

# Bondgraphen

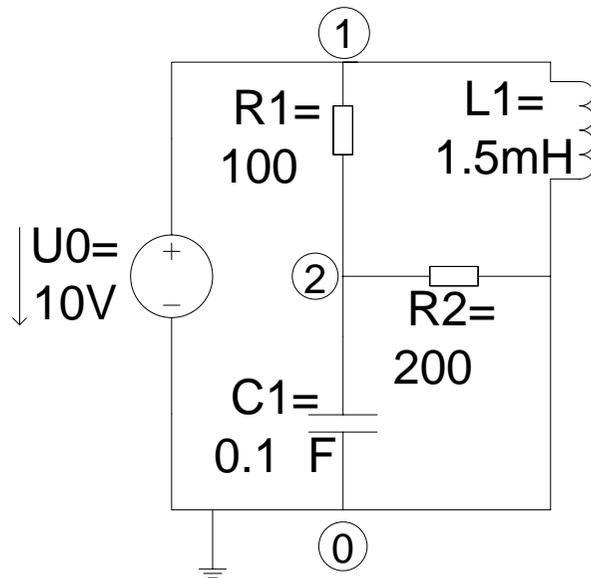
---

- Block- und Signalflussgraphen
- Einführung in Bondgraphen
- Stromkreis-Darstellung als Bondgraphen
- Kausalität und Berechnungsstrukturen
- Bondgraphen für mechanische Systeme
- Weitere Sprachelemente
- Generalisierung

# Blockdiagramme

---

- Wiederholung: Blockdiagramme bestehen aus Blöcken, die mit Pfaden verbunden sind.
- Beispiel: Einfacher Passiver Elektrischer Schaltkreis



Korrekte Beschreibung als „Computational Structure“ – in Formeln:

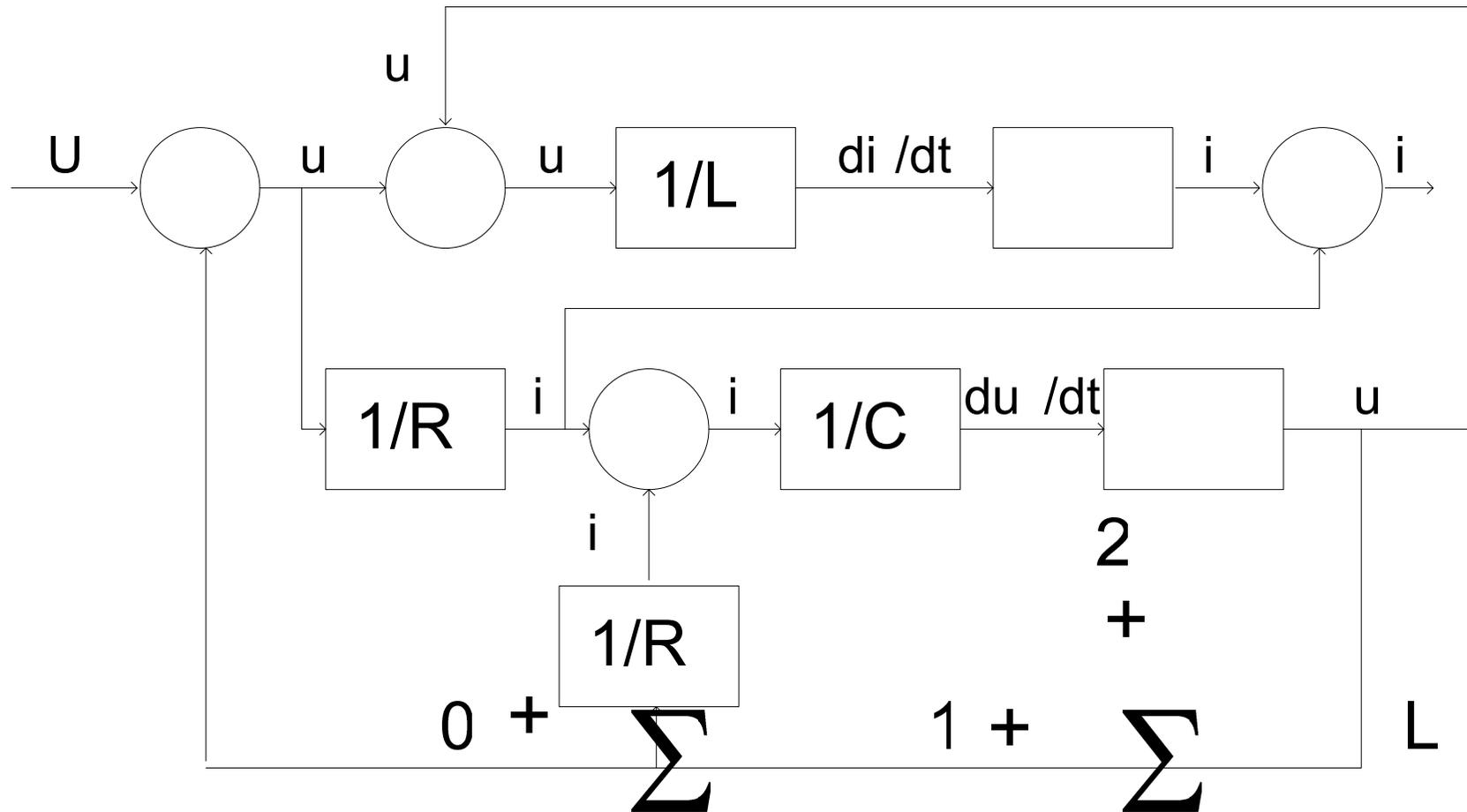
$$\begin{aligned} i_1 &= u_1 / R_1 & u_1 &= U_o - u_C \\ i_2 &= u_2 / R_2 & u_2 &= u_C \\ \frac{di_L}{dt} &= u_L / L_1 & u_L &= u_1 + u_2 \\ \frac{du_C}{dt} &= i_C / C_1 & i_C &= i_1 - i_2 \end{aligned}$$

# Algorithmus von F. Cellier

---

- Starte mit Zeichnen der Integratorblöcken
- Eingaben sind unbestimmte Variablen → zeichne Formeln, die diese Werte berechnen bis hin zu Eingabewerten
- Benutzte Formeln streichen
- Wenn unbenutzte Formeln übrig bleiben – dann sind das Ausgabegleichungen und können einfach reingezeichnet werden.

# Stromkreis als Blockdiagramm



# Eigenschaften

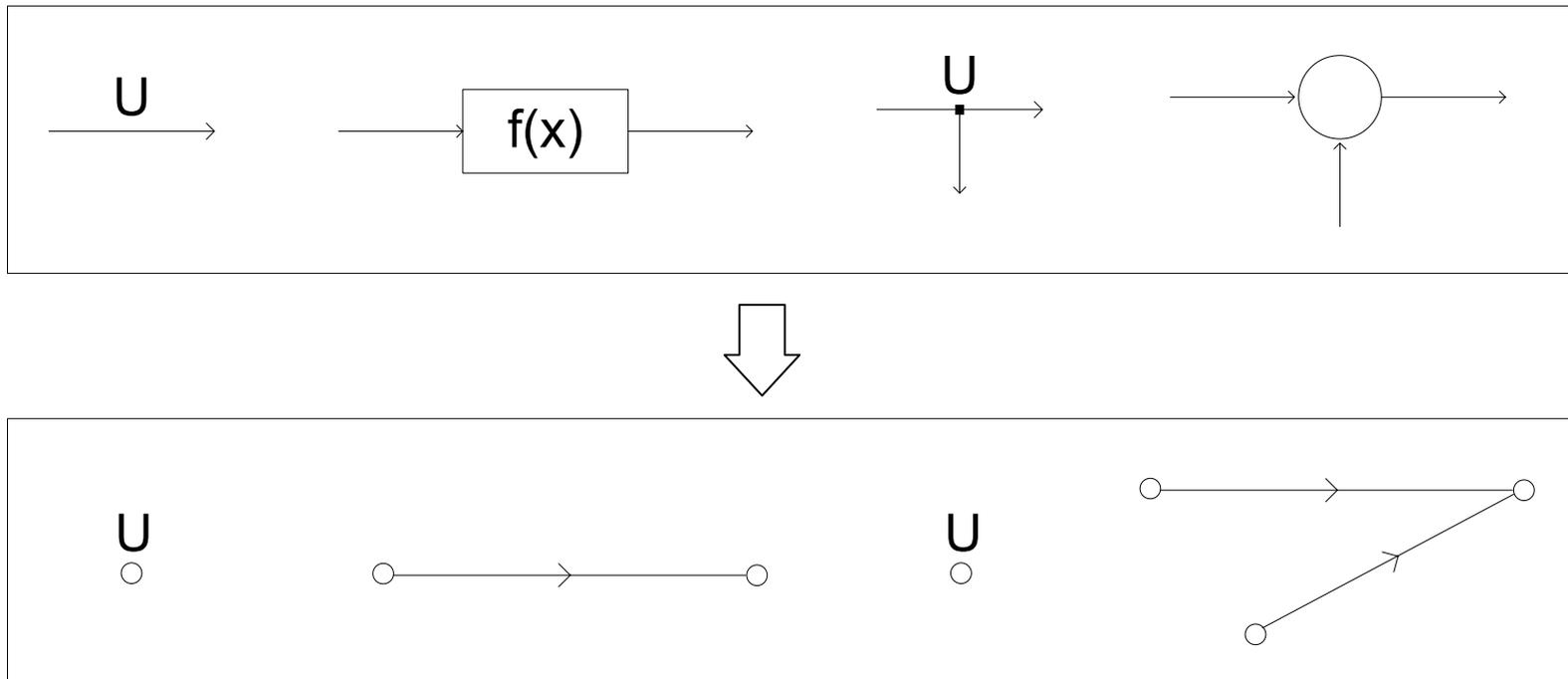
---

- Blockdiagramm spiegelt Struktur der Berechnungen im System
- Topologische Struktur nicht erkennbar
- Kleine Änderungen im Schaltkreis führen zu großen Änderungen im Blockmodell.
- Warum keine Analogie?
  - Kabelverbindung verknüpft 2 Variablen, im Blockdiagramm voneinander getrennt dargestellt

# Signalfluss-Diagramme

---

- Verwandt zu Blockdiagrammen



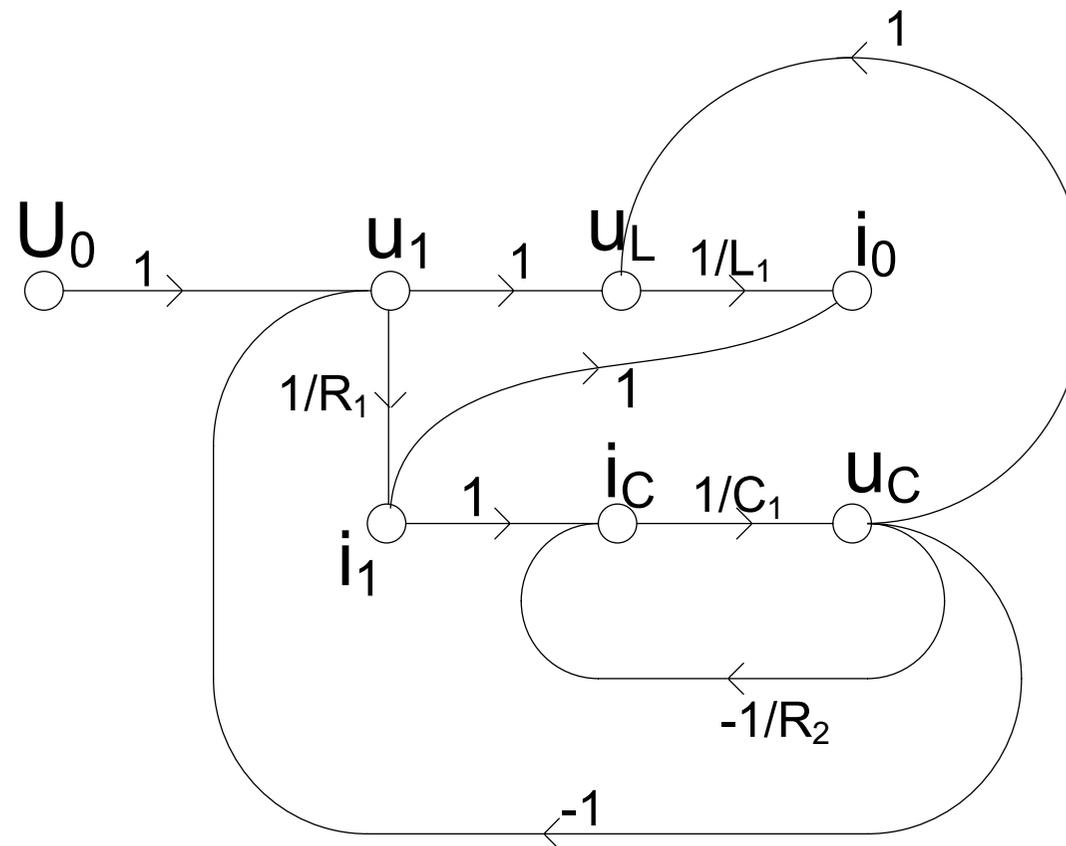
- Jeder „Pfad“ wird zum Knoten im Signalflussplan; jede Box wird zum Pfad

$x$

$y=f(x)$

# Signalplan für Stromkreis

---



# Eigenschaften

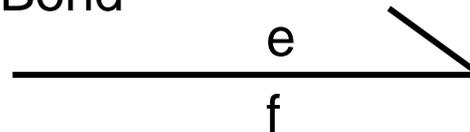
---

- Jeder Knoten kann gleichzeitig Takeoff-Punkt und Summationsknoten sein
  - Keine Entsprechung zu Multi-Port Blöcken
  - Nach/Vorteile wie Blockdiagramme → stellt die Berechnungsstruktur nicht die topologische Struktur dar.
  - Häufig in Regelungstechnik-Texten
- Block- und Signalflussdiagrammen zeigen nur die Berechnungsstruktur, Stromkreisdiagrammen nur die topologische Struktur von elektrischen Systemen

# Bond Graph

---

- H.M.Paynter ca. 1960 führt neue Form von Systemrepräsentation ein: **Bond Graphen**
  - Basisparadigma: Energiefluss und Energieerhaltung
  - Zeigt Berechnungs- und topologische Struktur
  - Anwendbar auf alle physikalischen Domänen
- Basiselement: Power Bond

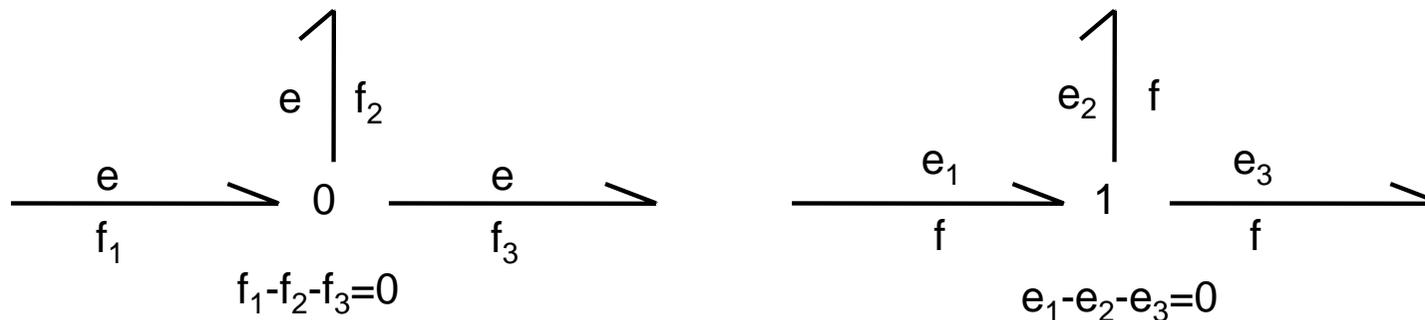


- Bond ist eine Verknüpfung von zwei Variablen:
  - Eine „Across variable“ „effort“ e
  - und eine „Through variable“ „flow“ f
  - Energie, die in Richtung Pfeil fließt entspricht Produkt

# „Junctions“

---

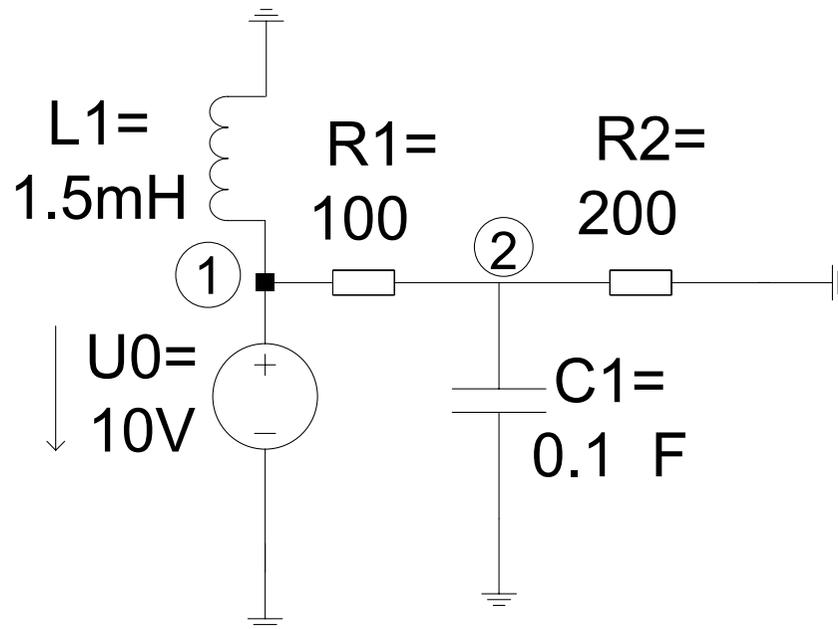
- Bonds verbinden
  - Systemelemente, z.B. Widerstand als „Single Ports Element“ (beide Variablen werden gleichzeitig verknüpft)
  - Junctions = Verbindungen zwischen mehreren Bonds



- 0-Junction repräsentiert 1.Kirchhoffsches Gesetz,  
1-Junction 2.Kirchhoffsches Gesetz
- Wenn ein Bond zwei Junctions verbindet, ist eine immer eine 0-Junction,  
die andere eine 1-Junction → 0- und 1-Junctions wechseln sich ab.

# Bondgraphen für Elektrische Schaltkreise

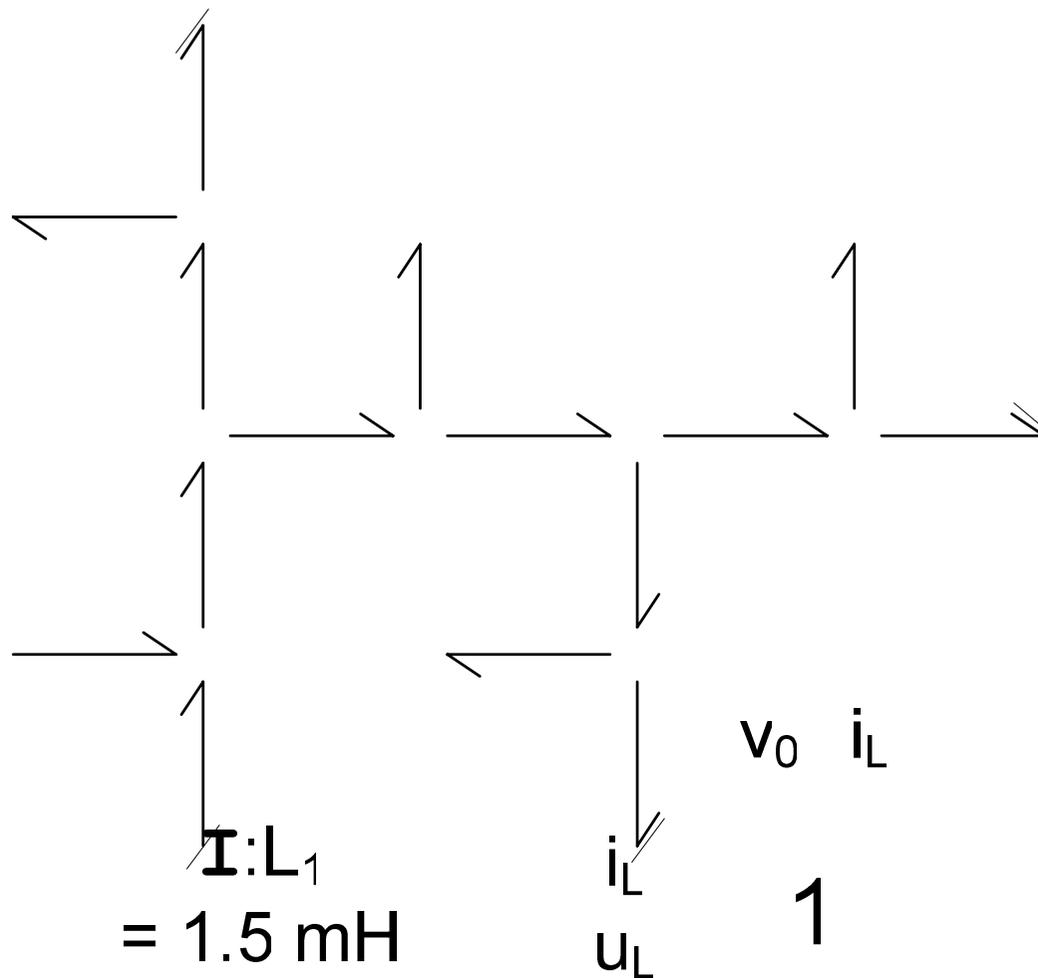
---



- Ersetze alle Knoten im Kreis durch 0-Junctions – außer dem Referenzknoten (Erdung)
- Jede Verzweigung im Stromkreis als ein Paar von Bonds, die zwei 0-Junctions durch eine 1-Junction zwischen ihnen verknüpfen
- Die „Pfeile“ gehen in die Richtung, in der wir Ströme annehmen
- System Elemente werden an die 1-Junctions gehängt mit Pfeilen weg vom Kreis und zu den Junctions der Quellen



# Direkt: Bondgraph für Beispiel-Stromkreis



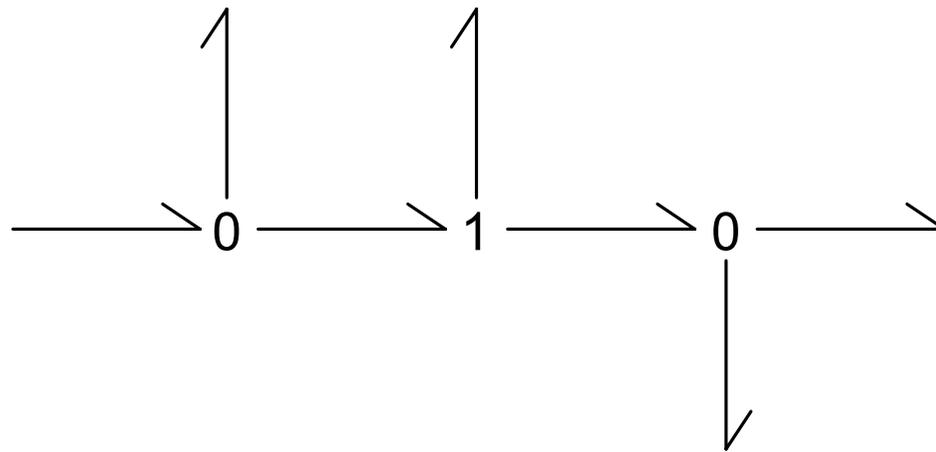
Elementtyp bezeichnet  
Art der Gleichung

- **R** „Resistance“  
Widerstand
- **C** „Capacity“
- **I** „Inductance“  
(auch Inertia)
- **SE** „Effort Source“

# Vereinfachung

---

- Referenzknoten „Erde“ kann mit allen Bonds, die dorthin verknüpfen, weggelassen werden – Kraft, die durch Bond fließt ist Produkt aus Strom mal Spannung,  $v_0=0 \rightarrow$  kein Fluss
- Wenn eine Junction zwei Bonds hat, die in die gleiche Richtung deuten, kann Junction zu einem Bond zusammengefasst werden.



# Passive und aktive Ein-Port Elemente

---

- R-Element: „Resistor“, z.B. Widerstand

$$e = Rf$$

- C-Element: „Capacitor“, z.B. Kondensator – Speicherelement für Flow

$$e = e_0 + \frac{1}{C} \int f dt$$

- I-Element: „Inductor“, z.B. Induktionsspule – Speicherelement für Effort

$$f = f_0 + \frac{1}{I} \int e dt$$

- SE-Element: „Effort source“, z.B. Spannungsquelle, Kraftquelle
- SF-Element: „Flow source“, z.B. Stromquelle

# Bond Graph Causality

---

- Topologische Struktur wird erhalten, Berechnungsstruktur?  
→ Bond Graph Causality
- Jeder Bond ist an zwei Gleichungen beteiligt – jede der Gleichungen wird an einem Ende des Bonds formuliert
- „Causality“ wird durch einen kleinen rechtwinkligen Strich angedeutet und ist das Ende, an dem die Flow-Variable berechnet wird.

- Widerstände:  $\xrightarrow[e]{f} \mathbf{R}$   $f = e/R$        $\mathbf{R} \xrightarrow[e]{f}$   $e = R * f$

- Bei Induktoren und Kapazitäten vorgegeben



- Richtige Kausalität bei C und I Elementen: „Integral Causality“  
Bei Invertierung der Kausalität muss Formel als Differential geschrieben werden → „Differential Causality“

# Bond Graph Causality

---

- Regeln für Junctions
  - An jeder 0-Junctions kann nur eine Flow-Gleichung spezifiziert werden → es muss genau einen Strich an jeder 0-Junction geben
  - An jeder 1-Junction kann nur einmal ein Effort berechnet werden → nur ein Bond kann einen Effort berechnen, nur ein Strich kann weg von einer 1-Junction formuliert werden.
- Drei Möglichkeiten
  - Alle Bedingungen erfüllt → eindeutige Lösung
  - Nicht alle notwendigen Bedingungen erfüllbar → nicht-kausales System
  - Nicht alle gewünschten Bedingungen erfüllbar → degeneriertes System
  - Mehr als eine mögliche Lösung → Modell mit algebraischer Loop

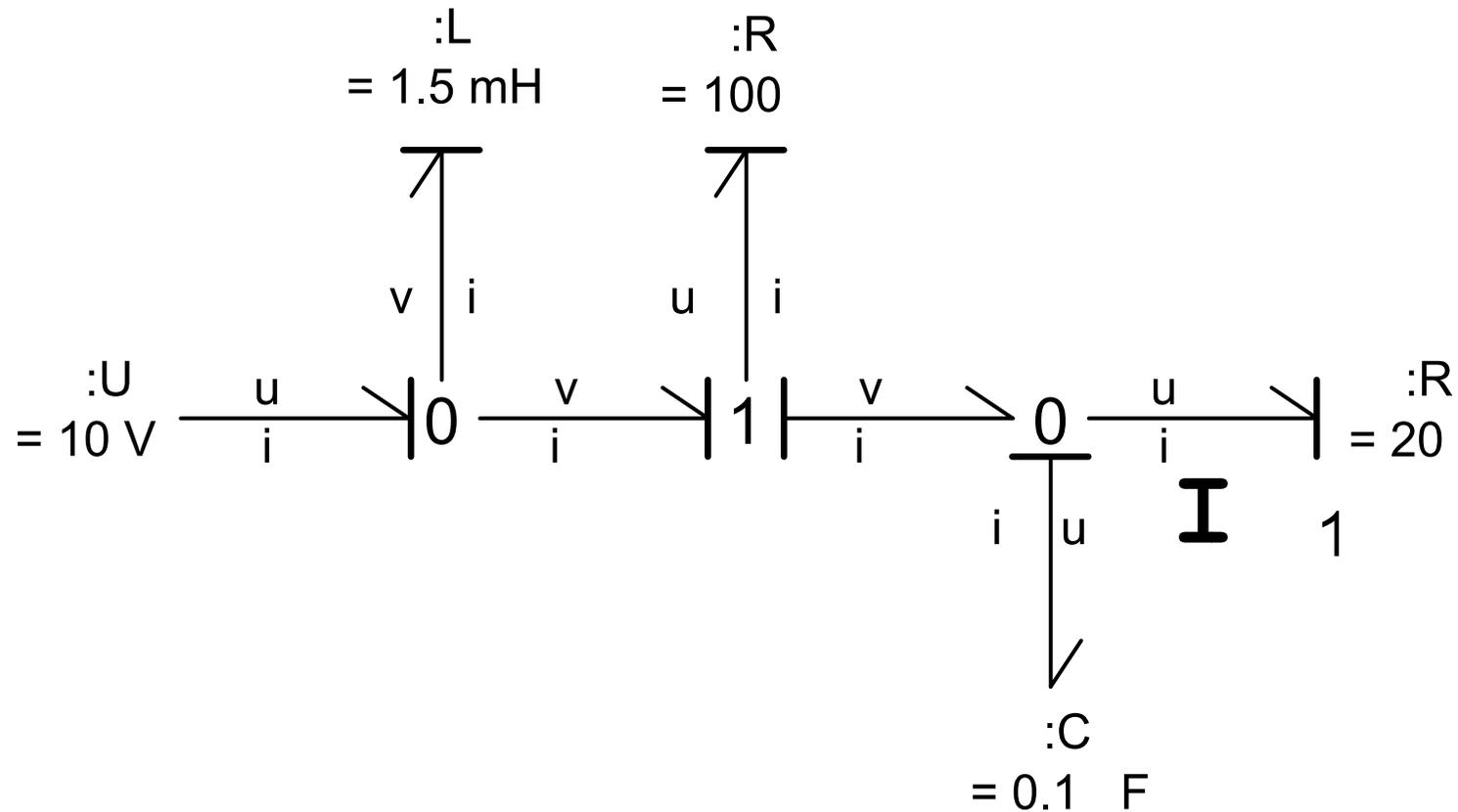
# Vorgehensweise

---

- Starte mit Festlegen der Striche an SE oder SF Elementen
- Propagieren der Kausalitäten durch Junctions (nach Junction-Regeln, etc.)
- Integrale Kausalitäten an „Speicher-Elementen“ (I und C) festlegen und propagieren
- Wenn Graph noch nicht vollständig mit Causalities versehen, Causality an R Elementen festlegen
- Auftreten von differential causalities an Speicherelementen minimieren durch andere initiale Zuweisung von Integraler Causality
- Vermeiden von differential causalities durch Einfügen von C und R Elementen
- Entfernen alle Modelle mit Inkonsistenzen an den Junctions

# Kausaler Bond Graph

---



L L

R

R

# Bond Graphen für Mechanische Systeme

---

effort	$\Leftrightarrow$	Spannung	$\Leftrightarrow$	Kraft
flow	$\Leftrightarrow$	Strom	$\Leftrightarrow$	Geschwindigkeit

Festlegung willkürlich, Analyse der Naturgesetze:

- Mechanische Masse entspricht Induktor

$$m \frac{dv}{dt} = \sum_i e_i \Rightarrow \frac{dv}{dt} = \frac{1}{m} \sum_i e_i \Rightarrow v = \frac{1}{m} \int_0^t e_i dt + v_0$$

- Feder entspricht elektrischer Kapazität

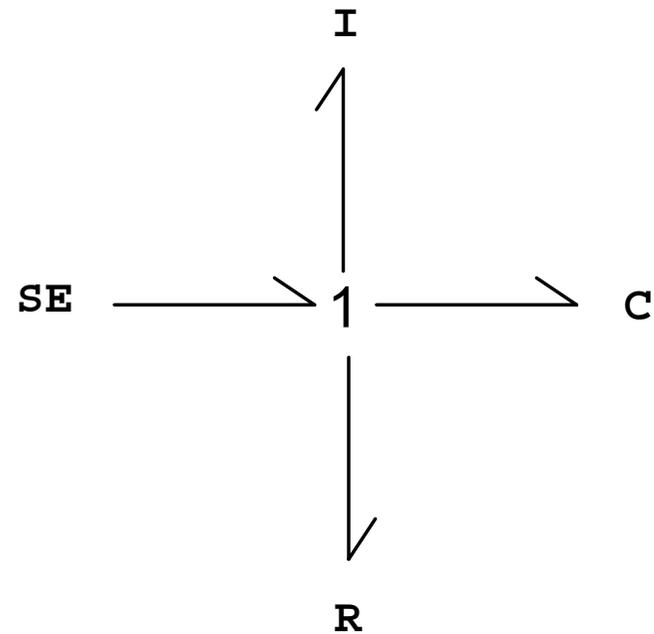
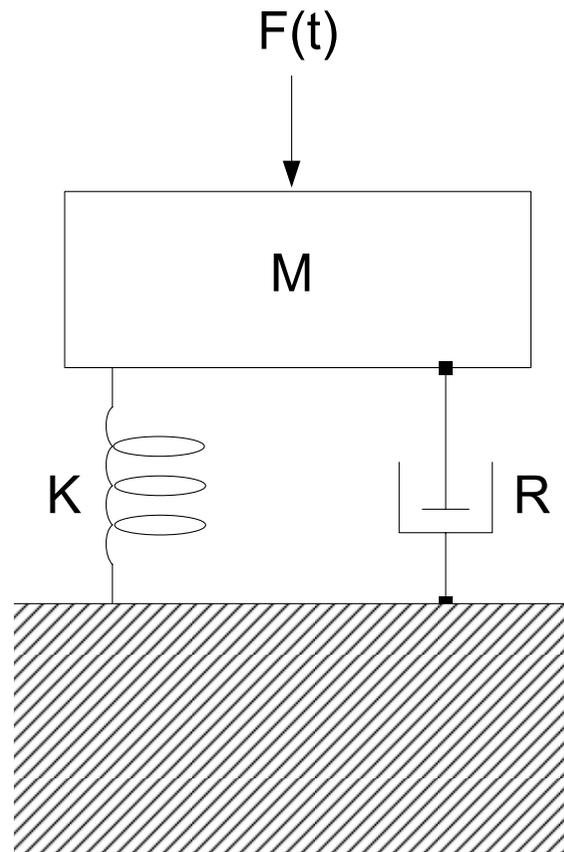
$$f_{Sp} = k \cdot x \Rightarrow \frac{df_{Sp}}{dt} = k \cdot v \Rightarrow \dots$$

- Reibung entspricht Widerstand

$$f_{Fr} = b \cdot v \Rightarrow v = \frac{1}{b} f_{Fr}$$

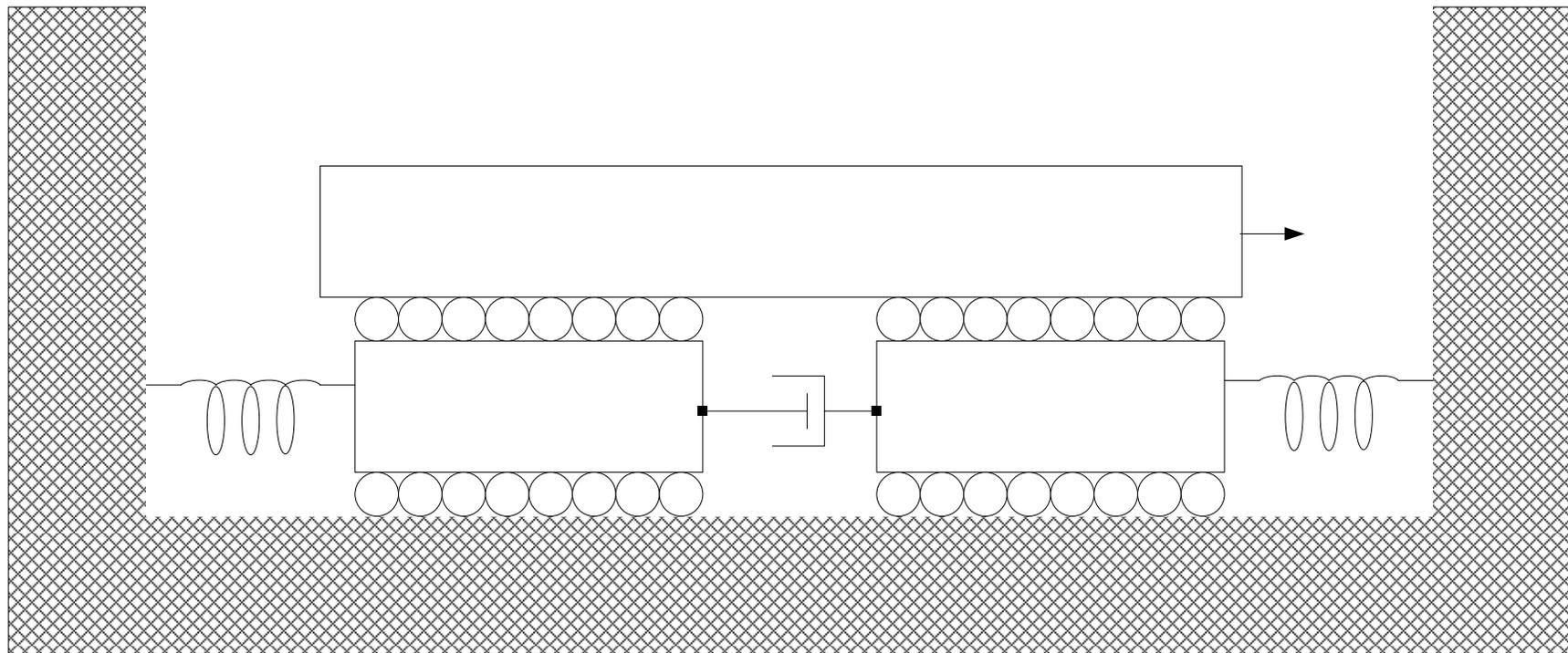
# Einfaches mechanisches System

---



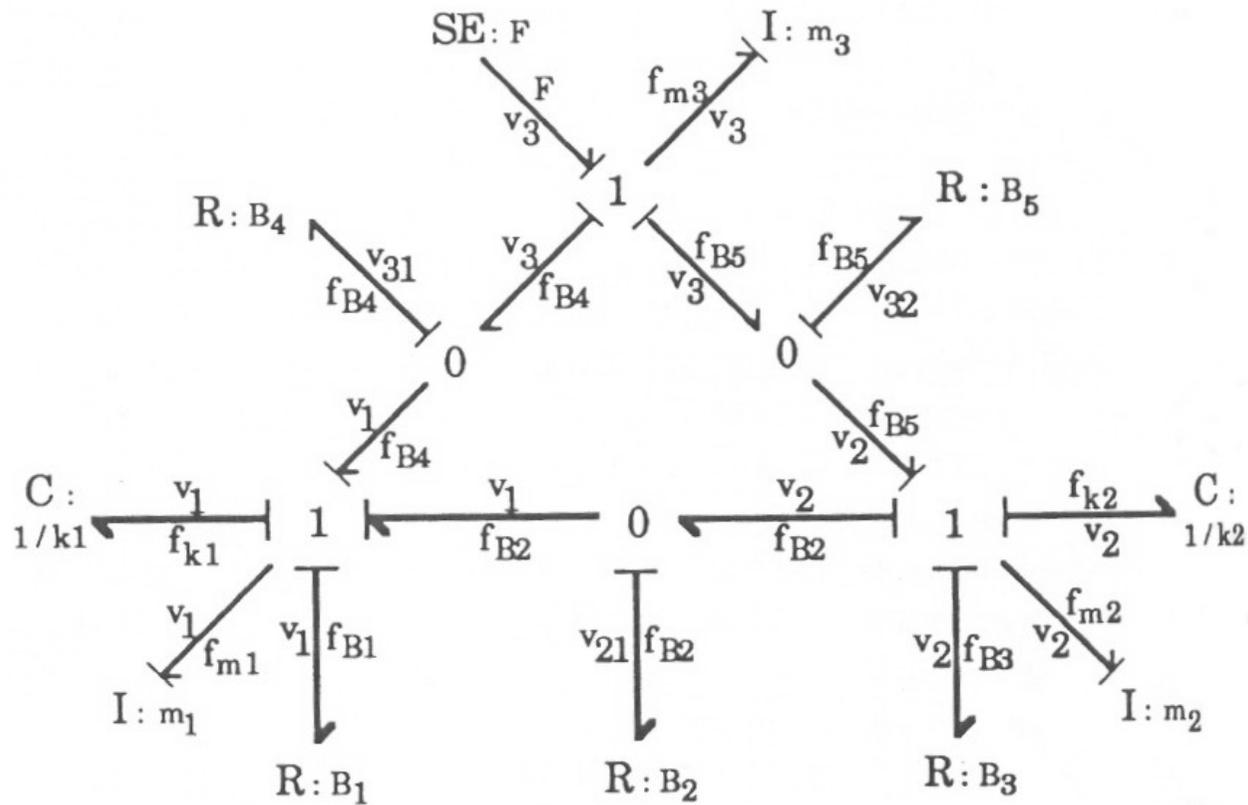
# Einfaches mechanisches System

---



# Bond Graph für mechanisches System

---



# Weitere Generalisierung

	<b>Effort</b> <b>e</b>	<b>Flow</b> <b>f</b>	<b>G. Momentum</b> <b>p</b>	<b>G. Displacement</b> <b>q</b>
<b>Elektrisch</b>	Spannung u [Volt]	Strom i [A]	Flux $\Phi$ [V sec]	Charge q [A sec]
<b>Translational</b>	Kraft F [N]	Geschwindigkeit v [m/sec]	Momentum I [N sec]	Displacement x [m]
<b>Rotational</b>	Torque T [N m]	Winkelgeschwindigkeit $\omega$ [rad/sec]	Twist	Winkel
<b>Hydraulisch</b>	Druck p [N/m]	Volume Flow q [m <sup>3</sup> /sec]	Druck-Momentum	Volume
<b>Chemisch</b>	Chemisches Potential $\mu$ [J/mole]	Molar Flow v [mole/sec]	-	Number Moles
<b>Thermodynamisch</b>	Temperatur T [K]	Entropy Flow	-	Entropy

# Übersicht der Basis - Sprachelemente

---

- Drei passive 1-Port Elemente
  - Widerstände
  - Induktoren
  - Kapazitäten
- Zwei aktive 1-Port Elemente
  - Effort und Flow Sources
- **Zwei 2-Port Elemente**
  - **Transformer**
  - **Gyrator**
- Zwei 3-Port Junctions
  - 1 und 0 Junctions

# Transformer

---

- Transformator konvertiert eine Energieform in eine andere
- Beispiele
  - Elektrischer Transformator
  - Zahnräder
  - Hydraulische Pumpen
- Auch für Verknüpfung unterschiedlicher Domänen



$$e_1 = m \cdot e_2$$

$$f_1 = m \cdot f_2$$



$$e_2 = 1/m \cdot e_1$$

$$f_2 = 1/m \cdot f_1$$

# Gyrator

---

- Verknüpft Effort mit Flow Variable
- Beispiele sind die meisten elektromechanischen Konverter, z.B. DC-Motoren
- $r$  ist der „Gain“ vom primären zum sekundären Flow



$$e_1 = r \cdot f_2$$

$$e_2 = r \cdot f_1$$

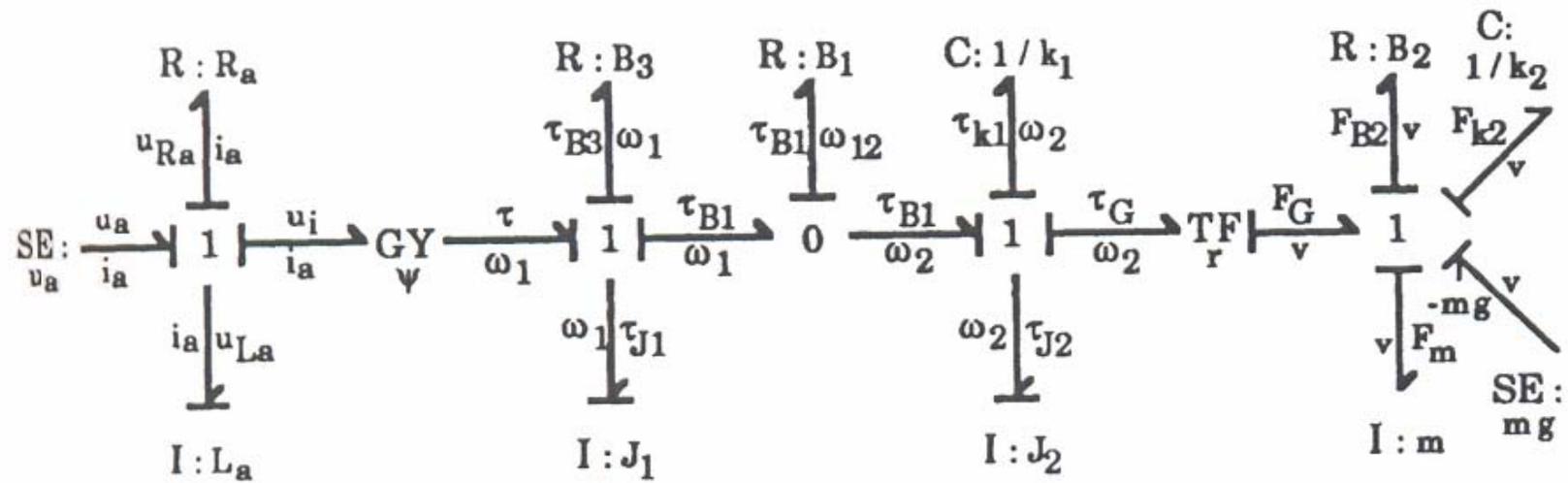


$$f_2 = 1/r \cdot e_1$$

$$f_1 = 1/r \cdot e_2$$

# Beispiel

---



# Duale Bond Graphen

---

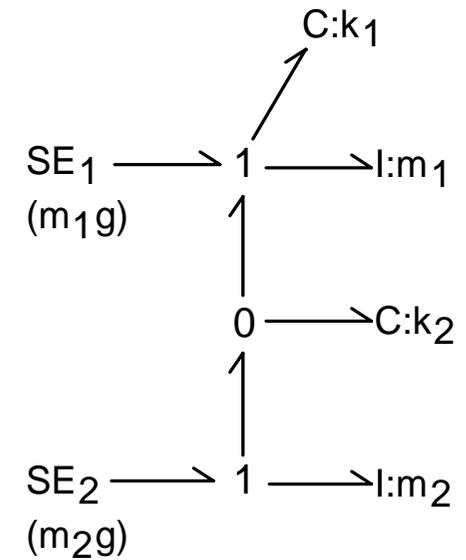
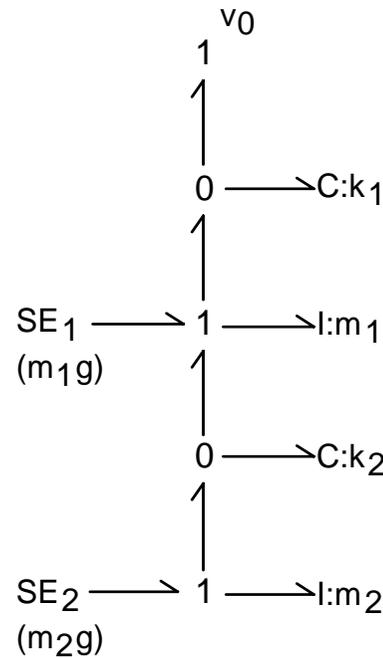
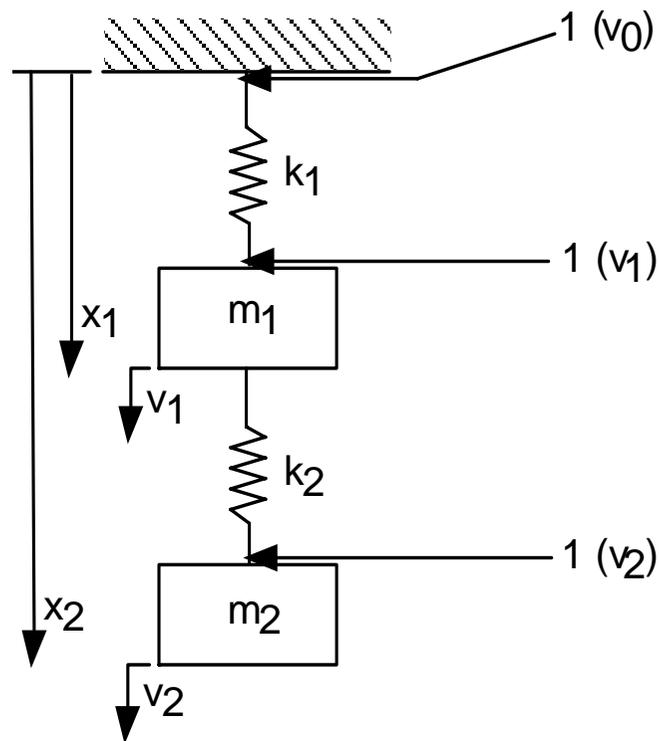
- Wenn Graph zu viele 1-Junctions hat, müsste man unnötig 0-Junctions und Bonds einführen, um alle Elemente anfügen zu können → Konzept des Dualen Bond Graphens
- Rolle von Effort und Flow sind getauscht – mit entsprechenden Konsequenzen für Systemelemente
- Gleichungen, die dargestellt werden, sind gleich
- Notwendig: Einführung eines neuen Systemelements  
„Conductance  $G$ “ als Entsprechung von  $R$  ( $R:r \rightarrow G:1/r$ )
- Auch nur Teile des Graphen können als dualer Graph repräsentiert werden → TR, GY als Schnittstelle

# Software für Bond Graphen

---

- ENPORT – erste Bond Graph – Modellierungssoftware überhaupt, aus 70igern von Prof. Rosenberg
- Dymola – Objektorientiert auf Basis von Modelica
- Auf <http://www.bondgraphs.com/software.html> sind 15 Tools gelistet und ge-review-ed

# Beispiel: Zwei Massen an zwei Federn



$$m_1 \ddot{x}_1 = m_1 g + k_2 x_2 - k_1 x_1$$

$$m_2 \ddot{x}_2 = m_2 g - k_2 x_2$$

# Rückgekoppelte Wassertanks

