

R XXXX X CubeSat-based active debris removal

Institut für Raumfahrtsysteme

Florian Czorny, Frederik Schäfer, Marc Strempel, Oussama Mouhaya, Valentina Dietrich 18. Mai 2019



Technische Universität Braunschweig | Institut für Raumfahrtsysteme Hermann-Blenk-Str. 23 | 38108 Braunschweig | Deutschland

Technische Universität Braunschweig Institut für Raumfahrtsysteme

Institutsleitung

Hermann-Blenk-Str. 23 38108 Braunschweig Deutschland

Prof. Dr.-Ing. Enrico Stoll

Tel. +49 (0) 531 391-9960 Fax +49 (0) 531 391-9966 e.stoll@tu-braunschweig.de www.space-systems.eu

Datum: 01. Mai 2019

Ihr Zeichen: Ihre Nachricht vom: Unser Zeichen: EnS/KBL Unsere Nachricht vom:

Aufgabenstellung für die Projektarbeit SS 2019

Title: Analysis of a CubeSat-based ADR-Mission

Analyse einer ADR-basierten CubeSat-Mission

A safe and secure space environment is a requirement for all current and future space activities. Analyses performed by ESA and NASA indicate that the only means of sustaining the orbital environment at a safe level for space operations will be by carrying out active debris removal and end-of-life deorbiting or re-orbiting of future space assets. While new mitigation standards need to be adopted and reliability to be improved, it is expected that even with strict compliance with mitigation guidelines and high adherence to reliability best practices, considering the number of satellites involved, ADR will remain a vital necessity to stabilize the space debris environment. The needed ADR solution must be affordable and achieve a high technology readiness level.

The key to success in achieving reliable and efficient removal of space debris is to focus on the recent evolution trends in space industry and take advantage from advances in space technology such as CubeSat COTS-parts to develop an adapted solution to the evolving space debris issue. The solution should be thoroughly tested and demonstrated in relevant environments.

To realize this, a series of technological challenges has to be addressed. The Goal of this work is to investigate **CubeSat-based ADR** mission. In particular the **mission design and the CubeSat system design** are to be analyzed. The following detailed tasks must be performed:

- 1. First of all, a literature research has to be performed based on the supervisor's previous works [1], including the following topics:
 - a. Rendezvous mission and satellite design overview.
 - b. Bio inspired Docking technology.
 - c. CubeSat Hardware overview.

- d. Familiarizing with GMAT and QuSAD software.
- 2. Subsequently, the **mission and system design are to be defined** for a CubeSat based ADR mission. The work includes the following steps:
 - a. Define relevant mission scenario for CubeSat based ADR using methodical approaches based on pervious works [1,2] and the results from task 1. This includes the specification of each mission phase in terms of number of: orbits (time), used sensors, used actuators, etc...
 - b. Select a Bio-inspired docking concept based on the results of supervisor's on-going work and results from task 1.
 - c. Define relevant CubeSat configurations based on basic budgets estimations and the results from [2].
- 3. Deliver a proof of concept for mission and CubeSat design. The Proof focuses on the feasibility of the de-orbit phase based on the selected CubeSat configurations and the constraints dictated by mission design and the CubeSat calculated budgets. The work includes the following steps:
 - a. Update the database of the software tool QuSAD with all relevant subsystems.
 - b. Perform detailed Budget evaluation of identified CubeSat configurations using methodical approaches based on the results from task 1, 2 and the report from [2].
 - c. Perform detailed de-orbit sensitivity analysis of the selected CubeSat configurations using GMAT software.
 - d. Define envelope of target parameters which can be removed using the selected concept
 - e. Evaluate the feasibility of CubeSat-based ADR for prominent announced constellatiuons such as Starlink, OneWeb, etc...
- 4. The work described in points 1 to 4 shall be elaborated in writing and presented in a final presentation. The results, raw data as well as the created software tools are to be made available to at least one IRAS employee for archiving and further processing.

At the beginning of the work, a definition and description of individual work packages (Work Breakdown Structure, Work Package Description) are to be compiled to a project schedule. The work has to be done according to the guidelines of the Institute of Space Systems and has to be handed over in two copies (original and copy).

The Institute of Space Systems supports the scientific publication of the results of student work with prior approval. However, the results of the work may only be carried out after consultation with the supervising institutions. This work may be provided to third parties only after consultation with the supervising institutions. The work remains the property of the supervising institutions.

Literature:

[1] M.K. Ben Larbi et. al., Active Debris Removal for Mega Constellations: CubeSat Possible?, 9th International Workshop on Satellite Constellations and Formation Flying, 2017

[2] M. Lettau, Rendezvous Architecture and Validation Process for CubeSat based Active Debris Removal, Master thesis, TU Braunschweig, 2019

Dipl-Ing. Mohamed Khalil Ben Larbi

Eidesstattliche Erklärung

Wir erklären hiermit an Eides Statt, dass wie die nachfolgende Arbeit selbständig und nur unter Zuhilfenahme der angegebenen Literatur angefertigt haben.

Datum,	Unterschrift Florian Czorny
——————————————————————————————————————	Unterschrift Frederik Schäfer
 Datum,	Unterschrift Marc Strempel
——————————————————————————————————————	Unterschrift Oussama Mouhaya
——————————————————————————————————————	 Unterschrift Valentina Dietrich

Übersicht

Inhaltsverzeichnis

1.	Einle	eitung		7
	1.1.	Motiva	ation	5
	1.2.	Proble	emstellung	5
	1.3.	State o	of the Art	7
2.	Theo	retisch	e Grundlagen	8
	2.1.		ubesat Designstandard	8
		2.1.1.	Standard Definition	
		2.1.2.		
	2.2.		at Subsysteme	
	2.2.	2.2.1.	Antrieb - propulsion	
		2.2.2.	Energie - EPS	
		2.2.3.	Guidance, navigation and control -GNC ADCS	
		2.2.4.	Command and data handling	8
		2.2.5.	Communications	
		2.2.6.	Thermal	
		2.2.7.	Structure	
	2.3.		OO Mechanismen	
	۷.۶.	2.3.1.	Docking Strategien	
		2.3.2.	Bionische Materialien	
		۷.3.۷.	Biomsene materialien	(
3.	Cube		d Missionsdesign	ç
	3.1.		D	
		3.1.1.	Was ist QuSAD	
		3.1.2.	Anwendungsbereich	
	3.2.	Cubes	at- Designanalyse	ç
		3.2.1.	σ	
		3.2.2.	Triebwerkskonstelation	ç
		3.2.3.	0 1 0	
		3.2.4.	Konfigurationsvergleich	ç
	3.3.	Ausge	ewähltes Missionsdesign	ç
4.	Ausv	vertung	des CubeSat-based ADR Konzepts	10
		_	rtungsstrategie	
		4.1.1.		
		4.1.2.	GMAT	
	4.2.		nisse	
	7,∠,	4.2.1.		
			Reachability Enveloppe	10

5.	Zusammenfassung und Ausblick	12		
Faz	zit und Ausblick	13		
Lit	teraturverzeichnis	14		
Ab	Abbildungsverzeichnis			
Tal	bellenverzeichnis	16		
Syı	mbolverzeichnis	17		
A.	Projektmanagement	18		
	A.1. Work Breakdown Structure	18		
	A.2. Zeitplan			
	A.3. Work Package Description	22		

1 Einleitung

- 1.1. Motivation
- 1.2. Problemstellung
- 1.3. State of the Art

Overview of cooperative RDVDO missions Overview of uncooperative RDVDO mission

2 Theoretische Grundlagen

2.1. Das Cubesat Designstandard

2.1.1. Standard Definition

2.1.2. Historische Entwicklung

kurz Anwendungsbereich Low-Budget LEO Experimente Interplanetar (InSight) Active Debris Removal Cubesat Misisonen Übersicht über bisherige launches und deren payload (Daten und ein Bild zum anpassen existieren schon)

2.2. Cubesat Subsysteme

hier Hauptsächlich das Fazit von max kompakt darstellen und refernzieren

- 2.2.1. Antrieb propulsion
- 2.2.2. Energie EPS
- 2.2.3. Guidance, navigation and control -GNC ADCS
- 2.2.4. Command and data handling
- 2.2.5. Communications
- 2.2.6. Thermal
- 2.2.7. Structure

2.3. RDVDO Mechanismen

das kann ausführlich sein

2.3.1. Docking Strategien

Roboterarm Fangnetz Adhäsiv Docken Übersichtstabelle/Graphik: sihe die Quellen die ich am 15.05.2019 gezeigt habe

2.3.2. Bionische Materialien

Was sind Geckomaterialen Bisher getestete Gecko-Materialien Bisherige Erfolge State of the Art Problematik

3 Cubesat-und Missionsdesign

3.1. QuSAD

- 3.1.1. Was ist QuSAD
- 3.1.2. Anwendungsbereich

3.2. Cubesat- Designanalyse

3.2.1. Angenommenes Design

Hier die Varainte von Max nehmen und kurz beshcreiben

3.2.2. Triebwerkskonstelation

Hier alternative Triebwerkskonstellationen bzw. Anpassungen des Gesamtdesigns (wenn nötig) vorschlagen **Triebwerskonstellation 1**

Triebwerskonstellation 2 Triebwerskonstellation 3

3.2.3. Budgetplanung

Leistungsbudget Massenbudget Volumenbudget Preisbudget

3.2.4. Konfigurationsvergleich

Budgets nur Vergleichen (kein GMAT)

Datenbank soll möglichst nicht nur um die einzelnen Kompenenten erweitert werden (ruhig auch andere Komponenete aus der Excel Tabelle ind die Datenbank aufnehemn)

3.3. Ausgewähltes Missionsdesign

Kurze Beschreibung uas Max's Arbeit

4 Auswertung des CubeSat-based ADR Konzepts

4.1. Bewertungsstrategie

Die Strategie besteht draus mehrere Simulationen per GMAT für untersheiedliche Koonfigs durchzuführen. Die Bewertung fokusiertsich auf die Machbarkeit des De-orbiting (seihe TODOS.txt)

4.1.1. Kriterien der Bewertung

4.1.2. GMAT

4.2. Ergebnisse

4.2.1. Generated Data

For every considered satellite design (=mainly thruster configuration, 3-4 different designs), generate following data:

Deorbit time and spent fuel mass for all:

- Masses from 50-500 kg
- Altitudes from 1400-400? km (ggf. semi-major axis)
- Eccentricities from o to highest recorded eccentricity of debris in <1400 km orbit

Note: Output EVERY relevant simulation parameter (initial orbit and S/C data, burn start/stop angles, start epoch etc.) at the beginning of every simulation run [discuss with Max]

4.2.2. Reachability Enveloppe

RESULTING DIAGRAMS:

- 1. Visualize the absolute performance of the main design (Max), e = o
 - Axes: y = mass, x = SMA
 - Graph: Use color gradients to display deorbit times (same time = same color)

- 2. Visualize the influence of eccentricity on deorbit times using the main design
 - Axes: y = mass, x = SMA
 - Select a fixed deorbit time (e.g. 2 years)
 - Graph: Use color gradients to display eccentricities (same ecc = same color)
- 3. Visually compare the performances of the different designs (Max & 2-3 group designs), e = o
 - Axes: y = mass, x = SMA
 - Select 1-2 fixed deorbit times (e.g. 2 years & 5 years)
 - Graph: Draw lines of same deorbit time (selected above) for each of the different designs

Optional for group after 3. (decide if worth it)

4. Repeat 1. with all other chosen designs

NOTES:

For 1. & 4.:

(Deorbit time limited to 10 years (15? 20?))

- -> <2 years of deorbiting takes 3-4 mins to simulate, amount of data is immense => limit maximum deorbit time?
- -> At which deorbiting time does a feasible solution become unattractive? If 200 kg in 1000 km orbit is

deorbitable in 20 years, is it worth it? Better use chemical deorbiting = different mission in this case?

—> Agree on a meaningful limit on deorbit time

For all graphs/simulations:

Fuel mass limited by design -> if 27U standard is to be kept no matter which thruster configuration is

chosen, then smaller/more lightweight thrusters would result in more available space for fuel

- —> Agree on a set percentage of margin for all designs (e.g. 50%) and determine maximum fuel from there?
 - -> For Max's design, fuel mass limited to 10 kg (thinking about increasing to 15 kg)

5 Zusammenfassung und Ausblick

Fazit und Ausblick

Literaturverzeichnis

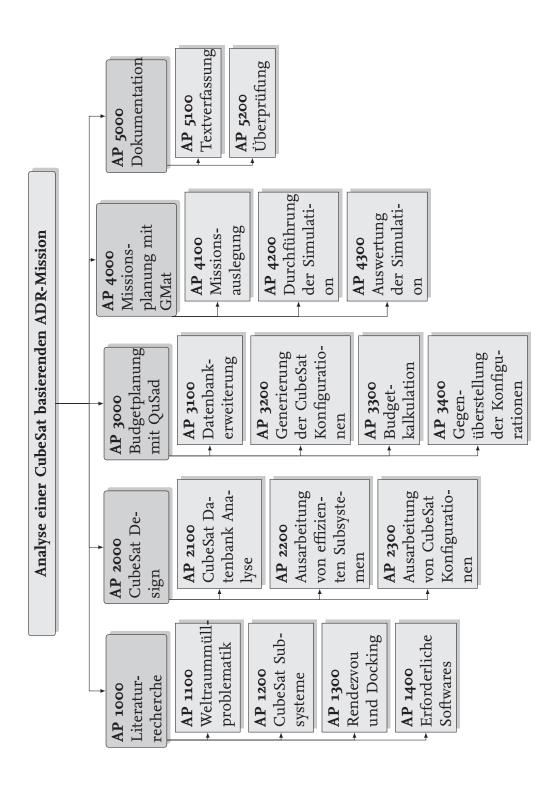
Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

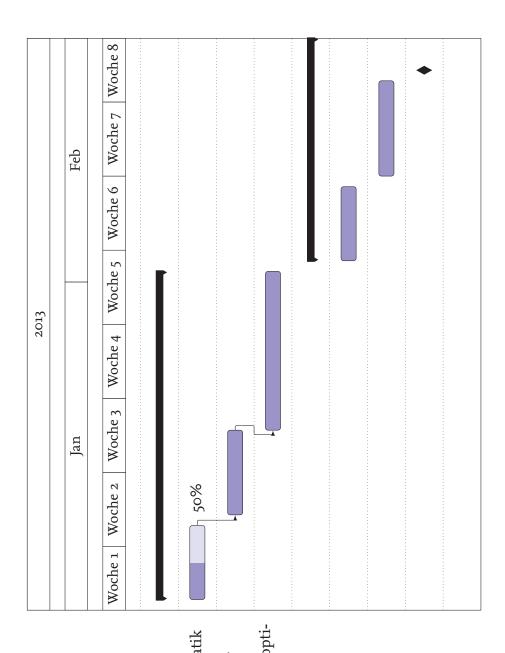
Symbolverzeichnis

A Projektmanagement

A.1. Work Breakdown Structure



A.2. Zeitplan



AP 1000: Literaturrecherche

AP 1100: Weltraummüllproblematik

AP 1200: Beobachtung von Weltraummüll

AP 1300: Bahnbestimmung mit optischen Sensoren

 $AP\ 2000:\ Algorithmus erstellung$

AP 2100: ...

AP 2200: ...

Meilenstein

A.3. Work Package Description

		AP 1100
Titel	Weltraummüllproblematik	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

Ziele:

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 1200
Titel	CubeSat Subsysteme	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 1300
Titel	Rendezvous und Docking	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 1400
Titel	Software	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 2100
Titel	CubeSat Datenbank Analyse	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 2200
Titel	Ausarbeitung von effizienten Subsys-	Seite: X von Y
	temen	
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ..

		AP 2300
Titel	AUsarbeitung von CubeSat Konfigura-	Seite: X von Y
	tionen	
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 3100
Titel	Datenbankerweiterung	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 3200
Titel	Generierung der CubeSat Konfigura-	Seite: X von Y
	tionen	
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 3300
Titel	Budgetkalkulation	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 3400
Titel	Gegenüberstellung der Konfiguratio-	Seite: X von Y
	nen	
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 4100
Titel	Missionsauslegung	Seite: 1 von 1
Verantwortlicher	Marc Strempel	Version: 1.1
		Datum: 18.05.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Marc Strempel, Frederik Schäfer, Oussama Mouhaya	

• Auslegung einer Beispielmission für den gegebenen CubeSat Entwurf

Input:

- AP 3200
- AP 3400

Schnittstellen zu anderen APs:

• AP 4200 führt die Simulation in GMAT durch

Aufgaben:

- Ressourcen in GMAT einpflegen
- Missionsparameter in GMAT einpflegen

- Ērgebnis 1
- ...

		AP 4200
Titel	Durchführung der Simulation	Seite: 1 von 1
Verantwortlicher	Marc Strempel	Version: 1.1
		Datum: 18.05.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Marc Strempel, Frederik Schäfer, Oussama Mouhaya	

• Erstellen von Simulationsdaten für verschiedene Konfigurationen

Input:

• AP 4100 liefert die notwendigen Ressourcen

Schnittstellen zu anderen APs:

• AP 4300 wertet die erstellten Daten aus

Aufgaben:

- Durchführen der Simulationen mit GMAT
- Bereitstellen der Daten für die Auswertung

- Ergebnis 1
- ...

		AP 4300
Titel	Auswertung der Simulation	Seite: 1 von 1
Verantwortlicher	Marc Strempel	Version: 1.1
		Datum: 18.05.2019
Beginn	T_0	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Marc Strempel, Frederik Schäfer, Oussama Mouhaya	

• Bewertung der Simulationsdaten

Input:

- AP 4200 liefert die Simulationsdaten
- AP 3400 liefert die CubeSat Konfigurationen

Aufgaben:

- Untersuchung der Simulationsdaten auf Durchführbarkeit und Zugänglichkeit
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 5100
Titel	Textverfassung	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...

		AP 5200
Titel	Überprüfung	Seite: X von Y
Verantwortlicher	Dein Name	Version: 1.1
		Datum: 00.00.2019
Beginn	$\parallel T_0$	
Ende	T ₀ +X Wochen	Dauer: X Wochen
Bearbeiter	Dein Name	

- Ziel 1
- Ziel 2
- ...

Input:

- Input 1
- ...

Schnittstellen zu anderen APs:

- AP XXXX Beschreibung
- AP

Aufgaben:

- Aufgabe 1
- ...

- Ergebnis 1
- ...