

Conversión de modelos PowerDEVS al lenguaje Modelica

Luciano Andrade

Universidad Nacional de Rosario

andrade.luciano@gmail.com

19 de diciembre de 2015

Resumen

El modelado y simulación

son utilizados en el análisis de sistemas ayudándonos a ganar un mejor entendimiento de su funcionamiento.

PowerDEVS

PowerDEVS es un entorno integrado para el modelado y simulación basado en el formalismo DEVS

QSS-Solver

es una implementación independiente de los métodos de integración QSS para simulaciones de sistemas continuos e híbridos.

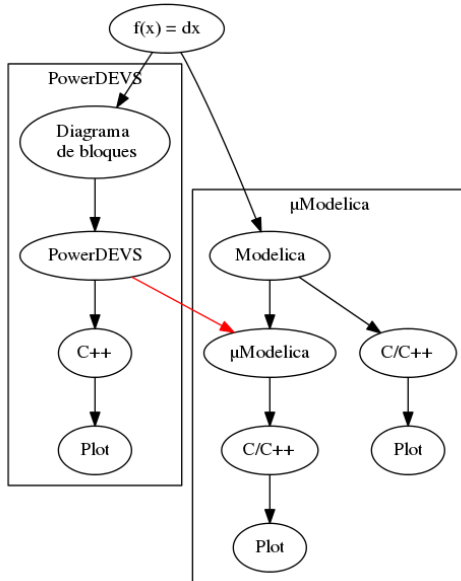
En este trabajo

se presenta una aplicación capaz de convertir modelos, en PowerDEVS en modelos Modelica, más específicamente μ -Modelica, permitiendo ejecutar este en “QSS Solver”, lo cual esperamos nos permitirá ganar al menos un orden de magnitud en los tiempos incurridos en la simulación.

Motivación

- ▶ El sistema físico no se encuentra construido.
- ▶ El experimento puede ser peligroso. Se realizan simulaciones para determinar si el experimento real “explotara”.
- ▶ El costo del experimento es demasiado alto o las herramientas necesarias no se encuentran disponibles o son muy costosas.
- ▶ Los tiempos del sistema no son compatibles con los tiempos del experimentador, ya sea porque es demasiado rápido o porque es demasiado lento.
- ▶ Variables de control, de estado y/o del sistema pueden no ser accesibles. Las simulaciones también nos permite manipular el modelo en formas que no podríamos manipular el sistema real.
- ▶ Eliminación de perturbaciones. Lo que nos permite aislar efectos particulares, y puede conducir a mejores apreciaciones sobre el comportamiento general del sistema.
- ▶ Eliminación de efectos de segundo orden (como no linealidades de componentes del sistema).

Esquema de conversiones



El Modelado y Simulación

de un sistema es el proceso por el cual se desarrolla un modelo, el cual es luego ejecutado, de forma de obtener datos sobre el comportamiento del sistema. El modelo debe conservar las principales características del sistema, pero al mismo tiempo ser significativamente más simple, de forma que al momento de simularlo sea más eficaz utilizar la simulación que el sistema en sí.

Sistemas Continuos y Discretos

$$\dot{x}(t) = f(x(t), u(t))$$

Con condiciones iniciales :

$$x(t = t_0) = x_0$$

Si f es continua puede ser aproximada mediante series de Taylor:

$$x_i(t^* + h) = x_i(t^*) + \frac{dx_i(t^*)}{dt} \cdot h + \frac{d^2x_i(t^*)}{dt^2} \cdot \frac{h^2}{2!} + \dots$$

$$x_i(t^* + h) = x_i(t^*) + f_i(t^*) \cdot h + \frac{d^2x_i(t^*)}{dt^2} \cdot \frac{h^2}{2!} + \dots$$

Un ejemplo - Lotka Volterra

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= x(\alpha - \beta y) \\ \frac{dy}{dt} &= -y(\gamma - \delta x)\end{aligned}$$

donde:

- ▶ y es el número de algún predador (por ejemplo, un lobo)
- ▶ x es el número de sus presas (por ejemplo, conejos)
- ▶ $\frac{dy}{dt}$ y $\frac{dx}{dt}$ representa el crecimiento de las dos poblaciones en el tiempo
- ▶ t representa el tiempo
- ▶ α , β , γ y δ son parámetros que representan las interacciones de las dos especies.

Modelica

Modelica

es un lenguaje orientado a objetos desarrollado para describir de manera sencilla modelos de sistemas dinámicos eventualmente muy complejos.

Modelica - Modelo Lotka Volterra

```
1  class LotkaVolterra
2      Real x(start = 0.5);
3      Real y(start = 0.5);
4      parameter Real a = 0.1;
5      parameter Real b = 0.1;
6      parameter Real c = 0.1;
7      parameter Real d = 0.1;
8  equation
9      0 = x * (a - b * y) - der(x);
10     0 = der(y) + y * (d - c * x);
11 end LotkaVolterra;
```

Métodos de Integración QSS

El método QSS

de primer orden (llamado QSS1) aproxima la ecuación por:

$$\dot{x}(t) = f(q(t), v(t))$$

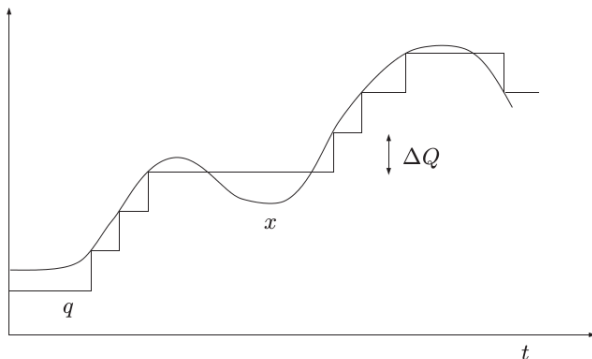
donde q es el vector de estados cuantificados y sus componentes están relacionadas una a una con las del vector de estados x siguiendo una función de cuantificación con histéresis:

$$q_j(t) = \begin{cases} x_j(t) & \text{si } |x_j(t) - q_j(t^-)| \geq \Delta Q_j \\ q_j(t^-) & \text{en caso contrario} \end{cases}$$

donde $q_j(t^-)$ es el límite por izquierda de q_j en t .

Métodos de Integración QSS

Variables Relacionadas con una Función de Cuantificación con Histéresis de orden cero.



μ -Modelica

La especificación de

μ -Modelica esta basado en la especificación de Modelica y contiene solo las palabra claves y estructuras necesarias para definir modelos híbridos basados en ODE.

μ -Modelica

- ▶ El modelo es plano, es decir no permite clases.
- ▶ Todas las variables pertenecen al tipo predefinido Real y solo hay tres categorías de variables: estado continuo, estado discreto y variables algebraicas.
- ▶ Los parámetros también son de tipo Real.
- ▶ Solo Arreglos unidimensionales están permitidos.

μ -Modelica

- ▶ Discontinuidades son expresadas solo con las clausulas *when* y *elsewhen* dentro de la sección *algorithm*. Las condiciones dentro de las dos clausulas solo pueden ser relaciones ($<$, \leq , $>$, \geq) y, dentro de la clausula, solo asignaciones de variables discretas y *reinit* de estados continuos son permitidos.
- ▶ Indices en los arreglos dentro de cláusulas *for* están restringidos a la forma $\alpha \cdot i + \beta$, donde α y β son expresiones enteras e i es el índice de la iteración.
- ▶ La sección de ecuaciones está compuesta de :
 - ▶ Definición de variables de estados : $der(x) = f(x(t), d, a(t), t)$; ODE en forma explícita
 - ▶ Definición algebraica : $a_2 = g(a_1)$;

con la restricción de que cada variable algebraica solo puede depender de variables estado y de variables algebraicas previamente definidas.

μ -Modelica

```
1  model lotka_volterra
2      Real x(start = 0.5);
3      Real y(start = 0.5);
4      parameter Real a = 0.1;
5      parameter Real b = 0.1;
6      parameter Real c = 0.1;
7      parameter Real d = 0.1;
8      initial algorithm
9          x := 0.5;
10         y := 0.5;
11      equation
12         der(x) = x * (a - b * y);
13         der(y) = - y * (d - c * x);
14      end lotka_volterra;
```

Stand-Alone QSS-Solver

El Stand-Alone QSS-Solver

es un entorno de modelado y simulación para sistemas híbridos y continuos.

Los modelos

son descritos en μ -Modelica

Formalismo DEVS

DEVS

DEVS es un formalismo para modelar y analizar sistemas de eventos discretos

Un modelo DEVS

puede ser visto como un autómata que procesa una serie de eventos de entrada y genera una serie de eventos de salida y está descrito por dos clases de componentes, modelos atómicos y modelos acoplados.

Formalismo DEVS - Modelos Atómicos

Un modelo Atómico

representa la unidad “indivisible” de especificación, en el sentido que es la pieza fundamental y más básica de un modelo DEVS.

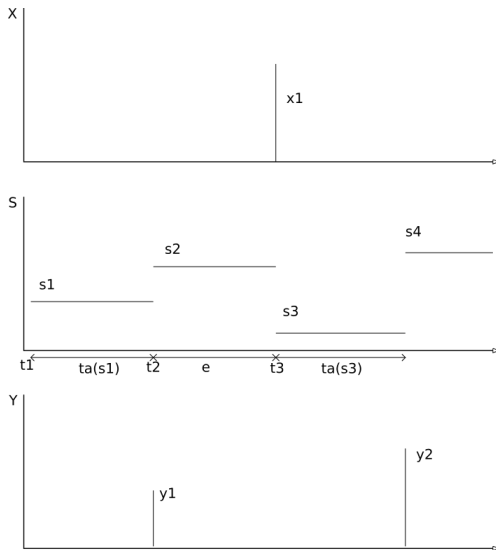
Formalismo DEVS - Modelos Atómicos

Formalmente un modelo atómico está conformado por la 7-upla:

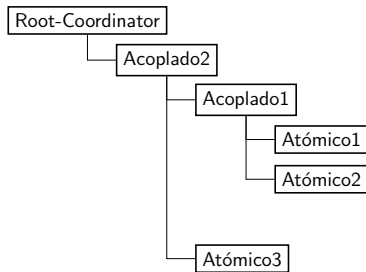
$$(X, Y, S, \delta_{int}, \delta_{ext}, \lambda, t_a) \text{ donde :}$$

- ▶ X es el conjunto de valores de entrada que acepta el modelo atómico.
- ▶ Y es el conjunto de valores de los eventos de salida que puede emitir el modelo atómico.
- ▶ S es el conjunto de estados internos del modelo.
- ▶ t_a es una función $S \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ de *Avance de Tiempo*.
- ▶ δ_{int} es una función $S \rightarrow S$ de *Transición Interna*.
- ▶ δ_{ext} es una función $(S \times \mathbb{R}_0^+ \times X) \rightarrow S$ de *Transición Externa*.
- ▶ λ es una función $S \rightarrow Y$ de *Salida*.

Formalismo DEVS - Modelos Atómicos



Modelo Acoplados

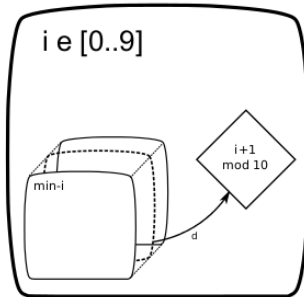


Modelos Vectoriales

Modelos Vectoriales

Nos permiten especificar un vector de Modelos y facilita el modelado de grandes sistemas.

StateChart de un modelo Vectorial

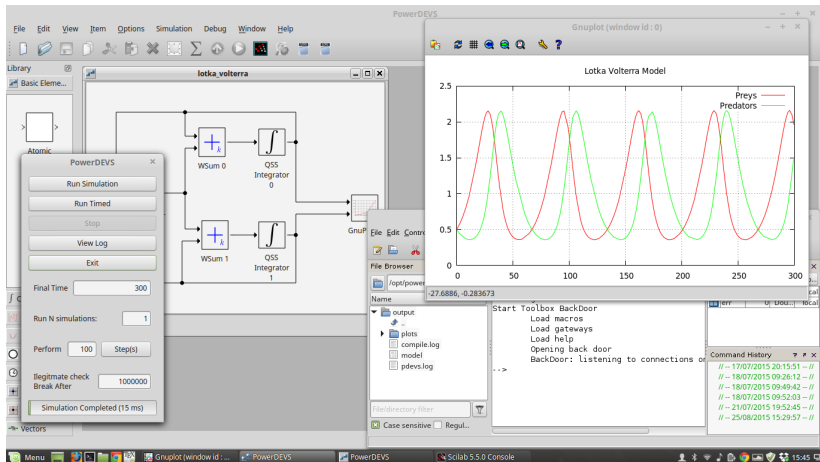


PowerDEVS

PowerDEVS

es un programa, concebido para ser utilizado por expertos programadores DEVS, así como usuarios finales que solo quieren conectar bloques y simular.

PowerDEVS



PowerDEVS - Modelo Lotka Volterra

