

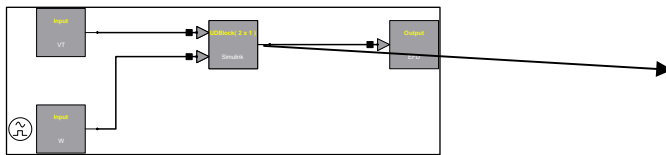
“NEPLAN[®] Toolbox” para Sistemas de Potencia

NEPLAN[®] Toolbox, ha sido especialmente diseñado para **investigadores y desarrolladores** que necesitan diseñar nuevos modelos de sistemas de potencia (e.j. estrategias de control) y nuevos algoritmos (e.j. Aplicaciones SmartGrid). La herramienta incluye:

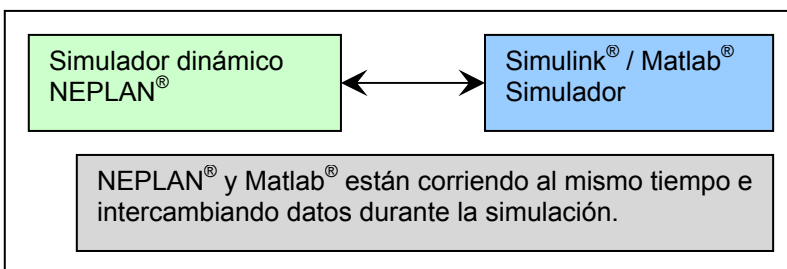
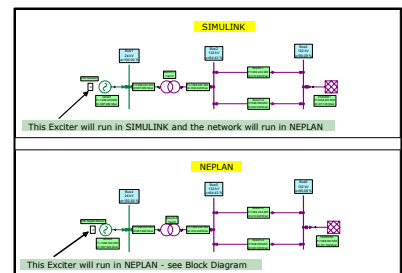
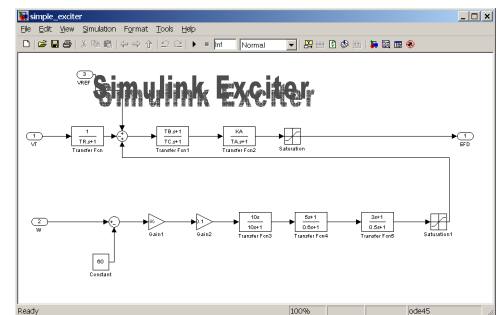
1. **Librería de programación NPL de NEPLAN**, el cual es un C/C++ API que permite ingresar datos a NEPLAN y algoritmos de cálculo a través de C/C++ escritos con funciones API, se incluyen entre otros:
 - Ejecutar cualquier motor de cálculo de NEPLAN.
 - Acceso a Leer/Escribir sobre todas las variables de todos los componentes.
 - Agregar/Cambiar/Borrar componentes y datos gráficos.
 - Recuperar resultados de los análisis de NEPLAN.
2. Fácil uso de C/C++ API que permite desarrollar modelos definidos por el usuario para **cálculos de flujo de carga**.
3. Editor gráfico de bloque de funciones, que permite desarrollar modelos definidos por el usuario para los controladores y componentes primarios con bloques de funciones.
4. **Interfase Matlab[®]**, que permite el desarrollo de modelos dinámicos definidos por el usuario (Controladores y componentes primarios). Los modelos se pueden desarrollar también a través del editor de diagramas de bloques de NEPLAN.
5. **Interfase Simulink[®]**, permite ejecutar simultáneamente el simulador dinámico de NEPLAN y el simulador de Simulink[®]. Significa que los controladores y/o componentes primarios desarrollados en Simulink[®] se pueden conectar directamente a un modelo definido por el usuario en NEPLAN. Cuando se corre el simulador dinámico en NEPLAN, entonces NEPLAN se conecta automáticamente con Matlab[®] y ejecuta el modelo Simulink[®] en Matlab[®]. El resto de la red modelada se sigue calculando en NEPLAN.

“NEPLAN[®] Toolbox” para investigación

- Librería de programación NPL NEPLAN[®], un C/ C++ API para desarrollar algoritmos definidos por el usuario
- C/ C++ API para modelos de flujo de carga definidos por el usuario.
- Editor de Diagrama de bloques para definir modelos dinámicos de controladores y componentes primarios.
- Interface con Matlab[®] para modelos dinámicos de componentes y controles definidos por el usuario
- Interface Simulink[®] para correr modelos/controles dinámicos en Simulink[®] junto con NEPLAN[®]



Este bloque de función de NEPLAN utiliza el control Simulink[®]



Mas información y DEMO gratis www.neplan.ch