|  |
| --- |
| Попробовать сделать расчет производных "отложенным"  это позволит отказаться от учета переменной производной  в матрице и сделать значение производной не переменной,  а просто значением - константой на итерации.  Такой подход можно попробовать и для регуляторов, и для  частоты в узле.    На самом деле эта производная уже есть в нордсике в виде произведения на текущий h.  Описание: "On Angle References in Long-Term Time-Domain Simulations"  Davide Fabozzi, Thierry Van Cutsem  IEEE TRANSACTIONS ON POWER SYSTEMS, VOL. 26, NO. 1, FEBRUARY 2011 |
| В BuildEquations/BuildRightHand для узлов сделать  объединение по циклам по ветвям и по генераторам,  чтобы не мотать два цикла при построении матрицы |
| В пользовательскую DLL ввести номер версии,  И если он меньше, чем текущая версия движка,  Требовать наличия исходника и компилировать заново. Необходимо для контроля изменений движка (количество уравнений блоков, например)    Внутрь ДЛЛ можно даже поместить исходный код или графическое описание модели, чтобы не требовать наличия файла |
| В компиляторе для переменных, которые не являются переменными состояния (значение+индекс), но являются переменными (значение, которое можно читать и записывать), приходится делать проверку индекса на значение DFW2\_NONSTATE\_VARIABLE\_INDEX. Подумать на тему как дать компилятору информацию о типе переменной заранее, чтобы избавиться от проверок. |
| Проверить ProcessDiscontinuity в генераторах. Для мустанговской модели уравнения расчета отличались от уравнений модели, что приводило к неправильной работе ограничений, в частности от Eq. |
| Подумать над тем, как должен выглядеть Lag с переменными ограничениями. Похоже критерий для снятия с ограничения по знаку производной подходит не очень. Пример - скачки на ограничениях по току и напряжению в АРВ Мустанг |
| В Init или ProcessDiscontinuity можно ввести список девайсов, запрашивающих DiscontinuityRequest. При зависании можно будет определить какие девайсы входят в алгебраический цикл. |
| При ограничении шага после отказа корректора можно анализировать наличие предстоящих событий и характеристики сходимости усредненные для пройденного времени. Если событий нет и сходилось хорошо - можно увеличивать шаг чаще |
| В KLU complex судя по всему оптимизатор изменяет порядок вычислений, поэтому debug и release дают разные результаты. Сделать их идентичными позволяет включение оптимизации в debug  При интегрировании процессов с большими изменениями естественно падает Ньютон. Улучшает ситуацию выбор шага. При этом шаг Ньютона лучше выбирать с минимальным ограничением пропорциональным шагу интегрирования, а не 0.1, как выбрано сейчас. Замечено, что Ньютон сходится до 1E-10, но ошибка относительно предиктора не дает закончить шаг. Возможно на шагах близких к минимальному надо принимать решение Ньютона и формировать Нордиск по нему, игнорируя тем самым предиктор (как бы ошибка). И наконец проверить теорию, что завалы Ньютона могут быть обусловлены периодикой углов: если приращение угла > - то оно может быть отрицательное (?) |
| Для полярных координат попробовать сделать проверку корректора в нормализованных углах - иначе при больших отклонениях от начальных условий значительное абсолютное значение может искажать проверку по Rtol. Для этого нужно в abs(V)\*Rtol+Atol подставить wrapped угол. Знак неважен, естественно. |
| InitExternalVariables вроде бы не нужны нигде, кроме Init и InitNordsiek. Проверить !  Сделать проверку/простановку DS\_ABSENT для всех девайсов. Возможно единую для всех CDevice |
| При инициализации реле с выдержками времени регистрируют себя на событие даже тогда, когда приводятся в нормальное положение (например, реле выхода из форсировки). Надо продумать, как избавиться от лишних событий. В результате дум решено инициализировать реле значением по текущему значению и уставке. При инициализации не вводить выдержки времени, предполагая, что входной параметр и уставка бесконечно долго были в заданном начальными условиями отношении. |
| При компиляции модели нужен парсер, который выделит из выражений для расчета констант дерево постоянных параметров, получаемых из таблиц. |
| Адресация параметров - тройкой. Продумать умолчания, при которых параметр ищется в связанных устройствах ниже или выше, если не указаны таблица и идентификатор.  Продумать как адресовать ветви. |
| В компиляторе нужна инициализация #base. Для автоматики это лучше всего сделать присваиванием от внешней переменной в Init. В ProcessDiscontinuity #base нужно игнорировать - их значения не меняются процессе расчета. |
| При сжатии блока использовать RLE всегда. Тип блока "RLE" убрать. Попробовать реализации 7bit RLE с повторами/пропусками (compression.ru) или 3-байтный (fileformat) |
| В производной нужно выяснить как выполнять реинициализацию при скачке на входе. Вариантов 2 : подгонять запаздывание или рассчитывать выход при фиксированном запаздывании. В последнем случае на выходе происходит скачок K/T\*dX в виде одиночного пика. |
| Для подавления рингинга Адамс-2 можно в случае нескольких удачный шагов (10) для которых невозможно увеличить шаг попробовать сделать 1 шаг BDF по дифурам, после чего снова перейти на Адамс (см GoodStep() и UpdateNordsieck()) (статья  A NEW STABILIZATION OF ADAPTIVE STEP TRAPEZOID RULE BASED ON FINITE DIFFERENCE INTERRUPTS). А еще можно попробовать пересчитывать производную Адамса по выражению BDF (1.7) из статьи. Для этого есть Tminus2Value |
| При поиске зеро-кроссинга на втором порядке похоже нужно в любом случае решать квадратное уравнение, чтобы не пропустить двойное изменение. Сейчас сделан поиск времени зерокроссинга только в случае, если изменился знак функции зерокроссинга. Для первого порядка это работает, но для второго порядка есть вероятность пропуска временного зерокроссинга. Можно попробовать вне зависимости от изменения знака искать корни функции зерокроссинга. |
| Для решения задачи при наличии задержек есть мысль сохранять полный нордсик на глубину задержки. Нордсик позволит точно получить значение в |