Model-Based Engineering mit Industriesteuerungen

Lars Mikelsons Bosch Rexroth AG, Germany



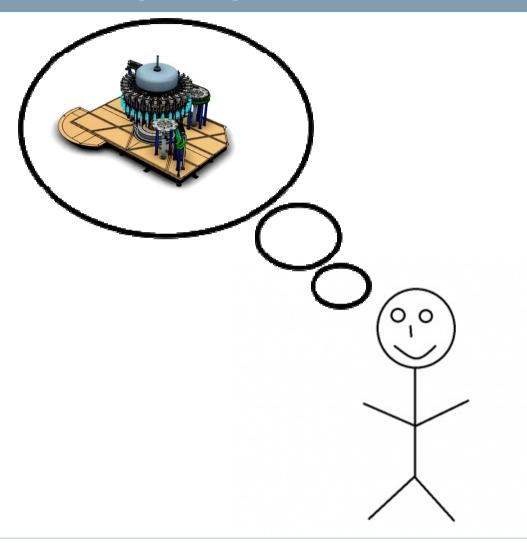


Gliederung

- Was ist Model-Based Engineering?
- Durchgängiges Engineering
- Beispiel: Virtuelle Inbetriebnahme
- Beispiel: Model-Based Engineering









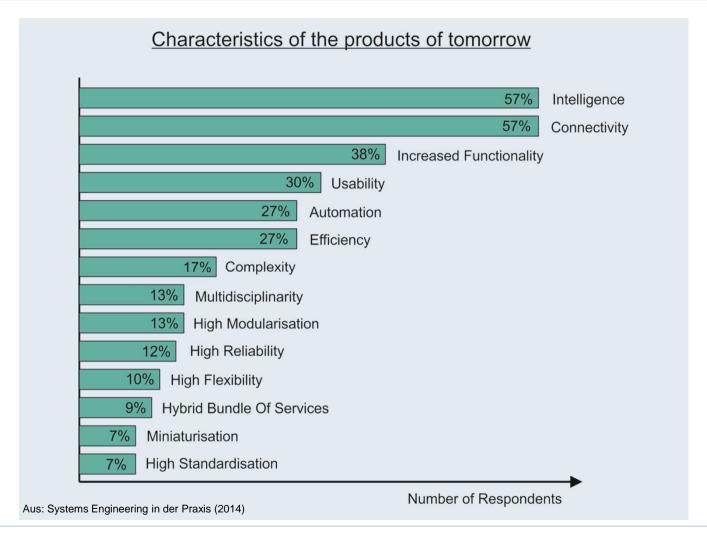
Durchgängigkeit im Entwicklungszyklus



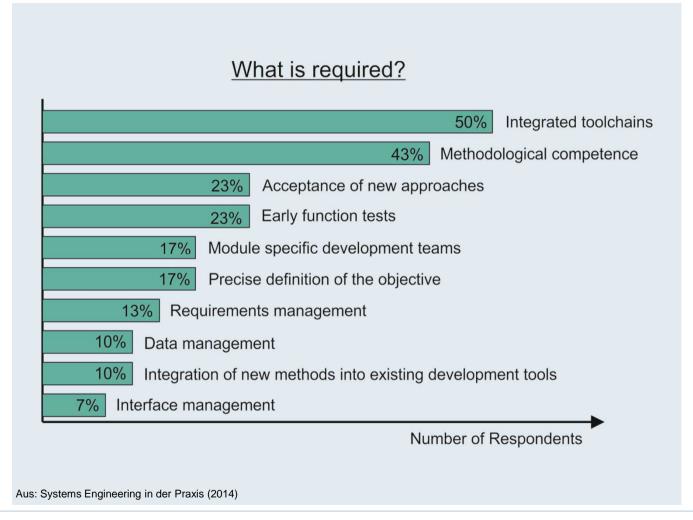
Fazit

- •Simulation wird als Mehraufwand empfunden
- Systemwissen wird weggeworfen
- •Kein multidisziplinäres Denken



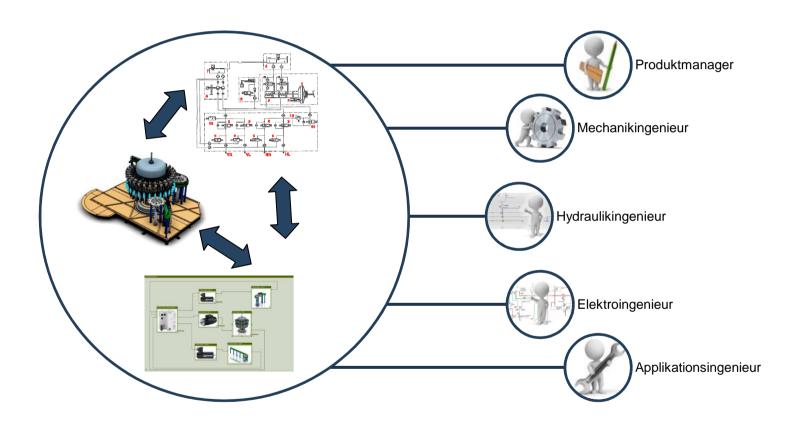








Durchgängigkeit im Entwicklungszyklus



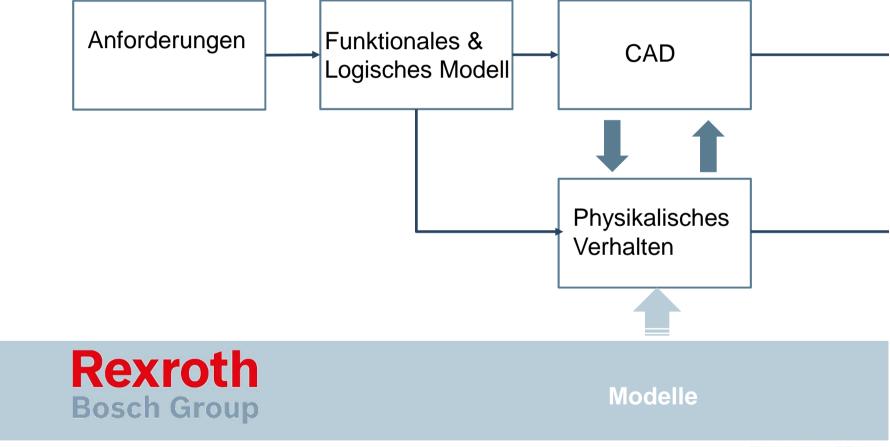


Gliederung

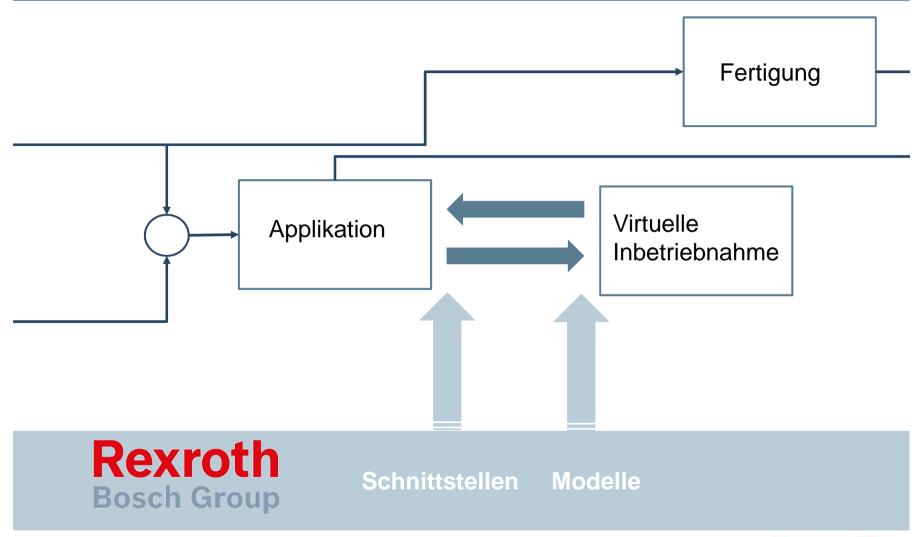
- Was ist Model-Based Engineering?
- Durchgängiges Engineering
- Beispiel: Virtuelle Inbetriebnahme
- Beispiel: Model-Based Engineering



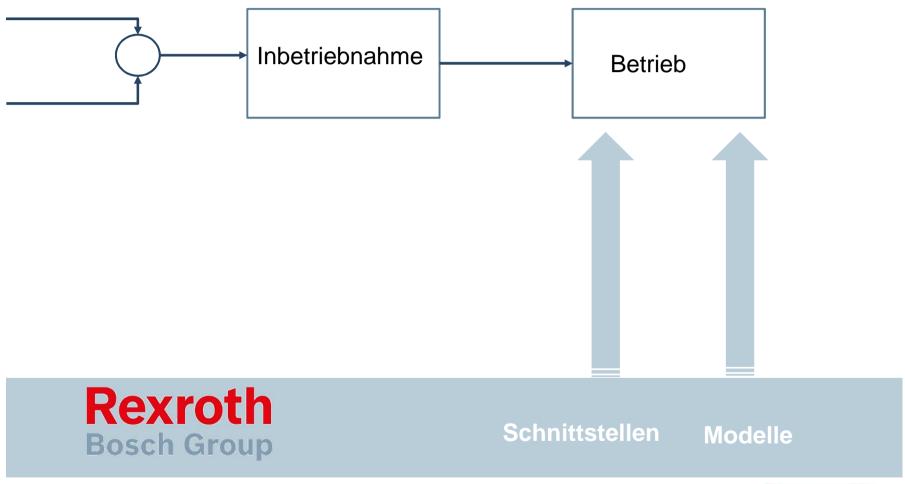








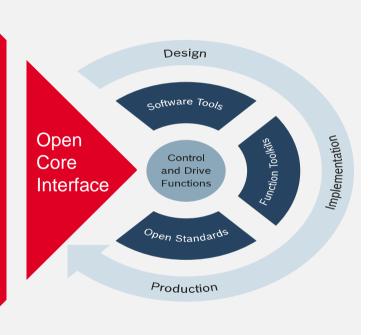




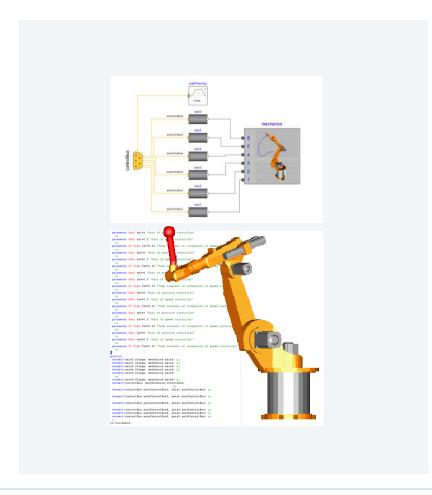


Open Core Interface

- Brückenschlag zwischen IT und SPS-basierter Automatisierung
- Direkter Zugang zu allen
 Kernfunktionalitätem der Steuerung über Hochsprachen
- Realisierung von OEM spezifischen Lösungen und innovativen Automationskonzepten







Modelica

- Offener industriegetriebener
 Standard
- Lego-like Modellierung
- Objektorientierte Modellierungssprache
- Home of FMI

FMI

- Standardisierte Modellschnittstelle
- Unterstützt von > 50 Tools

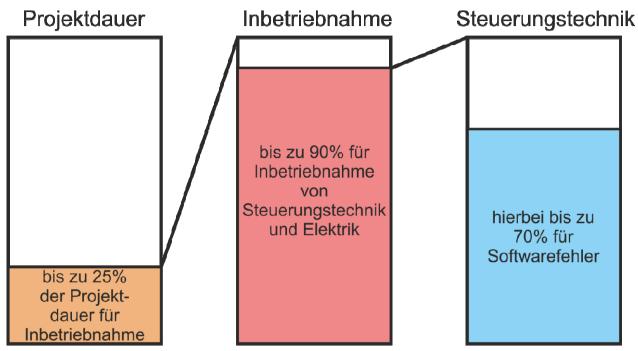


Gliederung

- Was ist Model-Based Engineering?
- Durchgängiges Engineering
- Beispiel: Virtuelle Inbetriebnahme
- Beispiel: Model-Based Engineering





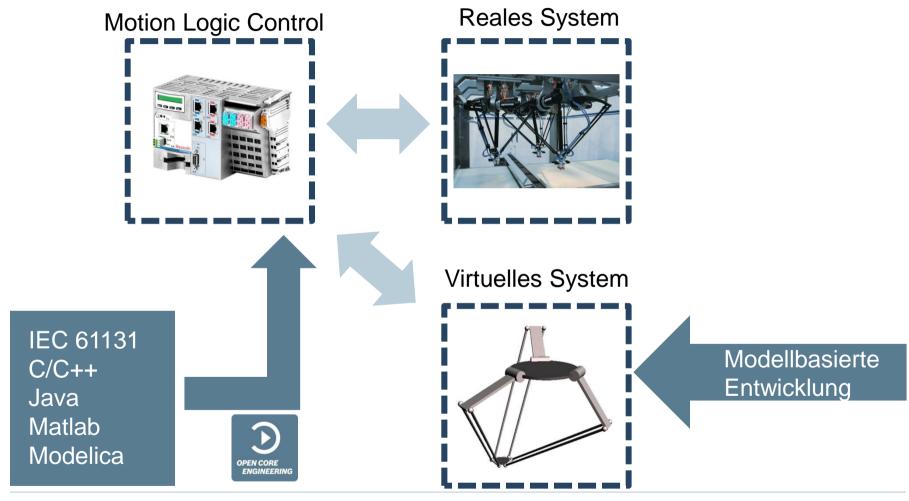


Nach: VDW: Abteilungsübergreifende Projektierung komplexer Maschinen und Anlagen

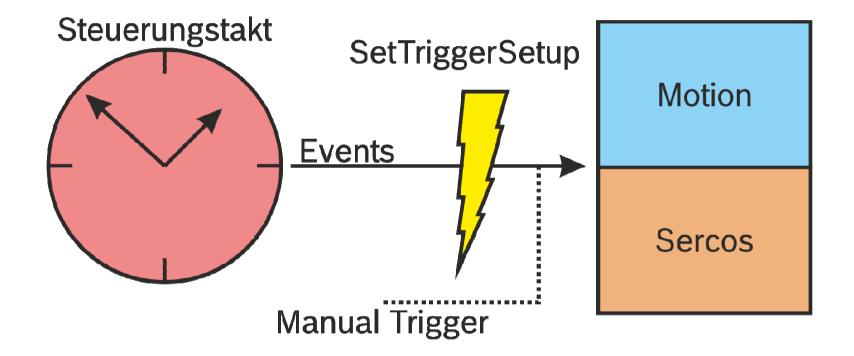
Fazit

- •Teile des Engineerings erst an realer Maschine möglich
- •Debugging an realer Maschine ist zeitaufwändig
- •Engineering ist ortsgebunden

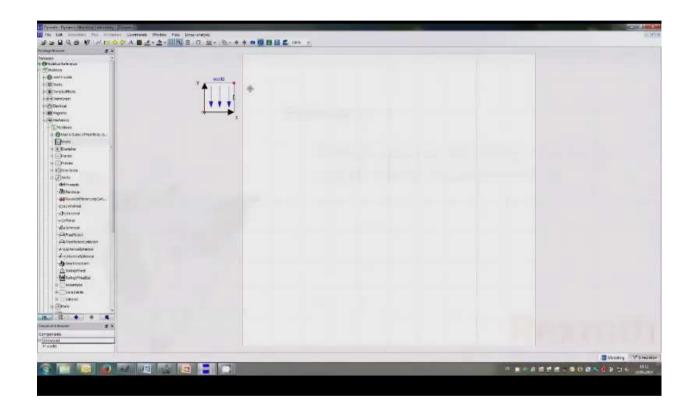














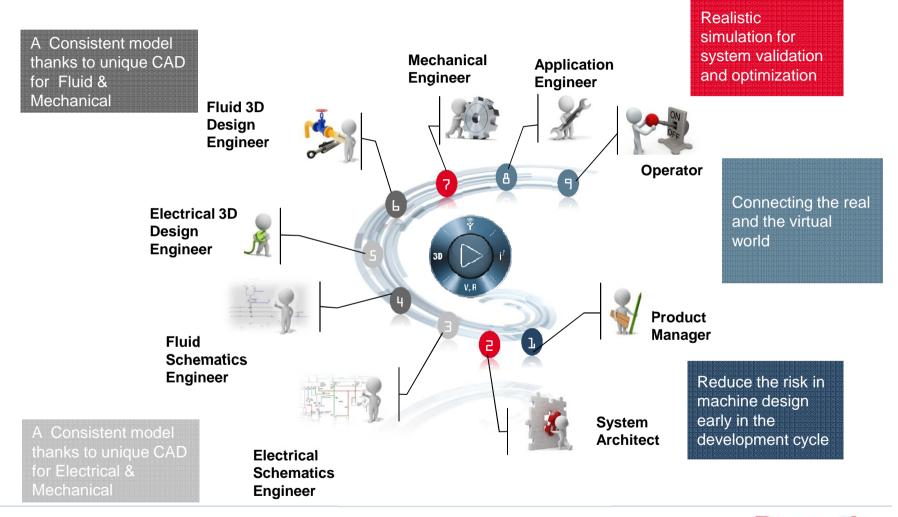
Gliederung

- Was ist Model-Based Engineering?
- Durchgängiges Engineering
- Beispiel: Virtuelle Inbetriebnahme
- Beispiel: Model-Based Engineering





Model-Based Engineering





Model-Based Engineering

Rexroth Bosch Group



Model-Based Engineering mit Industriesteuerungen

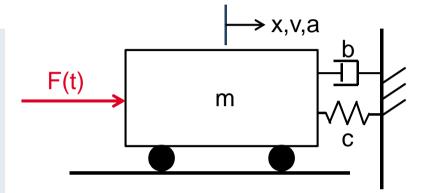
Lars Mikelsons Bosch Rexroth AG, Germany



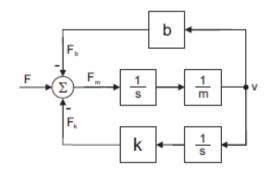


Conventional workflow

- Sketch of the system
- Equations of motion
- Implemenation
- Choice of the solver
- Evaluation of the simulation results

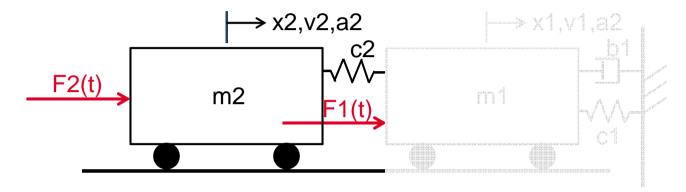


$$F = m \cdot a + d \cdot v + c \cdot x$$

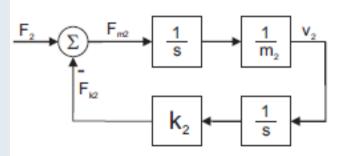




Extension of the model

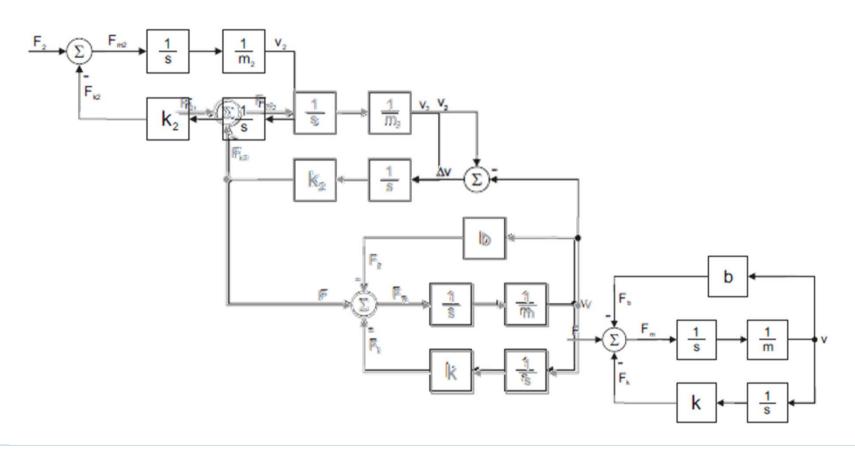


- Sketch of the system
- Equation of motion
- •



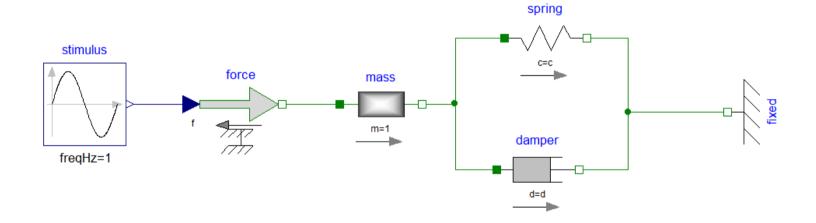


Two-mass oscillator



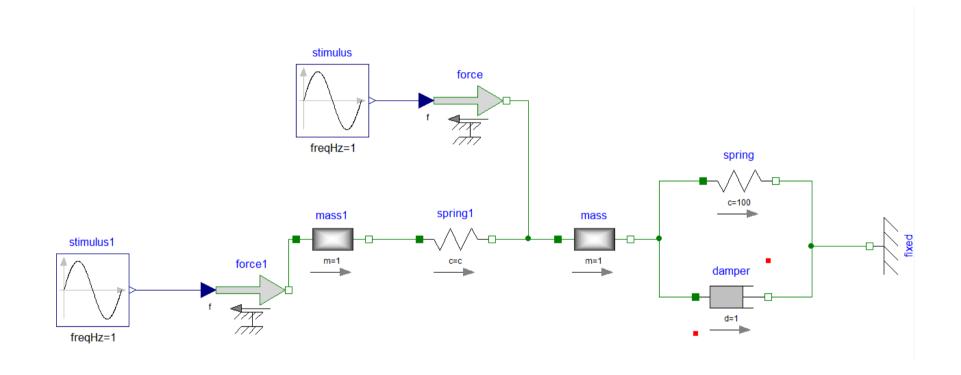


Single-mass oscillator revisited



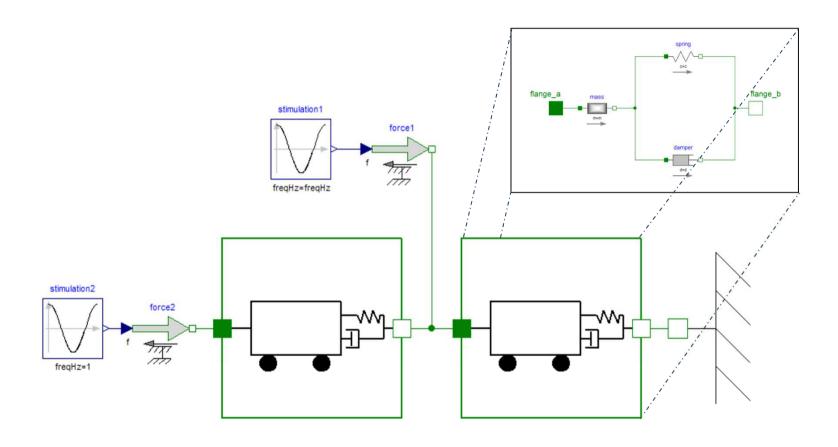


Two-mass oscillator revisited





Two-mass oscillator revisited





Structure of the interface

- FMU is exchanged in a .zip format
 - Model description in a .xml file
 - Implementation as C-source or .dll
- Two interfaces
 - Model exchange
 - Co-Simulation

