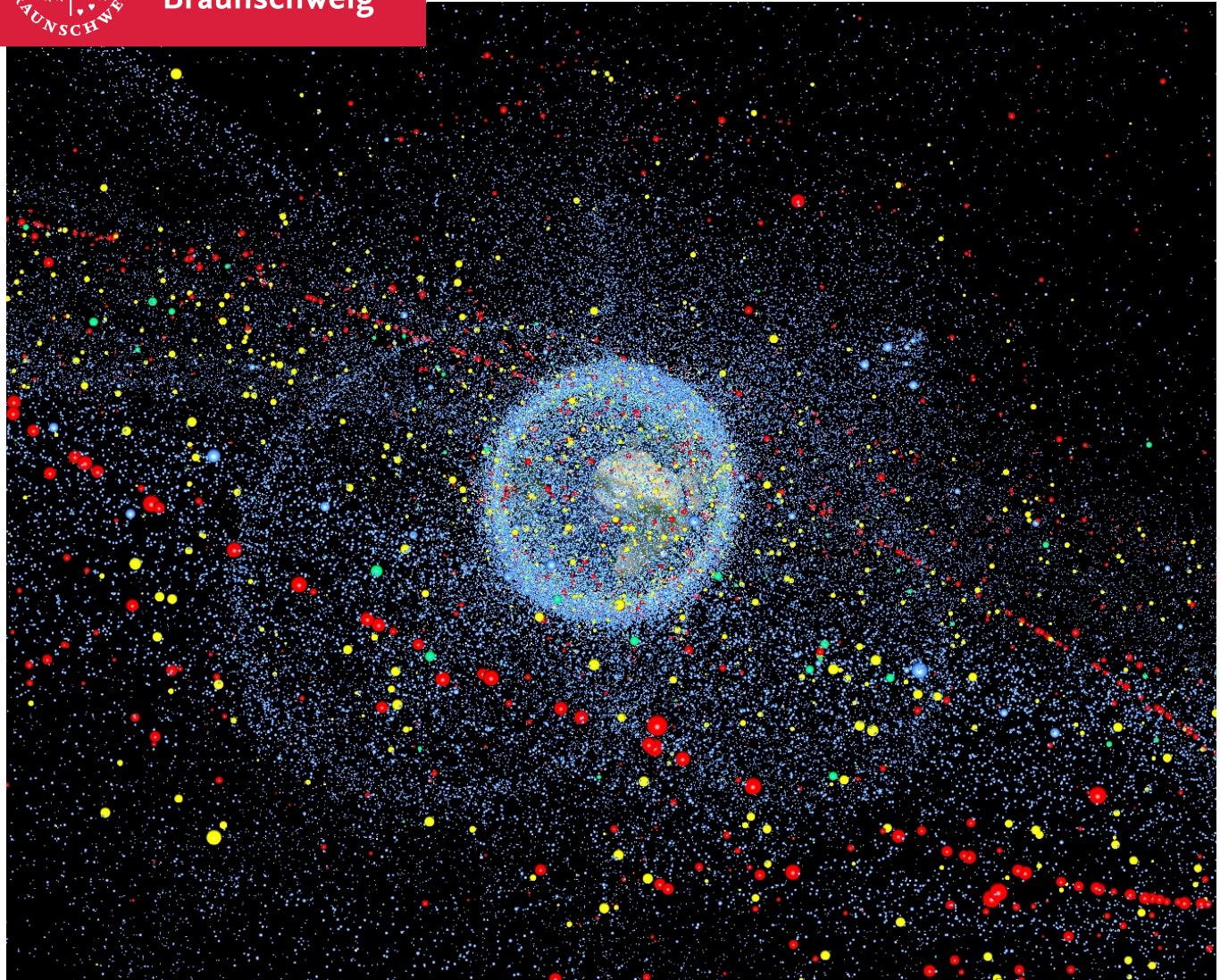




Technische  
Universität  
Braunschweig

Institut für  
Raumfahrtsysteme



# Projektarbeit SS 2019

## Analyse einer CubeSat-basierten ADR-Mission

Institut für Raumfahrtsysteme

Florian Czorny, Frederik Schäfer, Marc Strempel, Oussama Mouhaya, Valentina Dietrich

3. Juli 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](mailto:e.stoll@tu-braunschweig.de)  
[www.space-systems.eu](http://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 de-orbiting 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 previous 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 constellations 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

---

Datum, Unterschrift Frederik Schäfer

---

Datum, Unterschrift Marc Strempel

---

Datum, Unterschrift Oussama Mouhaya

---

Datum, Unterschrift Valentina Dietrich

# Inhaltsverzeichnis

<b>1. Einleitung</b>	<b>7</b>
1.1. Motivation . . . . .	7
1.2. Problemstellung . . . . .	7
1.3. Stand der Technik . . . . .	8
<b>2. Theoretische Grundlagen</b>	<b>9</b>
2.1. Der Cubesat Designstandard . . . . .	9
2.1.1. Historische Entwicklung . . . . .	9
2.1.2. Gestaltungsrichtlinien . . . . .	10
2.2. Cubesat Subsysteme . . . . .	10
2.2.1. Antrieb . . . . .	10
2.2.2. Stromversorgungssystem - Electrical Power System (EPS) . . . . .	11
2.2.3. Guidance, navigation and control -GNC ADCS . . . . .	11
2.2.4. Command and data handling . . . . .	12
2.2.5. Kommunikation . . . . .	12
2.2.6. Thermik . . . . .	12
2.2.7. Struktur . . . . .	13
2.3. RDVDO Mechanismen . . . . .	13
2.3.1. Docking Strategien . . . . .	13
2.3.2. Bionische Materialien . . . . .	14
<b>3. Cubesat- und Missionsdesign</b>	<b>19</b>
3.1. QuSAD . . . . .	19
3.1.1. Einführung in die Software . . . . .	19
3.1.2. Datenbankerweiterung . . . . .	19
3.1.3. Problematiken . . . . .	20
3.2. CubeSat- Designanalyse . . . . .	20
3.2.1. Angenommenes Design . . . . .	20
3.2.2. Budgetplanung . . . . .	20
3.2.3. Konfigurationsvergleich . . . . .	20
3.3. Ausgewähltes Missionsdesign . . . . .	20
<b>4. Missionsdesign und Simulation</b>	<b>23</b>
4.1. Bewertungsstrategie . . . . .	23
4.1.1. Kriterien der Bewertung . . . . .	23
4.2. GMAT . . . . .	23
4.2.1. Beschreibung der Software . . . . .	23

4.2.2. Missionsskript 1 . . . . .	24
4.2.3. Missionsskript 2 . . . . .	26
4.3. Ergebnisse . . . . .	26
4.3.1. Generated Data . . . . .	26
<b>5. Zusammenfassung und Ausblick</b>	<b>32</b>
<b>Fazit und Ausblick</b>	<b>33</b>
<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>34</b>
<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>34</b>
<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>36</b>
<b>Symbolverzeichnis</b>	<b>37</b>
<b>A. Projektmanagement</b>	<b>38</b>
A.1. Work Breakdown Structure . . . . .	38
A.2. Zeitplan . . . . .	40
A.3. Work Package Description . . . . .	42

# 1 Einleitung

## 1.1. Motivation

Seitdem ersten Satelliten Sputnik 1, welcher am 04. Oktober 1957 in die Erdumlaufbahn geschossen wurde, kommen immer mehr Satelliten hinzu. Diese bilden die Grundlage unserer modernen Kommunikation und sind aus dem menschlichen Alltag nicht wegzudenken. Jedoch ist der Platz in den von Menschen nutzbaren Umlaufbahnen um die Erde begrenzt. Neben den bereits vorhandenen Satelliten werden jedes Jahr neue in den Erdorbit befördert. Beim Start von Satelliten und Sonden bleiben Raketenstufen in der Erdumlaufbahn zurück, welche aufgrund ihrer Manövrierverunfähigkeit eine Gefahr für Menschen und Maschinen im Weltall bilden. Moderne Low-Earth-Orbit (LEO)-Satelliten werden so entwickelt, dass diese am Ende ihrer Lebensspanne wieder in die Erdatmosphäre eintreten und verglühen. Sollten diese Objekte eine Funktionsstörung haben oder beschädigt sein, können diese den selbst initiiert Wiedereintritt nicht durchführen. Da diese Objekte unkontrolliert im Weltraum treiben, besteht die Möglichkeit einer Kollision mit anderen Satelliten. Dabei zersplittern die Trümmer in einem Kaskadeneffekt und weitere Kollisionen sind unumgänglich. Die dabei entstehenden Kleinstteile haben ein sehr hohes Gefahrenpotential, da diese mit aktuellen Mitteln nur begrenzt detektiert werden können. Die Gesamtheit aller nicht funktionsfähigen Objekten, dazu zählen defekte Satelliten sowie Trümmer und Kleinstteile, werden als Weltraummüll bezeichnet. Um das Risiko der Kollision von Satelliten mit Weltraummüll zu vermindern, muss dieser aktiv entfernt werden. Dazu wird im Folgenden auf die Entfernung des Weltraummülls mit Nanosatelliten eingegangen.

## 1.2. Problemstellung

Ohne zuverlässige ADR Maßnahmen steigt die Wahrscheinlichkeit erneuter Kollisionen, die in einer Kaskade an Trümmerteilen enden können. Um dieser Entwicklung entgegenzuwirken werden verschiedene ADR Methoden untersucht. Im Folgenden wird darauf eingegangen ob CubeSats eine realisierbare Plattform für ADR Missionen darstellen. Auf die geeignete Auswahl an Subsystemen muss besonderer Wert gelegt werden. Grund dafür ist die Einschränkung in Masse und Volumen, welche direkten Einfluss auf das Energiebudget haben. Da die Zielobjekte eine angenommene Masse von bis zu 400 kg haben, ist es notwendig eine geeignete Konfiguration auszuwählen. Im Fokus steht die Auswahl des Triebwerks, da die CubeSats nach dem Docking ein Vielfaches des Eigengewichtes bewegen müssen. Um eine bessere Betrachtung der Problematik zu ermöglichen wird angenommen, dass der CubeSat sich mit einem Abstand von 10 km auf der gleichen Umlaufbahn wie das Zielobjekt befindet. Ein essentielles Problem bei einer ADR Mission ist das Docking, da hohe Anforderungen an die Lageregelung, Navigation und Positionsbestimmung gestellt sind.

## 1.3. Stand der Technik

Auf Grund der Vielseitigkeit von CubeSat Anwendung ist der Stand der Technik im ständigen Wandel. Dennoch sind die einzelnen Subsysteme durch ein hohen Technology Readyness Level (TRL) ausgezeichnet, was daran liegt, dass viele bereits etablierte Technologien lediglich herunterskaliert werden müssen. Bisher dienten viele Missionen hauptsächlich zur Demonstration der einzelnen Bauteile. Ein weiterer Grund für das hohe TRL ist die Tatsache, dass die meisten Subsysteme bereits auf dem kommerziellen Markt erhältlich sind. Einige Subsysteme werden zuerst auf größeren Satelliten auf die Probe gestellt. Zum Beispiel zeigte die AVANTI Mission, dass es möglich ist Rendezvous nur über Kameras zu vollziehen, die auch für einen CubeSat nutzbar sind. Ein weiteres Beispiel für Proof of Concept, in diesem Fall von einem Electrical Power System (EPS), ist der Aoxiang-Sat. Mit diesem 12U CubeSat wurde ein neuartiges EPS für Nanosatelliten erprobt. Zusätzlich wurde zum ersten Mal von einem 12U CubeSat von der Erdatmosphäre polarisiertes Licht gemessen. Neben den vielen Experimenten im LEO gibt es geplante Mond Missionen, wie Lunarcube. Auch im interplanetaren Raum sind bereits CubeSats unterwegs. Die Mission Mars Cube One (MarCO) wurde 2018 zusammen mit der InSight Landesonde gestartet und zeigt, dass CubeSats auch für interplanetare Missionen geeignet sind.

# 2 Theoretische Grundlagen

## 2.1. Der Cubesat Designstandard

### 2.1.1. Historische Entwicklung

Die Fortschritte in der modernen Technologie unterstützen die Entwicklung der miniaturisierten Satelliten. Durch den Fokus der wissenschaftlichen Gemeinschaft auf Nano- und Picosatelliten sind die CubeSats zu einem wichtigen Teil der Kategorie geworden. Mit der Einführung des CubeSat-Konzepts 1998, mit der die Standardisierung von Masse und Größe von Satelliten einher ging, stieg die Zugänglichkeit des Weltraumes. Des Weiteren zeichnen sie sich durch ihre Modularität, leistungsstarken und kommerziell erhältlichen Satellitenkomponenten (commercial off-the-shelf) und ihren schnellen Entwicklungszyklen aus. Infolge der Standardisierung des CubeSats wurde das Startsystem Poly-Picosatellit Orbit Deployer (P-POD) entwickelt um eine kostengünstige Lösung für die Entwicklung und den sicheren Start bereitzustellen [Literatur]. 2003 wurde die erste CubeSat Mission durchgeführt. Seitdem werden sie mit stark zunehmender Häufigkeit eingesetzt. Dies wird in Abbildung 2.1 veranschaulicht.

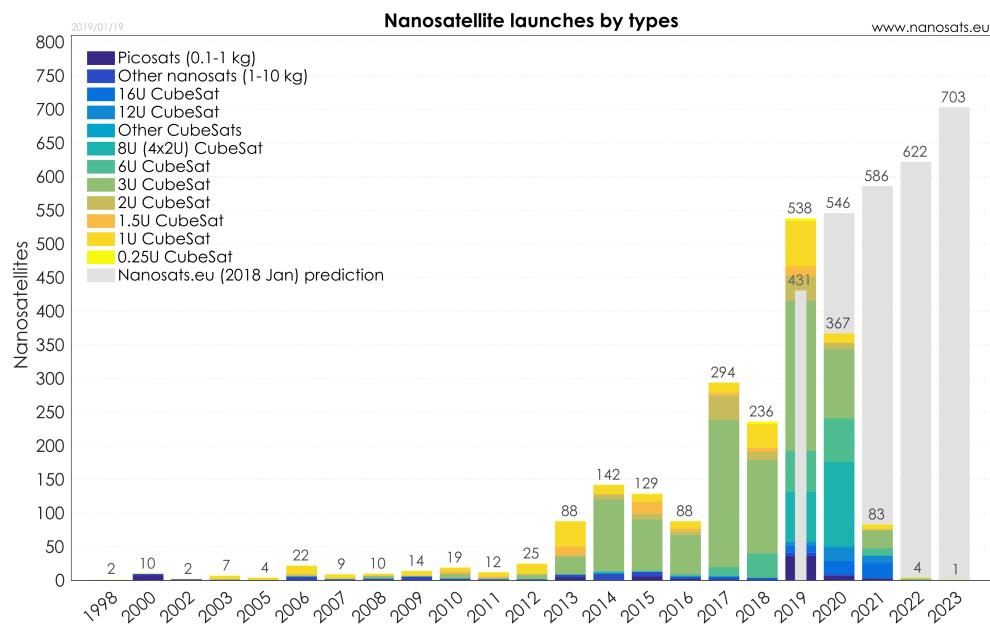


Abbildung 2.1.: Überblick über Nanosatelliten Missionen von 1998 bis 2023

### 2.1.2. Gestaltungsrichtlinien

Für die Gestaltung von CubeSats gelten eine Reihe von Richtlinien. Als kleinste Einheit (1U) wird ein Würfel mit einer Kantenlänge von 10cm und einer zulässigen Masse von maximal 1,33 kg vorgegeben. Für größere Volumen und Massen können mehrere Einheiten von CubeSats verbunden werden. Satelliten mit 1U, 1.5U, 2U, oder 3U können von dem einheitlichen Startmechanismus (P-Pod) in die Erdumlaufbahn ausgelassen werden. Die Kosten von CubeSat Missionen können gering gehalten werden, indem diese als sekundäre Nutzlast bei Raketenstarts mitfliegen. Für größere Satelliten (6U, 12U, 27U) werden andere Startmechanismen benötigt. Die zugelassene Masse wird auf 2 kg/U angehoben. Weitere Vorschriften gelten für die Folgenden Kriterien:

- **Materialien:**

Alle bei der Konstruktion verwendeten Materialien müssen den Richtlinien der Air Force Space Command Manual [AFSPCMAN 91-710 Volume 3] entsprechen. Außerdem darf der Masseverlust des Satelliten maximal 1% betragen.

- **Energiespeicher:**

Der chemische Energiespeicher darf eine Größe von 100 Wh nicht überschreiten.

- **Aktivierungszeitpunkt:**

Während der CubeSat im P-POD verstaut ist müssen alle Systeme ausgeschaltet bleiben. Beim Verlassen der Trägerrakete wird der Satellit aktiviert. Erst 30 Minuten später dürfen Bauteile (z.B. Solarpanele, Antennen, etc...) ausgefahren werden. Bevor die ersten Signale generiert oder gesendet werden müssen mindestens 45 Minuten vergangen sein.

Falls ein Entwurf nicht den Vorschriften entspricht, kann bei dem Betreiber der Trägerrakete eine Sondergenehmigung angefragt werden. Nach einer Reihe von Tests entscheidet dieser ob er die Abweichungen akzeptiert, Änderungen vorgenommen werden müssen, oder ein anderer Anbieter gefunden werden muss.

## 2.2. Cubesat Subsysteme

### 2.2.1. Antrieb

Eines der wichtigsten Subsysteme für Active Debris Removal (ADR) Missionen mit einem CubeSat ist der Antrieb. Er wird für Lageregelung und das Deorbiting des Zielobjekts benötigt. Für CubeSats stehen nur wenige ausgereifte und erprobte Triebwerke zur Verfügung [Literatur]. Die Miniaturisierung bestehender Technologien stellt eine große Herausforderung dar. Ein hoher TRL ist für die Auswahl besonders entscheidend, da nur bereits erprobte Technologien für diese Mission genutzt werden sollten. Im Wesentlichen lassen sich die Antriebsarten in chemische und elektrische Antriebe unterteilen. Chemische Antriebe generieren im Allgemeinen einen höheren Schub und werden für impulsive Manöver verwendet. Für den Betrieb muss ein großer Gewichtsanteil an Treibstoff einkalkuliert werden. Der spezifische Impuls ist jedoch deutlich niedriger als bei elektrischen Antrieben. Diese bieten auch ein besseres Schub-Leistungs-Verhältnis. Elektrische Antriebe sind jedoch auf eine ausreichende externe Energiequelle angewiesen. Diese wird zwangsläufig benötigt, um die getankte Masse zu beschleunigen [Literatur]. Für genaue Untersuchung und den

Vergleich der verschiedenen Triebwerkstypen wird auf [Literatur] verwiesen. Miniaturisierte Versionen von erprobten Triebwerken werden stetig weiterentwickelt und getestet. Es wurden bereits mehrere Miniaturisierte Triebwerke in CubeSatmissionen erfolgreich eingesetzt. In Zukunft sollte es eine wachsende Auswahl an geeigneten Triebwerken für CubeSatmissionen geben.

### **2.2.2. Stromversorgungssystem - Electrical Power System (EPS)**

Das EPS ist für die Erzeugung-, Speicherung- und Verteilung von elektrischer Energie verantwortlich. Für die Stromerzeugung werden in der Raumfahrt hauptsächlich Solarpanele verwendet, welche auch für CubeSats die sinnvollste Lösung darstellen. Für die meisten Anwendungen können Produkte verschiedener Anbieter COTS erworben werden. CubeSats mit geringem Leistungsbedarf nutzen oft nur ihre eigene Oberfläche um mit Solarzellen Strom zu generieren. Wenn mehr Leistung benötigt wird werden faltbare Solarmodule genutzt. So kann die nutzbare Oberfläche 2-4 mal größer sein, als die benötigte Fläche auf dem Satelliten.

Während der Satellit sich im Schatten der Erde befindet wird Energie aus einem internen Speicher genutzt. Dieser besteht in der Regel aus Lithium basierten Akkus, welche eine hohe Energiedichte von bis zu 240 Wh/kg aufweisen. Sie können sowohl als einzelne Zellen, als auch in vorgefertigten Paketen COTS erworben werden.

Für die Verteilung des Stroms an die Subsysteme gibt es zwei unterschiedliche Ansätze. Dezentralisierte Verteilungssysteme erlauben ein modulares und flexibles Design, das für verschiedene Satelliten angepasst werden kann. Es arbeitet mit nur einer Ausgangsspannung, die erst von den angeschlossenen Komponenten zu deren jeweiligen Eingangsspannung umgewandelt wird. Zentralisierte Systeme haben den Vorteil eines geringeren Volumens. Spannungsregler für alle benötigten Ausgangsspannungen sind mit mehreren Subsystemen gleichzeitig verbunden und müssen deshalb für eine große Maximallast ausgelegt werden. Zentralisierte Systeme sind im Aufbau einfacher gestaltet als dezentrale, jedoch aufgrund der hohen Maximallastauslegung weniger effizient. [Analysis of CS EPS syst. architecture]

### **2.2.3. Guidance, navigation and control -GNC ADCS**

Guidance, Navigation and Control (GNC) Subsysteme sind neben den in Kapitel [...] genannten Systemen unabdingbar für ADR Missionen, da diese die Positionsbestimmung als auch die Lagebestimmung und Regelung beinhaltet. Dieses System kann in zwei Hauptbereiche unterteilt werden: der Lage- und Positionsbestimmung, sowie der Lageregelung. Bei der Lage und Positionsbestimmung kann auf verschiedene Sensoren zurückgegriffen werden. Die absolute Positionsbestimmung erfolgt über eine Bodenstation, welche auch zur Kommunikation mit dem Satelliten verwendet wird. Bei dieser Art der Positionsbestimmung ist es notwendig zu wissen, welchen geplanten Erdumlaufbahn der Satellit hat. Diese Methode bezieht sich auf der Zeitdifferenz zwischen Sende- und Empfangszeitpunkt. Deswegen ist die Positionsbestimmung via Bodenradar nicht sehr genau[quelle]. Seit der erfolgreichen Miniaturisierung von GPS Empfängern werden auch diese zur Positionsbestimmung verwendet. Dies funktioniert solange die GPS Satelliten die Einsatzhöhe von CubeSats überschreiten. Die Lagebestimmung über Startracker erfolgt in dem ein Bild des Himmels mit einem Katalog abgeglichen wird.. Dadurch kann die Lage bei bekannter Position bestimmt werden. Weitere Möglichkeiten sind Sonnen-, Erd- Magnetfeldsensoren, sowie Kreiselinsturmente. Bei Kreiseln wird die Verdrehung im Vergleich zu einem aufgeprägten Inertialsystem gemessen,

wodurch die Lage genau bestimmt werden kann. Die Regelung der Lage kann über unterschiedliche Methoden erfolgen. Die einfachste ist eine Drehbewegung um eine der Hauptachsen. Dies führt zu einer Stabilisierung des Satelliten, ist jedoch für eine CubeSat, dessen Aufgabe das Docking und deorbiting beinhaltet, nicht sinnvoll. Dementsprechend kann eine 3 achs-Stabilisierung durchgeführt werden, welche durch Triebwerke und Reaktionsräder durchgeführt werden kann. Diese Art der Lageregelung benötigt ein Reaction Control System (RCS) um unkontrollierte bewegungen zu vermeiden. Die Regelung mittels RCS-Triebwerken geschieht indem Schubimpulse in die jeweilige Richtung gegeben werden. An allen drei Hauptachsen sind Schwungräder montiert. Durch den Antrieb der Räder wird ein Moment erzeugt welches den Satelliten in die gewünschte Lage bringt. Da ein 3-achs System nicht nur Stabilisiert, sondern auch die gewünschte Lage herbeiführen kann, ist dieses System für den viele Fälle optimal.

#### **2.2.4. Command and data handling**

Das Command- und Data-handling Subsystem (CDHS) ist die Prozessoreinheit, die sich um alles kümmert was mit Software gesteuert wird. Hier werden Daten zu allen Subsystemen und Nutzlasten gesammelt. Das CDHS stellt die Daten bereit, die übertragen werden sollen und führt Befehle aus, die an das Kommunikations Subsystem gesendet werden. Es sorgt für die korrekte Einstellung der Solarzellen und Ladung der Batterien. Alle Berechnungen zur Position in der Erdumlaufbahn und der aktuellen Zeit finden hier statt. Neben dem aktiven Ausführen von Befehlen beobachtet und löst der Prozessor eine Reihe an Problemen, die während der Mission auftreten können. Die Bestandteile des CDHS sind der Raumflugrechner, die Flugsoftware und ein Speichermedium.

#### **2.2.5. Kommunikation**

Das Kommunikations Subsystem sorgt bestenfalls für eine dauerhafte Verbindung zur Bodenstation. Aufgezeichnete Daten und eingehende Befehle werden hier von, und an den Cubesat übertragen. Das Subsystem besteht aus den Telemetrie- und Befehlsystemen. Das Telemetriesystem besteht aus einem oder mehreren Transmittern, welche die vom Prozessor kommenden Daten als Signal an die Bodenstation über die Antennen an Bord des Cubesats aussenden. Die Signale werden als Mikrowelle übertragen und empfangen. Je nach verwendetem System handelt es sich dabei um S-Band-, oder X-Band Wellen. Wellen im X-Band Spektrum können zwar, aufgrund der höheren Frequenz, höhere Bandbreiten erreichen, aber die Technologie ist noch nicht so etabliert wie S-Band Transmitter.

#### **2.2.6. Thermik**

Die Wärme wird im Vakuum durch Strahlungen und Wärmeleitungen übertragen. Das Wärmemanagement regelt den Bereich der zulässigen Temperaturen für die Sicherstellung einer optimalen Funktionalität und das Überleben des Satelliten. Durch die Massen-, Volumen- und Leistungsbeschränkungen bei miniaturisierten Satelliten, wie dem CubeSat, liegt der Fokus auf den passiven Wärmeregelungstechnologien, da die Fortschritte bei der Entwicklung von miniaturisierten aktiven Wärmeregelungsmethoden begrenzt ist. Passive Technologien sind mit geringen Kosten, Volumen, Gewicht und Risiko verbunden und erfordern keine interne Eingangsleistung für die Wärmeregulierung. Thermische Beschichtungen, Wärmerohre, Sonnenschirme, Wärmebänder und Multi-Layer Insulation (MLI) sind passive Methoden für die Regulierung des thermischen Gleichgewichtes. Die aktiven Methoden, wie elektrische Widerstandsheizungen, Kühler oder kryogene Materialien,

en, sind mit höherer Präzision und interner Eigenleistung verbunden. Die Verwendung von aktiven Systemen ist bei temperaturempfindlichen Geräten und nicht ausreichender, passiver Systeme für eine Aufrechterhaltung der Betriebstemperatur vielversprechender [Literatur NASA Sota].

### 2.2.7. Struktur

Die Strukturen werden in Primär- und Sekundärestrukturen unterteilt. Die Primärstruktur ist thermischen und dynamischen Beeinflussungen ausgesetzt, denen sie entgegenwirken muss. Des Weiteren sorgt es für Lastübertragung während des Starts und des Einsatzes. Elektromagnetische Strahlungen, Drücke und innere Wärmeleitungen sind weitere Faktoren die einen großen Einfluss auf das Gehäuse haben und deshalb mit einbezogen werden müssen. Die Begrenzungen bei der Oberfläche und bei dem Volumen sorgen für Einschränkungen. Infolgedessen sollte sie effizient ausgelegt werden. Komponenten die nur sich selbst tragen müssen, wie Sonnenkollektoren, zählen zu den Sekundärstrukturen auf die nicht näher eingegangen wird, da sie bei einem Ausfall die Integrität des Raumfahrzeugs nicht beeinträchtigt. Die Primärstrukturen werden als COTS-Strukturen und kundenspezifisch bearbeitet oder gedruckte Komponenten auf dem Markt angeboten. Generell besteht das Gehäuse aus metallischen und nichtmetallischen Materialien und wird von der Betriebsumgebung des Satelliten bestimmt [Literatur: NASA Sota].

## 2.3. RDVDO Mechanismen

das kann ausführlich sein

### 2.3.1. Docking Strategien

**Roboterarm Fangnetz Adhäsiv Docken**

### 2.3.2. Bionische Materialien

Gecko-inspirierte mikrostrukturierte Oberflächen scheinen eine vielversprechende Lösung für das Dockingproblem bei ADR Missionen zu sein. Mittels trockener Adhäsion können Geckos in der Natur an Oberflächen haften. Durch die hierarchische Struktur ihrer Füße entstehen Van-der-Waals-Wechselwirkungen. Die kleinsten Fasern haben einen Durchmesser und eine Länge von einigen Nanometern. Insgesamt besitzt ein Gecko über 500000 Hafthaare an einem Fuß. Sie bilden eine flexible Struktur, die problemlos an glatten oder rauen Oberflächen haftet. Da für das Docking etwas genutzt werden muss, das den Bedingungen im Weltraum wie Vakuum, Strahlung und Kälte standhält, sollen Geckomaterialien für diese Anwendung näher untersucht werden. Besonders vorteilhaft ist das zerstörungsfreie Andocken mittels der Geckostruktur, was das Risiko neu entstehender Trümmerteile verringert. Van-der-Waals-Wechselwirkungen sind grundlegend molekulare Wechselwirkungen. Indem temporäre Umverteilungen von Elektronen in einem Molekül stattfinden entstehen Bereiche die unterschiedlich geladen sind (Dipole). Diese haben Auswirkungen auf benachbarte Moleküle. Es entsteht eine Kettenreaktion von Dipolbildung, die zu Anziehungskräften zwischen Positiv und Negativ geladenen Bereichen naher Moleküle führt. Jedes Kleinsthaar baut dabei eine Haftkraft auf. Mit einer steigenden Anzahl an Bindungsstellen erhöht sich auch die gesamte Haftkraft. Außerdem wird die Ablösekraft größer, desto kleiner die Strukturdurchmesser sind, da auf einer kleinen Fläche eine Vielzahl an Kontakten entstehen [Literatur]. Mit dem heutigen Stand der Technik ist es möglich diese Mikrostrukturen kostengünstig und schnell mit bestimmten Verfahren reproduzierbar herzustellen. Diese synthetisch hergestellten Mikrostrukturen erreichen bereits ähnliche Haftkräfte wie ihre natürlichen Vorbilder. Mit den Strukturen aus Abbildung 2.2 wurden Haftkräfte von  $10 \frac{N}{mm^2}$  und Scherbeanspruchungen (Ablösekräfte) von  $2 \frac{N}{mm^2}$  gemessen. Eine genaue Auflistung der erreichten Haftkräfte für die verschiedenen Ausführungen der

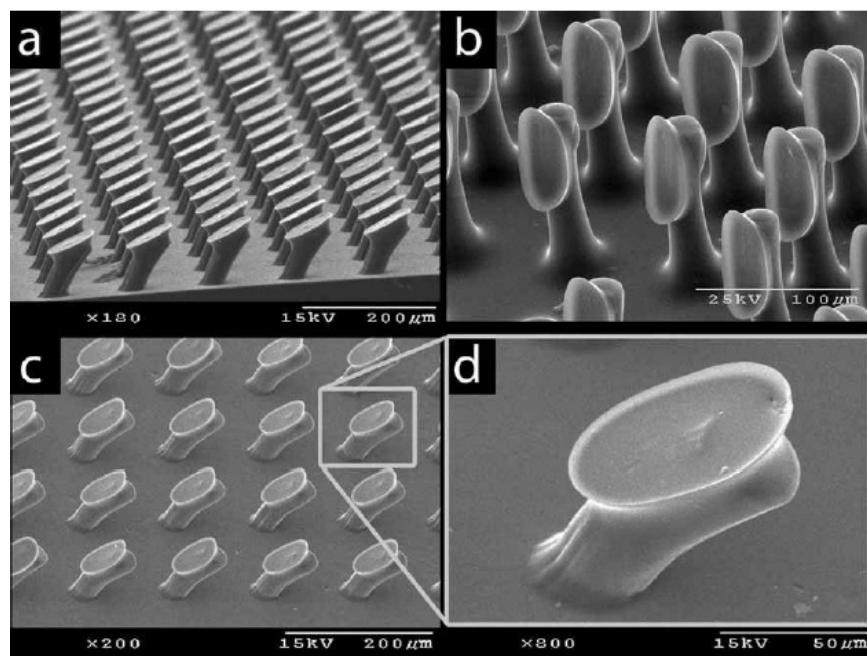


Abbildung 2.2.: Aufnahme einer Mikrostruktur mit 35 µm Durchmesser. Strukturen weisen unterschiedliche Winkel auf: a) 34° b) 90° c),d) 23° [Literatur]

Mikrostruktur und Belastungsfälle ist in [Literatur Tab 1] zu finden. Polydimethylsiloxan (PDMS) Strukturen erreichen maximale Scherkräfte in Hafrichtung von  $34,8 \frac{N}{mm^2}$  und einer Normalkraft von  $10,8 \frac{N}{mm^2}$ . PDMS Strukturen wurden bereits erfolgreich in der Schwerelosigkeit getestet. Diese konnten an einem Greifer verschiedene Objekte einfangen und bewegen [Literatur]. Außerdem wurde durch mehrere Versuchsreihen nachgewiesen, dass Temperatur und Vakuum kaum einen Einfluss auf die Leistungsdaten haben. Verschiedene Mikrostrukturen wurden einer thermischen Wechselbeanspruchung zwischen  $125$  und  $-125$  °C unterzogen und daraufhin in Vakuum und Normalbedingungen getestet. Durch die Temperatur ist kein Einfluss zu verzeichnen. Das Vakuum ruft nur vernachlässigbare Änderungen in Vorspannung und Haftung hervor [Literatur Fig.11]. Durch Tests mit verschiedenen Materialien konnte festgestellt werden, dass die Oberfläche, an der die Struktur haften soll einen relativ geringen Einfluss auf die Haftung hat [Literatur Fig.16].

Bei der technischen Anwendung ist zu beachten, dass es eine Hafrichtung und eine Ablöserichtung in der Struktur gibt. Die haltbaren Scherkräfte in Ablöserichtung sind somit um bis zu Faktor 10 geringer als in Hafrichtung.

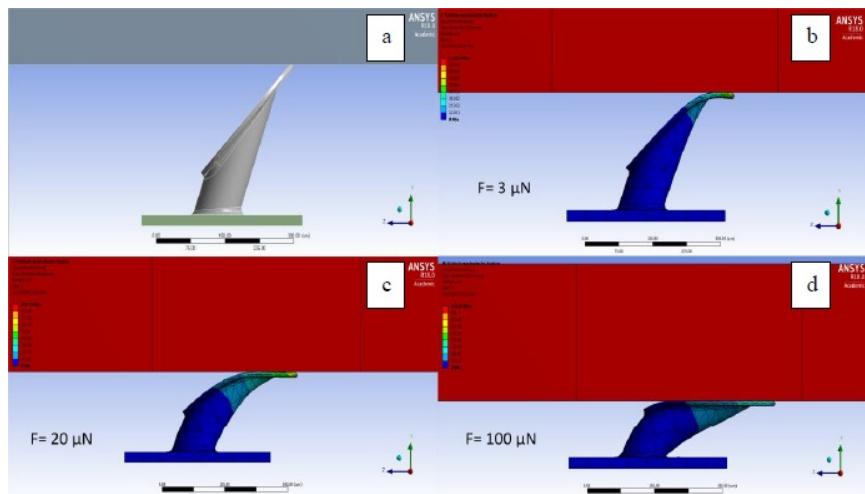


Abbildung 2.3.: Simulation des Verformungsverhaltens der Mikrostruktur bei Haftberührungen [Literatur]

In der Simulation (Abbildung 2.3) ist gut zu erkennen, dass die Mikrosäulen mit dem Haftprofil in eine vorbestimmte Richtung belastet werden sollen. Andernfalls können sie nicht die maximale Haftfläche nutzen und es geht Haftkraft verloren [Literatur, Abb.26 u. ff]. Allgemein wird eine Steigerung der Normalkraft und der Scherkräfte durch Erhöhung der Anpresskraft festgestellt. Optimaler Halt sollte also mit einer Vorspannkraft, die beim anbringen der Mikrostruktur ausgeübt wird erreicht werden [Literatur]. Zukünftig besteht die Möglichkeit verschiedene Formen der Hafthaare zu kombinieren, um deren Vorteile zu nutzen. Es existiert bereits ein Andockmechanismus (Abbildung 2.4) dessen Gecko-Mikrostruktur nach European Cooperation for Space Standardization (ECSS) Standards getestet wurde [Literatur].

Durch einen Versteifungsmodus und die aktive Lastverteilung wird eine möglichst gute Verteilung der herrschenden Kräfte erzielt. Für die folgende Abschätzung der maximal wirkenden Kräfte auf die Mirkohaftstruktur wurde der Aufbau des Prototypen (Abbildung 2.5) vorausgesetzt. Bei den Berechnungen wird von den ungünstigsten Lastfällen ausgegangen. In Abbildung ?? werden die



Abbildung 2.4.: Prototyp Gecko Dockingmechanismus [Literatur]

der Berechnung zugrundeliegenden Annahmen gezeigt. Die belasteten Verbindungen der Mikrohaftstrukturen zum Zielobjekt werden als feste Lager A und B angenommen. Es wird davon ausgeganen, dass die Vorspannkraft beim Andocken ideal aufgebracht wurde. Außerdem bleibt die Kombination aus kritischen Normal- und Scherkräften unberücksichtigt. Der zusätzliche Anpressdruck des Haupttriebwerks wurde ebenfalls nicht berücksichtigt.

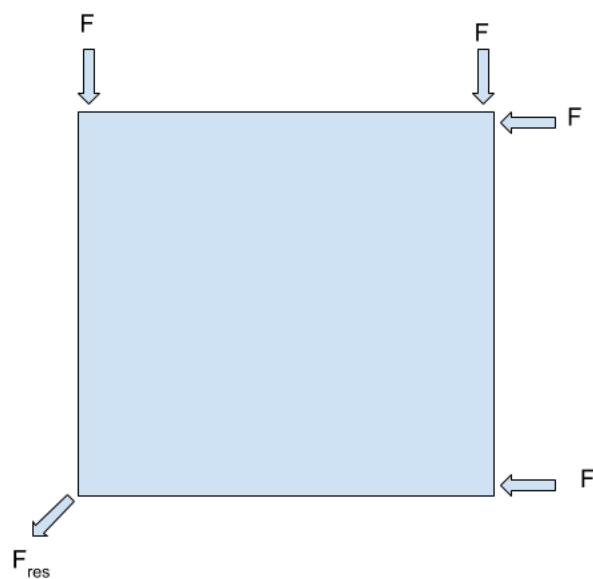


Abbildung 2.5.: Kräftebetrachtung Ansicht von oben

Wie in Abbildung 2.5 und Abbildung 2.5 zu erkennen ist Wirken bei der Maximalen Belastung durch Normalspannung vier Düsen des RCS-Systems mit einem Schub von jeweils  $0,23N$  (Verweis

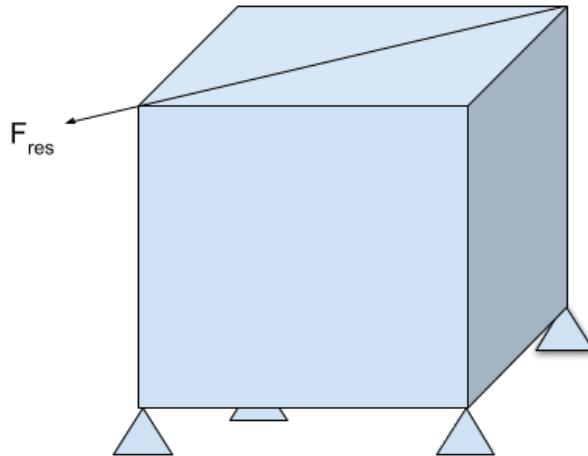


Abbildung 2.6.: Kräftebetrachtung 3D

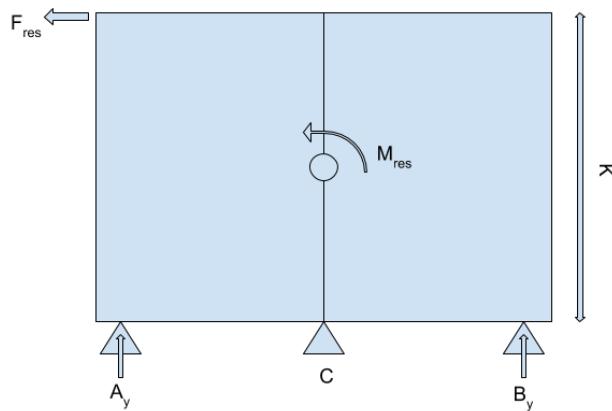


Abbildung 2.7.: Kräftebetrachtung Momentengleichgewicht

auf angenommenes design/triebwekskonst.). Die auftretenden Kräfte werden zur resultierenden Kraft  $F_{res}$  zusammengefasst:

$$F_{res} = \sqrt{2} * 2F \quad (2.1)$$

Über das Momentengleichgewicht lässt sich die wirkende Kraft in y-Richtung des Festlagers  $B_y$  bestimmen (Abbildung 2.7).

$$\sum M_{(C)} = 0 = -B_y * CB + AC * A_y + F_{res} * K \quad (2.2)$$

$B_y$  entspricht der maximalen Normalkraft, die einen Haftpunkt belasten kann. Mit einer Sicherheit von 5 ergibt sich eine maximale Normalkraft  $N_{max}$  von  $3,25N$ . Um die maximal auftretende Scherkraft zu bestimmen wird der Schub von allen vier RCS-Triebwerken einer Seite angenommen. Demzufolge ergibt sich mit einer Sicherheit  $S = 5$  eine maximale Scherkraft von  $F_{S,max} = 4,6N$ ,

die sich auf jeden der vier Haftpunkte verteilt. Zur Berechnung der nötigen Fläche der Mikrohaftstruktur werden die Werte für PDMS Material mit Säulengeometrie aus [Literatur, Tabelle 1] verwendet. Die Dimensionierung wird über  $N_{max}$  des Belastungsfalles bestimmt. Da diese Kraft einen einzelnen Haftfuß belastet ist sie ausschlaggebend zur Dimensionierung. Es ergibt sich mit einer Gesamtsicherheit von 5 eine minimale Haftfläche von  $4,9\text{cm}^2$  für jeden Haftpunkt.

Der ermittelte Wert beruht auf der Annahme einer ideal aufgebrachten Vorspannkraft durch das Andocken. Durch die Berücksichtigung der Sicherheit sollten alle zuvor bestimmten Annahmen ausreichend ausgeglichen werden.

# 3 Cubesat-und Missionsdesign

## 3.1. QuSAD

### 3.1.1. Einführung in die Software

Die Software QuSAD (SQL-Based CubeSat Analyse and Design Tool) besteht aus einem SQL-Segment und einem MatLab Segment. Die SQL-Datenbank ist die Haupteingabequelle für das Entwerfen eines CubeSats und kategorisiert die CubeSat-Komponenten. Durch die wissenschaftliche Version können die COTS-Komponenten mit vordefinierten Parametern eingepflegt werden. Des Weiteren können auch individuelle Komponenten mit veränderbaren Parametern mittels der praxis Version hinzugefügt werden. Für das Abrufen der Komponententabelle aus der SQL-Datenbank wird MatLab verwendet. Dies wird durch mehrere grafische Benutzeroberflächen (GUI) realisiert und ermöglicht dem Benutzer eigene Satellitenzusammenstellungen. Neben dem CubeSat Design können Budget Analysen von Masse, Volumen, Energie, Preis und Verlinkung durch zur Verfügung stehenden Werkzeuge erstellt werden, um folglich eine Optimierung des Entwurfs zu ermöglichen [Literatur]. Für ein vertieftes Verständnis der Software wird auf das QuSAD-Handbuch verwiesen [Literatur]. Das Anwendungsspektrum von QuSAD umfasst das erstellen eines Satelliten, sowie eine Bereitstellung einer Datenbank von Subsystemen für wissenschaftliche und auch lehrende Aspekte. Lehrende Aspekte umfassen den Einsatz der praktischen Version an Universitäten zur Unterstützung und Visualisierung [Literatur].

### 3.1.2. Datenbankerweiterung

Zur Erweiterung der Datenbank wird anfänglich die Auswahl der CubeSat-Komponenten einer ausgewählten Systemzusammenstellung verwendet [Literatur, Seiter der Tabelle von Max]. Zu den besagten Komponenten werden alle bekannten Werte der Datenbank hinzugefügt. Des Weiteren müssen Recherchen bezüglich weiterer Herstellerangaben durchgeführt werden. Im Fokus liegen dabei alle Parameter die für die Budgetsplanungen benötigt werden. Angesichts der Budgetanalyse des zusammengestellten Satelliten wird eine Optimierung einiger COTS-Komponenten vorgenommen und dementsprechend die Datenbank um weitere Subsysteme erweitert. Zur Unterstützung der Ergänzungen wird die Datenbank [Literatur Khalils Datenbank] genutzt. Diese wurde von Mitarbeitern des Institutes Raumfahrtsysteme der Technischen Universität Braunschweig erstellt. Überwiegend sind die aufgelisteten Systeme mit einem TRL Wert hinterlegt. Da in vielen Fällen nur erprobte Systeme zum Einsatz kommen, werden Komponenten mit einem TRL Wert von 9 mit in die Datenbank hinzugefügt. Zusätzlich sind Internet-Quellenverweise (URL - Uniform Resource Locator) zu den meisten Einträgen vorhanden, über die man häufig direkt oder indirekt auf Datenblätter weitergeleitet wird und an weitere Informationen bezüglich des Subsystems gelangt.

### 3.1.3. Problematiken

Die Datenbankerweiterung und Budgeterstellung führte zu einigen Schwierigkeiten. Bei dem Laden der Datenbank über den SQL Server traten Fehlermeldungen bei MatLab auf, die nicht behoben werden konnten. Die Ursache könnte an der Inkompatibilität zwischen den neuen MatLab Versionen und MySQL liegen, da QuSAD mit der MatLab Version R2014 erstellt wurde. Im QuSAD Handbuch wird auf dieses Problem hingewiesen. Infolgedessen wurde die Datenbank über MySQL importiert und Lokal darauf zugegriffen. Die Datenbank wird in Mat-File Dateien gespeichert und kann über MatLab aufgerufen werden. Anschließend können die Komponenten in die gespeicherte Datenbank eingepflegt und als Workspace gesichert werden. Durch das Exportieren der neuen Datenbank über MySQL wird der Zugriff künftig bereitgestellt. Besonders problematisch gestaltete sich das einpflegen der Komponenten in die Datenbank. Im Handbuch, sowie den weiteren Dokumenten zur Datenbank wurde der Vorgang nicht hinreichend genau beschrieben. Des Weiteren gab es viele unbekannte Angaben über die hinzugefügten Komponenten. Diese mussten einzeln recherchiert und in seltenen Fällen abgeschätzt werden. In der Excel Datenbank [Khalils Datenbank] fehlten an wichtigen Daten für die Budgets (in den meisten Fällen nur die Preise/ Werte für Leistungsanalyse). Außerdem wurde festgestellt, dass einige URLs nicht mehr Gültig sind.

## 3.2. CubeSat- Designanalyse

### 3.2.1. Angenommenes Design

### 3.2.2. Budgetplanung

Massenbudget

Volumenbudget

Leistungsbudget

Preisbudget

### 3.2.3. Konfigurationsvergleich

## 3.3. Ausgewähltes Missionsdesign

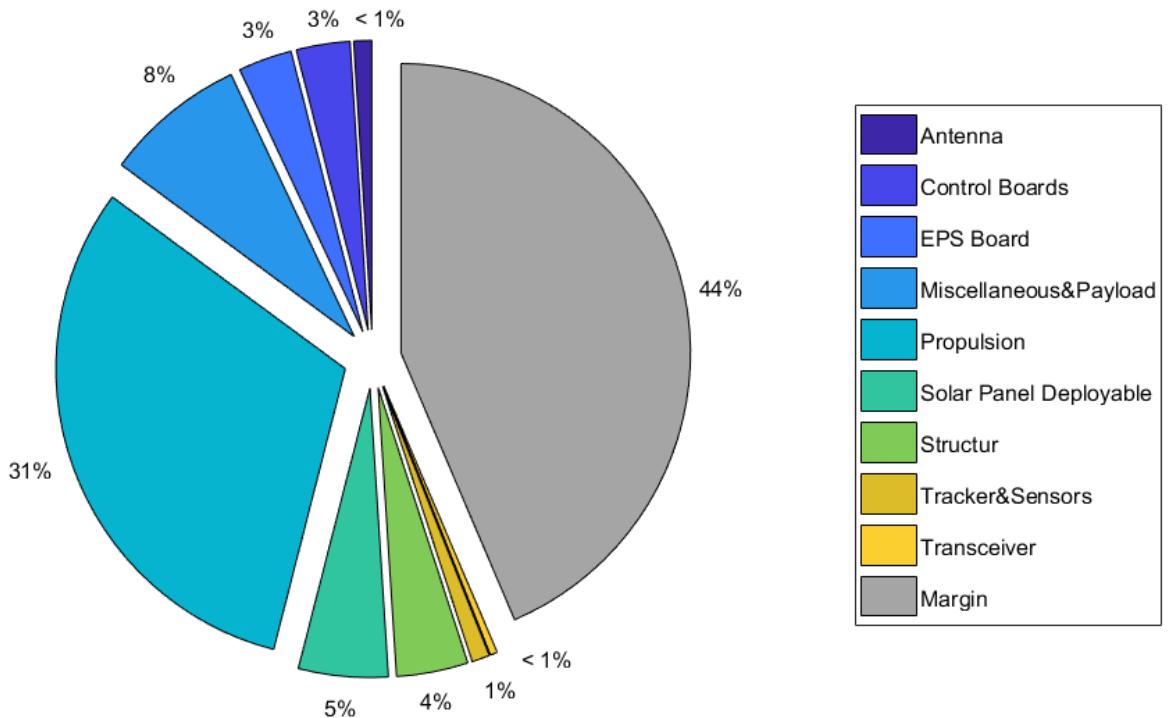


Abbildung 3.1.: Massen Budget für das angenommene Design

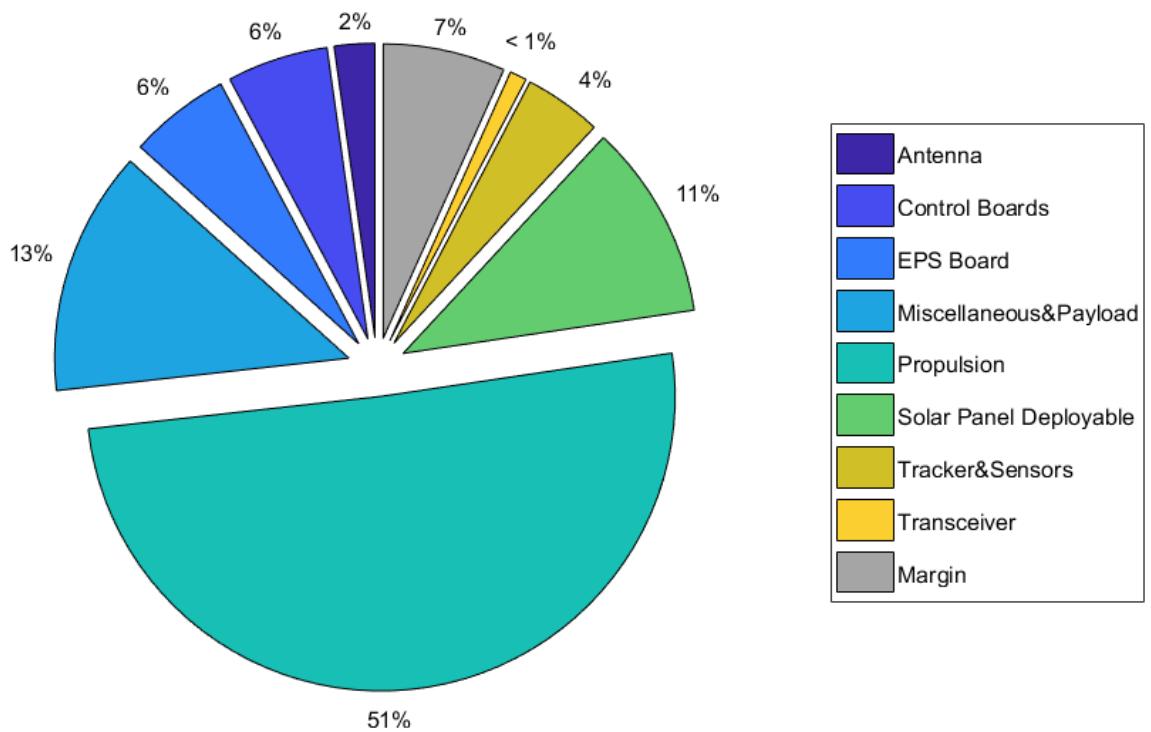


Abbildung 3.2.: Volumen Budget für das angenommene Design

# 4 Missionsdesign und Simulation

## 4.1. Bewertungsstrategie

### 4.1.1. Kriterien der Bewertung

## 4.2. GMAT

### 4.2.1. Beschreibung der Software

Der GMAT Mission Planner ist ein Open Source Programm, welches von der NASA entwickelt wird. Das Programm ist dazu da um Trajektorien von Satelliten zu berechnen und optimieren. Der Missionsraum umfasst das gesamte Sonnensystem und erlaubt es die Gravitationseinflüsse von allen größeren Himmelskörpern in die Berechnungen mit einfließen zu lassen. Die Eingabe der gewünschten Parameter erfolgt über ein GUI oder ein benutzerdefiniertes Skript. Die Skriptsprache von GMAT lehnt an der von MathWorks MATLAB(R) an. Das GUI beinhaltet einen 3D Plot und einen 2D Plot. Der 3D Plot zeigt die Position und Trajektorie des Satellitens im dreidimensionalen Raum während der 2D Plot eine Projektion der Trajektorie auf die Oberfläche eines gewählten Himmelskörpers zeigt.

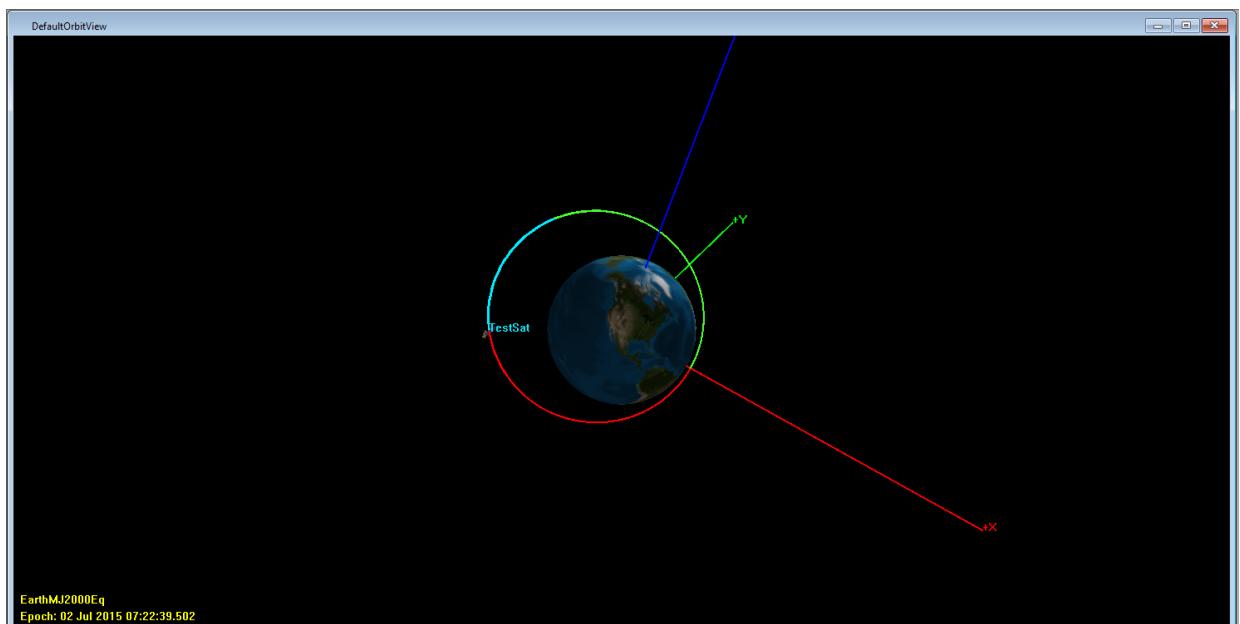


Abbildung 4.1.: 3D Plot eines Satelliten in einer exzentrischen Umlaufbahn um die Erde

Im GUI finden sich drei Tabs: 'Resources', 'Mission' und 'Output'.

In dem Resources Tab werden alle Ressourcen die für die Mission benötigt werden eingestellt. Dazu gehören die Schubdüsen, Tanks, Startumlaufbahn des Satelliten und andere dinge die während der Mission im Hintergrund wichtig sind.

Im Missionstab werden nacheinander die auszuführenden Befehle aufgelistet. Diese können auch mit Logikoperatoren wie While oder For Schleifen wiederholt werden.

Im Output Tab finden sich nach dem Missionsdurchlauf die Ausgaben die im Laufe der Mission erfasst worden sind wieder.

### **4.2.2. Missionsskript 1**

In dem erstem Missionsskript geht es darum, ausgehend von einer kreisförmigen Erdumlaufbahn, zu testen wie lange es dauert mit der in (verweis) gewählten Konfiguration Trümmerteile von 50 bis 5000kg zu deorbiten. Die gewählten Starthöhen liegen von 400 bis 1400km.

Bevor die Mission in die Schleifen geht wird die Starthöhe über *InitialOrbitheight* festgelegt. Danach geht es in die *OrbitHeight*-Schleife und die Startmasse wird festgelegt. Die nächste Schleife durchläuft alle Massen. Die Endwerte für beide Schleifen werden in *End\_mass* und *End\_height* festgelegt. Das Inkrement erfolgt am Ende jeder Schleife in *Inkrementmass* bzw *Inkrementheight*. Im Kern diesen Skriptes steht die Whileschleife:

Nach einer Überprüfung des Treibstoffstands wird der Satellit mit dem ersten Propagator Befehl bis auf eine wahre Anomalie von 151 Grad vorangebracht. Danach wird der Schubbefehl gestartet und der Propagator *ProtoBurnEnd* lässt den Satelliten, während dieser Schub gibt, bis zu einer wahren Anomalie von 209° vorlaufen. Sollte der Treibstoff zuvor auf 0 fallen wird dieser Vorgang abgebrochen. Danach wird der Schub beendet.

Aufgrund einiger Fehler die während des Testens dieses Skripts aufgetreten sind folgen jetzt einige If Abfragen, die als Abbruchbedingungen gelten. Die erste überprüft ob das Perigäum des Satelliten größer als 6558 ist. Ist dies der Fall wird der Fortlauf bis zum Perigäum durchgeführt. Die Zweite If Abfrage überprüft das Gegenteil, also ob das Perigäum kleiner oder gleich 6558 ist. Ist dies der Fall wird die Variable "Abbruch" auf 1 gesetzt. Der Grund für diese beiden If Abfragen liegt darin, dass die While Schleife bei einigen Simulationen nicht auf einen zu niedrige Wert reagiert hat. Außerdem kam es vor, dass die Simulation immer langsamer wurde, wenn der Satellit bei einer kleinen Großen Halbachse zum Perigäum navigiert ist. Das wurde dadurch umgangen, dass nur zum Perigäum navigiert wird, wenn diese über 6558 ist.

Die nächste If Abfrage überprüft ob die Exzentrizität niedriger als 0.0025 ist. Ist dies der Fall wird der Wert "Abbruch" auf 2 gesetzt. Mit dieser If-Abfrage wird ein Fehler umgangen, der bei den niedrigen Zielhöhen häufiger aufgetreten ist. Ab einem gewissen Punkt in der Simulation von geringen Höhen verringert sich die Exzentrizität wieder, da durch atmosphärischen Drag das Apogäum schneller sinkt als das Perigäum durch den Schub. Dies hatte aus unerfindlichen Gründen einen Error zur Folge, zu dem kein fix gefunden wurde.

Die letzte Abbruchbedingung ist die 10 Jahresmarke. Hier wird abgefragt, ob die Tage seit dem Start der Whileschleife größer als 3700 Tage sind. Ist dies der Fall wird die Variable Abbruch auf 3 gesetzt. Der letzte Befehl in der Kernschleife ist der EndWhile Report. Hier wird dem Programm gesagt, dass er die gewünschten Daten in eine Datei speichern soll. Diese Datei dient lediglich dazu unge-

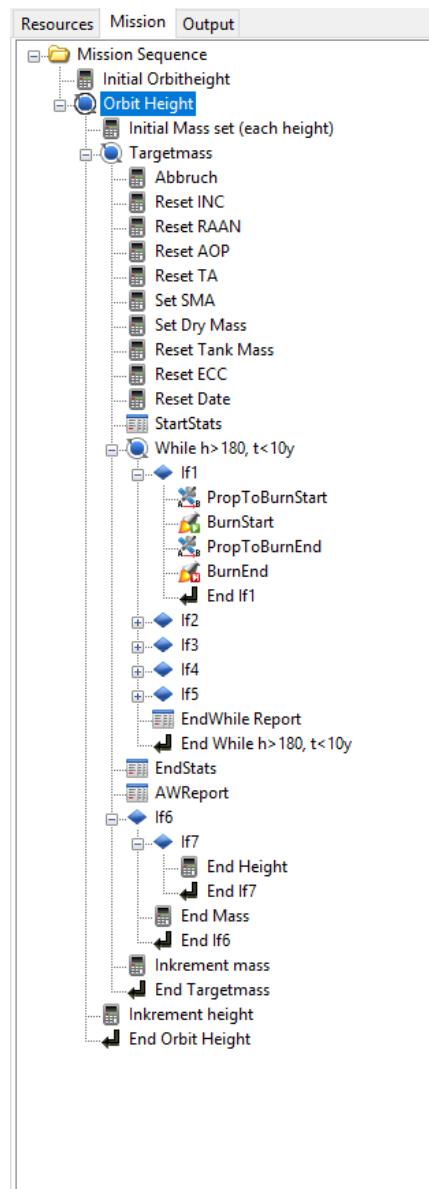
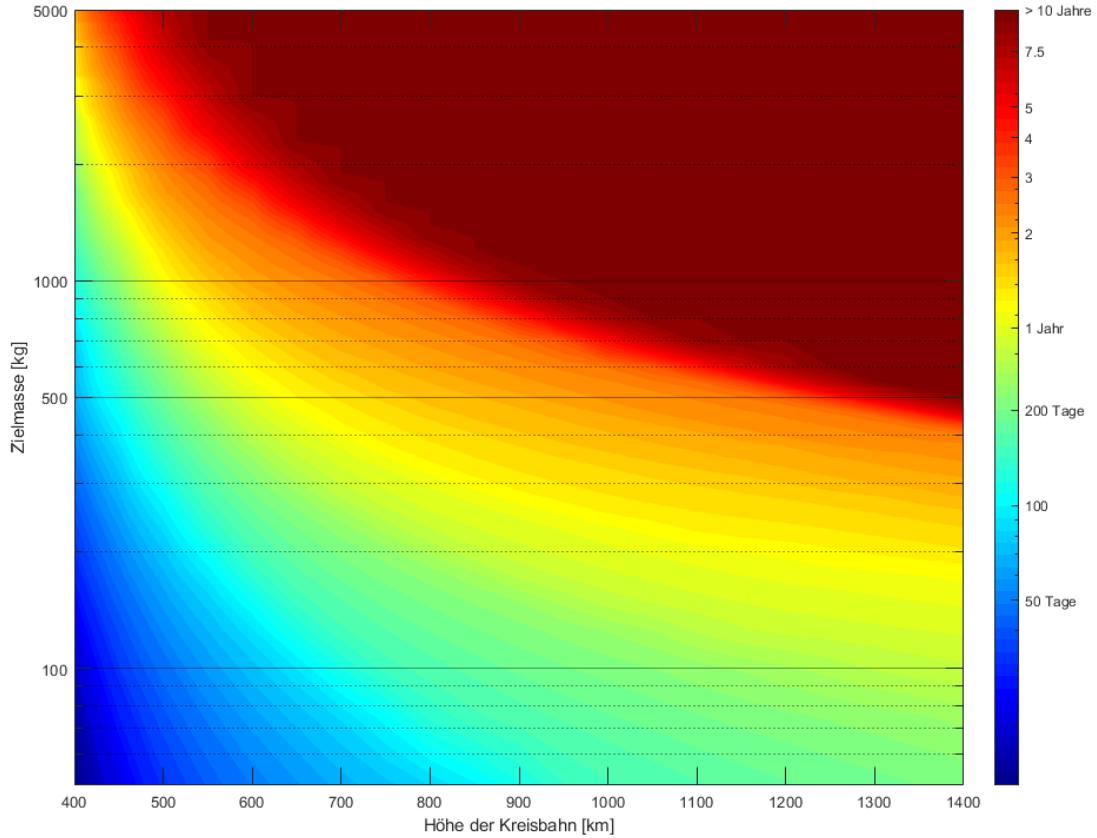


Abbildung 4.2.: Deorbitskript - kreisförmiger Startorbit

klärte Abbrüche und Abstürze zu ermitteln und war für die Auswertung irrelevant. Die While Schleife läuft solange, bis das Abbruchkriterium  $\neq 0$  ist. Danach werden noch zwei Reports angefertigt, wobei der AWReport in eine separate Datei, die zur Auswertung genutzt wurde, schreibt. Nach der Hauptschleife wird überprüft ob das Abbruchkriterium 3 war. Ist dies der Fall bedeutet das, dass die Nachfolgenden Masseschritte auch nicht in unter 3700 Tagen geschafft werden können. An dieser Stelle wird die Aktuelle Masse auf einen Wert der höher ist als die gewählte Endmasse und die Masseschleife wird abgebrochen um Zeitzusparen. Die letzte If Abfrage ist eine weitere Maßnahme um Zeit zu sparen. Hier wird abgefragt, ob die Aktuelle Masse gleich der gewählten Startmasse ist. Ist dies der Fall wird die äußerste Whileschleife beendet und die Mission ist fertig simuliert.



Vor der Kernschleife stehen noch einige Equation Befehle, welche unter Anderem den Orbit und das Datum zurücksetzen. Außerdem wird der "Abbruch"-Wert auf 0 zurückgesetzt.

### 4.2.3. Missionsskript 2

Für die zweite Untersuchung wurde das Skript so modifiziert, dass es die Exzentrizitäten von 0.025 bis 0.3 durchläuft. Der Aufbau der Kernschleife ist gleich geblieben. Die erste Schleife um die Kernschleife ist eine For Schleife,, die die Exzentrizität in 0.025er Schritten Inkrementiert. Innerhalb dieser Schleife wird zu Beginn das Perigäum auf die Starthöhe gesetzt und das Apogäum mit der Exzentrizität über

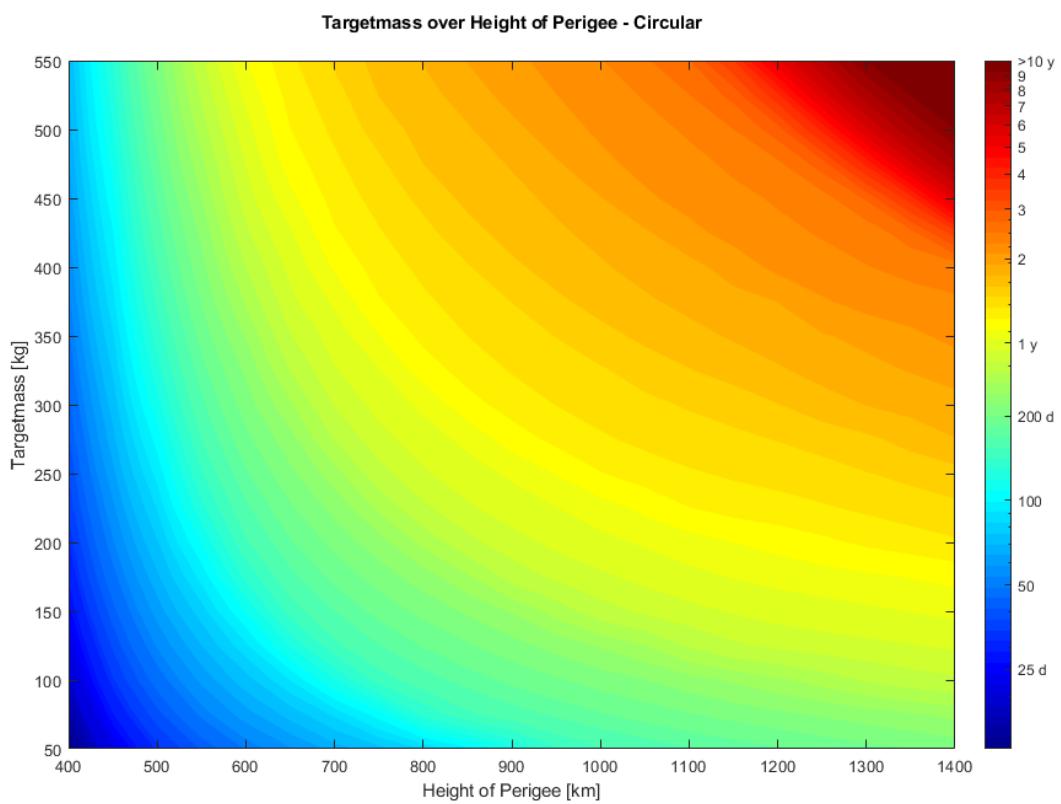
$$r_A = \frac{1+e}{1-e} \cdot r_P \quad (4.1)$$

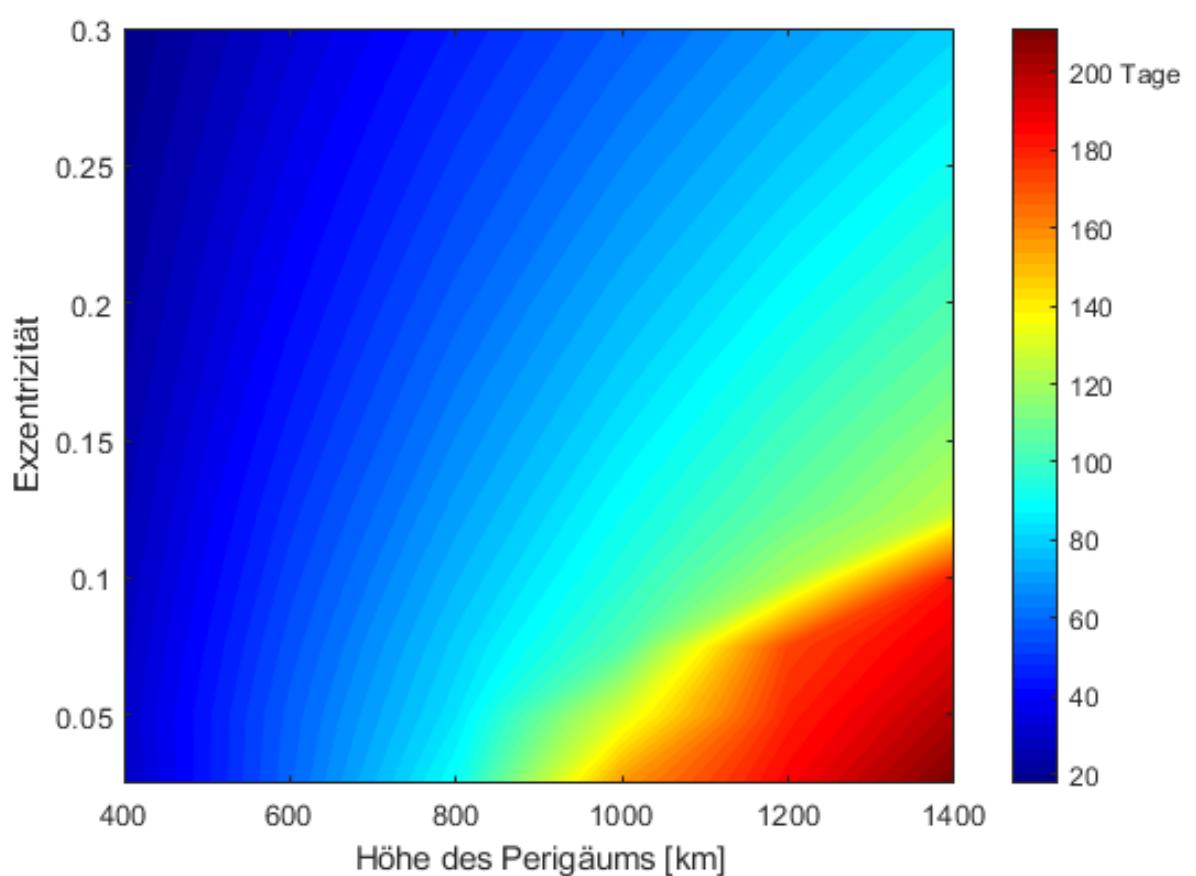
berechnet.

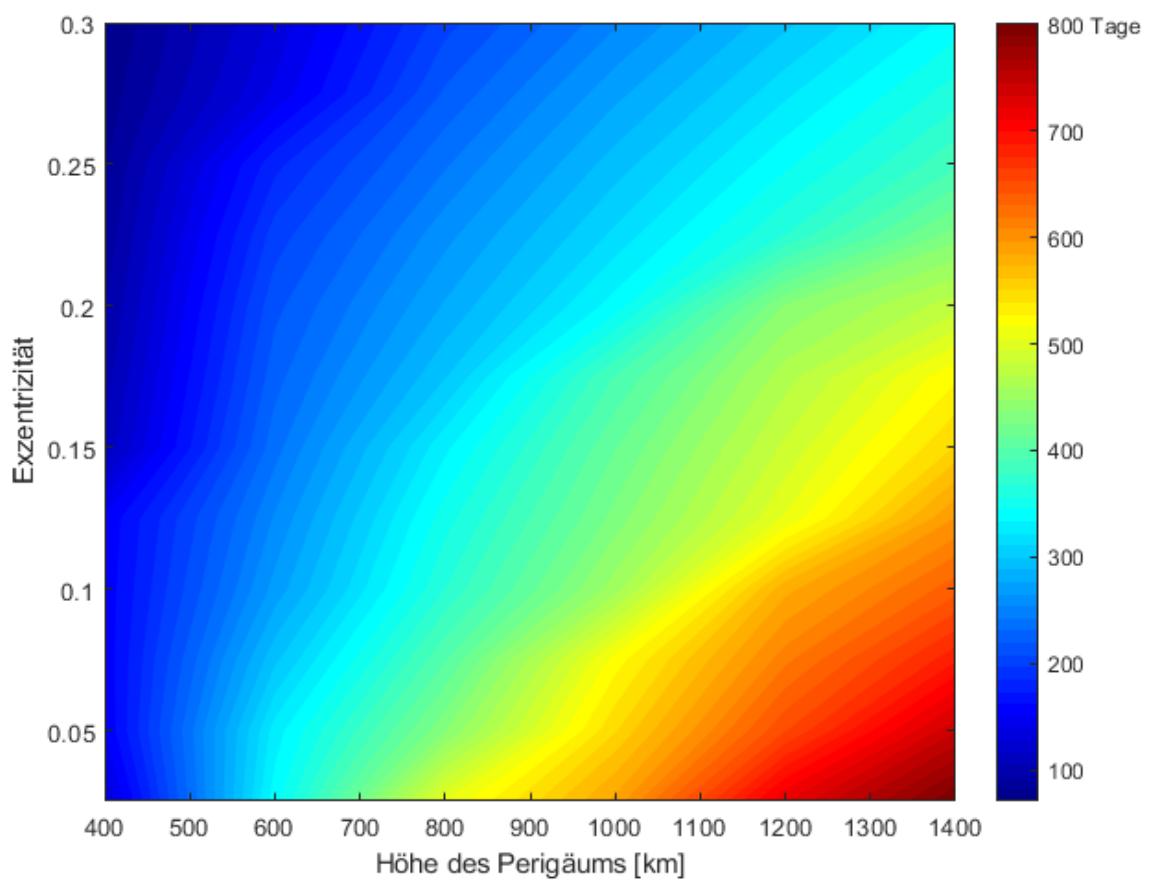
In diesem Skript erfolgt die Einstellung der Targetmasse manuell, da nur drei Massen, in unregelmäßigen Abständen, berechnet worden sind. Die äußerste For Schleife ist für die Höhe zuständig und läuft mit einem Inkrement von 100km von 400 bis 1400km durch.

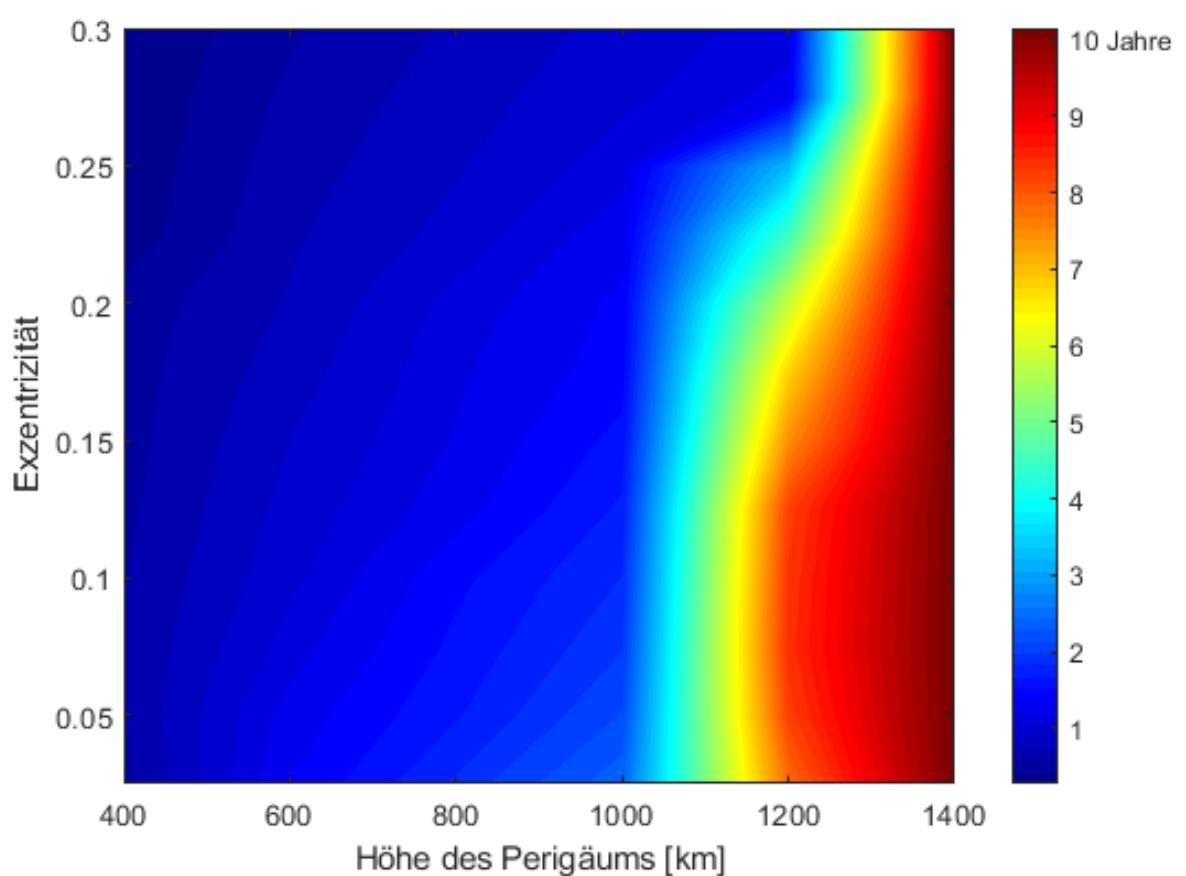
## 4.3. Ergebnisse

### 4.3.1. Generated Data









# **5 Zusammenfassung und Ausblick**

# **Fazit und Ausblick**

# **Literaturverzeichnis**

# Abbildungsverzeichnis

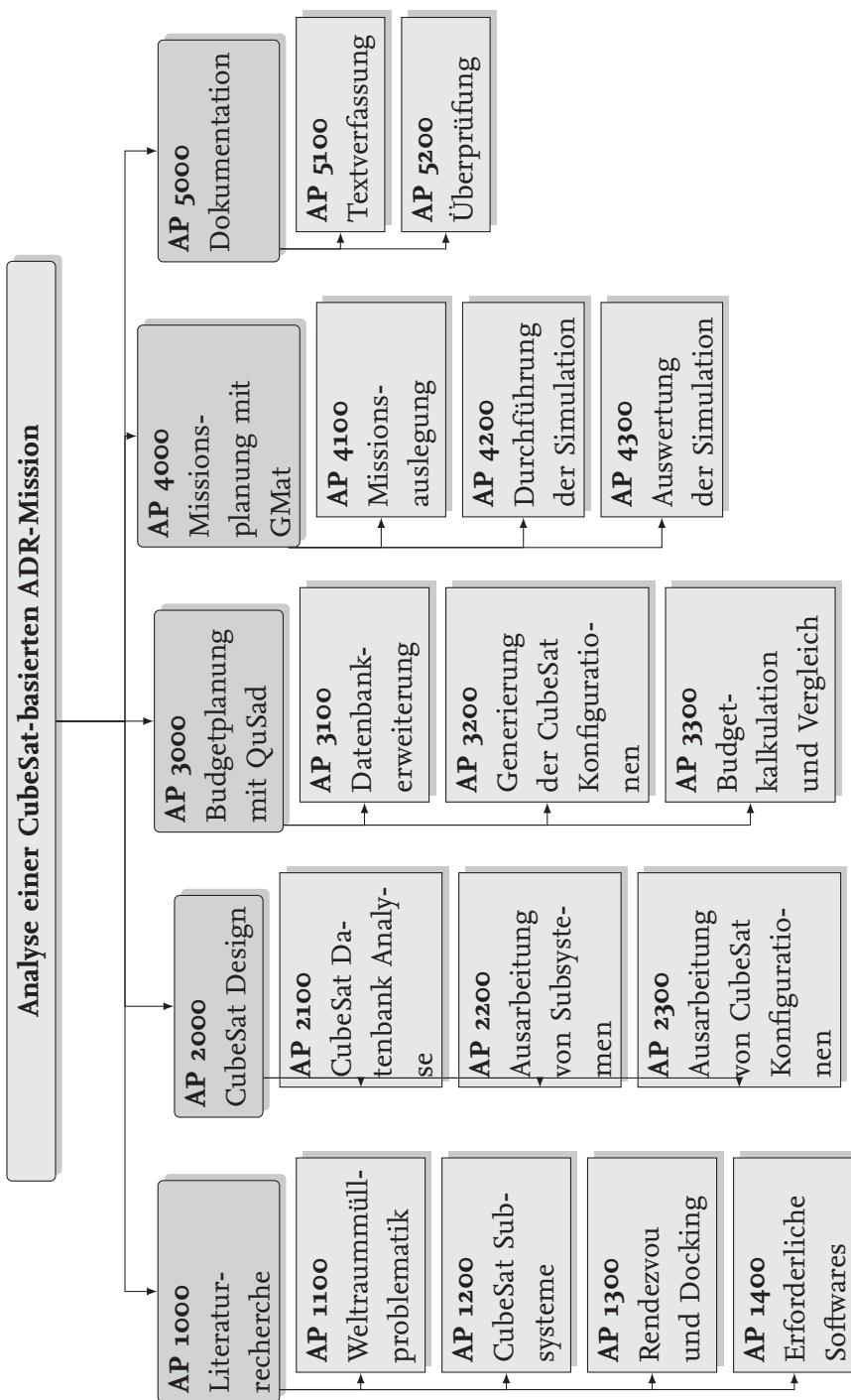
2.1.	Überblick über Nanosatelliten Missionen von 1998 bis 2023 . . . . .	9
2.2.	Aufnahme einer Mikrostruktur mit 35 um Durchmesser. Strukturen weisen unterschiedliche Winkel auf: a) 34° b) 90° c),d) 23° [Literatur] . . . . .	14
2.3.	Simulation des Verformungsverhaltens der Mikrostruktur bei Haftberührung [Literatur] . . . . .	15
2.4.	Prototyp Gecko Dachungmechanismus [Literatur] . . . . .	16
2.5.	Kräftebetrachtung Ansicht von oben . . . . .	16
2.6.	Kräftebetrachtung 3D . . . . .	17
2.7.	Kräftebetrachtung Momentengleichgewicht . . . . .	17
3.1.	Massen Budget für das angenommene Design . . . . .	21
3.2.	Volumen Budget für das angenommene Design . . . . .	22
4.1.	3D Plot eines Satelliten in einer exzentrischen Umlaufbahn um die Erde . . . . .	23
4.2.	Deorbitsskript - kreisförmiger Startorbit . . . . .	25

# **Tabellenverzeichnis**

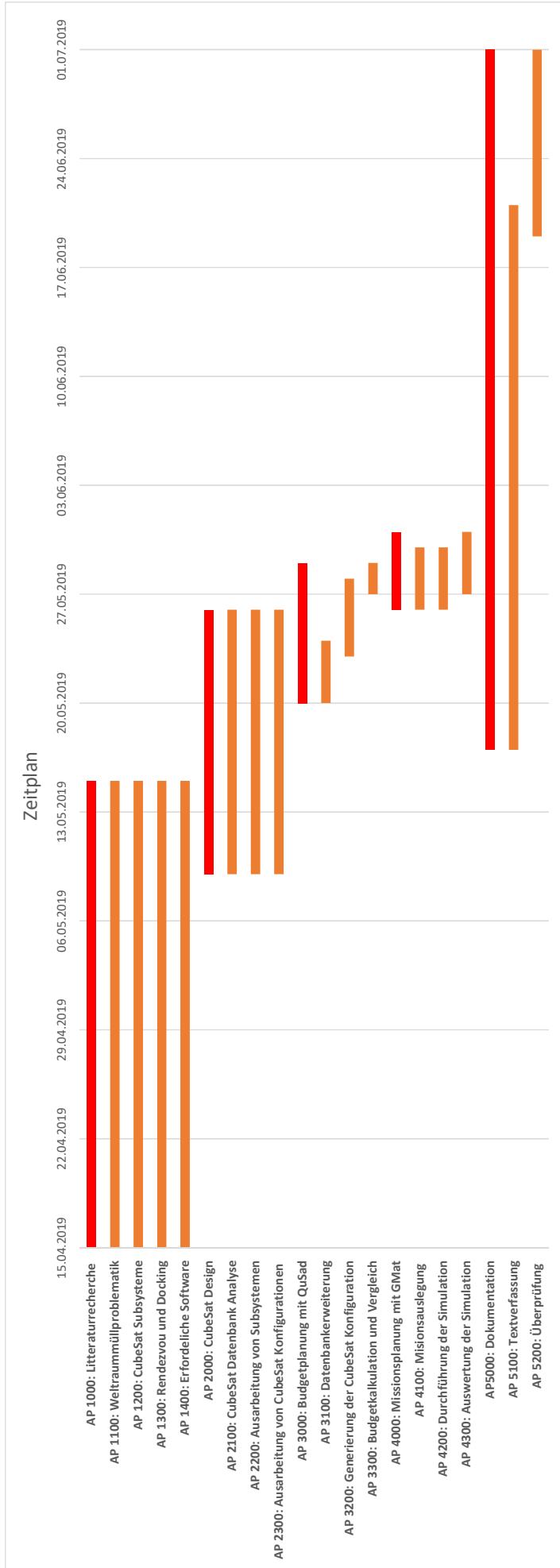
# **Symbolverzeichnis**

# A Projektmanagement

## A.1. Work Breakdown Structure



## A.2. Zeitplan



## A.3. Work Package Description

		<b>AP 1100</b>		
<b>Titel</b>	<b>Weltraummüllproblematik</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Frederik Schäfer	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	15.04.2019			
<b>Ende</b>	15.05.2019	<b>Dauer:</b> 30 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"><li>• Verstehen von Weltraummüll Entwicklung</li><li>• Verstehen der resultierenden Risiken</li></ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"><li>• Literatur zu Weltraummüll und Megakonstellationen</li></ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"><li>• Literatur sichten</li><li>• Ziele des Projekts definieren</li></ul>				

		<b>AP 1200</b>		
<b>Titel</b>	<b>CubeSat Subsysteme</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Frederik Schäfer	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	15.04.2019			
<b>Ende</b>	15.05.2019	<b>Dauer:</b> 30 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
• Kennenlernen und Verstehen der CubeSat Subsysteme				
<b>Input:</b>				
• Literatur zu CubeSat Subsystemen				
<b>Aufgaben:</b>				
• Literatur sichten				
• Informationen über Subsysteme zusammenfassen				

		<b>AP 1300</b>		
<b>Titel</b>	<b>Rendezvous und Docking</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Frederik Schäfer	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	15.04.2019			
<b>Ende</b>	15.05.2019	<b>Dauer:</b> 30 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Kennenlernen und Verstehen von RDV und Docking Vorgängen mit nichtkooperativen Zielen</li> </ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Literatur zu RDV und Docking mit nichtkooperativen Zielen</li> </ul>				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 1200 für Verständnis der notwendigen Subsysteme</li> <li>• AP 1100 für Verständnis von Zielteilen</li> </ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Literatur sichten</li> </ul>				

		<b>AP 1400</b>		
<b>Titel</b>	<b>Software</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Frederik Schäfer	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	15.04.2019			
<b>Ende</b>	15.05.2019	<b>Dauer:</b> 30 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
• Software ist Einsatzbereit				
<b>Input:</b>				
• QuSAD, GMAT, LaTeX				
• MatLab, Citavi, GitHub				
<b>Aufgaben:</b>				
• Installieren der Software				
• Einarbeitung in Programme				

		<b>AP 2100</b>		
<b>Titel</b>	<b>CubeSat Datenbank Analyse</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Florian Czorny	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	09.05.2019			
<b>Ende</b>	26.05.2019	<b>Dauer:</b> 17 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	V. Dietrich, F. Czorny			
<b>Ziele:</b>				
• Auseinandersetzung mit der Datenbank				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
• AP 2200 Überblick über vorhandene Subsysteme				
• AP 2300 Überblick über vorhandene Subsysteme				
• AP 3100 Ermitteln fehlender Daten				
<b>Aufgaben:</b>				
• Kenntnisse über Inhalt der Datenbank erlangen				
• Überblick über vorhandene Subsysteme erlangen				

		<b>AP 2200</b>		
<b>Titel</b>	<b>Ausarbeitung von Subsystemen</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Florian Czorny	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	09.05.2019			
<b>Ende</b>	26.05.2019	<b>Dauer:</b> 17 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	V. Dietrich, F. Czorny			
<b>Ziele:</b>				
• Auswahl qualifizierter Subsysteme				
<b>Input:</b>				
• AP 2100 Vorhandene Subsysteme in der Datenbank				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
• AP 2300 Vorauswahl für die Konfigurationen				
<b>Aufgaben:</b>				
• Verwendbare Subsysteme identifizieren und vergleichen				

		<b>AP 2300</b>
<b>Titel</b>	<b>Ausarbeitung von CubeSat Konfigurationen</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1
<b>Verantwortlicher</b>	Florian Czorny	<b>Version:</b> 1.1 <b>Datum:</b> 15.04.2019
<b>Beginn</b>	09.05.2019	
<b>Ende</b>	26.05.2019	<b>Dauer:</b> 17 Tage
<b>Bearbeiter</b>	V. Dietrich, F. Czorny	
<b>Ziele:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Zusammenstellung ausgewählter Konfigurationen</li> </ul>		
<b>Input:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 2200 Vorauswahl der Subsysteme</li> </ul>		
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 3100 Möglicherweise nicht alle Komponenten in der Datenbank</li> <li>• AP 3200 verfeinert erfasste Konfigurationen</li> </ul>		
<b>Aufgaben:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Verschiedene Konfigurationen der ausgewählten Subsysteme erstellen</li> </ul>		

		<b>AP 3100</b>		
<b>Titel</b>	<b>Datenbankerweiterung</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Valentina Dietrich	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	20.05.2019			
<b>Ende</b>	24.05.2019	<b>Dauer:</b> 4 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Erweiterung und Ergänzung der Datenbank</li> </ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP2100 liefert die zu erweiternde Datenbank</li> </ul>				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 3200 Verwendbarkeit neuer Technologien</li> </ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ergänzen fehlender Datensätze</li> <li>• Datenbank um neue Subsysteme erweitern</li> </ul>				

		<b>AP 3200</b>		
<b>Titel</b>	<b>Generierung der CubeSat Konfigurationen</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Valentina Dietrich	<b>Version:</b> 1.1 <b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	23.05.2019			
<b>Ende</b>	28.05.2019	<b>Dauer:</b> 5 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, M. Strempel, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Fertigstellung von ausgewählten CubeSat Konfigurationen</li> </ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>AP 3100</b> liefert Daten für ergänzte Subsysteme</li> </ul>				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>AP 3300</b> Verwendung der CubeSat Konfigurationen für die Budgetplanung</li> <li>• <b>AP 4000</b> Verwendung der CubeSat Konfigurationen für die Simulationen</li> </ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Erweitern ausgewählter Konfigurationen um ergänzte Subsysteme</li> </ul>				

		<b>AP 3300</b>		
<b>Titel</b>	<b>Budgetkalkulation und Vergleich</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Valentina Dietrich	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	27.05.2019			
<b>Ende</b>	29.05.2019	<b>Dauer:</b> 2 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, M. Stempel, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Erfassung der Vor- und Nachteile der erstellten Designs</li> </ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 3200 liefert Konfigurationen</li> </ul>				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 4100 verwendet die CubeSat Konfigurationen für die Missionsplanung</li> </ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Erstellung der Budgets für die einzelnen Konfigurationen</li> <li>• Gegenüberstellung der Budgets</li> </ul>				

		<b>AP 4100</b>		
<b>Titel</b>	<b>Missionsauslegung</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Marc Strempel	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	26.05.2019			
<b>Ende</b>	30.05.2019	<b>Dauer:</b> 4 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya			
<b>Ziele:</b>				
• Auslegung einer Beispielmission für den gegebenen CubeSat Entwurf				
<b>Input:</b>				
• AP 3000 liefert ausgewählte CubeSat Konfigurationen				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
• AP 4200 führt die Simulation in GMAT durch				
<b>Aufgaben:</b>				
• Subsysteme in GMAT einpflegen				
• Missionsparameter in GMAT einpflegen				

		<b>AP 4200</b>		
<b>Titel</b>	<b>Durchführung der Simulation</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Marc Strempel	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	26.05.2019			
<b>Ende</b>	30.05.2019	<b>Dauer:</b> 4 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya			
<b>Ziele:</b>				
• Erstellen von Simulationsdaten für verschiedene Konfigurationen				
<b>Input:</b>				
• AP 4100 liefert die notwendigen Ressourcen				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
• AP 4300 wertet die erstellten Daten aus				
<b>Aufgaben:</b>				
• Durchführen der Simulationen mit GMAT				
• Bereitstellen der Daten für die Auswertung				

		<b>AP 4300</b>		
<b>Titel</b>	<b>Auswertung der Simulation</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Marc Strempel	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	27.05.2019			
<b>Ende</b>	31.05.2019	<b>Dauer:</b> 4 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Bewertung der Simulationsdaten</li> </ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 3000 liefert die CubeSat Konfigurationen</li> <li>• AP 4200 liefert die Simulationsdaten</li> </ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Untersuchung der Simulationsdaten auf Durchführbarkeit und Zugänglichkeit</li> </ul>				

		<b>AP 5100</b>		
<b>Titel</b>	<b>Textverfassung</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Oussama Mouhaya	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	17.05.2019			
<b>Ende</b>	21.06.2019	<b>Dauer:</b> 35 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Verfassung des Textes</li> </ul>				
<b>Input:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 1000</li> <li>• AP 2000</li> <li>• AP 3000</li> <li>• AP 4000</li> </ul>				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• AP 5200 Iterativer Prozess</li> </ul>				
<b>Aufgaben:</b>				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Zusammenfassung der Ergebnisse in einem Text</li> </ul>				

		<b>AP 5200</b>		
<b>Titel</b>	<b>Überprüfung</b>	<b>Seite:</b> 1 von 1		
<b>Verantwortlicher</b>	Oussama Mouhaya	<b>Version:</b> 1.1		
		<b>Datum:</b> 15.04.2019		
<b>Beginn</b>	19.06.2019			
<b>Ende</b>	01.07.2019	<b>Dauer:</b> 12 Tage		
<b>Bearbeiter</b>	F. Czorny, F. Schäfer, M. Strempel, O. Mouhaya, V. Dietrich			
<b>Ziele:</b>				
• Endfassung des Textes Erstellen				
<b>Input:</b>				
• AP 5100				
<b>Schnittstellen zu anderen APs:</b>				
• AP 5100 Rückkopplung zum Text				
<b>Aufgaben:</b>				
• Überprüfung des Textes auf Formatierung, Rechtschreibung und Vollständigkeit				

