# Projekt Universal Actuator Drive **Dokumentation**

Diplomingeniør Elektronik Bachelorprojekt efterår 2017

Ingeniørhøjskolen Aarhus Universitet Vejleder: Arne Justesen

19. december 2017

Nicolai H. Fransen Studienr. 201404672 Jesper Kloster Studienr.

# Indhold

In	dhol	d	2
1	Kra	vspecifikation	3
	1.1	Aktørbeskrivelse	3
		1.1.1 Aktør: Bruger	3
		1.1.2 Aktør: Thermal knife	4
		1.1.3 Aktør: Pyro load	4
	1.2	Fully dressed use cases	5
		1.2.1 Use case 1 - Start bil	5
	1.3	Ikke-funktionelle krav	6
2	Acc	epttest	7
	2.1	Testudstyr	7
		2.1.1 Test af ikke-funktionelle krav	8

# 1 Kravspecifikation

Kravene til produktet er prioriteret ved brug af MoSCoW metoden. Her er kravene for produktet inddelt i fire kategorier, hvor de vigtigste elementer er prioriteret højest. **Must** benævner de krav som er vigtigst at opfylde, og som er absolut nødvendigt for produktet. **Should** er de krav produktet bør opfylde. **Could** er kravene som produktet evt. kunne opfylde, hvis projektets tidsramme tillader det. **Won't** er krav som ikke vil blive opfyldt inden for projektets tidsrammer, men evt. kan tages med i senere iterationer.

Følgende opdeling viser kravene udvalgt for dette projekt:

Must - Holde konstant udgangsstrøm og -spænding

- Have stabil regulering

- Ikke påvirke andre moduler ved fejl

- Konstrueres med EEE komponenter

Should - Have programmerbar udgangsstrøm og -spænding

Could – Have overstrømsbeskyttelse på udgangen

Won't - Indeholde galvanisk adskillelse

#### 1.1 Aktørbeskrivelse

I det følgende afsnit beskrives systemets aktører. Ved hver aktør angives typen, samt en kort beskrivelse af aktørens funktion og/eller hvordan de påvirker systemet.

#### 1.1.1 Aktør: Bruger

Type:

Primær

Beskrivelse:

Brugeren interagerer med systemet, ved at indstille den ønskede load type.

1.1.2	Aktør: Thermal knife		
Type:			
Se	kundær		
Beskrivelse:			
Th	nermal knife er en load type		

## 1.1.3 Aktør: Pyro load

Type:

Sekundær

Beskrivelse:

Pyro-load er en load type

## 1.2 Fully dressed use cases

#### 1.2.1 Use case 1 - Start bil

#### Mål:

Initiere bilen så den er klar til kørsel og er klar til at modtage input

#### **Initiering:**

Brugeren

#### Aktører:

Brugeren (primær)

#### **Referencer:**

Ingen

#### **Samtidige forekomster:**

En

#### Forudsætning:

Bilen er slukket og der er forbindelse fra interface til bil

#### **Resultat:**

Bilens sensorer er tændt, motorer er klar, bilen holder stille

#### Hovedscenarie:

- 1. Brugeren vælger via interface "Start bil"
- 2. Bilen monitorerer sensorinputs og rapporterer status
- 3. Bilen udfører motortjek ved at køre bilen lidt frem og derefter tilbage
- 4. Bilen rapporterer status
- 5. Bilen tænder for- og baglys, blinker med blinklys hvis status er OK

#### **Extension 1:** Status ikke OK

6. Bilen afventer brugerinput

#### **Extensions:**

#### **Extension 1:** Status ikke OK

1. Bilen rapporterer fejl og forsøger at angive hvilken sensor og/eller motor der fejler

#### 1.3 Ikke-funktionelle krav

I dette afsnit beskrives de ikke-funktionelle krav. Her opstilles f.eks. krav om præcision, brugervenlighed samt produktets dimensioner.

- Inputspændingen skal være mellem 26-100V
- Der må maksimalt trækkes en peak-strøm fra inputkilden på 150% af inputstrømmen
- Skal opretholde en outputspænding på op til 21V ved 2,5A
- Der må maksimalt være en ripple-spænding på 50mV pk-pk ved fundamental ripple frekvens, og switching spikes på 100mV pk-pk
- Skal kunne omsætte op til 75W
- Skal operere med et tab på maksimalt 5W
- Skal implementeres i et volumen mindre end 17x75x100mm på forsiden af PCB, samt 3x75x100mm på bagsiden PCB'et
- Skal kunne operere med en omgivelsestemperatur mellem -35°Cog 65°C
- Skal have stabil regulering med 10dB gain og 50 graders fasemargin ved:
  - 21V/2A ved høj og lav indgangsspænding
  - 5A/2Ωved høj og lav indgangsspænding
- Reguleringen skal have en risetime på maksimalt 0,5ms uden overshoot

# 2 Accepttest

Accepttesten udføres ved brug af en skaleret tosporet motorvej, i samme størrelsesforhold som bilen 1:10. Den konstrueres vha. hvid tape, som repræsenterer vejbanestriberne. Vejen skal være 35cm bred, derudover skal der laves et lige vejbanestykke på minimum 20m. Efter dette stykke konstrueres vejen således, at sving svarer til forholdene på en dansk motorvej

## 2.1 Testudstyr

- Hvid tape
- Papkasse i samme størrelse som bil(benævnes som testobjekt)
- Målebånd
- Vægt

### 2.1.1 Test af ikke-funktionelle krav

Krav	Test	Forventet	Resultat	Vurdering
		resultat		
Bilens længde	Længde og	Længden og		
og bredde må	bredde måles	bredden over-		
ikke overskri-		skrider ikke		
de 50cm x		50cm x 30cm		
30cm				
Brugeren skal				
have mulighed				
for at kommu-				
nikere med				
bilen via tekst-				
terminal og /				
eller grafisk				
brugergrænse-				
flade				
Bilens skal	Der placeres	Detektion i		
detektere ob-	et objekt 20cm	intervallet fra		
jekter på en	foran bilen.	20cm til 2,5m		
afstand i inter-	Driftsstatus	med opløsning		
vallet 20cm til	vælges og	på 5cm		
2,5m i spring	aflæses via			
af 5cm	interface. Ob-			
	jektet føres ud			
	i en afstand			
	2,5m i skridt af			
	5cm og drifts-			
	status vælges			
	og aflæses via			
	interface.			
Bilen skal kun-	Der afmåles et	Bilen kan køre		
ne køre med en	vejbanestykke	$13 \text{ km/t} \pm 0.5$		
fart på mindst	på 20m og	km/t		
$13  \text{km/t} \pm 0.5$	et på 10m i			
	forlængelse			
	af hinanden.			
	Der angives			
	en fart på 13			
	km/t. Idet			
	bilen passerer			
	de første 20m			
	startes et sto-			
	pur og stoppes			
	efter bilen har			
	bevæget sig			
	yderligere 10m			

2.1. TESTUDSTYR 9

Krav	Test	Forventet resultat	Resultat	Vurdering
Bilen skal ha-	Bilen placeres	Vægten er un-		
ve en maksi-	på en vægt	der 2 kg		
mal vægt på 2				
kg				
Bilen skal måle	Der afmåles et	Bilen kan aflæ-		
sin fart med	vejbanestykke	se og indstille		
en opløsning	på 20m og	sin fart med en		
på 0,5 km/t	et på 10m i	opløsning på		
og bilen skal	forlængelse	0,5 km/t		
kunne indstille	af hinanden.			
sin fart med en	Bilen indstilles			
opløsning på	til forskellige			
0,5 km/t	hastigheder			
	fra 0 km/t til			
	13 km/t i trin			
	af 0,5 km/t.			
	Idet bilen pas-			
	serer de første			
	20m startes et			
	stopur og stop-			
	pes idet den			
	har bevæget			
	sig yderligere			
	10m. Der af-			
	læses fart ud			
	fra driftsstatus			
	i løbet af de			
	sidste 10m.			