Maturaarbeit

Jahrgang 26

Janik Gysi

Betreuer: Balthasar Hofer

Inhaltsverzeichnis

[1 Vorwort 3](#_Toc208521165)

[2 Einleitung 3](#_Toc208521166)

[2.1 Zielsetzung 3](#_Toc208521167)

[2.2 Die Schwierigkeiten mit Exportsregulationen 3](#_Toc208521168)

[3 Theorieteil 3](#_Toc208521169)

[3.1 Stabilisierungsmöglichkeiten 3](#_Toc208521170)

[3.1.1 Aerodynamische Stabilisation 3](#_Toc208521171)

[3.2 Kontrollsysteme 4](#_Toc208521172)

[3.2.1 Linear 4](#_Toc208521173)

[3.2.2 PID 4](#_Toc208521174)

[4 Methodik 4](#_Toc208521175)

[4.1 MatLab Simulink 4](#_Toc208521176)

[4.2 Versuchsaufbau 4](#_Toc208521177)

[5 Praktischer Teil 4](#_Toc208521178)

[6 Resultate/ Auswertung 5](#_Toc208521179)

[6.1.1 Ausblick 5](#_Toc208521180)

# Vorwort

Seit Ewigkeiten versuchen wir dinge auf immer Schnellere Geschwindigkeiten zu bringen. Das Konzept der modernen Rakete hat im alten China seinen Stamm. Die ersten Berichte Raketen werden auf die Zeit der Jin Dynastie, von 1115 bis 1234, datiert. Damals wurden, mit Schwarzpulver befüllte, Triebsätze an Feuerlanzen angebracht und mithilfe eines wiederverwenbaren Rohres abgefeuert[1]. Das Wort Rakete wurde etwa um di Mitte des 16. Jahrhunderts eingedeutscht, es stammt von dem italienischen Wort Rochetta, was so viel wie «Kleine Spindel» bedeutet. Anfangs des 20. Jahrhunderts wurde angefangen an Systemen zu tüfteln, welche uns in das Weltall befördern können, die Rakete stach den Wissenschaftler von anfangs als vaiable option uns dorthin zu befördern ins Auge. Konstantin Tsiolkovski war vermutlich der erste der eine wissenschaftliche Arbeit zu der Weltraum Exploration mit Raketen schrieb, seine Werke aber blieben ausserhalb der Sowjetunion unbekannt. Obwohl er nicht der erste war der die Raketengleichung anwendete, war er der der Erste der sie verwendete, um die Frage zu beantworten, ob eine Rakete das Weltall erreichen könnte. Die Raketengleichung wird heutzutage seines ehren die Tsiolkovsky rocket equation gennant. Die erste bekannte, mit Flüssigtriebstoff betriebene Rakete wurde

Meine persönliche Faszination zu Raketen stammt davon ab, das mein Vater auch eine grosse Faszination für die Raumfahrt hatte. Ich mag mich noch daran erinnern, wie er mir in 2018 ein Video zeigte wie SpaceX mit dem Test ihrer Falcon heavy Rakete einen Tesla Roadster ins Weltall beförderte und alle 3 Hauptstuffen sicher wieder auf der Erde Landeten. Die Faszination blieb und somit auch der Traum an solchen lauten grossen Maschinen zu arbeiten. Auch wenn die Verwendung von Raketen als Waffen mir immer als fahler Beigeschmack im Hinterkopf bleibt.

# Einleitung

## Zielsetzung

Das Ziel dieser Arbeit ist eine Simulation einer beliebigen thrust vector controll (von hier aus als TVC abgekürzt) gesteuerten Modellrakete zu entwickeln, welche danach als Grundlage für die Entwicklung zweier Kontrollsysteme dienen wird. Die entwickelten Kontrollsysteme dienen dem Zweck um bei einer instabilen, nicht vertikal hinauffliegenden Rakete eine vertikale Lage wiederherzustellen und diese zu halten. Zur Entwicklung dieser Simulation soll Matlab Simulink verwendet werden. Bei Matlab Simulink handelt es sich um ein blockbasiertes Interface welches sich gut eignet, um komplexe physikalische Systeme zu modellieren und Kontrollsysteme zu entwickeln.

## Die Schwierigkeiten mit Exportsregulationen

Zu dem Thema der Raketensimulation existiert wenig bis keine Literatur, ausgenommen der Kontrollsysteme und in anderen Wissenschaftlichen Feldern verwendeten Theorie. Dies auch vor allem zu simplen Simulationen eines ganzen Systems. Interessanterweise liegt das nicht daran das Projekte wie dieses noch nie durchgeführt wurden, sondern daran das die Meisten Projekte wie dieses unter die stramme Limitierung des US amerikanischen ITAR-Gesetzes fallen. Da Modellraketen in ihrer Natur den modernen Raketenähnlichen/Raketenbetriebenen Waffen ähnlich sind. Dies führt dazu das Projekte dieser Natur nicht wissenschaftlich dokumentiert werden und generell wenig Informationen zu Simulationen dieser Natur existiert. Überaschenderweise ich die best dokumentierten Projekte dieser Natur

# Theorieteil

## Der aerodynamische Schwerpunkt

Wenn sich ein Objekt durch eine Flüssigkeit bewegt, entstehen, durch variierende Geschwindigkeiten des Stromes auf der Oberfläche des Objekts, Druckdifferenzen in der Nähe des Objektes. Durch diese Druckdifferenzen entstehet auf jedem Punkt der Oberfläche des Objektes eine Kraft, welche Senkrecht zum Punkt auf der Oberfläche steht. Diese Kräfte lassen sich durch einzelne Kräftevektoren beschreiben. Wenn alle Kräftevektoren der Oberfläche aufsummiert werden, entsteht der resultierende aerodynamische Kraftvektor. (<https://www1.grc.nasa.gov/beginners-guide-to-aeronautics/aerodynamic-forces/>) Dieser Kraftvektor setzt am aerodynamischen Schwerpunkt des Objektes an. Dieser lässt sich durch die durchschnittliche Position der Druckdifferenzen beschreiben. Berechnen lässt sich der aerodynamische Schwerpunkt in derselben weise wie der Massenschwerpunkt im zweidimensionalen Raum beschrieben würde[[1]](#footnote-1). Jedoch wird nicht über die zweidimensionale Fläche integriert sondern über die dreidimensionale Fläche. Die Berechnung des aerodynamischen Schwerpunktes ist, wie die Berechnung des aerodynamischen Kraftvektors, schwierig und wird in den meisten fällen mit einem numerischen Verfahren berechnet. Um eine Intuition für den Aerodynamischen Schwerpunkt zu erhalten, kann folgende Vorstellung herbeigezogen werden: Die Berechnung des Schwerpunktes der Gravitation eines dreidimensionalen Objekts, dessen Masse nicht homogen im Objekt verteilt ist. Doch anstelle dieses Objekts Stellen mir uns nur die Oberfläche dieses Objekts vor und anstelle der dichte verwenden wir den Druck. So wird schlussendlich der durchschnittliche Punkt auf der Oberfläche in Gewichtung mit der Druckdifferenz an der Oberfläche beschrieben. (aerodnamischer schwerpunkt: https://www1.grc.nasa.gov/beginners-guide-to-aeronautics/center-of-pressure/)(Flächenintegrale: https://math.libretexts.org/Bookshelves/Calculus/Calculus\_(OpenStax)/16%3A\_Vector\_Calculus/16.06%3A\_Surface\_Integrals)

## Stabilisierungsmöglichkeiten

Die Instabilität einer Rakete setzt sich aus drei Faktoren zusammen: Der Position der Schubkraft, der Position des Massenschwerpunktes, und der Position des aerodynamischen Schwerpunktes bei einem geringen Eintreffwinkel des Luftstromes. An allen diesen punkten wird eine kraft angewendet. Zwei dieser Kräfte, die Aerodynamische kraft und die Schubkraft, werden nicht am Massenschwerpunkt angewendet. Dies hat die Anwendung zweier Drehmomente am massenschwerpunkt. Falls die Summe der Drehmomente ungleich null ist kann dies zu einer veränderten Flugbahn, oder, in den meisten Fällen, zu Überschlägen der Rakete führen. Mittels Stabilisierungsmöglichkeiten wird versucht diese Unvorhersehbarkeit zu eliminieren.

### Aerodynamische Stabilisation

Handelsübliche Modellraketen-Bausätze haben ein ding gemeinsam, Sie werden passiv aerodynamisch stabilisiert. Diese weise eine Rakete zu stabilisieren, geschieht durch das Anbringen von Raketenflossen am Heck der Rakete Dies verschiebt den aerodynamischen Schwerpunkt in Richtung Heck der Rakete. Umso grösser die Raketenflossen, umso weiter nach hinten verschiebt sich der aerodynamische Schwerpunkt. Liegt der aerodynamische Schwerpunkt hinter dem Schwerpunkt der Masse genügt die rückstellende aerodynamische Kraft ab einer gewissen Geschwindigkeit, um die Rakete aufrecht zu halten. Vorteile dieser Methode liegen grösstenteils an der Einfachheit der Lösung, es werden keine bewegenden teile verwendet und nicht viel zusätzliche Masse wird hinzugefügt.

## Lokales und Globales Koordinatensystem

## Kontrollsysteme

### Linear

### PID

# Methodik

## MatLab Simulink

### Entscheidungsprozess

Die für die Simulation gewählte Programier-methode ist das Blockbasierte MatLab Simulink der Firma MathWorks. Simulink verdient über eine intuitive Bedienung, welche sich eignet Zusammenhänge zwischen verschiedenen Teilen eines Systemes einfach darzustellen. Simulink hat sich zusätzlich zum vorhergenannten Punkt auch in der Online-Welt als Standard für private Projekte in der Natur dieser Arbeit durchgesetzt, dies ermöglicht ein Schnelles Troubleshooting mittels Foren und Chaträumen, da auch andere Leute sehr wahrscheinlich ähnliche Probleme lösen mussten.

### Aerospace Blockset

Simulink erleichtert die Arbeit an komplexen Systemen, da MathWorks, als zusätzliche Pakete für Simulink, so genannte Blocksets anbietet, welche einem die Einwicklung komplexer Untersysteme erleichtern. Sie sind sich wie Libraries in einer konventioneller Programmiersprache vorzustellen. Im Rahmen dieser Arbeit wurde das Aerospace Blockset angewendet, um Aspekte der Simulationsentwicklung zu erleichtern.

Konkret hat der verwendete Block den Namen «Custom variable Mass 6DOF (Euler angles)». 6DOF ist in diesem Fall die Abkürzung für 6 degrees of freedom, zu Deutsch 6 Freiheitsgrade. Dieser Block ersparte die Implementation der Bewegungsgleichungen eines Objektes in den drei Raum- und Rotationsdimensionen. Der Block nimmt als Eingabegrössen die momentanen Kräfte, die auf das Objekt wirken im lokalen Koordinatensystem des Das Erlernen der Theorie hinter diesen Gleichungen und deren Implementation hätte den Rahmen dieser Maturaarbeit gesprengt.

## Versuchsaufbau

### Parametrische Simulation

Bei der entwickelten Simulation handelt es sich um eine Parametrische Simulation, dies bedeutet, dass eine möglichst beliebige Rakete simuliert werden kann. Um verschiedene Kontrollsysteme zu testen, werden geschätzte Messdaten eine Referenzrakete verwendet, welche auch in der realen Welt erscheinen könnten.

### Wie vergleicht man Kontrollsysteme?

Die entwickelten Kontrollsysteme sollen wissenschaftlich miteinander verglichen werden können. Die entwickelten Kontrollsysteme haben alle dasselbe Endziel, die Modellrakete sollte möglichst vertikal zum Boden aufsteigen. Dabei können die erreichten Flughöhen verglichen werden, aber auch die Zeit, die ab Start bis eine vertikale Lage erreicht wird werden verglichen. Ein Weiterer Vergleich, den man auf die Situation anwenden kann, ist ein vergleich der Graphen der Motorenauslenkung, welcher uns hinweise darauf gibt wie viel Energie durch den Gesamten Flug in die Aufrechthaltung der Rakete fliesst.

Hypothesen hinzufügen

# Praktischer Teil

## Grober aufbau

## Untersysteme

### 6-DOF Custom variable mass

### Schwerkraft

### Motor-dynamik

### Kontrollsysteme

Architektur-Diagramm

- Codeaufbau

- Sequenzdiagramm: auf struktureller Ebene aufzeigen, wie Sensor-Input verrechnet wird und zu einem Steuersignal umgewandelt wird

# Resultate/ Auswertung

### Ausblick

1. In physikalischer Ausdrucksweise wird von der Berechnung eines Massenschwerpunktes eines Laminats mit einer nicht homogenen Dichte gesprochen. [↑](#footnote-ref-1)