

$\text{fmiDoStep}$   
 $\text{fmiDoStep}$   
 $\text{fmiStatusfmiDoStep}(\text{fmiComponentc}, \text{fmiRealcurrentCommunicationPoint}, \text{fmiRealcommunicationStepSize}, \text{fmiBooleannoSetFMUStatePriorToCurrentPoint})$   
 $\text{currentCommunicationPoint}$   
 $\text{fmiGetFMUstate}$   
 $\text{fmiSetFMUstate}$

$\text{FMU}$   
 $\text{syn-}$   
 $\text{tax}$

$F = (S, \bar{U}, Y, D, s_0, \text{set}, \text{get}, \text{doStep})$

$S$   
 $F$   
 $U$   
 $F$   
 $\bar{u} \in$   
 $U$   
 $Y$   
 $Y$   
 $F$   
 $\bar{y} \in$   
 $Y$   
 $V$   
 $D \subseteq$   
 $U \times$   
 $Y$   
 $(u, y) \in$   
 $D$   
 $I/O$   
 $s_0 \in$   
 $S$   
 $F$   
 $\text{set} :$   
 $S \times$   
 $U \times$   
 $V \rightarrow$   
 $S$   
 $\bar{s} \in$   
 $S$   
 $\bar{u} \in$   
 $U$   
 $\bar{v} \in$   
 $Y$   
 $\bar{u}$   
 $\text{get} :$   
 $S \times$   
 $Y \rightarrow$   
 $V$   
 $\bar{s} \in$   
 $S$   
 $\bar{y} \in$   
 $Y$   
 $\text{get}(s, y)$

$\bar{y}$   
 $\bar{s}$   
 $\text{doStep} :$   
 $S \times$   
 $R_0 \rightarrow$   
 $S \times$   
 $R_0$   
 $\bar{s} \in$   
 $h \in$   
 $R_0 \text{doStep}(s, h)$   
 $(s', h')$   
 $h' =$   
 $h$   
 $F$   
 $h$   
 $s$   
 $0h' <$   
 $h$   
 $F$   
 $h$   
 $h'$   
 $s$

$\text{FMU}$   
 $\text{se-}$   
 $\text{man-}$   
 $\text{tic-}$

$F = (S, \bar{U}, Y, D, s_0, \text{set}, \text{get}, \text{doStep})$   
 $\text{doStep}$

$F$   
 $v_0 h_1 v_1 h_2 v_2 h_3 \dots$   
 $v_i$   
 $h_i.$   
 $v.$   
 $U \rightarrow$   
 $V$   
 $\bar{v}$   
 $U$   
 $F$   
 $(t, s, v, v')$

$t \in$   
 $R_0$   
 $\bar{s} \in$   
 $S$   
 $\bar{v}$