

## Modelica

---

---

---

---

---

---

---

---

## Traditionella simuleringsverktyg

- Generella program
  - blockdiagram med in- och utsignaler
  - ACSL, Simulink, Systembuild
  - Baserade på CSSL (1967)
  - Beräkningseffektivitet, ej användarvänlighet
- Specialiserade program
  - Elektriska system (SPICE, Saber)
  - Mekaniska system (ADAMS, DADS)
  - Svårt med blandade system

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

2

---

---

---

---

---

---

---

---

## Ny generell fysikalisk modellering

- Nya program under 80- och 90-talet
  - ASCEND, Dymola, gPROMS, NMF, ObejtMath, Smile mfl
  - Icke-kausalt modellering med ekvationer
  - Objektorientering för strukturering
- Standardisering av modelleringsspråk
  - Förening av olika koncept
  - Utbyte av modeller och modellbibliotek
  - Modelica 1.0 klart September 1997.

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

3

---

---

---

---

---

---

---

---

## Objektorienterad matematisk modellering

- *Objekt* är en samling av variabler, ekvationer och funktioner.
- *Klasser* är mallar som man kan skapa nya objekt av.
- *Ärvning* tillåter att ekvationer och funktioner som definierats i en klass kan återanvändas när man skapar ett nytt objekt.

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

4

---

---

---

---

---

---

---

---

## Modellering

- Standard komponenter hämtas från modellbibliotek (instansiering av objekt)
- Ekvationer på naturlig form
- Ikoner sammanbinds grafiskt

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

5

---

---

---

---

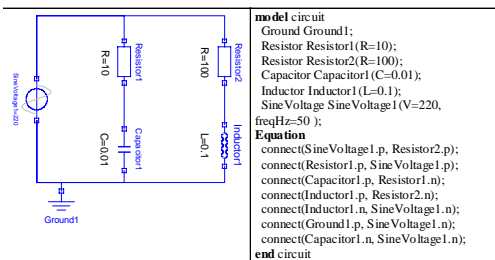
---

---

---

---

## Exempel



Figur 1. En enkel elektrisk krets.

Figur 2. Modelica kod för kretsen i figur 1.

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

6

---

---

---

---

---

---

---

---

## Variabler och anslutningar

- Anslutningar och förbindelser motsvaras av komponentens fysikaliska förbindelser.

**connector** Pin "Pin of an electrical component"

Slunits.Voltage v "Potential at the pin";

**flow** Slunits.Current i "Current flowing into the pin";

**end** Pin;

- Vid förbindelse genereras automatiskt:

Pin1.v = Pin2.v

Pin1.i + Pin2.i = 0

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

7

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

## Delmodeller och ärvning

- Gemensamma egenskaper i delmodeller

**partial** model TwoPin "Component with two electrical pins p and n "

Slunits.Voltage v "Voltage drop between the two pins (= p.v - n.v)";

Pin p, n;

**equation**

v = p.v - n.v;

0 = p.i + n.i;

**end** TwoPin;

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

8

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

## Ekvationer och icke-kausalt modellering

- Ekvationer används istället för tilldelningar.
- In- och utsignaler definieras inte.
- Kausaliteten bestäms då ekvationssystemet löses. -> Icke-kausalt modellering.

Icke-kausalt	Kausalt
$R * I = V$	$I := V / R$
	$V := R * I$

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

9

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

## Ärvning och parametrar

```
model Resistor "Ideal resistor"  
  extends TwoPin;  
  parameter SUnits.Resistance R;  
  equation  
    R * p.i = v;  
end Resistor;
```

- Extends: variabler, ekvationer och gränssnitt ärvs.
- Parameter: konstant under simuleringen, ändras lätt mellan simuleringar.

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

10

---

---

---

---

---

---

---

---

## Lösning och simulering

- DAE-systemet sorteras i beräkningsordning
- Ekvationerna förenklas om möjligt.
- Tilldelningar skapas genom att obekanta löses ut algebraiskt.
- Endast algebraiska loopar löses numeriskt.
- C-kod genereras och kompileras.

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

11

---

---

---

---

---

---

---

---

## Exemplens ekvationssystem

```
Ground1.p.v = 0;  
Resistor1.v = Resistor1.p.v-Resistor1.n.v;  
0 = Resistor1.p.i-Resistor1.n.i;  
Resistor1.i = Resistor1.p.i;  
Resistor1.R=Resistor1.i = Resistor1.v;  
Resistor2.v = Resistor2.p.v-Resistor2.n.v;  
0 = Resistor2.p.i-Resistor2.n.i;  
Resistor2.i = Resistor2.p.i;  
Resistor2.R=Resistor2.i = Resistor2.v;  
Capacitor1.v = Capacitor1.p.v-Capacitor1.n.v;  
0 = Capacitor1.p.i-Capacitor1.n.i;  
Capacitor1.i = Capacitor1.p.i;  
Capacitor1.C=Capacitor1.i=Capacitor1.v;  
Inductor1.v = Inductor1.p.v-Inductor1.n.v;  
0 = Inductor1.p.i-Inductor1.n.i;  
Inductor1.i = Inductor1.p.i;  
Inductor1.L=Inductor1.i = Inductor1.v;  
SineVoltage1.v = SineVoltage1.p.v-SineVoltage1.n.v;  
0 = SineVoltage1.p.i-SineVoltage1.n.i;  
SineVoltage1.i = SineVoltage1.p.i;  
for i in (1..SineVoltage1.signalSource.nout) loop  
  SineVoltage1.signalSource.outPort.signal[i] =  
  SineVoltage1.signalSource.p_offset  
  [i]+(if time <  
  SineVoltage1.signalSource.p_startTime[i] then 0 else  
  SineVoltage1.signalSource.p_amplitude[i]*sin(2*pi*  
  SineVoltage1.signalSource.p_freqHz[i]*(time-  
  SineVoltage1.signalSource.p_startTime  
  [i]))+SineVoltage1.signalSource.p_phase[i]);  
end for;  
SineVoltage1.v =  
SineVoltage1.signalSource.outPort.signal[1];  
Capacitor1.n.i+Ground1.p.i-Inductor1.n.i+SineVoltage1.n.i = 0;  
Ground1.p.v = Capacitor1.n.v;  
Inductor1.n.v = Capacitor1.n.v;  
SineVoltage1.n.v = Capacitor1.n.v;  
Capacitor1.p.i-Resistor1.n.i = 0;  
Resistor1.n.v = Capacitor1.p.v;  
Inductor1.p.i-Resistor2.n.i = 0;  
Resistor2.n.v = Inductor1.p.v;  
Resistor1.p.i-Resistor2.p.i+SineVoltage1.p.i = 0;  
Resistor2.p.v = Resistor1.p.v;  
SineVoltage1.p.v = Resistor1.p.v;
```

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

12

---

---

---

---

---

---

---

---

## Standard bibliotek

- Matematik funktioner
- SI-enheter
- Komponenter
  - Block (input / output)
  - El
  - Mekanik
  - Div kommersiella

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

13

---

---

---

---

---

---

---

---

## Verktyg med Modelica

- Dymola
- MathModelica

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

14

---

---

---

---

---

---

---

---

## Referenser

- [1] Modelica home page <http://www.modelica.org>
- [2] H. Elmqvist, S-E. Mattson. Modelica - the next generation modeling language an international design effort. In *Proceedings of the 1<sup>st</sup> World Congress on System Simulation (WCSS '97)*, Singapore, 1-3 Sept, 1997.
- [3] S-E. Mattson, H. Elmqvist. An overview of the modeling language Modelica. *Eurosim '98 Simulation Congress*, Helsinki, Finland, 14-15 April, 1998.
- [4] P. Fritzon, V. Engelson. Modelica - a unified object-oriented language for system modeling and simulation. *12<sup>th</sup> European Conference on Object-Oriented Programming (ECOOP'98)*, Brussels, Belgium, 20-24 July, 1998.

2000-12-06

Tony Sandberg, Fordonsystem.

15

---

---

---

---

---

---

---

---