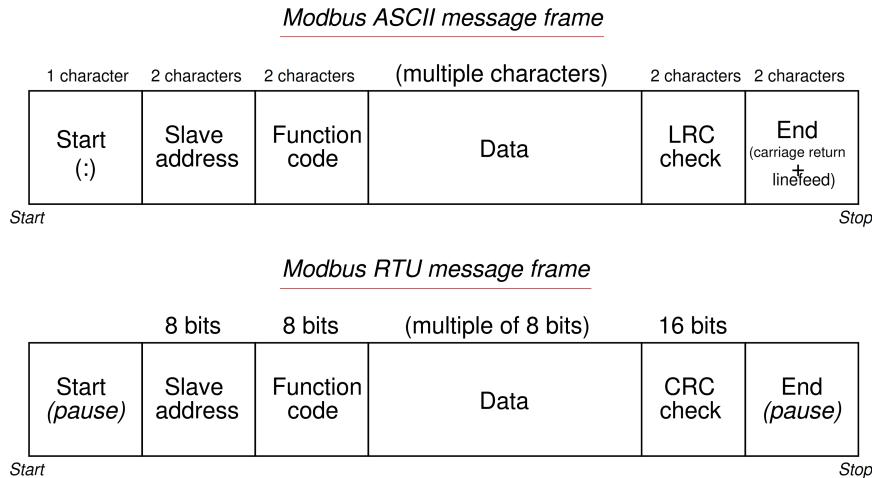
```
def metrics():
    return jsonify({
        "simulator_id": simulator_id,
        "current": current_value,
        "state": "plugged in" if charger_on else "plugged out",
        "max_current": max_current
    })
```

A Wi-Fi kommunikáció itt nem követeli meg, hogy az ESP8266 ismerje a szerver címét, mert csak GET parancsokat használtam. Itt a kiszolgáló fix IP-címmel rendelkezhet a LAN-ban. Elég viszont, ha a szerver ismeri a végpontok IP címeit, amit viszont könnyű megadni és frissíteni. Kezdetben titkosítatlan HTTP-t használtam, viszont ezt később frissítettem a valódi telepítési környezethez hasonló HTTPS-el. Szerencsére az ESP8266 képes kezelni a TLS-t.

3.3.2. Modbus

A vezérlő oldalon a szerver a Modbus protokollt használja az EV-töltőkkel való kommunikációhoz. A Modbus egy széles körben elterjedt protokoll az ipari rendszerekben elektronikus eszközök csatlakoztatására. Eredetileg PLC-k közötti Kommunikáció kialakítására használták. A mi beállításunkban a szerver Modbus masterként van konfigurálva, és minden EV töltő Modbus slave eszköz (Modbus/TCP). A Modbuson keresztül a szerver képes regisztereket olvasni a töltőkről, és regisztereket írni. Ezzel áttudtam írni a töltőben a maximális áramértéket amit engedélyezett. [17]

A képen Modbus RTU soros kommunikáció összeállítása látszik. Ebben a rendszerben Modbus TCP rendszert használunk. Ez igazából csak annyit csinál, hogy TCP keretekbe foglalja a már előbb felsorolt kommunikációt.



3.5. ábra. Modbus adatstruktúra [9]

3.4. Standardizált rendszer

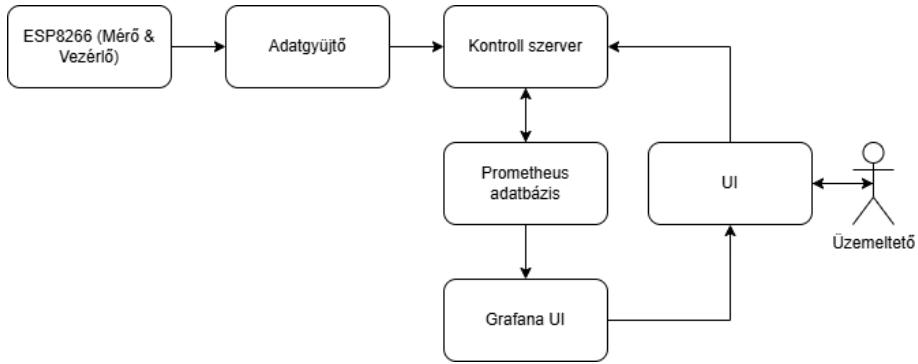
3.4.1. Áttekintés

Direkt úgy állítottam össze a rendszert, hogy az moduláris, konténeres keretrendszer tudjon képezni. Ez így lehetővé teszi az épületek energiagazdálkodásához szükséges komponensek gyors integrációját, leginkább az EV-töltőkre és a megszakítópanelekre fókuszálva. Az adat tárolást (Prometheus), vezérlő API-kat és vizualizációt (Grafana) szabványosítja ebben az esetben, hogy egyszerűsítse a demo környezeteket és a termelési környezetben bevezetéseket is.

3.4.2. Tervezési célok és követelmények

- Plug-and-Play alkatrészek: A felhasználók új érzékelőket vagy vezérlőket önálló szolgáltatásként telepíthet, amíg az kompatibilis a keretrendszer eszközeivel.
- Szabványosított mérési API: Itt egyszerűen minden komponens Prometheus-formátumú metrikákat exportál HTTPS-n keresztül.
- Vezérlő: A Python-alapú ControlServer REST protokollon keresztül irányítja az eszközöket.
- Konténerizált környezet: minden mikroszolgáltatás konténerekben fut; az orchestrálist, pedig Kubernetes segítségével oldottam meg.
- Skálázhatóság és bővíthetőség: Könnyedén skálázható ez a környezet, hozzá lehet adni új erőforrástípusokat, és integrálni új eszközöket, mint ütemezés vagy akár valamelyen ML elemzés.

Mivel kubernetesben telepíthető a keretrendszer minden komponense konténerként fut és a cluster szolgáltatásai gondoskodnak arról, hogy a Python ControlServer, az ESP8266-hoz kapcsolódó adapterek, valamint a Prometheus és Grafana minden elérhetők és skálázhatók legyenek.



3.6. ábra. Keretrendszer architektúra

A Python ControlServer egy Deployment formájában jön létre, ezt egy Service köti össze a belső hálózaton belül. A Deployment manifest-jében TLS tanúsítványokat tartalmazó Secret hivatkozik a HTTPS tanúsítványokra, így minden REST hívás titkosított csatornán zajlik. A control serveren belül a Flask alapú REST API két fő végpontot kínál: az egyik a /metrics, ami Prometheus kompatibilis formátumban szolgáltatja az aktuális fogyasztási metrikákat, a másik pedig a vezérlőhívások fogadására van fenntartva ahol lehet új áramkorlátokat beállítani az EV töltők számára.

Az ESP8266 szenzorok microservice-ként jelennek meg a rendszerben: minden egyik egy Deployment, ami tartalmazza a hardverrel kommunikáló sorospor adaptort. Ezek a podok HTTPS-en jelentkeznek be a ControlServer-nél, és folyamatosan kiszolgálják a /metrics végpontjukat. A Prometheus-ban lekonfiguráljuk, hogy a Prometheus scrapper felvegye őket a targetek közé. A felhasználó, ha új eszközt telepít és megadja a `prometheus.io/scrape: "true"` és `prometheus.io/path: "/metrics"` értékeket. Így plug and play módon csatlakozható tetszőleges új érzékelők vagy vezérlők.

A Prometheus egy StatefulSet formájában fut és PersistentVolumeClaim segítségével tárolja el az adatbázist, így újraindítás esetén se vesznek el az adatok. A scrape konfiguráció paramétereit ConfigMapben lehet megtenni. A Grafana Deployment mellé szintén egy PVC került a dashboard-ok mentéséhez és ConfigMapben keresztül lehet dashboard-okat definiálni. Az útválasztó SSL-terminációja után a felhasználó hozzá fér az irányítópulthoz.

A skálázhatóságot HorizontalPodAutoscaler biztosítja: ha egy pod CPU- vagy memória használata átlépi a beállított küszöböt, Kubernetes automatikusan podokat indít. Ez a felépítés lehetővé teszi, hogy a cluster pillanatnyi terhelésének megfelelően bővítsük a kapacitást, akár kibőtve külső linux VM-re.

4. fejezet

Max–min fair (water-filling) elosztás

4.1. Elméleti háttér és cél

4.1.1. Motiváció és cél

A szimulált fogyasztók áramigénye (d_i) időben változik. Adott egy globális, maximum áramérték $B = \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$ amperben, ennél a tényleges összáram nem lehet nagyobb. A cél egy olyan kiosztás a_i meghatározása, amely (i) nem lépi túl az egyes igényeket ($0 \leq a_i \leq d_i$), (ii) a teljes kereten belül marad ($\sum_i a_i \leq B$), (iii) és *fair* a kis igényűekkel szemben, azaz a kis igények teljesülnek először, a fennmaradó kapacitás pedig egyenlő alapról oszlik meg.

4.1.2. Definíció (max–min fair)

Egy $a = (a_1, \dots, a_n)$ kiosztás *max–min fair*, ha bármely más megengedett y esetén, ha létezik i úgy, hogy $y_i > a_i$, akkor létezik j olyan, hogy $a_j \leq a_i$ és $y_j < a_j$. Intuíció: csak a már *kisebb* részesedésűek rovására lehet növelni bárki juttatását. [21]

4.1.3. Feltöltés (water-filling)

A max–min fair kiosztás felírható egyetlen paraméterrel:

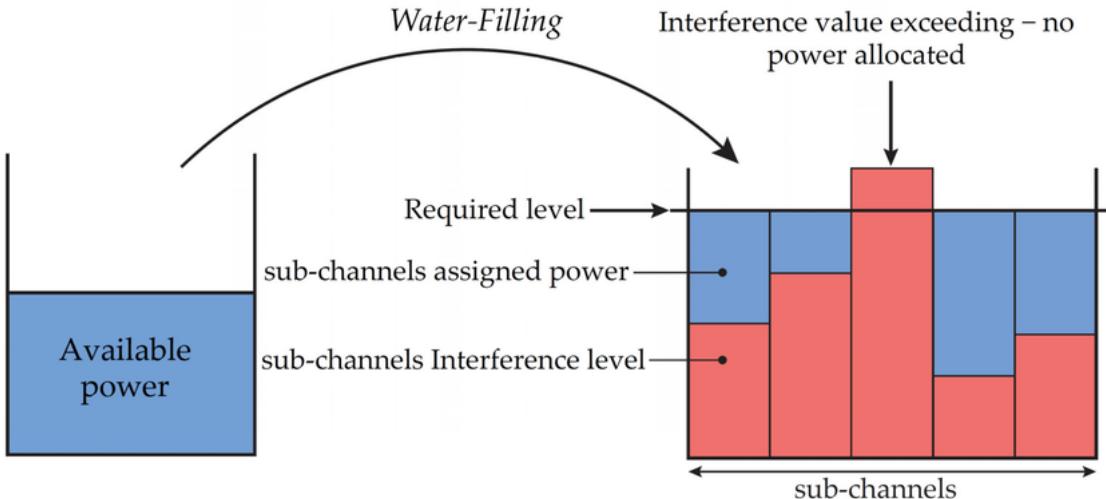
$$a_i = \min\{d_i, \lambda\}, \quad \text{ahol} \quad \sum_{i=1}^n \min\{d_i, \lambda\} = B. \quad (4.1)$$

A λ vízszint úgy választandó, hogy a keret pont kiteljen (vagy ha $\sum_i d_i < B$, akkor $\lambda \geq \max_i d_i$, vagyis nincs korlát).

4.1.4. Algoritmus és bonyolultság

Gyakorlati, determinisztikus eljárás (progresszív töltés):

1. Rendezzük az igényeket növekvő sorrendbe: $d_{(1)} \leq \dots \leq d_{(n)}$.



4.1. ábra. Water-filling elve telekomunikációban. [16]

2. Iteráljuk $k = 1..n$: feltételezzük, hogy az első k igény teljesül ($a_{(i)} = d_{(i)}$, $i \leq k$), és a maradék $B_k = B - \sum_{i=1}^k d_{(i)}$ egyenlő szinten oszlik meg a még nyitott $n - k$ elemre. A jelölt vízszint: $\lambda_k = B_k/(n - k)$.
3. Ha $\lambda_k \leq d_{(k+1)}$, megtaláltuk a vízszintet: az összes hátralévő $a_{(i)} = \lambda_k$ (és a korábbiak $d_{(i)}$).
4. Ha minden $d_{(i)}$ teljesül és még marad keret, akkor nincs korlátozás: $a_i = d_i$.

A rendezés miatt az időbonyolultság $O(n \log n)$. A megvalósított vezérlőben egy ekvivalens, iteratív *progresszív* algoritmus fut, amely kis elemszámon szintén gyors és stabil.

4.1.5. Tulajdonságok

- **Egyenlő szint elve:** a λ alatti igények teljes, a λ felettiek λ -ig kapnak. Így a kis igényűek sosem szenvednek hátrányt.
- **Monotonitás:** ha a keret B nő, akkor λ nem csökken, és senki kiosztása nem csökken.
- **Határhelyzetek:** ha $\sum_i d_i \leq B \rightarrow$ nincs cap (végtelen korlát). Ha $B = 0 \rightarrow$ minden $a_i = 0$.

4.2. A vezérlőben alkalmazott megvalósítás

4.2.1. Kapcsolat a rendszer komponenseivel

A vezérlő igényekből (`raw_current`) számolja a limiteket a fenti elv szerint a `ALLOC_MAX_TOTAL` kereten. A *megszakító* (breaker) logika ettől független, a *mért*, *tényleges* áramhoz viszonyít (`BREAKER_MAX_TOTAL`, `BREAKER_MIN_TOTAL`) biztonsági rétegként.

4.2.2. Példák

Klasszikus példa. $d = [10, 10, 100]$, $B = 90 \Rightarrow a = [10, 10, 70]$ (a két kicsi teljesül, a maradék egy szinten oszlik meg).

Vegyes igények. $d = [3, 8, 8, 20]$, $B = 25 \Rightarrow$ rendezve az első igény (3) teljesül, a maradék 22 három felé oszlik: $a = [3, 7.33, 7.33, 7.33]$ A.

4.2.3. Implementációs részletek

A limitek csak $\pm 10^{-3}$ A változás felett frissülnek a fogyasztók felé (zajcsillapítás), a „nincs korlát” állapotot nagy INF_CAP érték reprezentálja. Ha a nyers igény összeg a keret alá esik, a limitek feloldódnak.

5. fejezet

Komponensek megvalósítása

5.1. Végpontok

5.1.1. Autótöltő

5.1.1.1. Bevezetés

A rendszer egy ESP8266 mikrokontroller köré épül, amely két elsődleges funkciót lát el:

- Árammérés: Folyamatosan méri az autótöltők által felvett elektromos áramot. Összegyűjti és a Prometheus, egy népszerű nyílt forráskódú felügyeleti rendszerrel kompatibilis formátumban jelenti ezeket a mérési adatokat, hogy a rendszerben egységes adatstruktúrákat használjunk.
- Vezérlő interfész: Emellett olyan mechanizmust biztosít, ami Modbus parancsokon keresztül vezérli az autótöltőket.



5.1. ábra. Autótöltő [4]

5.1.1.2. Megvalósítás

Itt az ESP8266 firmware főbb részeit elemzem.

WiFi és HTTP-kiszolgáló beállítása Kezdésnek az ESP8266 csatlakozik WiFi-re és ezzel a helyi hálózatra a megadott SSID és jelszóval. A csatlakozást követően az eszköz az ESP8266WebServer könyvtár segítségével inicializál egy HTTPS-kiszolgálót. Ez a szerver egy kijelölt porton (pl. 8663) figyel, és a /metrics végpontot teszi közzé, ahol közli az adatokat a központ vezérlővel.

5.1.1.3. Mérési adatok elküldése

A sendMetricsToEndpoint() függvény formázza a méréseket Prometheus-szerű szöveges formába. A metrikák a következőket tartalmazzák:

- **esp8266_current0**: A mért áramértéket mutatja.
- **esp8266_connection**: Az ESP8266 kapcsolati állapotát jelzi, pl.: csatlakozva vagy nem.

Ez a funkció a Prometheus-kompatibilis mért érték és címkezési formátummal küldi el a mérést. Amikor például a vezérlő szerver lekéri a /metrics végpontot, a HTTPS-kiszolgáló 200 OK státusszal küldi vissza ezeket a formázott metrikákat, amennyiben minden rendben ment.

5.1.1.4. Main loop

A loop() funkcióban az ESP8266 folyamatosan kezeli a bejövő HTTPS kéréseket és 30 másodpercenként az eszköz meghívja a queryPrometheus() függvényt, hogy frissítse az összesített metrikát. Ez az időszakos lekérdezési mechanizmus biztosítja, hogy a helyi mérések folyamatosan frissek legyenek és döntéshozatal alapjául lehessen venni őket.

5.1.1.5. Kommunikáció

A rendszer itt is a biztonságos adatátvitel érdekében minden hálózati kommunikációhoz HTTPS protokollt használ. A legfontosabb adatáramlások a következők:

- **Mérések közzététele**: Az ESP8266 összegyűjti az aktuális méréseket, és azokat a /metrics végponton olyan formátumban teszi elérhetővé, ami már alkalmas Prometheus alapú adattárolásra.
- **Visszacsatolási hurok**: Az ESP8266 vezérlési értékeket kap a szervertől, amiket aztán modbuson ad tovább az eszközöknek.

5.1.1.6. Modbus kommunikáció vezérléshez

Ez a funkció az autó töltő áramhatárának beállítására szolgál. Az itt használt Modbus RTU használatával az ESP8266 lesz a master, ami „Write Single Register” parancsot ad az autó töltőnek (Modbus slave). Az autós töltő áramkorlátja egy előre meghatározott regiszterben található.

Hardver

- **RS485:** Az ESP8266 natívan nem támogatja az RS485 kommunikációt, viszont tudunk használni egy RS485 adó-vevőt (pl. MAX485). Ez az ESP8266 UART jeleit RS485-re alakítja, ami az ipari kommunikációban elterjedt szabvány, ezért jellemzően a töltőkben és egyéb épületinformatikai eszközökben is megtalálható.
- **ModbusMaster könyvtár:** Itt az open source ModbusMaster könyvtárat [20] használtam a továbbítás egyszerűsítésére.
- **Átviteli vezérlés:** Az előbb említett adó-vevőnek szüksége van egy úgynevezett DE/RE (Driver Enable/Receiver Enable) vezérlőpinre. Amit viszont egyszerű megvalósítani az ESP8266-on egy digitális pin segítségével amire itt a D2 lett használva. Ezzel tudunk később adó és vevő módok között kapcsolni. Küldéshez a pin HIGH (adási mód), ezután a vételhez, pedig (vételi mód) állapotba kerül, ekkor LOW.

5.1.2. Megszakító

5.1.2.1. Hardver

A felügyelet- és vezérlésben minden megszakító egy ESP8266 modulhoz van csatlakoztatva, ami megkapja az aktuális állapotot, és ki-/bekapcsolást tud végezni. Legfontosabb komponensek és munkafolyamatok:

- **Állapotérzékelés:** Az ESP8266 digitális bemenete a megszakító egy segédérintkezőjéhez van kötve. Ha a megszakító zárva van, az érintkező bezár és az ESP bemenetét magasra húzza, ha nyitva van, a bemenet alacsony. Egy sima RC-szűrő és szoftveres pergésmentesítéssel (pl. 50 ms) lehet biztosítani a tiszta és zaj mentes átmeneteket.
- **Parancskimenet:** Egy GPIO pin egy relét húz meg, ami a megszakító kioldó/-becsukó tekercsét aktiválja.

5.1.2.2. Szoftver

Az ESP8266 arduino alapokon fut, és HTTPS segítségével csatlakozik a LAN-hoz Wi-Fi-n keresztül. minden megszakító interakció RESTful API hívásokon keresztül történik a Python vezérlő szerverhez:

```
https://<control-server>/api/breakers/<id>/state
```

```
{ "breaker_state": 1 }
```

A metrika mezők használatával a Python szerver fordítás nélkül le tudja képezni a bejövő JSON-t a Prometheus-nak megfelelő formátumra (breaker_state és breaker_command).



5.2. ábra. Megszakító [5]

5.2. Kontroll szerver

5.3. Adatbázis

A rendszer által generált adatok tárolásához egy Prometheus adatbázist használunk. A Prometheus egy nyílt forráskódú idősortos adatbázis, ami inkább felhő környezetben ismert, de ugyanolyan hasznos az IoT-telemetria számára. minden adatot időbélyegzett értéksorozatként kezel. Ezeket lehet tárolni és lekérdezni. [6] [14]

Esetben minden metrika tárhelyeként szolgál. Ez lehetővé teszi, hogy megörizzem a töltési áramok történetét és ez alapján irányítsam a rendszert.



5.3. ábra. Prometheus [11]

A Flask szerver-ból könnyű továbbítani az adatokat. A megközelítés amit én használtam hogy egy HTTPS /metrics végpont elérhetővé tettem. Amin prometheus által olvasható formában hirdettem az adatokat. Például a Flask alkalmazás tudja továbbítani a mért számokat:

```
current_gauge = prometheus_client.Gauge('ev_charger_current', 'Current draw of EV charger', ['charger']).
```

Ha olvasás érkezik, a szerver frissíti a számokat (egyébként ezt periodikusan is megteszi)

```
current_gauge.labels(charger=id).set(value).
```

A Prometheus-nak előre meg kell adni az ip-címeket a konfigurációs filejában (a scrape konfigurációján keresztül), hogy időszakonként megnézze a Flask szerver /metrics URL-jét. Ez azért előnyösebb mert utólag ezeket már nem lehet állítani a prometheusban indítás után. A szerver, pedig egy stabil IP címen van. A sok fizikai végpontról, pedig a szerver gyűjt ahol elértem, hogy üzem közben is lehessen új végpontokat hozzáadni vagy módosítani.

Amikor a Prometheus olvas, a Flask az összes aktuális értéket szöveges Prometheus metrika formátumban adja ki. A Prometheus ezután ezeket az értékeket a metrikanévvel és címkékkel indexelve tárolja. Ez a lehívás alapú felügyelet jól illeszkedik a Prometheus működéséhez. A Prometheus adatai megjeleníthetők a Grafana által is és összetett lekérdezések írhatók például a teljes áram kiszámítására, amihez szükségem is volt nekem rendszer irányítsásához.

5.3.1. Prometheus adatgyűjtés kezelése

A mikrokontroller több metrikát is mér, amit belső változókba elment. Jelenleg teszt célokból ezek, csak kézzel megadott számok.

```
{
  "# HELP": "esp8266_current Current sensor reading.",
  "# TYPE": "esp8266_current gauge",
  "esp8266_current0": 1.20,
  "esp8266_current1": 2.50
}
```

Ez a formátum megengedi, hogy ezt a /metrics endpointon a prometheus folyamatosan lekérdezze a mikrokontrollerektől.

A formátumot a következő függvény hozza létre és küldi:

```
sendMetricsToEndpoint()
...
server.send(200, "text/plain", metrics);
```

5.3.2. Prometheus lekérdezések kezelése

```
queryPrometheus()
```

Ez a függvény egy HTTP GET kérést küld a Prometheus szervernek, amely a esp8266_total_current metrikát kérdezi le és a prometheusValue változóba írja be.

```
/api/v1/query?query=esp8266_total_current
```

A fentebbi endpointon.

A lekérdezés sikerességét a httpCode ellenőrzésével teszem amennyiben ez 200-at ad vissza az értéket eltárolom és kiírom a soros kommunikáción ellenőrzés céljából.

```
if (httpCode == HTTP_CODE_OK) {
  String payload = http.getString();
  Serial.println("Response from Prometheus:");
  Serial.println(payload);  \texttt{Adat JSON-be nyomtatása}

  DynamicJsonDocument doc(1024);
```

```

DeserializationError error = deserializeJson(doc, payload);

if (error) {
    Serial.print(F("JSON deserialization failed: "));
    Serial.println(error.c_str());
    return;
}
}

```

Mivel a lekérdezés egy JSON formátumú változót ad vissza és ennek feldolgozása nehézkes ezért ezt rögtön szám formátumba alakítom későbbi feldolgozás céljából.

```

const char* status = doc["status"];
if (String(status) == "success") {

    const char* valueStr = doc["data"]["result"][0]["value"][1];

    prometheusValue = String(valueStr).toFloat();

    Serial.print("Extracted Prometheus Value: ");
    Serial.println(prometheusValue);
}

```

A fenti rész kinyeri az adatot JSON formátumból és szám formátumba írja.

Természetesen az egész queryPrometheus loop-ban ismétlődve fut, hogy a kontroller folyamatosan frissítse az értékeket. Jelenleg a gyakoriságot 30 másodperc-re állítottam, hogy ne terhelje a próbák során feleslegesen a hálózatot, de gyorsabb válaszidő érdekében ez növelhető.

5.4. Grafana alapú megjelenítés

A szerver automatikusan beavatkozik szükséges esetben, viszont emellett továbbra is szükséges a működtető személyzetnek látnia, a rendszer működését. Ezt folyamatosan ellenőrizni és amennyiben nem megfelelő működés lép fel. Akár nem működik az automatizmus akár rosszul működik, szükséges beavatkozni manuálisan.

5.4.1. Az áramok vizualizálása és riasztások a Grafanában

Ebben a fejezetben bemutatom, hogy a nyers árammérések az egyes EV-töltők és egyéb terhelések hogyan oszlanak meg három fázison, valamint a napelemek bemeneti áramai hogyan jelennek meg Grafanában, és hogyan történik a túláram vagy más veszélyes állapotok automatikus vagy manuális kezelése. minden eszköz a Prometheus metrikákat exportálja a következőképpen:

```

ev_charger_current_phase_a_amplitude{charger="ev1"} 12.3
ev_charger_current_phase_b_amplitude{charger="ev1"} 11.8
ev_charger_current_phase_c_amplitude{charger="ev1"} 12.1

equipment_current_phase_a_amplitude{device="pump1"} 5.4
...

solar_input_current_amplitude 8.7

```

5.4.1.1. A Dashboard

1. sor EV töltők áramai amik a \$charger változóval vannak jelölve, ez felsorolja az összes ide tartozó cimke értékét (pl. „ev1”, „ev2”, ...). Ezután az idősoros panel: ábrázolja az összegzett értéket három fázison.

```
ev_charger_current{charger="$charger"}
```

Itt ugyanazon a tengelyen láthatóak a három fázis összegzett értékei, különböző színnel és elnevezéssel. Az úgynevezett "mérőpanelen" a pillanatnyi fázisáramokat három kis mérő formájában lehet látni igazából továbbra is a fenti lekérdezésseket használva, pillanatnyi csak üzemmódban. A küszöb értékeit állítottam be a könnyeb vizualizáció érdekében a töltő névleges áramának, 80 %-ánál (sárga) és 100 %-ánál (piros) vannak beállítva.

2. sor Segédberendezések áramai A \$device változóban keressük ezeket a metrikákat.

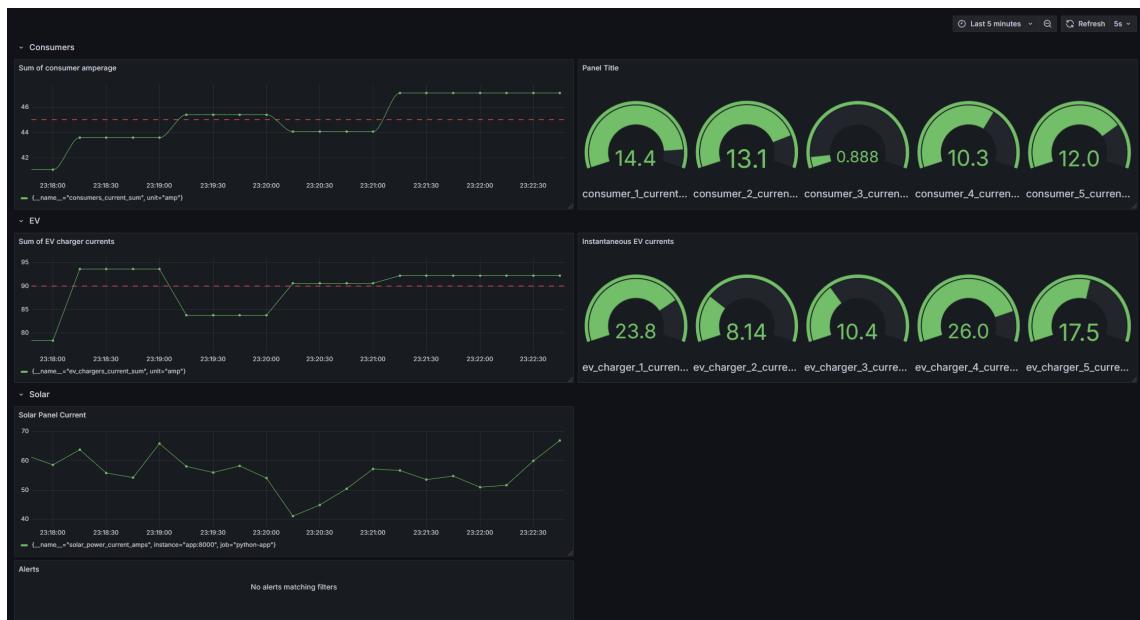
A panel hasonlóan az előző ponthoz jeleníti meg az adatokat, amely a pillanatnyi és max értéket mutatja.

```
max_over_time(equipment_current_phase_a_amplitude{device="\$device"} [1m])
```

A maximumot minden fázisra az elmúlt percben mutatja, az idetartozó megfelelő színküsziökkel. Mellette raktam egymás mellé csoporthoz oszlopdiagramot a gyors összehasonlításokra.

3. Sor Napelem bemeneti áram Itt szintén egy idősoros panelt alkalmaztam a megjeleníthetőség érdekében.

```
solar_input_current_amplitude
```



5.4. ábra. Általam készített Grafana dashboard

6. fejezet

Kubernetes integráció

6.1. Bevezetés

A konténerizáció nagy előnyt nyújt, mivel szabványosított, elszigetelt környezetet kínál a szoftverek futtatásához. A Docker Compose elterjedt a helyi, több konténert tartalmazó alkalmazásokhoz, egyszerűsítve az összekapcsolt szolgáltatások definiálását és futtatását. Mivel azonban sokszor skálázódásra van szükség, és olyan funkciókra, mint a nagy rendelkezésre állás, az automatikus skálázás és a kifinomult orkesztráció, a Kubernetes vált a konténer orkesztráció szabványává.

Ebben a fejezetben megmutatom, hogy az eredetileg a Docker Compose segítségével definiált rendszeremet, hogyan migráltam Kubernetes környezetbe. A rendszereiben a már meglévő szolgáltatások jelenek meg, mint a Prometheus a felügyelethez, a Grafana a vizualizációhoz, több szimulátorszolgáltatás és egy vezérlőszerver. Itt bemutatom a Docker Compose konfigurációk Kubernetes manifesztjeibe való átforgatásának kihívásait.

6.2. A Docker Compose és Kubernetes áttekintése

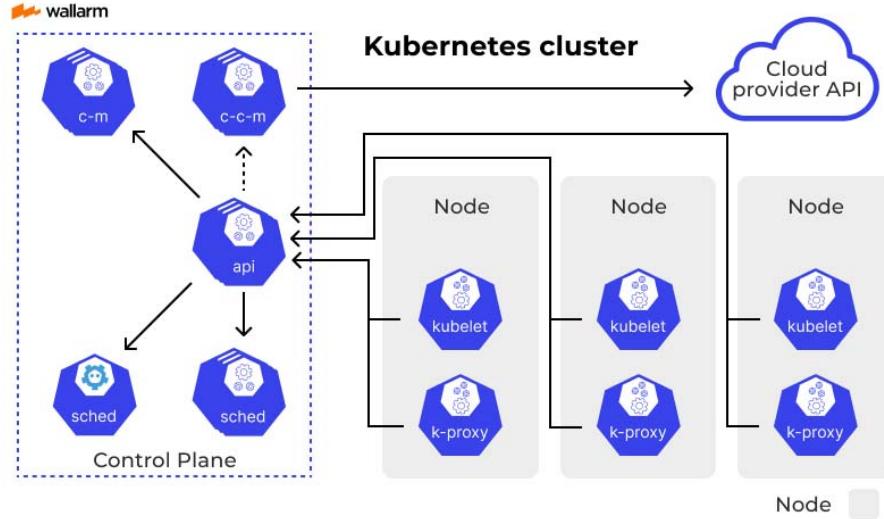
Docker Compose Ezzel több konténert tartalmazó Docker alkalmazásokat lehet definiálni és futtatni. Konfigurációja egy YML fájlban tárolt, ahol a szolgáltatásokat, hálózatokat kapcsolatokat, köteteket és függőségeket lehet megadni. A Docker Compose leegyszerűsíti a konténerek egyetlen hoszon történő orkesztrációját, így segíti a fejlesztést és tesztelést.

Kubernetes A Kubernetes viszont egy robosztus, open source platform a konténerek telepítésének, skálázásának és üzemeltetésének automatizálására hostokon. A Kubernetes új absztraktiókat vezet be:

- **Pod:** Ez a legkisebb telepíthető egység, amely egy vagy több konténert foglalnak magukba.
- **Deployment:** Állapot nélküli alkalmazások kezelésére szolgáló objektumok, amelyek olyan funkciókat kínálnak, mint a gördülő frissítések és a visszaállítás.
- **Service:** Végpontokat biztosítanak a podok eléréséhez, segítve a felfedezést és a terheléselosztást.

- **ConfigMap** és **Secret**: Mechanizmus a konfiguráció és az imagek szétválasztására.
- **PersistentVolumeClaim (PVC)**: Absztrakció adattárolásra.

A migráció során ezeket képeztem le docker-ből k8-ba.



6.1. ábra. Kubernetes architektúra [1]

6.3. Rendszerarchitektúrája

A rendszer a már megismert következő részeket tartalmazza:

- **Prometheus**: Egyéni prometheus.yml fájllal konfigurált idősoros adatbázis. Ennek szerencsétlensége, hogy az újra konfiguráció csak újra indítással lehetőséges.
- **Grafana**: Vizualizációs eszköz, ami közvetlen a Prometheushez kapcsolódik megjelenítéséhez.
- **ESP8266 szimulátorok**: Itt épen három példány szimulálja a különböző szimulátorazonosítókkal rendelkező eszközöket.
- **Breaker Simulators**: Más jellegű, de hasonló célú szimulátor.
- **Vezérlőszerver**: Lebonyolítja az eszközök közötti interakciókat, vezérlést és adatok továbbítását.
- **System Simulator**: A rendszer általános viselkedését emuláló központi szolgáltatás.

A Docker Compose alkalmazásban ezek az összetevők hálózaton és socketeken keresztül kapcsolódtak össze, és meghatározott végpontokon jelenítettek meg. [2]

6.4. A Docker Compose beállítások konvertálása Kubernetes manifeszteké

A Docker Compose-ról a Kubernetesre való áttérés magában foglalja az alkalmazás architektúrájának újragondolását a podok, deployment-ek, szolgáltatások és más Kubernetes objektumok szerint. [19]

6.4.1. Névtér- és konfigurációkezelés

Itt létrehoztam egy névteret (pl. monitoring) ez izolációt biztosít az alkalmazás számára. A ConfigMap a Prometheus konfiguráció tárolására szolgál (a prometheus.yml tartalma), lehetővé téve a konfiguráció frissítését a konténerek image-einek újbóli legenerálása nélkül.

```
apiVersion: v1
kind: Namespace
metadata:
  name: monitoring
---
apiVersion: v1
kind: ConfigMap
metadata:
  name: prometheus-config
  namespace: monitoring
data:
  prometheus.yml: |-  
    global:  
      scrape_interval: 15s  
    scrape_configs:  
      - job_name: 'prometheus'  
        static_configs:  
          - targets: ['localhost:9090']
```

6.4.2. Deployment-ek és Service-ek

Minden szolgáltatás Docker Compose-ban egy Deployment és egy Service formájában jelenik meg a Kubernetesben. A Deployment kezeli az alkalmazásban a podokat, a Service ezeket a podokat teszi elérhetővé.

Például a Prometheus szolgáltatás egyetlen replikával rendelkezik. Konfigurációja a ConfigMap-ról van mountolva, a perzisztens adatai pedig egy PersistentVolumeClaim (PVC) segítségével tárolom. Hasonlóképpen, más szolgáltatások, például az ESP8266 szimulátorok és a vezérlő szerver deployment-ekké alakulnak át, amelyek környezeti változókat és portkonfigurációkat adnak meg.

6.4.3. Perzisztens tárolók kezelése

A Docker Compose-ban gyakran definiálnak volume-okat az adattárolására. A Kubernetesben ezt a PersistentVolumeClaims biztosítja. A készített rendszerben a Prometheus, mind a Grafana perzisztens tárolót igényelt az adatok megőrzéséhez, amiket a PVC-k létrehozásával és konténerekhez kötésével értem el.

```
apiVersion: v1
kind: PersistentVolumeClaim
metadata:
  name: grafana-data
  namespace: monitoring
spec:
```

```
accessModes:
  - ReadWriteOnce
resources:
  requests:
    storage: 1Gi
```

6.4.4. Szolgáltatások elérhetővé tétele és hálózati konfiguráció

A Docker Compose-ban a portok hozzárendelését a konfigurációban végezzük. A Kubernetesben a portok meghatározást a Service-ek kezelik, ezek lehetnek NodePort típusúak a külső hozzáféréshez vagy ClusterIP típusúak a belső kommunikációhoz. A migráció során a konténerek portjait le kellett képezni a hosztokra, hogy a külső interfész ugyanaz maradjon az eredeti Docker Compose-hoz képest.

Például a Docker Compose-ban az 5000-es porton található vezérlő szervert egy olyan Kubernetes Service replikálja, amely egy adott NodePort-ot rendel hozzá, például 30050-et.

6.4.5. Telepítés és tesztelés

A Kubernetes manifeszt a kubectl apply -f parancssal kerül alkalmazásra. Ez telepíti az összes komponenst a névtérben. A telepítés után a szabványos Kubernetes-parancsok (pl. kubectl get pods, kubectl logs, kubectl describe) a podok állapotának ellenőrzésére szolgálnak. Így iteratívan lehet tesztelni az új rendszert és később szolgáltatás kimaradás nélkül frissíteni.

Telepítéséhez a következő parancsot használjuk:

```
kubectl apply -f monitoring.yaml
```

És hogy megvizsgáljuk a telepített podokat:

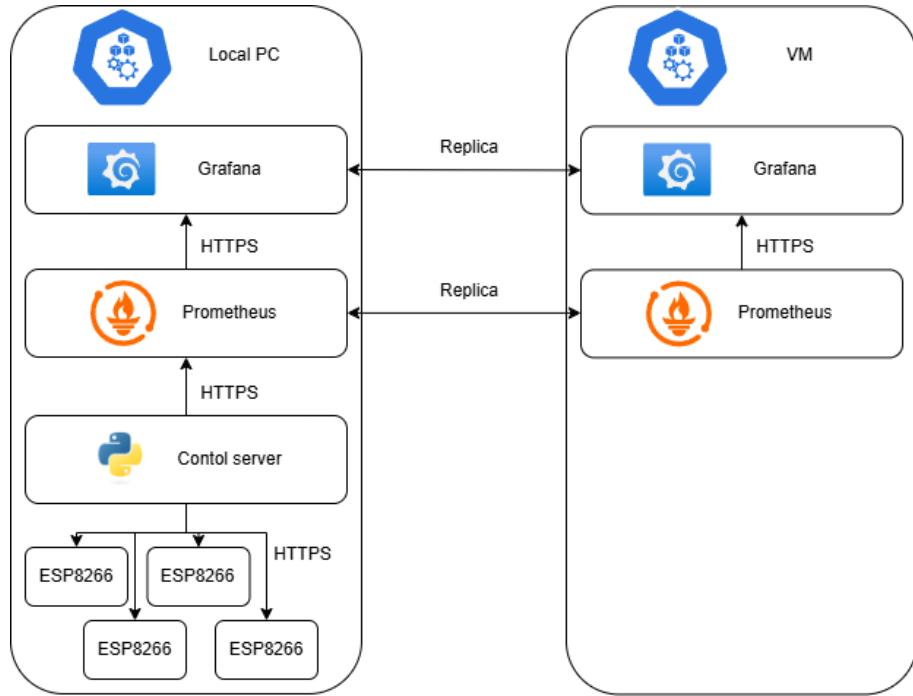
```
kubectl get pods -n monitoring
```

6.5. Nagy elérhetőségű rendszer implementációja

Az aktív elsődleges és passzív készenléti minta csökkenti a komplexitást és emellett megbízható felügyeletet biztosít:

- A Prometheus folyamatos adatreprodukciója minden megrőz a második helyszínen.
- A replikán keresztül biztosított a Grafana-B azonnali használhatósága.
- Az átállást csak a DNS/szolgáltatás frissítési sebessége korlátozza.
- Ez a topológia megfelel a megbízhatósági céloknak a monitorozási környezetbe.

A Prometheus-A minden célpontot lekérdez, és elvégzi az összes értékelést. A Prometheus-B távoli írást kap A-tól (A hálózat felesleges terhelésének elkerülése érdekében nem scrapel közvetlen). A Grafana-B csatlakozik a Prometheus-B-hez, és a dashboardokat innen frissíti (ez közvetlenül nem érhető el). Egyetlen DNS név mutat az A ingressre. A Kubernetes és egy külső állapotellenőrzés frissíti a DNS-t a B oldalra, amikor az A leáll.



6.2. ábra. Hibrid kubernetes topológia

6.5.1. Replikák megvalósítása

A VM-n a prometheus konfigurációja a következő képen történik.

```

apiVersion: apps/v1
kind: Deployment
metadata:
  name: prometheus-b
  namespace: monitoring
spec:
  replicas: 1
  selector: { matchLabels: { app: prometheus-b } }
  template:
    metadata: { labels: { app: prometheus-b } }
    spec:
      nodeSelector: { site: "b" }
      containers:
        - name: prometheus
          image: prom/prometheus:v2.49
          args:
            - --config.file=/etc/prometheus/prometheus.yml
            - --web.enable-lifecycle
          volumeMounts:
            - name: data
              mountPath: /prometheus
          readinessProbe: { httpGet: { path: /-/ready, port: 9090 } }
        volumes:
          - name: data
            persistentVolumeClaim:
              claimName: prometheus-b-data
---
kind: PersistentVolumeClaim
metadata:
  name: prometheus-b-data
  namespace: monitoring
spec:
  accessModes: [ReadWriteOnce]
  storageClassName: cloud-ssd
  resources: { requests: { storage: 50Gi } }
```

Az eredeti A prometheus-ból pedig a B-be folyamatosan írunk.

```
remote_write:  
- url: http://prometheus-b.monitoring.svc.cluster.local:9090/api/v1/write  
queue_config:  
  capacity: 10000  
  max_shards: 5  
  max_samples_per_send: 1000  
  batch_send_deadline: 5s
```

A grafana megvalósítása során igazából csak egy ugyanolyan deployment-et hozunk létre. Ez egy másolat a másikról amire ha kell áttudunk bármikor térni.

```
spec:  
replicas: 1  
template:  
  metadata: { labels: { app: grafana-b } }  
  spec:  
    nodeSelector: { site: "b" }  
    containers:  
      - name: grafana  
        image: grafana/grafana:11.0.0  
        env:  
          - name: GF_DATABASE_URL      # same secret as primary  
            valueFrom: { secretKeyRef: { name: grafana-db, key: db_url } }  
          - name: GF_SECURITY_SECRET_KEY  
            valueFrom: { secretKeyRef: { name: grafana-db, key: secret } }  
    readinessProbe:  
      httpGet: { path: /api/health, port: 3000 }
```

6.5.2. KubeADM

A projektemben a kubeadm-re támaszkodtam, hogy kubernetes klasztert készítsek a linux vm-et bevonva. Ez megkönnyítette a folyamatot mert magasabb szintű tervezésre volt csak szükség és ez megoldotta magától az alacsonyabb szintű problémákat.

```
sudo kubeadm init --config=/etc/kubeadm/config.yaml
```

Az inicializálás után csak egy tokenet kellett adni a nodenak, hogy csatlakozzon a clusterhez. Ezután a a további folyamatokat kezelte is a Kubeadm.

```
sudo kubeadm join 10.200.0.1:6443 \  
  --token <token> \  
  --discovery-token-ca-cert-hash sha256:<hash>
```

Ennek köszönhetően egy hasonló rendszerben, ha a egy node meghibásodik akkor a másik átveszi a helyét és felhasználói oldalról nem érzünk kiesést. A helyre állítás során, pedig csak egy parancsot kell kiadnunk:

```
kubeadm join
```

Ezután újra csatlakoztattuk is a node-ot és újonnan felépíthetjük a clusterben.

7. fejezet

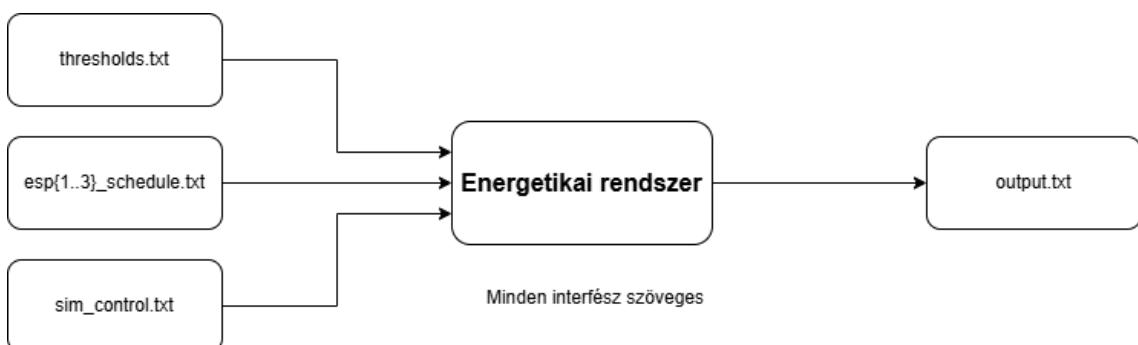
Szöveges interfések a szimulációhoz

7.1. Cél és áttekintés

A rendszer szöveges alapú beállításra és eredménygyűjtésre alkalmas. A cél, hogy a szimuláció *kiegészítő eszközök* (pl. curl, CSV-konverzió) nélkül, egyszerű szövegfájlokkel legyen vezérelhető és kiértékelhető.

Rövid összefoglaló:

- **Bemenetek:**
 - thresholds.txt - itt találhatóak meg a maximum és minimum értékek, amit elérhet különböző pontjain a rendszer.
 - esp{1..3}_schedule.txt - ebben találhatóak meg a mérőpontok napi-rendjei.
 - sim_control.txt - itt találhatóak meg a futtatási állapotok parancsai.
- **Kimenet/napló:** output.txt (idősoros; egy sor = egy vezérlési ciklus) Ebben található meg az összes lényeges mérőszám és állapot minden ciklusban.
- **Webes felület:** „Dev Panel” (localhost:8080) a fájlok szerkesztéséhez, generálásához, letöltéséhez, a futás indításához/megállításához, az idő nullázásához és a napló törléséhez használható.



7.1. ábra. Interfészek

7.2. Bemeneti szövegfájlok

7.2.1. thresholds.txt – küszöbök és maximum megengedhető áram

A vezérlő szerver minden ciklusban beolvassa. Kulcs–érték párok, tizedes ponttal:

```
# Küszóbértékek a vezérlő szerverhez
BREAKER_MAX_TOTAL=65.0    # [A] - Megszakító lekapcsolási áram
BREAKER_MIN_TOTAL=35.0    # [A] - Megszakító bekapcsolási áram
ALLOC_MAX_TOTAL=95.0      # [A] - Max áram érték
```

Megjegyzések:

- A *megszakítók* (breakerek) logikája az *aktuálisan mért hatásos összáramhoz* viszonyít (BREAKER_MAX_TOTAL, BREAKER_MIN_TOTAL).
- A SIM-ekre küldött korlátok (cap) a *nyers igényekből* számítódnak *max-min fair* elv szerint, az ALLOC_MAX_TOTAL keret figyelembevételével.

7.2.2. esp{x}_schedule.txt – idősoros bemenet

Formátum: időpillanat másodpercben + kívánt áram (A). A menetrend *lépcsős*: a legutóbbi időponthoz tartozó érték érvényes a következő megadásig.

```
# seconds    amps
0          1.0
30         2.5
120        0.8
```

Irányelvek: tizedes elválasztó pont; tetszőleges szóköz; a sorok idő szerint rendezve mint minden szöveges ki- és bemeneti file-ban.

7.3. sim_control.txt – futtatási állapot

Egyetlen szó: RUNNING vagy STOPPED (Az alapértelmezés STOPPED). A SIM-ek „virtuális órája” csak RUNNING állapotban megy.

7.4. Kimeneti szövegfájl

7.4.1. output.txt – idősoros kimenet

A vezérlő minden ciklusban *egy sort* ír. A fájl alapértelmezetten *append-only* a véletlen szerkesztést elkerülendő; a Dev Panel „Clear output.txt” művelete törli amennyiben ez szükséges, és a vezérlő legközelebb automatikusan újra létrehozza a fejlécet. Formátum: kulcs=érték párok szóközzel elválasztva.

```
# One record per line; fields are key=value separated by spaces
timestamp=1758199200 sim_state=RUNNING sum_current_amps=5.7 \
alloc_max_total_amps=6.0 max_total_amps=6.0 min_total_amps=1.0 \
sims=esp1:raw=2.0,effective=2.0,cap=2.0|esp2:raw=1.7,effective=1.7,
cap=2.0|esp3:raw=2.5,effective=2.0,cap=2.0 \
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Kulcsok a kimeneti file-ban:

- timestamp – UNIX időpecsét (s).

- sim_state – globális állapot: RUNNING/STOPPED.
- sum_current_amps – mért hatásos összáram (cap után).
- alloc_max_total_amps – allokációs keret (A).
- max_total_amps / min_total_amps – breaker küszöbök (legacy nevek).
- sims – | jellet szeparált lista SIM-enként:
espX:raw=..., effective=..., cap=...
ahol raw = menetrendi igény, effective = tényleges áram, cap = küldött maximum.
- breakers – megszakítók állapota on/off, vesszővel elválasztva.

7.5. Időkezelés és futtatás

- **Virtuális idő:** minden SIM saját menetrendi ideje csak RUNNING állapotban növekszik.
- **STOPPED** módban a SIM-ek ideje megáll; a vezérlő nem küld új cap-et és nem kapcsolat megszakítót, csak mér és naplóz.
- **Reset (t=0):** a Dev Panel „Reset sim time (t=0)” gombja az összes SIM virtuális idejét nullázza (a panel előbb STOP-ra állít, majd resetel).

7.6. Reprodukálhatóság és feldolgozhatóság

A bemenetek (küszöbök, menetrendek, futtatási állapot) verziózhatók és mellékelhetők. A kimeneti output.txt önéleíró; minden rekord tartalmazza az adott ciklus lényeges paramétereit. A formátum egyszerűen feldolgozható bármely nyelven (kulcs=érték párok; sims és breakers mezők jól definiált szeparátorokkal).

7.7. Rövid példa – beállítás → kimenet

thresholds.txt

```
BREAKER_MAX_TOTAL=9.0
BREAKER_MIN_TOTAL=2.0
ALLOC_MAX_TOTAL=9.0
```

esp1_schedule.txt

```
# seconds amps
0 50
60 10
```

esp2_schedule.txt

```
0 50
60 10
```

esp3_schedule.txt

```
0 50
60 100
```

Várható kiosztás a 0–60 s szakaszban: minden SIM korlátozott, mivel az igény $150 \text{ A} > 9 \text{ A}$. 60 s után az igények $[10, 10, 100] \Rightarrow$ kiosztás $[10, 10, 70]$. A cap és az effective értékek ennek megfelelően jelennek meg az output.txt-ben.

8. fejezet

Fejlesztői panel (Dev Panel)

8.1. Cél és szerep

A Dev Panel egy könnyű használatú webes felület, amely a szöveges bemenetek és kimenetek kezelését, a futtatás indítását/megállítását, az idő nullázását és a napló törlését teszi lehetővé. Célja a *gyors kísérletezés* és a *reprodukálható* tesztfutások támogatása külön eszközök nélkül.

8.2. Architektúra áttekintése

A panel egy Flask-alapú backendból (`/api/*`) és statikus frontendból (HTML+CSS+JS) áll. A backend közvetlenül a `./data` mappában található fájlokat kezeli, és hálózaton hívja az esp-t szimuláló konténerek végpontjait. A vezérlő külön, a saját portján (8000) fut; a Prometheus és Grafana eléréséhez gyorslinkek állnak rendelkezésre.

8.3. Fő funkciók és munkamenet

Start/Stop. A `sim_control.txt` fájlba írja a panel a RUNNING vagy STOPPED értéket. STOP módban az esp szimulátorok virtuális ideje megáll, a vezérlő nem küld max értékeket és nem kapcsol megszakítókat, csak mérést és naplózást végez.

Reset (t=0). A panel a STOP beállítás után meghívja minden esp szimulátor `/reset_time` végpontját, a virtuális idejük nulláról indul újra.

Clear output.txt. A `data/output.txt` törlése. A vezérlő a következő ciklusban automatikusan újra létrehozza a fejlécet és folytatja a naplózást.

Thresholds szerkesztés. A `thresholds.txt` beolvasása/írása a panelről: `BREAKER_MAX_TOTAL`, `BREAKER_MIN_TOTAL`, `ALLOC_MAX_TOTAL`.

Menetrend-generátor. Konstans, fel- és lefutás, lépcső, szinusz és random walk idősorok képezhetők a `esp{x}_schedule.txt` fájlokba (formátum: seconds amps). A generált tartalom előnézetben ellenőrizhető.

Raw editor & Letöltés. Tetszőleges bemeneti fájl közvetlen szerkeszthető; az output.txt csak olvasható. minden be- és a kimenet letölthető megőrzéshez.

8.4. Backend API (elérések)

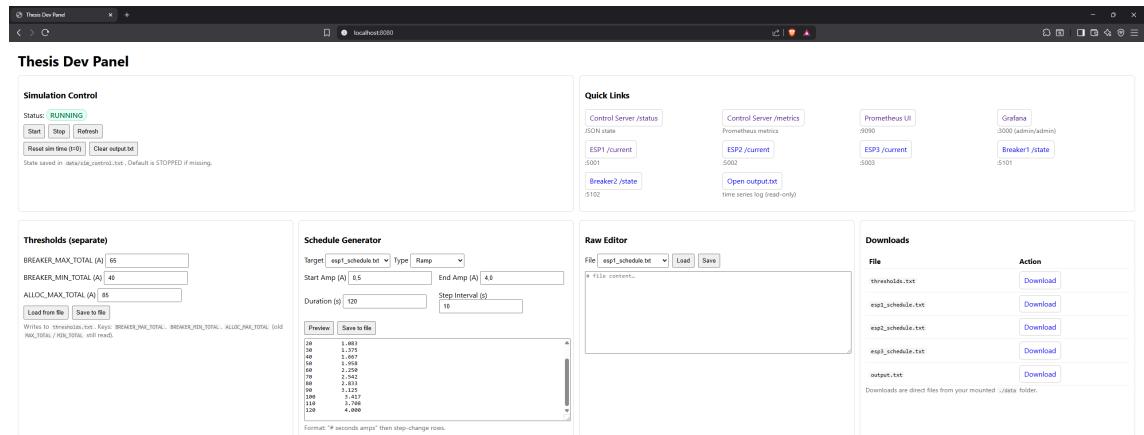
Végpont	Funkció
GET /api/read?name=...	Fájl beolvasása
POST /api/write	Fájl írása
GET /api/download?name=...	Közvetlen letöltés
GET /api/sim_state	Globális állapot lekérdezése
POST /api/sim_state	RUNNING/STOPPED beállítása
POST /api/clear_output	output.txt törlése
POST /api/reset_sim_time	Minden szimulátor időnullázása

8.5. Biztonsági és korlátok

A panel belső használatra készült. Nincs többfelhasználós jogosultság- és CSRF-kezelés; éles környezetben ezeket pótolni szükséges. A fájlműveletek engedélyezett listához kötöttek, a végpontok nem tesznek lehetővé tetszőleges fájlhozzáférést.

8.6. Kiterjeszthetőség

A panel könnyen bővíthető új be- és kimenetekkel: pl. súlyozott fair-elasztás bemelete (weights.txt), előre definiált menetrend-sablonok, vagy beépített grafikon a output.txt vizualizálására. A funkcionalitás változtatása különösen egyszerű, mivel az állapot *szöveges fájlokban* van deklarálva.



8.1. ábra. Devpanel

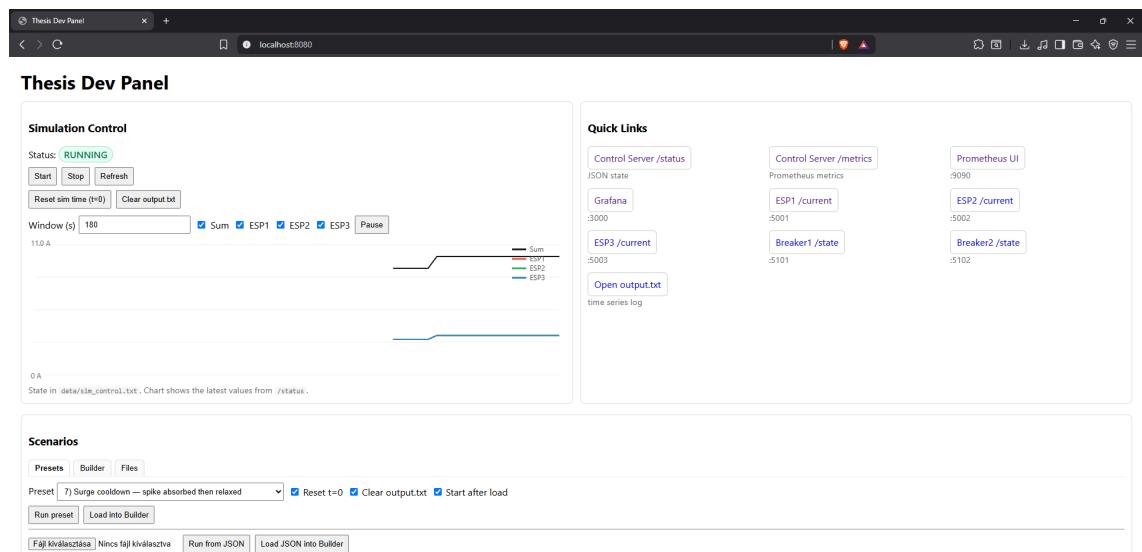
8.7. Dev Panel módosítások

8.7.1. Motiváció és cél

A fejlesztői panelt a készítésnek ebben a fázisában úgy bővítettem, hogy a tesztletek egy kattintással reprodukálhatóak legyenek, a kézi teszt generátor pedig ugyanazon a felületen, azonnali futtatással történjen és opciót adjon a kimentésre . A fő cél: *egységes teszteset kezelés* (presetek, és könnyen generálható egyedi scenariók), *automatizált tesztelés*, és *idősoros megfigyelés* egy nézetben.

8.7.2. Fő fejlesztések

- **Egységesítettem a *Scenarios* kártyát** három füllel: *Presets*, *Builder*, *Files*.
- **Auto Test Runner:** beépített demók (presetek) egy kattintással futtathatóak, illetve betölthető és kimenthető JSON-ba egy teljes scenárió.
- **Összevonás szerkesztés:** a menetrend-generátor és a nyers szövegszerkesztő panelt egységesítettem (*Builder*).
- **Scenárió-könyvtár:** megvalósítottam a teljes tesztet magába foglaló JSON mentését sajátgépre vagy szerverre. (/data/scenarios/).
- **Atomikus írás és állapotkezelés:** bemeneti fájlok biztonságos felülírása, `sim_control.txt` kezelés, opcionális `reset` és naplótörlés.
- **Élő grafikon és gyorshivatközösök:** valós idejű összáram és szimulátoronkénti külön görbe, közvetlen linkek is itt találhatóak meg a /status, /metrics, Prometheus, Grafana nézetekhez.



8.2. ábra. Devpanel v2

8.7.3. Felépítés és API változások

A Dev Panel backend része új végpontokkal bővült, ezek:

- POST /api/run_scenario - teljes scenarió alkalmazása (küszöök + menetrendek + vezérlési opciók).
- GET/POST /api/read, /api/write - bemeneti állományok (txt) kezelése.
- POST /api/clear_output, POST /api/sim_state. POST /api/reset_sim_time,
- GET /api/list_scenarios, GET /api/download_scenario, GET /api/read_scenario, POST /api/save_scenario_json, DELETE /api/delete_scenario.

Az általam használt JSON séma a tesztek definiálására:

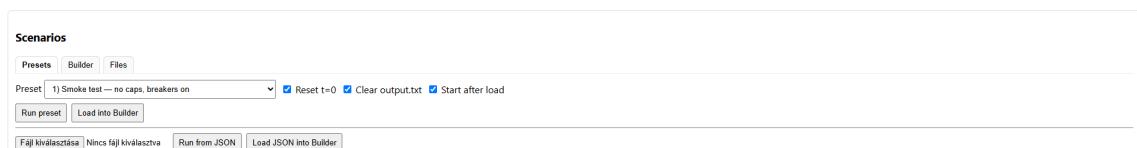
```
{  
    "name": "Demo",  
    "thresholds": {  
        "BREAKER_MAX_TOTAL": 12,  
        "BREAKER_MIN_TOTAL": 2,  
        "ALLOC_MAX_TOTAL": 9  
    },  
    "schedules": {  
        "esp1": [[0, 50], [60, 10]],  
        "esp2": [[0, 50], [60, 10]],  
        "esp3": [[0, 50], [60, 100]]  
    },  
    "control": {  
        "reset_time": true,  
        "clear_output": true,  
        "start_after_load": true  
    }  
}
```

A /api/run_scenario hívás menete:

1. sim_control.txt → STOPPED.
2. Opcionálisan lehet törölni az output.txt tartalmát, szimulátor időket resetálni *reset*.
3. thresholds.txt, esp{1..3}_schedule.txt újra írása.
4. Végállapot a futattás után: RUNNING vagy STOPPED (beállítástól függően).

8.7.4. UI szervezés (*Scenarios* kártya)

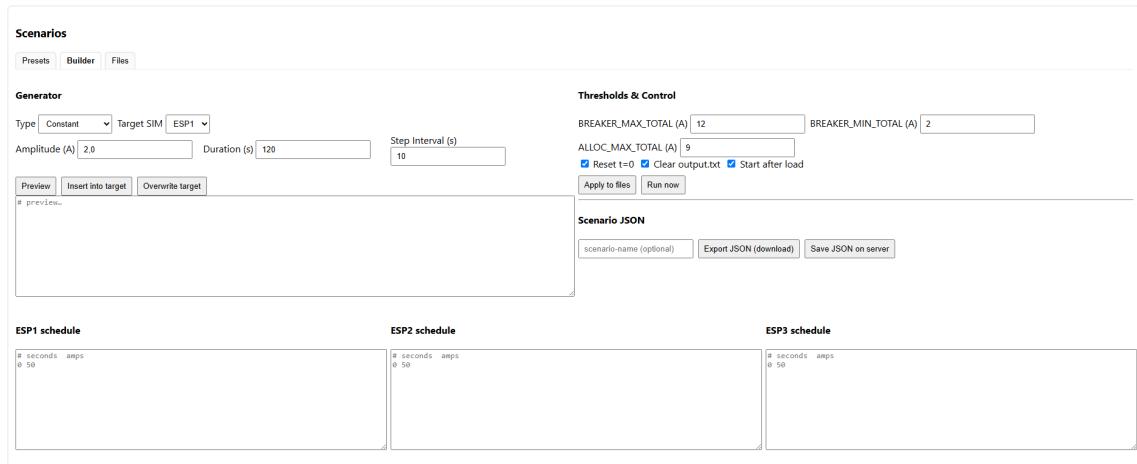
Presets. Előre definiált demókat tartalmaz (smoke test, under budget, fair split 3/3/3, dinamikus újraelosztás, hiszterézis, STOPPED invariánsok) Ezek futtathatók az említett opciókkal: *Reset t=0*, *Clear output.txt*, *Start after load*. Külső JSON is betölthető/futtatható.



8.3. ábra. Devpanel Presets fül

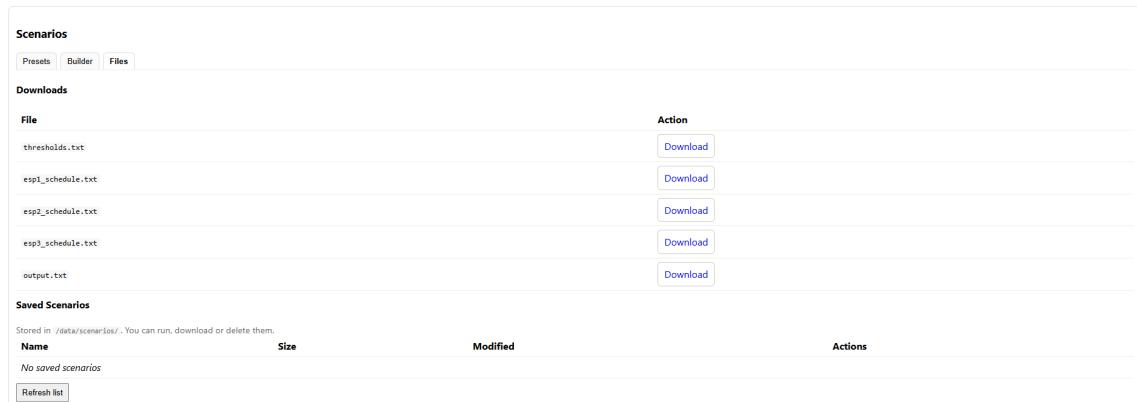
Builder. Max értékek (BREAKER_MAX_TOTAL, BREAKER_MIN_TOTAL, ALLOC_MAX_TOTAL) és vezérlési opciók mellett szerkesztőablakok a menetrendekhez. Különböző menetrend típusok választhatóak (állandó, rámpa, lépcső, szinusz, random walk) *Insert/Overwrite* móddal. Kettő opció van ezután:

- *Apply to files*: csak fájlok írása (nem indul a szimuláció).
- *Run now*: fájlok írása és azonnali futtatás az opciók szerint.



8.4. ábra. Devpanel Builder füл

Files. Gyors letöltések a txt-állományokhoz, illetve a szerveren tárolt scenariók listája (futtatás, letöltés, betöltés a Builderbe, törlés).



8.5. ábra. Devpanel Files füл

8.7.5. Használati munkafolyamat

A kipróbáláshoz javasolt lépések folyamata:

1. *Presets*: kiválasztás → opciók (*Reset/Clear/Start*) → *Run preset*.
2. *Builder*: menetrend generálása/szerkesztése → *Run now*.

3. *Export/Save*: scenarió JSON letöltése vagy mentése saját gépre vagy a szer-verre későbbi felhasználás céljából.
4. *Files*: output.txt letöltése eredmények tárolásához.

9. fejezet

Rendszertesztek és bemutató szcenáriók

9.1. Tesztek megvalósítása

A cél itt annak igazolása volt, hogy a rendszer komponensei megfelelően működnek. A vizsgálat során *idősoros* bemeneti és kimeneti fájlt (*thresholds.txt*) használtam. Ebben az esetben a kontrollciklus periódusa $T_c = 3\text{ s}$.

Mérőszámok és ellenőrzési pontok:

- **Mérőnkénti tényleges áram** (effective) ez nem az igényelt hanem a ténylegesen megkapott áramerősség, a vezérlő /status végpontján és az *output.txt*-ben.
- **Összáram** A Mérőnkénti tényleges áramok összege (*sum_current_amps*)
- **Korlátok (cap)**: az allokált teljesítmény a végpontokon (max–min fair) eredményei.
- **Küszöbök**:
 - **ALLOC_MAX_TOTAL** - Ez a teljes teljesítmény keret, amit a vezérlő ki tud osztani, a kiosztott áramok összege legfeljebb ennyi lehet.
 - **BREAKER_MAX_TOTAL** - A védelem kapcsolásának küszöbe, ha az összáram meghaladja ezt az értéket, a megszakítók lekapcsolnak (OFF).
 - **BREAKER_MIN_TOTAL** - A védelem automatikus visszakapcsolásának küszöbe, csak akkor kapcsol vissza (ON) a megszakító, ha az összáram ez alá csökken.
- **Megszakító állapot**: Itt csak on/off értéket figyelünk a védelmet ellátó megszakítókon.

Ezeket *output.txt* idősoros naplóban ellenőriztem, itt volt a legegyszerűbb, mert itt egy sor egy ciklus.

9.2. Bemenetek és állapot

- thresholds.txt:
 - BREAKER_MAX_TOTAL
 - BREAKER_MIN_TOTAL
 - ALLOC_MAX_TOTAL
 - Ezek fentebb említett módon kerülnek használatra.
 - idő - áramerősség párokat tartalmazzó menetrendek minden végponthoz:
 - esp1_schedule.txt
 - esp2_schedule.txt
 - esp3_schedule.txt
 - sim_control.txt:
 - RUNNING a szimulációhoz használt mérők belső órája megy
 - STOPPED a szimulációhoz használt mérők belső órája megáll
- alapértelmezés: STOPPED.

9.3. Várt viselkedés

1. Ha $\sum_i d_i \leq \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$: nincs korlát, ezért $\text{effective}_i = d_i$ minden mérőre és az összáram egyszerűen $\sum_i d_i$. Ilyenkor a vezérlő nem „oszt újra”, a kiosztás megegyezik az igényekkel és a megszakító-logika csak akkor lép működésbe, ha az összáram véletlenül mégis átlépi a védelmi küszöböt.
2. Ha $\sum_i d_i > \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$: max-min fair elosztás lép életbe, vagyis egy λ szintet keresünk úgy, hogy $a_i = \min\{d_i, \lambda\}$ és $\sum_i a_i = \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$. Azok a mérők, amelyek igénye $d_i \leq \lambda$, teljes igényüket megkapják, a nagyobb igényűek pedig λ -nál „levágódnak”, a vezérlő ezt 3 s-onként újraszámolja, így ha szabadul fel kapacitás ez automatikusan átcsoportosul.
3. Megszakító: ha az összáram sum $\geq \text{BREAKER_MAX_TOTAL}$, a megszakító kikapcsol (védelmi leoldás) és csak akkor kapcsol vissza, ha sum $\leq \text{BREAKER_MIN_TOTAL}$.
4. STOPPED állapotban a virtuális idő nem halad, a vezérlő nem küld új korlátokat és nem ad megszakító-parancsokat, ilyenkor a bemeneti fájlok szabadon szerkeszthetők, és a következő RUNNING ciklus kezdetekor az új konfiguráció lép életbe, ha ez be van kattintva időnullázással és naplóürítéssel.

9.4. Szcenáriók és elfogadási kritériumok

9.4.1. Alaptesztek: Start/Stop/Reset/Clear

Az első teszt a vezérlő és a szimulációs környezet alapvető funkcióinak (indítás, leállítás, újraindítás) működését validálja. Itt a cél annak ellenőrzése, hogy a rendszer alapállapotban stabil, a vezérlő parancsokra megfelelően reagál. A bemeneti paramétereket szándékosan úgy állítottam be, hogy ne lépj fel semmilyen áramkorlátozás vagy megszakítási esemény, így itt kizárolag az alapvető vezérlés ellenőrzésén van a hangsúly.

Bemenetek:

- BREAKER_MAX_TOTAL=12
- BREAKER_MIN_TOTAL=2
- ALLOC_MAX_TOTAL=30
- ESP1=1,0 A
- ESP2=1,5 A
- ESP3=0,5 A

Miért ez a beállítás? Az igények összege $1,0 + 1,5 + 0,5 = 3,0$ A \ll ALLOC_MAX_TOTAL, ezért nem várható korlátozás: $\text{effective}_i = d_i$.

Lépések és jelentésük:

1. **STOP** — a sim_control.txt STOPPED-ra állítása, a vezérlő nem küld új korlátotokat és nem is kapcsol megszakítót.
2. **Reset $t=0$** — minden szimulátor idejét nullázzuk, a szimuláció elejéről kezdünk.
3. **START** — a vezérlő elindul, a következő ciklusban kiírja az állapotot és állítja a korlátokat, de ebben az esetben nem kell.
4. (*Opcionális*) *Clear output.txt* törölhető a napló amennyiben tiszta fájlt szeretne valaki látni.

Várt rendszerállapot

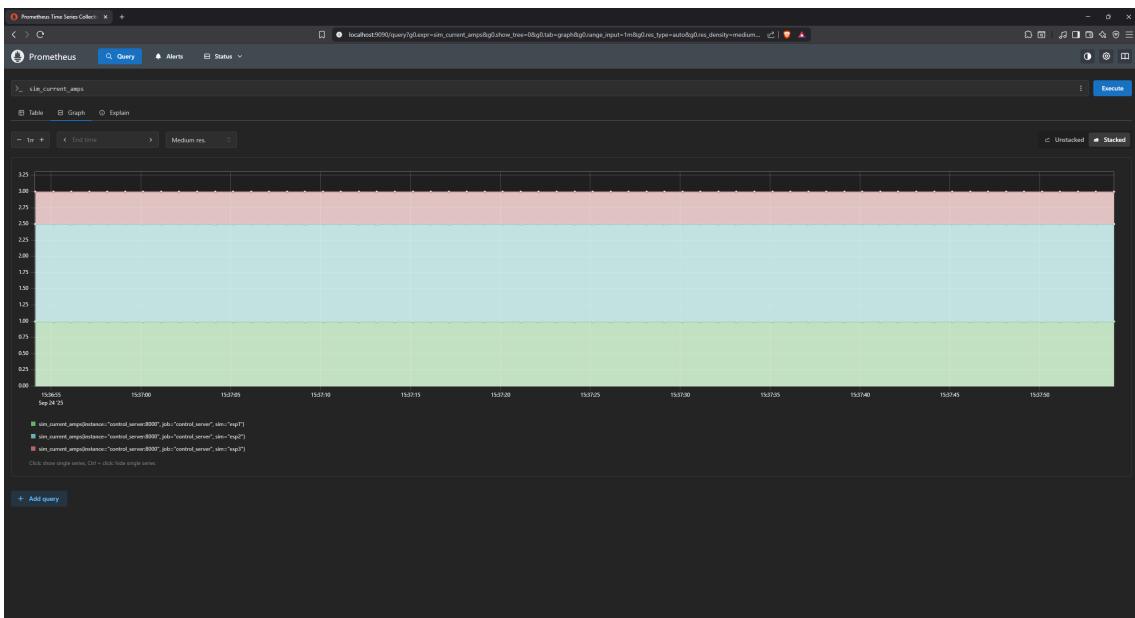
- *Nincs korlát*: $\text{effective}_{1,2,3} = \{1,0; 1,5; 0,5\}$ A, a korlátokat nagy értékek ($\sim 10^9$) jelölik.
- *Összáram*: sum_current_amps $\approx 3,0$ A stabilan, ez így vízszintes vonal az elő grafikonon.
- *Megszakító*: bekapcsolt állapotban van, mert $3,0 < \text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$ és $3,0 > \text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$.

Hol ellenőrizhető?

- output.txt: 3 s-onként új sor, pl.:

```
sim_state=RUNNING sum_current_amps=3.0
sims=esp1:raw=1.0,effective=1.0,cap=1e9|esp2:raw=1.5,
effective=1.5,cap=1e9|esp3:raw=0.5,effective=0.5,cap=1e9
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: A grafikon 3 A változatlan értékű görbét mutat az output.txt-ből ugyanezt tudjuk kiolvasni, hogy $\text{effective}_i = d_i$, korlátok nincsenek érvényben, a megszakítók be vannak kapcsolva ez 1-2 ciklus (3-6 s) után stabilan látszik.



9.1. ábra. Alaptesztek

9.4.2. Alulterhelés: nincs korlátozás

Ebben a tesztben azt a normál körülmények között is előforduló esetet vizsgálom, amikor a fogyasztói igények összege ($\sum d_i$) kevesebb, mint a maximálisan engedélyezett teljes fogyasztható áram. Itt a cél annyi, ellenőrizni kell, hogy a vezérlő helyesen ismeri fel az alulterhelt állapotot, és nem aktivál semmilyen korlátozási mechanizmust. A várt működés, hogy minden fogyasztó a teljes igényelt áramát kapja meg ($\text{effective}_i = d_i$), és a megszakítók is bekapcsolt állapotban maradnak, mivel a terhelés a megengedett szávon belül van.

Bemenetek:

- ALLOC_MAX_TOTAL=6
- BREAKER_MAX_TOTAL=12
- BREAKER_MIN_TOTAL=2
- ESP1=2,0 A

- $\text{ESP2}=1,5 \text{ A}$
- $\text{ESP3}=0,5 \text{ A}$

Miért ez a beállítás? Az igények összege $2,0 + 1,5 + 0,5 = 4,0 \text{ A} \leq \text{ALLOC_MAX_TOTAL} = 6$, ezért nem indul korlátozás (max–min fair kiosztásra nincs szükség), így $\text{effective}_i = d_i$. A 4,0 A az BREAKER_MIN és BREAKER_MAX között van, ezért a megszakítók bekapcsolt állapotban maradnak.

Lépések és jelentésük:

1. **START** — a vezérlő elindul, és kiírja az állapotot, mivel $\sum d_i \leq \text{ALLOC_MAX}$, a korlátokat nem kell érvényesíteni.
2. **Várakozás ~ 2 ciklus** — 6–7 s múlva a naplóban stabilan láthatóak a beállítások.

Várt rendszerállapot

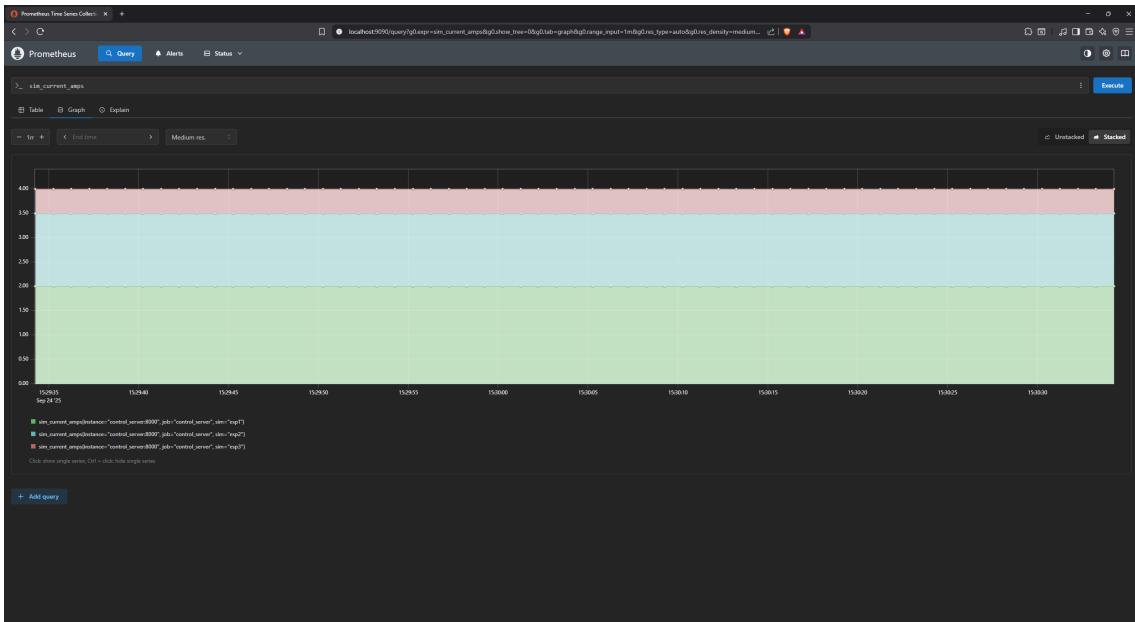
- *Nincs korlát:* $\text{effective}_{1,2,3} = \{2,0; 1,5; 0,5\} \text{ A}$, a korlátok nagy értékekkel ($\sim 10^9$) jelzik a „nincs limit” állapotot.
- *Összáram:* $\text{sum_current_amps} \approx 4,0 \text{ A} \Rightarrow$ vízszintes vonal az élő grafikonon.
- *Megszakító:* bekapcsolva, mert $4,0 < \text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$ és $4,0 > \text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$.

Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor, pl.:

```
sim_state=RUNNING sum_current_amps=4.0
sims=esp1:raw=2.0,effective=2.0,cap=1e9|esp2:raw=1.5,
      effective=1.5,cap=1e9|esp3:raw=0.5,effective=0.5,cap=1e9
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikon 4 A vízszintes görbét mutat, az `output.txt` egyezően jelzi, hogy $\text{effective}_i = d_i$, korlát nincs érvényben, a megszakítók be vannak kapcsolva minden 1–2 ciklus (3–6 s) után stabilan látszik.



9.2. ábra. Alulterhelt eset

9.4.3. Túlterhelés, azonos igények: fair 3/3/3 allokáció

Itt jelentős túlterhelést vizsgálunk, az összesített igény (150 A) ez nagyon meghaladja a globális allokációs keretet (9 A). A teszt célja, hogy ellenőrizze a "max-min fair" elosztási algoritmus helyes működését. A forgatókönyv lényege, hogy minden fogyasztó azonos, a keretnél jóval magasabb igénnyel jelentkezik, így a várt eredmény egy tökéletesen egyenlő, 3 A-es elosztás a fogyasztók között.

Bemenetek:

- ALLOC_MAX_TOTAL=9
- BREAKER_MAX_TOTAL=12
- BREAKER_MIN_TOTAL=2
- ESP1=50 A
- ESP2=50 A
- ESP3=50 A

Miért ez a beállítás? Az igények összege $50 + 50 + 50 = 150 \text{ A} \gg \text{ALLOC_MAX_TOTAL} = 9$, ezért a max-min fair elosztás: egy közös λ szintet keresünk úgy, hogy $a_i = \min\{d_i, \lambda\}$ és $\sum a_i = 9$. Azonos igények mellett $\lambda = 9/3 = 3 \text{ A}$, tehát minden mérő 3 A-t kap.

Lépések és jelentésük:

1. **START** — a vezérlő elindul, kiszámítja λ -t és beállítja a korlátokat.
2. **Várakozás ~ 2 ciklus** — 6 s alatt a napló stabilan tükrözi a 3/3/3 kiosztást.

Várt rendszerállapot

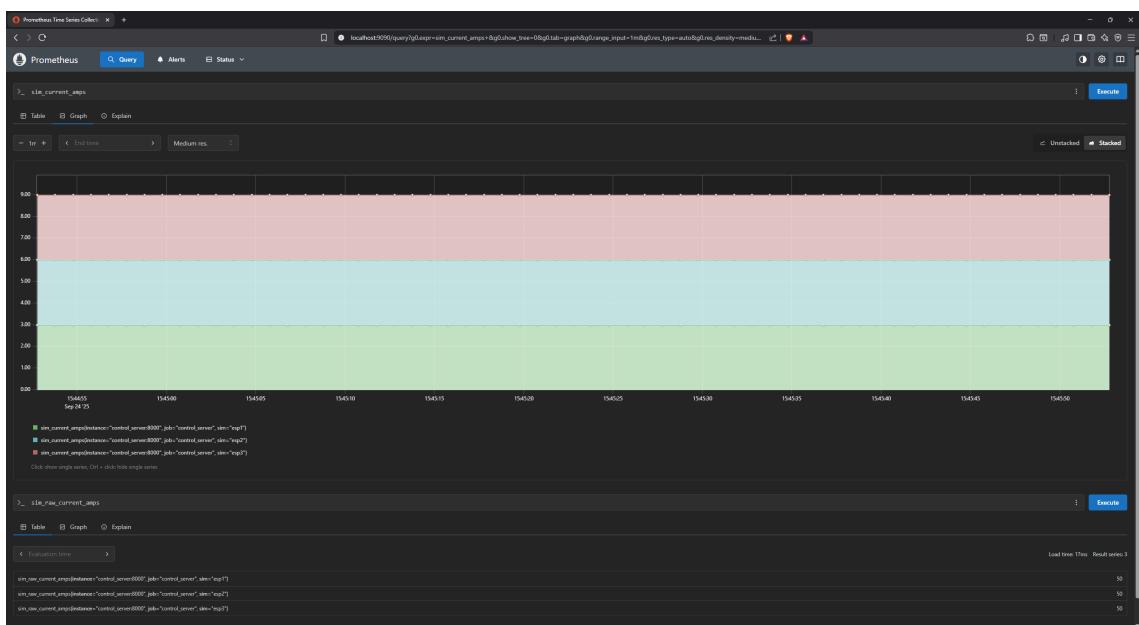
- *Korlátok:* minden mérőnél $\text{cap} = 3 \text{ A}$; $\text{effective}_{1,2,3} = \{3, 3, 3\} \text{ A}$.
- *Összáram:* $\text{sum_current_amps} = 3+3+3 = 9 \text{ A} \Rightarrow$ egyenes vonal a grafikonon.
- *Megszakító:* bekapcsolva, mert $9 < \text{BREAKER_MAX_TOTAL} = 12$ és $9 > \text{BREAKER_MIN_TOTAL} = 2$.

Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor, pl.:

```
sim_state=RUNNING sum_current_amps=9.0
sims=esp1:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0|esp2:raw=50.0,
effective=3.0,cap=3.0|esp3:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikon három, közel azonos (3 A) szintet és 9 A összáramot mutat, az `output.txt` $\text{cap} = 3 \text{ A}$ értéket jelez minden mérőnél, a megszakítók bekapcsolva vannak minden 2 ciklus (6 s) után stabil.



9.3. ábra. Túlterhelt eset

9.4.4. Dinamikus újraelosztás: a nagy felhasználó kap teret

Ez a teszt a dinamikus viselkedést vizsgálja. A cél annak demonstrálása, hogy a rendszer nemcsak statikus túlterhelést tud kezelni, hanem képes valós időben reagálni a fogyasztói igények drasztikus változására is. Ez a forgatókönyv azt modellezi, ahogy egyes fogyasztók igénye lecsökken, a felszabaduló kapacitást pedig a rendszer automatikusan és a "max-min fair" elvnek megfelelően újraosztja egy másik, nagy igénnyel jelentkező fogyasztóhoz, miközben az összáram végig a globális kereten belül marad.

Bemenetek:

- ALLOC_MAX_TOTAL=90
- BREAKER_MAX_TOTAL=120
- BREAKER_MIN_TOTAL=10
- Menetrendek:
 - ESP1: 0 s → 50 A, 60 s → 10 A
 - ESP2: 0 s → 50 A, 60 s → 10 A
 - ESP3: 0 s → 50 A, 60 s → 100 A

Miért ez a beállítás? Az elején az igények azonosak (50, 50, 50 A), ez túl nagy a 90 A kerethez képest, ezért *fair* elosztás lép életbe: [30, 30, 30] A. Egy idő után két mérő visszaesik 10 A-ra, a harmadik 100 A-t kér; a felszabaduló 80 A-ból a keret kitöltéséhez a harmadik kap 70 A-t, így [10, 10, 70] A lesz a kiosztás.

Lépések és jelentésük:

1. **Reset** $t=0$ — szinkron kezdet mindenki biztosan 0-ról indul.
2. **START** — a vezérlő 3 s-os ciklusokban számolja újra az allokációt, a $t = 60$ s utáni váltás az ezt követő ciklusban fog megjelenni.
3. **Megfigyelés** 0..80 s — várjuk $t = 60$ s-nél az újra osztást a grafikonon.

Várt rendszerállapot

- 0..60 s: tényleges értékek [30, 30, 30] A, összáram = 90 A.
- 60+ s: ténylegesek [10, 10, 70] A, összáram = 90 A (a két kicsi igény teljesül, a maradék, pedig a nagyhoz kerül).
- *Megszakító*: végig be van kapcsolva, mert $90 < \text{BREAKER_MAX} = 120$ és $90 > \text{BREAKER_MIN} = 10$.

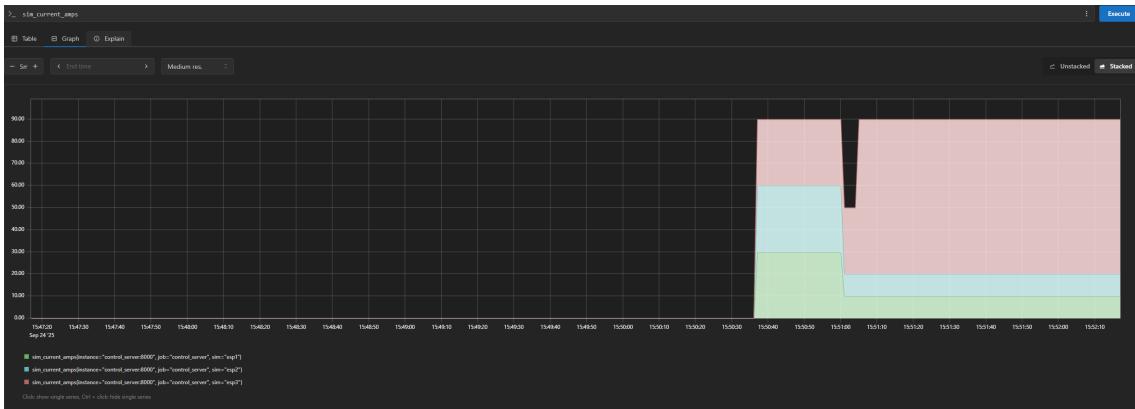
Hol ellenőrizhető?

- output.txt: 3 s-onként új sor; jellemző minták:

```
# t=3s (elso szakasz)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=90.0
sims=esp1:raw=50.0,effective=30.0,cap=30.0|esp2:raw=50.0,
effective=30.0,cap=30.0|esp3:raw=50.0,effective=30.0,cap=30.0
breakers=brk1:on,brk2:on

# t=63s (masodik szakasz, igényváltozás utan)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=90.0
sims=esp1:raw=10.0,effective=10.0,cap=10.0|esp2:raw=10.0,
effective=10.0,cap=10.0|esp3:raw=100.0,effective=70.0,cap=70.0
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: a grafikon két állapotba áll be: előbb 30/30/30 A, majd a $t = 60$ s után 10/10/70 A, az összáram végig 90 A, a megszakítók végig bekapcsolva maradnak.



9.4. ábra. Dinamikus újraelosztás áramerősségek



9.5. ábra. Dinamikus újraelosztás igények

9.4.5. Megszakító hiszterézis

Itt ebben a tesztben a megszakító vezérlési logikáját vizsgálom. A cél annak megmutatása, hogy a rendszer helyesen kezeli a kétlépcsős kapcsolást: a megszakító leold, ha az összáram meghaladja a felső küszöbértéket (BREAKER_MAX_TOTAL), de csak akkor kapcsol vissza, ha az áramfelvétel egy másik alacsonyabb érték (BREAKER_MIN_TOTAL) alá esik. Ez a viselkedés biztosítja, hogy a rendszer stabil, sűrű ki-be kapcsolás nem lesz a határérték körüli terhelésingadozás esetén sem. A teszt során az allokációs korlátozás szándékosan nem aktív.

Bemenetek:

- ALLOC_MAX_TOTAL=50
- BREAKER_MAX_TOTAL=6
- BREAKER_MIN_TOTAL=3
- Menetrendek:
 - ESP1: 0 s → 2,0 A, 40 s → 0,5 A
 - ESP2: 0 s → 5,0 A, 40 s → 0,5 A

- ESP3: 0 s → 0,0 A

Miért ez a beállítás? Kezdetben az összáram $2,0 + 5,0 + 0,0 = 7,0$ A, ami nagyobb, mint BREAKER_MAX_TOTAL = 6 A, ezért a megszakító leold, 40 s után a terhelések $0,5 + 0,5 + 0,0 = 1,0$ A-ra esnek, ami kisebb, mint BREAKER_MIN_TOTAL = 3 A, így a megszakító visszakapcsol. Az ALLOC_MAX_TOTAL=50 A bőven a terhelések fölött van, ezért allokációs korlátozás nem várható.

Lépések és jelentésük:

1. **Reset** $t=0$ — szinkron indulás.
2. **START** — a vezérlő 3 s-os ciklusokban értékeli ki az adatokat. Az első ciklusban a ≥ 6 A miatt ki van kapcsolva, a 40 s utáni első ciklusban a ≤ 3 A miatt bekapcsol.
3. **Megfigyelés** 0..60 s — a naplóban egy off → on átmenet látszik 40 s-nél.

Várt rendszerállapot

- 0..40 s: összáram $\approx 7,0$ A ⇒ megszakító kikapcsolva.
- 40+ s: összáram $\approx 1,0$ A ⇒ megszakító bekapcsolva.
- *Allokáció*: nincs korlát (nagy szám), mert $\sum d_i \ll \text{ALLOC_MAX_TOTAL}$.

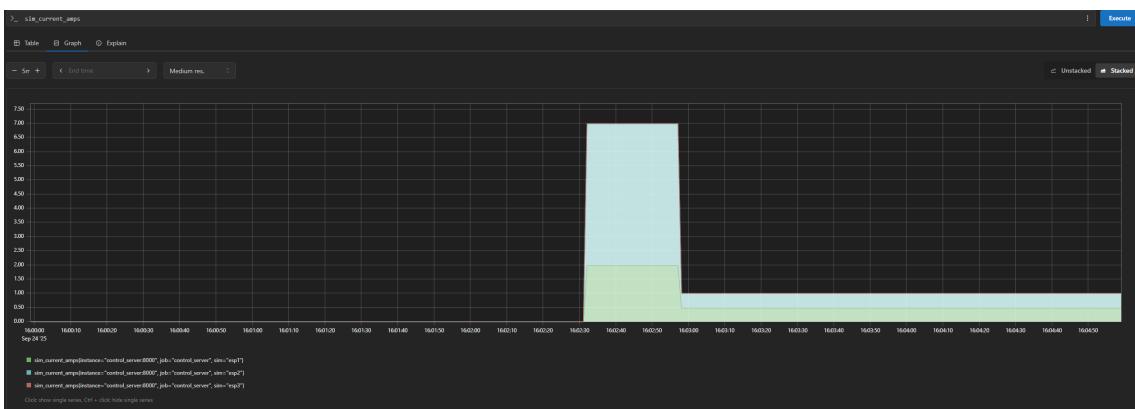
Hol ellenőrizhető?

- `output.txt`: 3 s-onként új sor; tipikus minták:

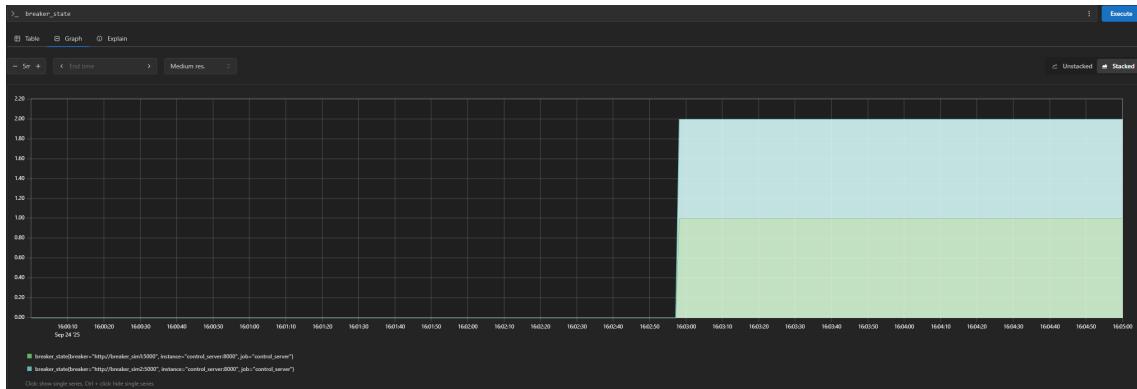
```
# t=3s (kezdeti szakasz)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=7.0
sims=esp1:raw=2.0,effective=2.0,cap=1e9|esp2:raw=5.0,
effective=5.0,cap=1e9|esp3:raw=0.0,effective=0.0,cap=1e9
breakers=brk1:off,brk2:off

# t=42s (menetrendváltás utáni első ciklus)
sim_state=RUNNING sum_current_amps=1.0
sims=esp1:raw=0.5,effective=0.5,cap=1e9|esp2:raw=0.5,
effective=0.5,cap=1e9|esp3:raw=0.0,effective=0.0,cap=1e9
breakers=brk1:on,brk2:on
```

Siker kritérium: az élő grafikonon 0..40 s között ~ 7 A körüli összáram mellett kikapcsolt állapot látszik, 40 s után ~ 1 A mellett bekapcsolt, az `output.txt` ezt a off → on váltást 2-3 cikluson belül egyértelműen tükrözi.



9.6. ábra. Megszakító áramerősségek



9.7. ábra. Megszakító állapotok

9.4.6. Leállított mód (STOPPED)

Ez a teszt azt vizsgálja, hogy a vezérlő 'STOPPED' állapotban megfelelően viselkedik-e. A forgatókönyv igazolja, hogy a rendszer leállítása után a vezérlő valóban felfüggesztésre kerül, és a rendszer "befagyasztja" az utolsó ismert stabil állapotot. Annak ellenére, hogy a leállás alatt a háttérben a bemeneti konfigurációk (pl. allokációs keret) megváltoztatható, a teszt sikeres, ha a vezérlő nem reagál ezekre, nem számol új korlátokat, és nem frissíti a kimeneti naplót.

Bemenetek:

- Kiindulás: a 3. szcenárió stabil állapota
 - ALLOC_MAX_TOTAL = 9
 - BREAKER_MAX_TOTAL = 12
 - BREAKER_MIN_TOTAL = 2
 - effective = [3, 3, 3] A
 - sum = 9 A, megszakítók on
- Módosítások STOPPED állapot alatt *csak fájlba írva*:
 - ALLOC_MAX_TOTAL = 6
 - ESP1 menetrend 1,0 A

Miért ez a beállítás? A cél annak igazolása, hogy STOPPED módban a vezérlő *nem avatkozik be*: nem számol ad új korlátokat, nem kapcsol megszakítót, a virtuális idő nem halad és a napló is megáll.

Lépések és jelentésük:

1. **STOPPED** — a sim_control.txt STOPPED-re áll, a vezérlési ciklus megáll, nincs új allokáció vagy megszakítóparancs.
2. **Konfiguráció módosítása** — ALLOC_MAX_TOTAL = 6 és ESP1 1,0 A változtatások *mentése* (de ez még nem lép életbe).

3. Várakozás ~ 2 ciklusnyi időtartam — mivel a rendszer áll, nem várható új státusz- vagy naplósor.

Várt rendszerállapot

- *Korlátok és effektív értékek:* változatlanul [3, 3, 3] A (a leállítás előtti állapot szerint).
- *Megszakító:* változatlanul bekapcsolt állapotban van (nem történik átkapcsolás).
- *Idő és napló:* a virtuális idő nem halad, az output.txt nem bővül.

Hol ellenőrizhető?

- output.txt: az utolsó RUNNING sor után nem jelennek meg új bejegyzések STOPPED alatt, pl.:

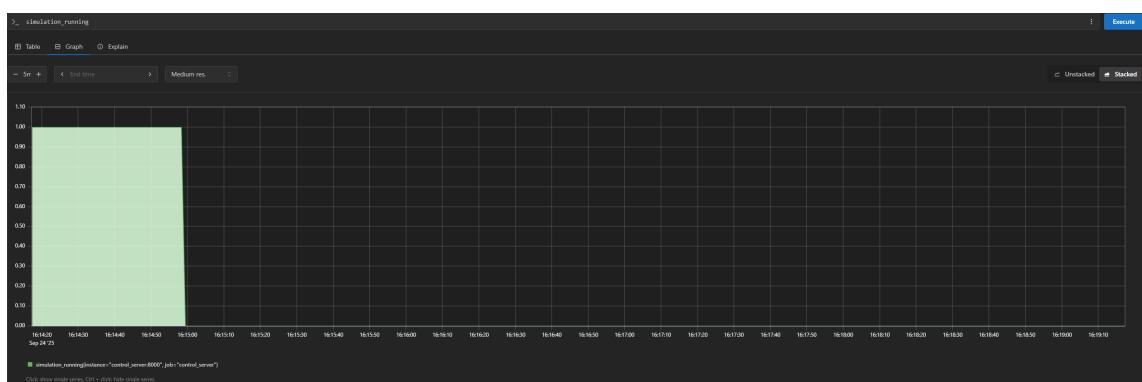
```
# utolsó sor STOPPED előtt
sim_state=RUNNING sum_current_amps=9.0
sims=esp1:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0|esp2:raw=50.0,effective=3.0,cap=3.0|esp3:raw=50.0,
      effective=3.0,cap=3.0
breakers=brk1:on,brk2:on

# STOPPED alatt nincs új sor
```

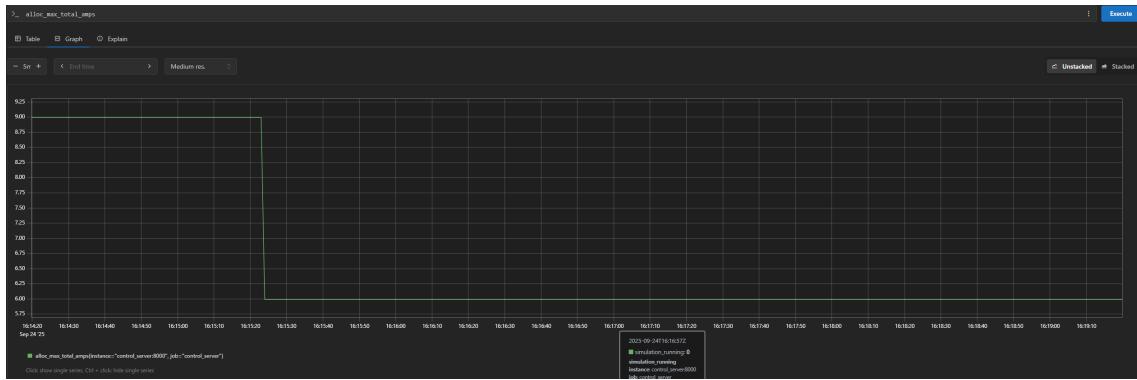
Siker kritérium: /status.sim_state=STOPPED, a korlátok és megszakító értékek megegyeznek a leállítás előtti állapottal és az output.txt nem bővül a vára-kozás ideje alatt.



9.8. ábra. stopped állapot áramerősségek



9.9. ábra. stopped állapot állapotok



9.10. ábra. stopped állapot maximális áramok

Összegzés

A tesztek ellenőrzik, hogy (i) az allokáció a max-min fair elvet követi-e, (ii) a megszakító hiszterézise a küszöbértékekhez képest működik-e, (iii) a STOPPED állapot működik-e, és (iv) a rendszer minden ciklusban önmagát leíró idősoros naplót állít elő. Ezek együttesen biztosítják az elvárt funkció nális helyességet és transzparens viselkedést.

10. fejezet

Összefoglalás és kitekintés

A dolgozat célja egy nyílt forrású, konténerizált energetikai felügyeleti és beavatkozási keretrendszer tervezése és megvalósítása volt, amely alacsony költségű végponti eszközöket (ESP8266-alapú mérő/vezérlő csomópontok), Python-alapú kontrollkomponenst, idősoros adatkezelést (Prometheus) és vizualizációt (Grafana) integrál. A rendszer tiszta interfészeken választja szét a mérést és a döntéshozatalt, a beavatkozást pedig ipari protokollon (Modbus/TCP) keresztül valósítja meg. Az üzemeltetési környezet fejlesztői/laborban Docker Compose, nagyobb rendelkezésre állási és skálázási igény esetén Kubernetes.

Eredmények és tanulságok. A laboratóriumi és szimulációs vizsgálatok azt mutatták, hogy a keretrendszer képes:

- a mért villamos mennyiségek folyamatos, Prometheus-kompatibilis exportjára és azok valós idejű megjelenítésére;
- a beavatkozások determinisztikus, átlátható végrehajtására Modbus/TCP-n, amely gyors reagálást és reprodukálható viselkedést biztosít;
- egy globális áramkeret pontos követésére, a túllépések gyors csillapítására és az erőforrások igazságos elosztására a max–min fair („water-filling”) szabályozával;
- skálázható, konténer-alapú üzemeltetésre, amely egyszerűsíti a bevezetést, a frissítést és a diagnosztikát.

Gyakorlati tapasztalat, hogy a *szabályozás egyszerűsége* (histerézis, időzítés) fontosabb a túlzott modellbonyolításnál: a mérési zaj, hálózati késleltetés és végponti nemlinearitások mellett a robosztus, determinisztikus vezérlő stabilabban teljesít. A komponensek lazán csatolt felépítése és a metrika-alapú megfigyelhetőség (*observability*) érdemben csökkenti a hibaelhárítás idejét.

Hozzájárulások. A munka fő műszaki hozzájárulásai:

1. Egységesített mérési/vezérlési interfész energetikai végpontokhoz Prometheus-formátumú metrikákkal és REST/Modbus híd-komponenssel.
2. Max–min fair elosztású beavatkozási szabályozó integrációja ipari protokollokkal, hiszterézissel és időzítéssel stabilizálva.

3. Konténer-alapú referenciaimplementáció (Compose → Kubernetes migrációs minta) üzemeltetési útmutatóval.
4. Grafana-alapú üzemviteli és diagnosztikai irányítópultok, riasztási feltételek és alap-telemetria.
5. Reprodukálható szimulációs csővezeték, amely determinisztikus bemenetekkel teszteli a szabályozó stabilitását és reagálóképességét.

Korlátok és érvényességi fenyegetések. A vizsgálatok kontrollált környezetben zajlottak; a terapii viszonyok (hálózati zavarok, különböző végponti firmware-ek, szélsőséges terhelési profilok) további kihívásokat jelenthetnek. A biztonsági réteg alapértelmezetten a helyi hálózatra és egyszerű hitelesítésre támaszkodik; nagyvállalati környezetben szükséges a végpont- és szolgáltatásoldali tanúsítványkezelés és kulcsforgatás beépítése. A Modbus/TCP protokoll korlátai (nincs beépített titkosítás, korlátozott hibakezelés) szintén megfontolandók.

Jövőbeli munka. A rendszer fejlesztésének természletes irányai:

- **Biztonság és megbízhatóság:** mTLS alapú végpont-hitelesítés, kulcsforgatás, jogosultságkezelés; többpéldányos kontrollszerzés és állapot-replikáció a magas rendelkezésre álláshoz.
- **Protokoll-tágítás:** IEC 60870-5-104 / IEC 61850 gateway, illetve modern ipari mezőbuszok támogatása a heterogén eszközparkhoz.
- **Fejlettebb szabályozás:** modellprediktív vagy hibrid (MPC + max–min) vezérlő vizsgálata időkorlátos optimalizálásra, költség- és hálózati korlátok együttes kezelésére.
- **Edge-képességek:** lokális döntésképesség és *graceful degradation* hálózati szakadások esetén; OTA frissítési csatorna az ESP eszközökre.
- **Megfigyelhetőség és üzemeltetés:** trace-alapú hibakeresés (OpenTelemetry), automatikus eszköz-felfedezés, konfiguráció- és verziókezelés (*GitOps*, Helm chartok).
- **Valós terapii pilot:** több, egymást zavaró terhelés és megosztott hálózati infrastruktúra mellett végzett hosszú távú mérések, SLA-k és üzemeltetési költségek becslésével.

Zárógondolat. A bemutatott keretrendszer átlátható, bővíthető és költséghatékony alapot ad az energetikai felügyelet és beavatkozás megvalósításához. Az egyszerű, robusztus szabályozási elvek, a metrika-központú megfigyelhetőség és a kontíneres üzemeltetés együtt olyan *gyakorlatias* eszköztárat alkotnak, amely kutatási, oktatási és ipari *proof-of-concept* környezetekben egyaránt gyors bevezetést és megbizható működést tesz lehetővé.

Ábrák jegyzéke

2.1. Schneider Electric PME model[3]	2
2.2. Siemens EMS model[15]	3
3.1. Rendszerarchitektúra	6
3.2. NodeMCU (ESP8266) [13]	7
3.3. SCT-013 áramváltó [10]	8
3.4. Pinout [7]	9
3.5. Modbus adatstruktúra [9]	11
3.6. Keretrendszer architektúra	12
4.1. Water-filling elve telekomunikációban. [16]	14
5.1. Autótöltő [4]	16
5.2. Megszakító [5]	19
5.3. Prometheus [11]	19
5.4. Általam készített Grafana dashboard	22
6.1. Kubernetes architektúra [1]	24
6.2. Hibrid kubernetes topológia	27
7.1. Interfészek	29
8.1. Devpanel	34
8.2. Devpanel v2	35
8.3. Devpanel Presets fül	36
8.4. Devpanel Builder fül	37
8.5. Devpanel Files fül	37
9.1. Alaptesztek	42
9.2. Alulterhelt eset	44
9.3. Túlterhelt eset	45
9.4. Dinamikus újraelosztás áramerősség	47
9.5. Dinamikus újraelosztás igények	47
9.6. Megszakító áramerősség	48
9.7. Megszakító állapotok	49
9.8. stopped állapot áramerősség	50
9.9. stopped állapot állapotok	50
9.10. stopped állapot maximális áramok	51

Táblázatok jegyzéke

Irodalomjegyzék

- [1] Mukhadin Beschokov: How to work with a kubernetes cluster? guide by wallarm, 2025. URL <https://www.wallarm.com/what/what-is-a-kubernetes-cluster-and-how-does-it-work>. Megnyitva: 2025-04-05.
- [2] Docker Inc.: Deploy on kubernetes with docker desktop, 2025. URL <https://docs.docker.com/desktop/features/kubernetes/>. Megnyitva: 2025-04-05.
- [3] EcostruxureTM power monitoring expert. <https://www.se.com/hu/hu/product-range/65404-ecostruxure-power-monitoring-expert/#overview>, 2025. Megnyitva: 2025-03-17.
- [4] Schneider Electric: Charging station evlink, 2025.
URL <https://www.se.com/hu/hu/product/EVB3S07NC0/charging-station-evlink-pro-ac-ac-metal-7-4kw-32a-1p+nt2-attached-cable-rdcdd-6ma-mnx-aux-/>. Megnyitva: 2025-05-18.
- [5] Schneider Electric: Masterpact mtz product range, 2025. URL <https://www.se.com/hu/hu/product-range/63545-masterpact-mtz/#products>. Megnyitva: 2025-05-18.
- [6] electrofunsmart: Iot szerver prometheus és grafana monitorozással egy esp8266 esetén, 2025. URL <https://www.hackster.io/electrofunsmart/iot-server-with-prometheus-and-grafana-monitoring-a-esp8266-9e0661>. Megnyitva: 2025-03-25.
- [7] ElectronicWings: Nodemcu development kit/board, 2023. URL <https://www.electronicwings.com/nodemcu/nodemcu-development-kitboard>. Megnyitva: 2025-05-01.
- [8] Simply Explained: Home energy monitor esp32 ct sensor emonlib, 2025. URL <https://simplyexplained.com/blog/Home-Energy-Monitor-ESP32-CT-Sensor-Emonlib/>. Megnyitva: 2025-03-22.
- [9] Instrumentation Tools: Background of modbus ascii and rtu data frames, 2025. URL <https://instrumentationtools.com/background-of-modbus-ascii-and-rtu-data-frames/>. Megnyitva: 2025-03-25.

- [10] Mikroelektronik: Yhdc sct013 100a 1v felfüggesztés típusú osztott magos áramérzékelő, 2025.
 URL <https://mikroelektronik.hu/elektronikus-osszetevok/126660-yhdc-sct013-100a-1v-felfuggeszes-tipusa-osztott-magos-aramerzekelo.html>. Megnyitva: 2025-03-22.
- [11] Creator name or YouTube channel name if known: Title of video, 2025. URL https://www.youtube.com/watch?v=pcGg-U5d_n8. Megnyitva: 2025-03-25.
- [12] OpenEnergyMonitor: Interface with arduino, 2025.
 URL <https://docs.openenergymonitor.org/electricity-monitoring/ct-sensors/interface-with-arduino.html>. Megnyitva: 2025-03-22.
- [13] Darshil Patel: Getting started with nodemcu (esp8266) on arduino ide, 2020. URL <https://projecthub.arduino.cc/PatelDarshil/getting-started-with-nodemcu-esp8266-on-arduino-ide-b193c3>. Megnyitva: 2024-11-08.
- [14] Prometheus: Prometheus - dimenzionális adatok: kulcs-érték párokon alapuló modell, 2025. URL <https://prometheus.io/>. Megnyitva: 2025-03-25.
- [15] Simatic energy management software. <https://www.siemens.com/global/en/products/automation/industry-software/automation-software/energymanagement.html>, 2025. Megnyitva: 2025-03-17.
- [16] Jan Sláćík – Petr Mlynek – Martin Rusz – Petr Musil – Lukas Benesl – Michal Ptáček: Broadband power line communication for integration of energy sensors within a smart city ecosystem. *Sensors*, 21. évf. (2021) 10. sz., 3402. p. See Fig. 2 for the principle of the water-filling algorithm.
- [17] Erich Styger: Controlling an ev charger with modbus rtu, 2022. URL <https://mcuoneclipse.com/2022/12/31/controlling-an-ev-charger-with-modbus-rtu/>. Megnyitva: 2025-03-24.
- [18] TechTutorialsX: Esp8266 posting json data to a flask server on the cloud, 2017. URL <https://techtutorialsx.com/2017/01/08/esp8266-posting-json-data-to-a-flask-server-on-the-cloud/>. Megnyitva: 2025-03-24.
- [19] The Kubernetes Authors: Kubernetes documentation, 2025.
 URL <https://kubernetes.io/>. Megnyitva: 2025-04-05.
- [20] Doc Walker: Modbusmaster: Arduino library for modbus communication, 2016.
 URL <https://github.com/4-20ma/ModbusMaster>. Megnyitva: 2025-04-07.
- [21] Wikipedia contributors: Max–min fairness, n.d.
 URL https://en.wikipedia.org/wiki/Max–min_fairness. Megnyitva: 2025-09-23.