

Kurs OMSI im WiSe 2014/15

Objektorientierte Simulation mit ODEMx

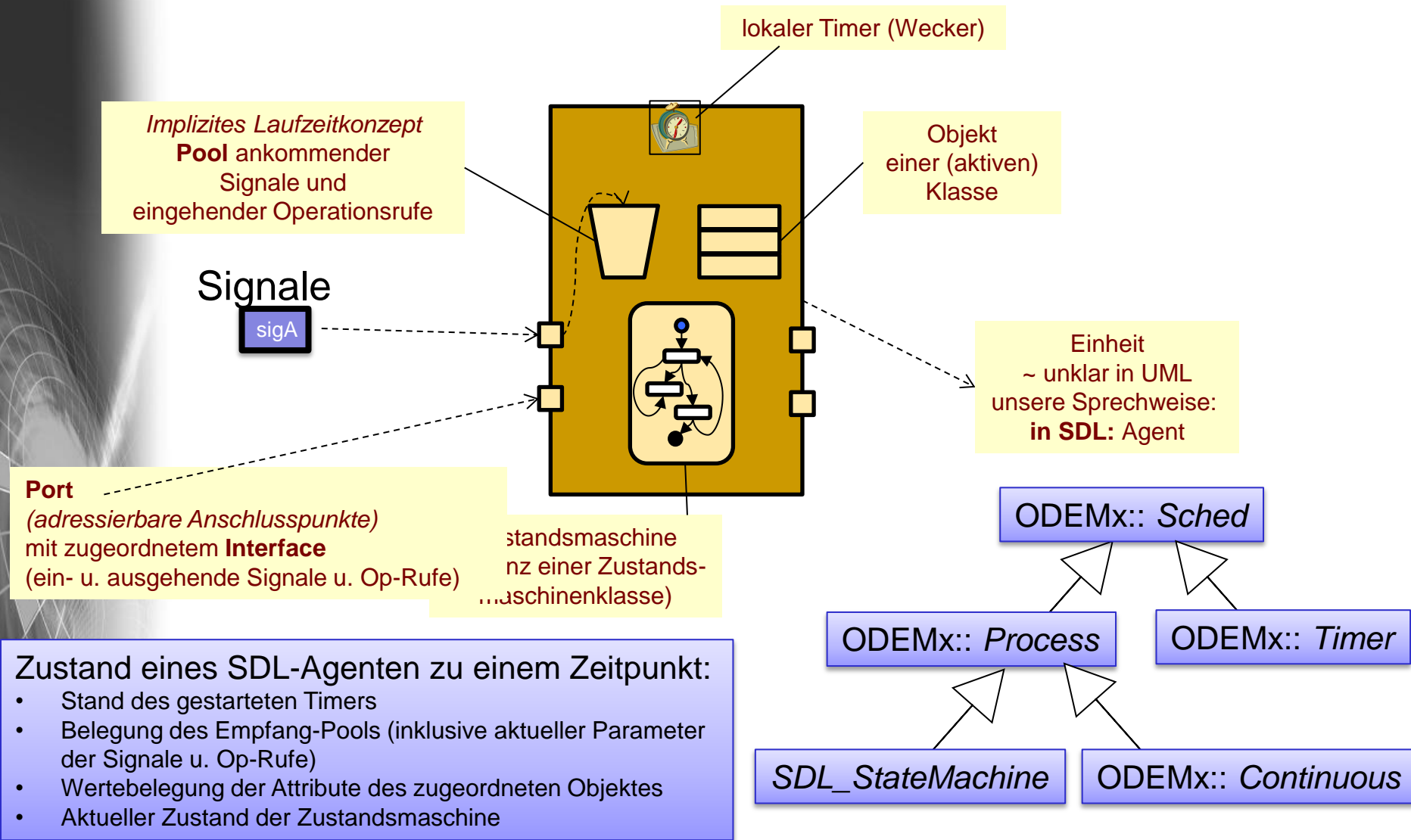
Prof. Dr. Joachim Fischer
Dr. Klaus Ahrens
Dr. Markus Scheidgen
Dipl.-Inf. Ingmar Eveslage

fischer|ahrens|eveslage@informatik.hu-berlin.de

Letzte Vorlesung

1. Systemsimulation – was ist das?
2. Ein Blick zurück in die Anfänge
3. Modelle und Originale
4. Modellierungssprachen, Simulationsumgebungen
5. Beispiele aus der aktuellen Forschung
6. Paradigma der objektorientierten Modellierung
7. Einordnung von UML
8. Klassifikation dynamischer Systeme
9. M&S eines Niedertemperaturofens

Automaten zur Laufzeit



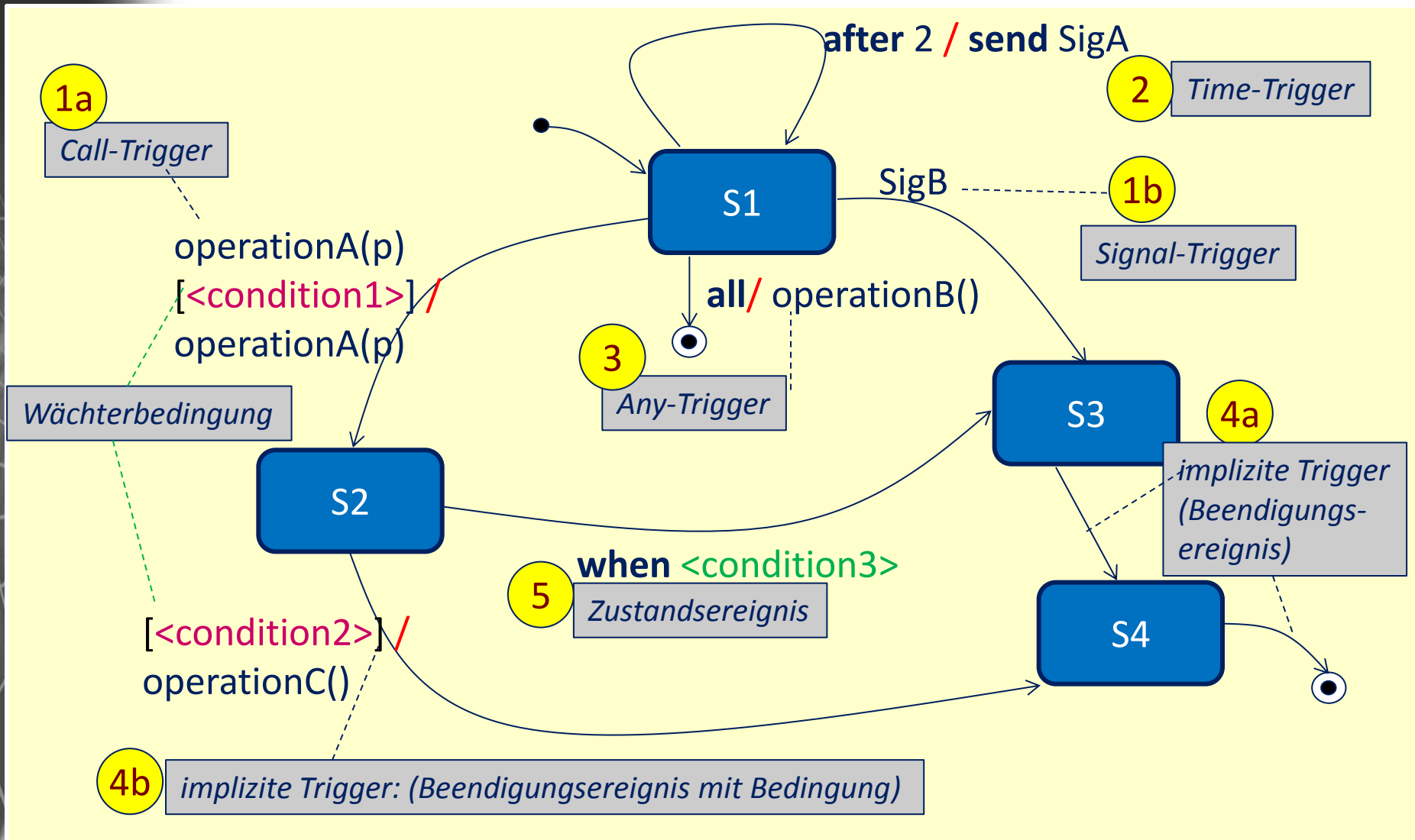
Allgemeine Arbeitsweise (UML-Automat)

- Automat **verharrt** in seinem Grundzustand bis
 - ein **Signal** oder **RemoteCall** eintrifft (im Pool)
 - Behandlung für den Zustand definiert?
 - dann: Behandlung bei Signalkonsumtion bzw. Retten (**defer**)
 - sonst: Verwerfen
 - der evtl. gestartete **Timer** läuft ab
 - dann: vorgesehene Behandlung
 - die evtl. gestartete **Do-Aktivität** wird beendet
 - Auslösung eines impliziten Finalisierungs-Ereignisses
 - dann: vorgesehene Behandlung
(Transition ohne TriggerAngabe)
 - für den Zustand ist ein **Zustandsereignis** definiert (**when ...**)
 - und dieses tritt ein
 - Auslösung eines impliziten Finalisierungs-Ereignisses
 - dann: vorgesehene Behandlung
- und führt dann i.allg einen **Zustandsübergang** durch (nicht bei **defer**)

zusätzl.
optionale Wächterbedingung

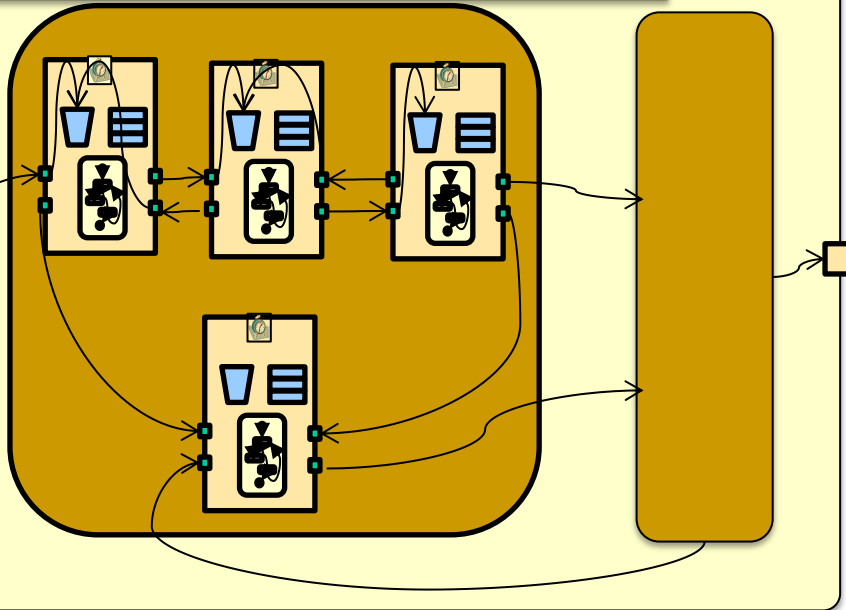
zusätzl.
optionale Wächterbedingung

Verschiedene Trigger-Arten (Überblick)



System als Agent-Ensemble

- Agenten kommunizieren asynchron



UML-Probleme

- **Pool-bearbeitung:**
sog. semantischer Variationspunkt
(Reihenfolge, ...)
- **Adressierung** von Signalen
(nicht komplett gelöst,
Bekanntmachung der Agenten/Ports)
- **Übertragung** von Signalen
(ungelöst: Zeitverbrauch, Sicherheit)
- semantischer Variationspunkt
Offenheit bzgl. **Action-Sprache**
Datentypen, Anweisungen

Es gibt kein UML-Werkzeug, welches das Agent-Konzept allgemein unterstützt.

ABER: es gibt praktikable Teillösungen

SDL (Specification and Description Language)

Installierte Heizungs-Kühlungsanlage (Systemkonfiguration)

meinSystem:
HeizungsKühlungsSteuerungSystem

E/A-Schalter

ZielTempRegler

meineAnlage:
Heizungs-Kühlungsanlage

Einschalten,
Abschalten

Zieltemp

Temp

Ta

Ti

Temp

: Temp
Sensor

H-Start,
H-Stop

: Heizung

K-Start,
K-Stop

: Kühlung

Temp

Wärmezufuhr

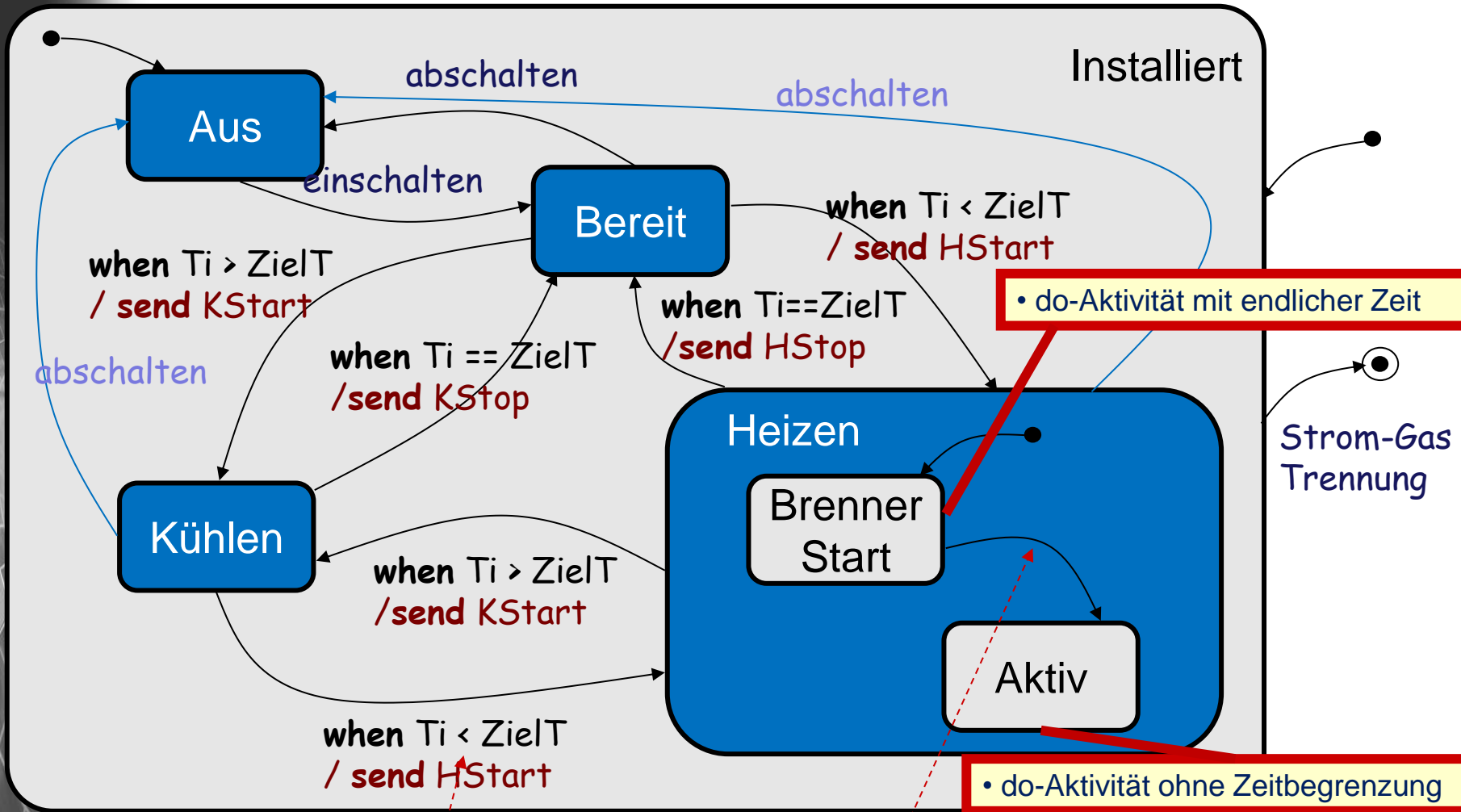
Wärmeentzug

Innentemperatur

: RäumlicheWärmeAusbreitung

Außentemperatur

HeizungsKühlungsSteuerung (Zustandsautomat)



- Ereignisse lösen Transitionen aus, wenn dafür Trigger vorhanden sind
- Trigger können **explizit** angegeben sein, oder sie ergeben sich **implizit**
Annahme: BrennerStart und Aktiv sind mit einer **do-Aktivität** ausgestattet

Zustände und Interne Aktivitäten

Compartments eines Zustands

- Namensabteil
spezifiziert den Namen des Zustandes
- **Interne Aktivitäten**
Aktivitäten, die ausgeführt werden, wenn sich eine Instanz des beschriebenen Classifiers in einem Zustand befindet

Ausführung erfolgt **ohne** Zustandswechsel

- **entry** – Ausführung bei Betreten des Zustandes, vor allem anderen
- **exit** – Ausführung bei Verlassen des Zustandes, nach allem anderen
- **do** – Ausführung bis entweder fertig (implizites Endeereignis) oder Zustand per expliziten Trigger verlassen wird
- weitere nutzerspezifische interne Aktivitäten
z.B. **defer** Rückstellung von Signalen in der Betrachtung für den aktuellen Zustand

ReadCardNumber

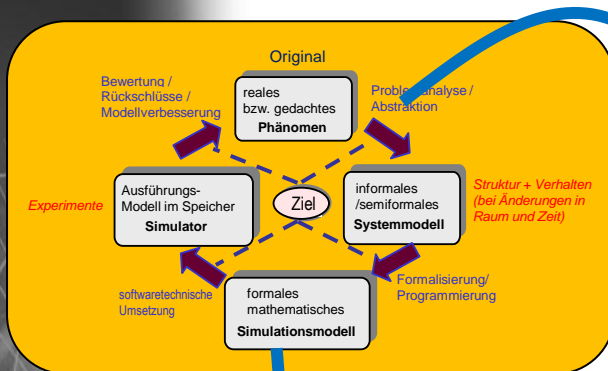
entry / ShowReadCardDialog
do / ReadCardNumbers
defer <SignalName-(Liste)>
exit / HideReadCardDialog

1. Einführung

1. Systemsimulation – was ist das?
2. Ein Blick zurück in die Anfänge
3. Modelle und Originale
4. Modellierungssprachen, Simulationsumgebungen
5. Beispiele aus der aktuellen Forschung
6. Paradigma der objektorientierten Modellierung
7. Einordnung von UML
8. Klassifikation dynamischer Systeme
9. M&S eines Niedertemperaturofens

Verhaltens- und Zustandsgrößen

Modellierungsaspekte realer oder gedachter Phänomene



- Existenz/Substanz (Ausdehnung in Raum und Zeit) repräsentiert durch statische und dynamische Objekt-Strukturen
- Verhaltensgrößen (messbare Eigenschaften) repräsentiert durch Werte der Objektattribute
- Veränderung der Substanz (dynamisches Verhalten) repräsentiert durch interagierende Objekte aktiver Klassen in Abhängigkeit einer Modellzeit bei Nutzung von Objekten passiven Klassen

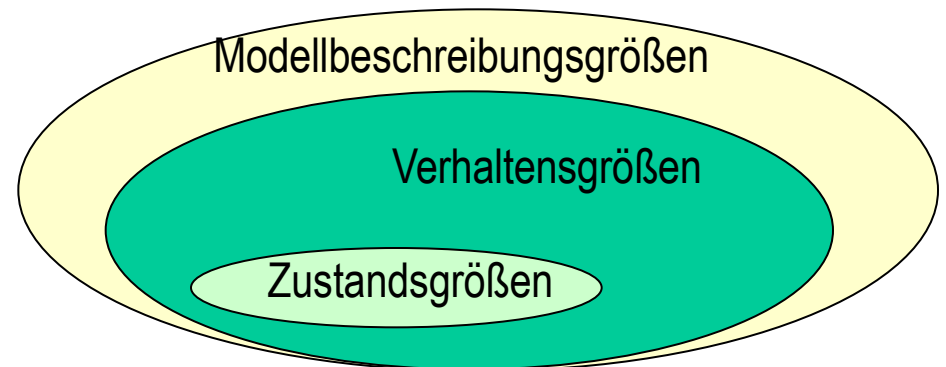
essentielle Verhaltensgrößen

- nicht immer beobachtbar
- **Zustandsgrößen** als ausgezeichnete Verhaltensgrößen (spielen eine zentrale Rolle bei der Modellierung)

Zustandsgrößen

... sind

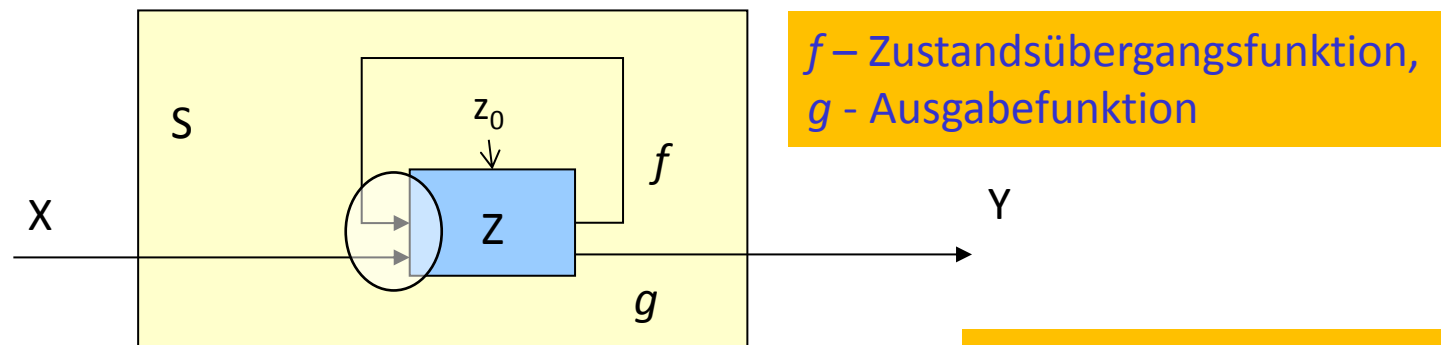
- Modellbeschreibungsgrößen, aus denen sich der Zustand eines Systems **vollständig** ergibt (Gedächtnis eines Systems)
→ Basis der Verhaltensbeschreibung
- Zustandsgrößen sind voneinander **unabhängig**
→ eine Zustandsgröße kann nicht als Kombination anderer Zustandsgrößen dargestellt werden
- sind **nicht immer eindeutig** definierbar
- sind i. Allg. strukturierte Größen



Zustandsänderungen (Prinzip)

- Sei Z n -dimensionaler Zustandsvektor (Zustand z = Belegung von Z), der Zustandsgrößen eines (Teil-)Systems S zu diesem Zeitpunkt beschreibt
- der (neue) Zustand ergibt sich aus dem bisherigen (aktuellen) Zustand bei Berücksichtigung von "Zuwachs" und "Reduktion (negativer Zuwachs)" für die Zustandsgrößen im betrachteten Zeitraum des Zustandswechsels
- ausgehend von einem ausgezeichneten Anfangszustand z_0

Zeit $t_0 \quad t_1 \quad t_2 \quad t_3$
 $z_0 \rightarrow z_1 \rightarrow z_2 \rightarrow z_3 \rightarrow \dots$ Zustandsentwicklung in Abhängigkeit der Zeit



f – Zustandsübergangsfunktion,
 g – Ausgabefunktion

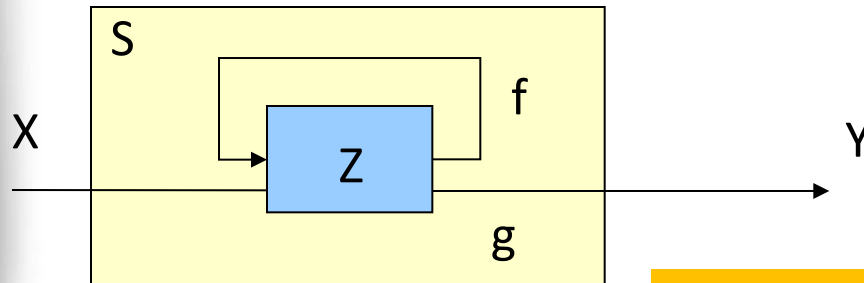
Eingabe X
Zuwachs
im Zeitintervall $(t_k, t_{k+1}]$

Änderung des Zustandsvektors Z
im Zeitintervall $[t_k, t_{k+1}]$
in Abhängigkeit von $x(t_{k+1}), z(t_k)$

Ausgabe Y
äußere Reaktion
des Systems auf die Eingabe
im Zeitintervall $(t_k, t_{k+1}]$

Allgemeine (Teil-)Systemdefinition

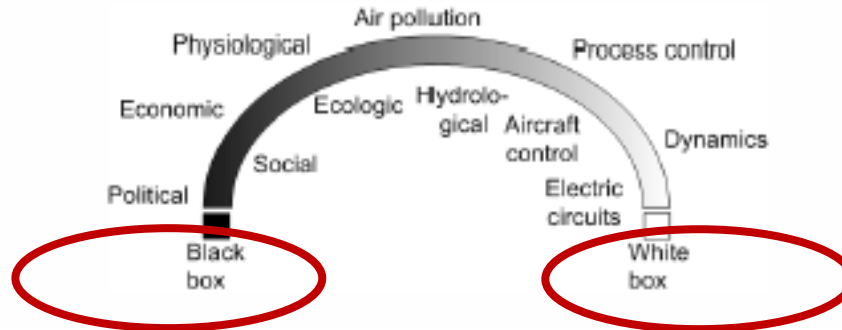
dient mehr der Klassifikation von Verhaltensmodellen



$$S = (Z, z_0, X, Y, f, g, \text{time})$$

- Z Menge der möglichen Zustände
- $z_0 \in Z$ Anfangszustand
- X Menge der möglichen Eingaben
- Y Menge der möglichen Ausgaben
- **time** Zeitbasis als (T, \leq, t_0) mit
 - Menge möglicher Zeitpunkte T ,
 - einer Ordnungsrelation \leq und
 - einem minimalen Element t_0
- f $Z \times X \times T \rightarrow Z$ als Zustandsübergangsfunktion
- g $Z \times X \times T \rightarrow Y$ als Ausgabefunktion

Modellklassifikation: Black-Box - White-Box



nach Karplus, 1977

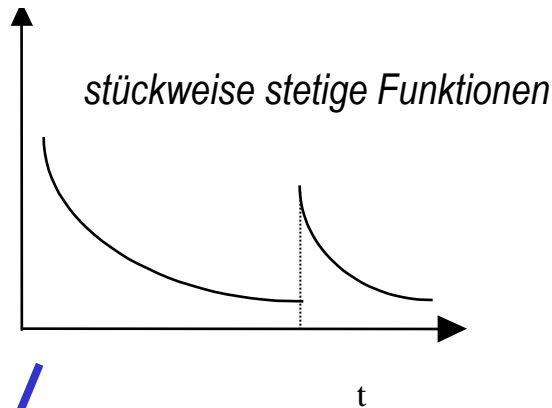
Systeme,
für die nur **Traces** von
Zustandsänderungen
bekannt sind

Systeme,
für die **Zustandsübergangsfunktionen**
bekannt oder entwickelt werden können
(Kausalmodelle)

unser Fokus in OMSI

Arten von Zustandsänderungen

zeitkontinuierliche
Zustandsänderung



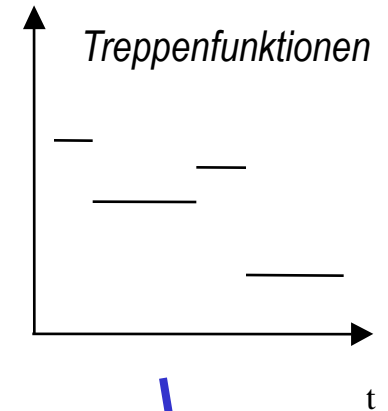
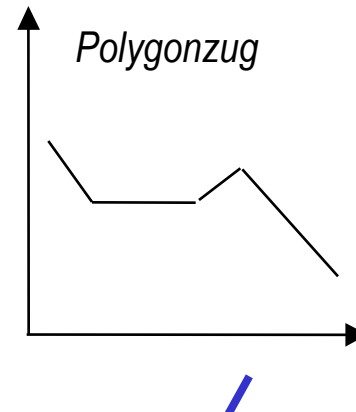
$$z'(t) = f(z(t), x(t), t)$$

mit $z(t) \in Z, x(t) \in X, t \in T$

Differentialgleichungen

numerische
Lösungsverfahren

zeitdiskrete
Zustandsänderung



$$z(t_{n+1}) = f(z(t_n), x(t_{n+1}), t_{n+1})$$

mit $z(t_n) \in Z, x(t_{n+1}) \in X, t_{n+1} \in T$

Differenzgleichungen
zelluläre Automaten

Ereignissimulationen

Prozesssimulation

Verhaltensklassen zeitkontinuierlicher Art

Differentialgleichungen

Klassifikationsmöglichkeiten

n-ter Ordnung (erster Ordnung)

partielle
Differentialgleichungen

gewöhnliche
Differentialgleichungen

nichtlineare
Differentialgleichungen

lineare
Differentialgleichungen

Randwertaufgaben

Anfangswertaufgaben

- zeitkontinuierliche Prozesse im Beschreibungsmodell
- Approximation durch zeitdiskrete Prozesse (Anwendung numerischer Integrationsverfahren)
- zeitdiskrete Prozesse als Folgen von Ereignisrealisierungen im Simulationsmodell

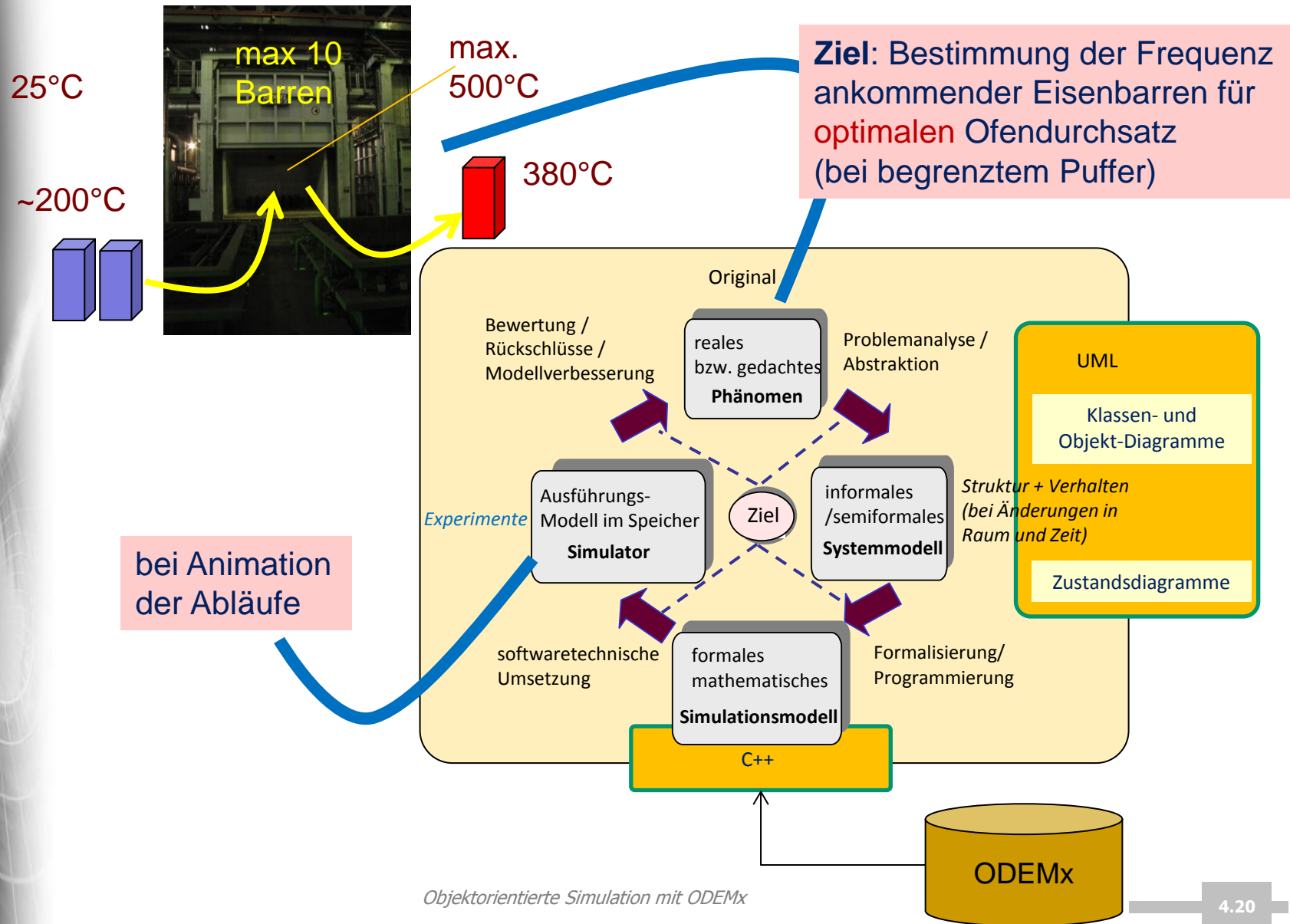
ODEMx unterstützt:

Gewöhnliche DGL-Systeme 1.Ordnung als AWA (linearer und nichtlinearer Art)

1. *Einführung*

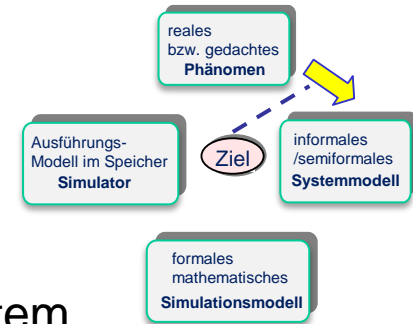
1. Systemsimulation – was ist das?
2. Ein Blick zurück in die Anfänge
3. Modelle und Originale
4. Modellierungssprachen, Simulationsumgebungen
5. Beispiele aus der aktuellen Forschung
6. Paradigma der objektorientierten Modellierung
7. Einordnung von UML
8. Klassifikation dynamischer Systeme
9. M&S eines Niedertemperaturofens

Beschickung eines Niedrigtemperaturofens



1. Schritt: Problemanalyse

- allgemein -



mit informaler Darstellung des Phänomens als System
(aus systemtheoretischer Sicht)

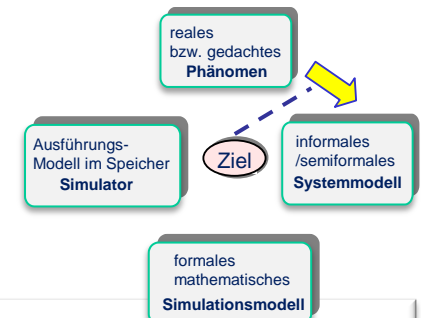
bei Identifikation von

- Systemelementen und Systemumgebung
- Relationen (Wechselwirkungen) zwischen Systemelementen untereinander und zur Umgebung

zur Erbringung des bereits bestimmten

- Systemzwecks / Untersuchungsziels

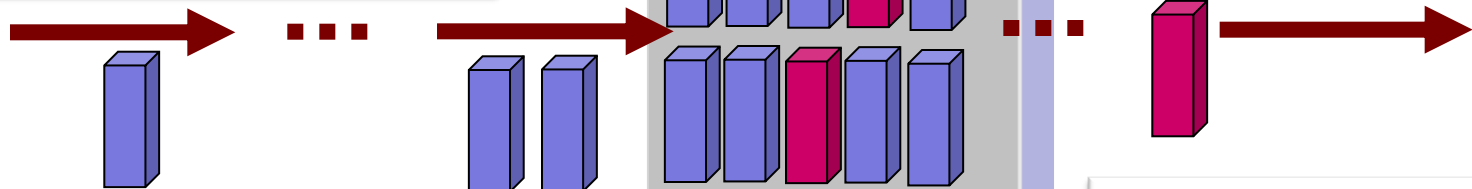
2. Schritt: Problemanalyse - Informale Darstellung -



(5) Änderung der Ofentemperatur
in Abhängigkeit der Belegung
(maximal 500°C)

(4) Erwärmung der Barren
auf Zieltemperatur von mind. 380 °C

(1) stochastische Ankunftszeit
2-10 min,
stochastische Anfangstemperatur
~200 °C



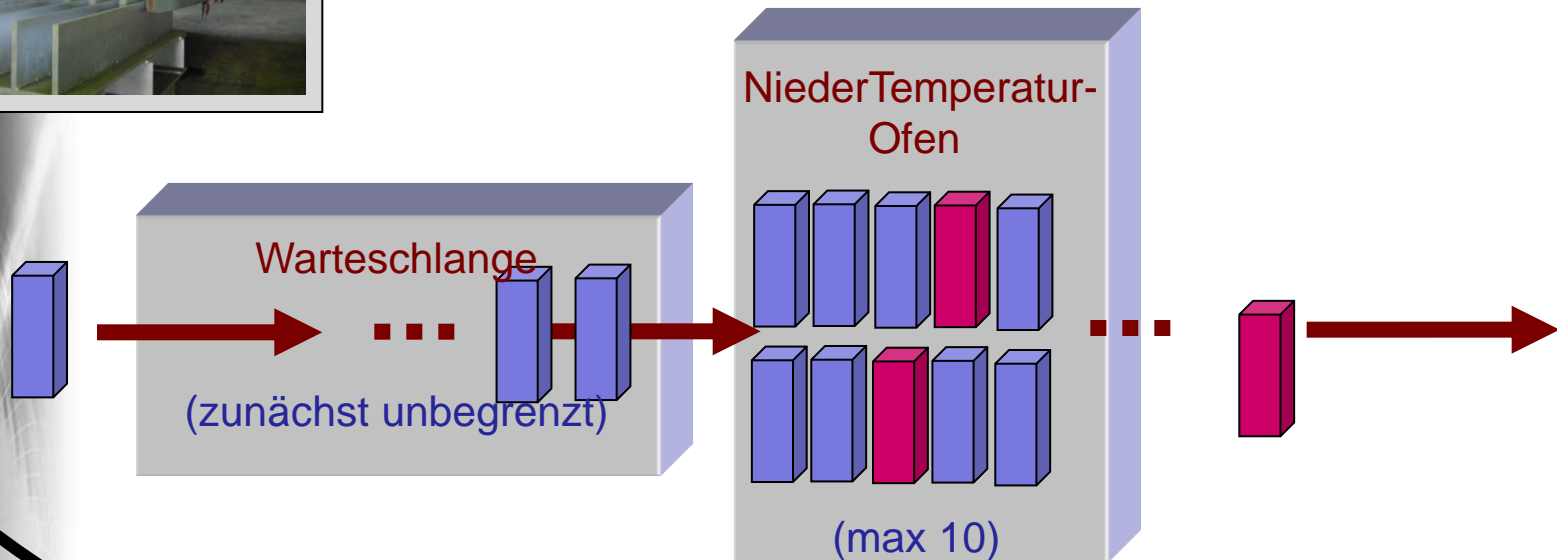
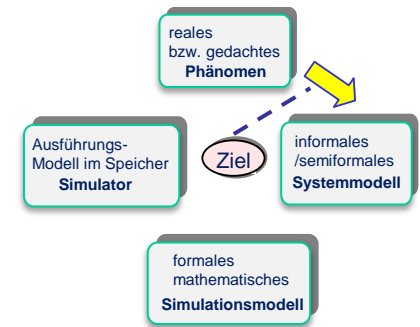
(6) regelmäßige
Temperaturkontrolle
alle 2 min

(2) evtl. Abkühlung
auf Umgebungstemperatur
25 °C möglich

(3) Beschickung
Ofen hat begrenzte
Aufnahmekapazität
von 10 Barren

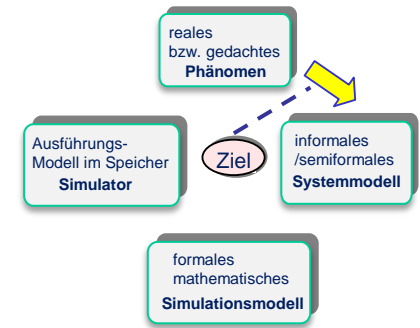
(7) individuelle Entnahme
und
(8) Nachfüllung

2. Schritt: Problemanalyse - Informale Darstellung -

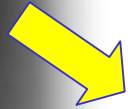


Vernachlässigung von Transportressourcen:
Verfügbarkeit, Zeitverbrauch
→ Befüllung und Entnahme von Ofen oder Warteschlange sind
zunächst zeitlos

3. Schritt: partielle Modellformalisierung - UML-Notation -



informal beschriebenes
Systemmodell



- **Struktur** (Objekt- und Klassendiagramm) und
- **Verhalten** als Ensemble asynchron kommunizierender Automaten
Zustandsdiagramm

bei Identifikation

- verwendeter **Modellklassen**
- und von **Zustands-** und **Bewertungsgrößen**

bei (zunächst noch) verbaler **Verhaltensbeschreibung**

passive Klassen

Assoziationen

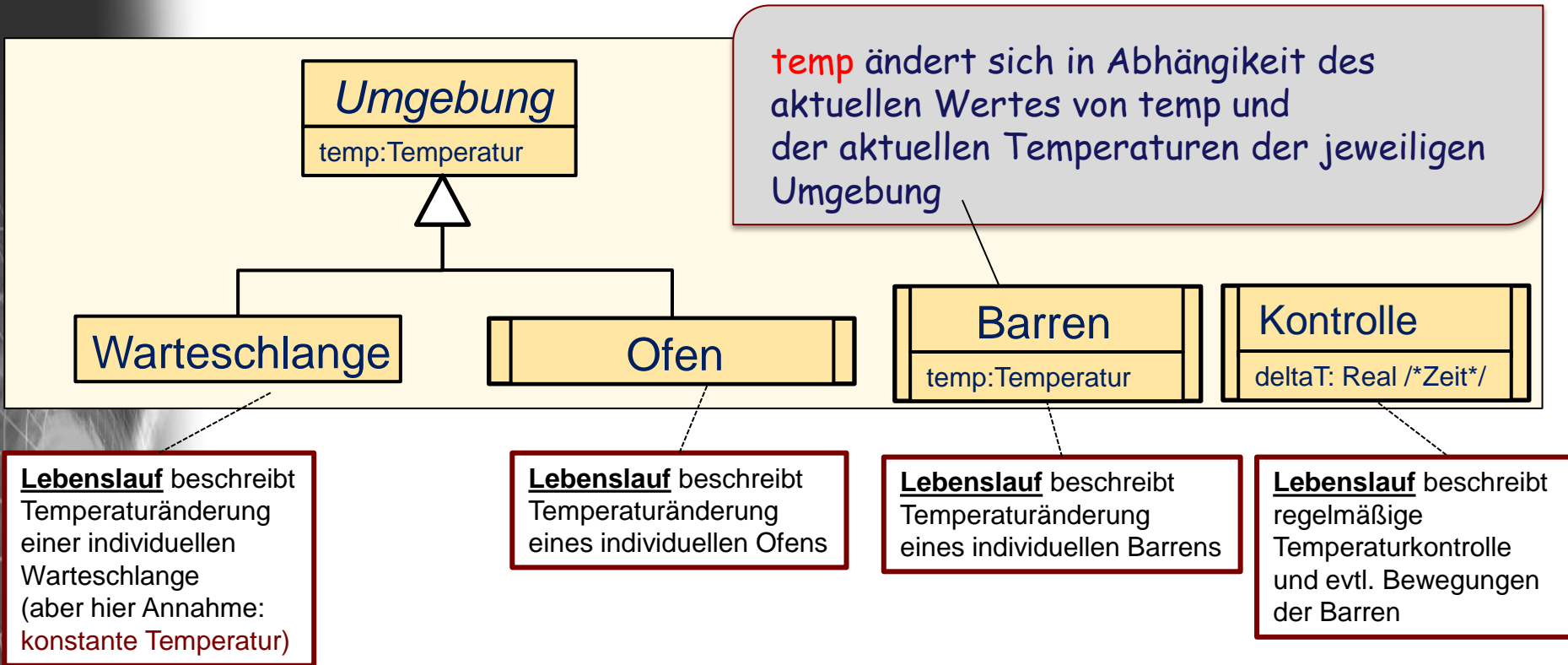
aktive Klassen

lifeCycle

zeitdiskrete
Zustandsänderungen

zeitkontinuierliche
Zustandsänderungen

Klassendiagrammvarianten



Objekte von konkreten Umgebungs-Ableitungsklassen stehen in Wechselwirkung mit eingefügten (zugeordneten) Barren-Objekten

System (Umgebung, Grenze, Systemkomponenten)

Was ist zu prüfen?

- können die Systemelemente in ihrer Wechselwirkung die Systemfunktionalität erbringen?
- Sind die Wechselwirkungen mit der Umgebung rückkopplungsfrei?

Achtung: noch kein sauberes UML

