



#### HOCHSCHULE STRALSUND

## Projektarbeit

# Entwicklung der Hochvolt-Elektrik-Komponenten für ein Formula Student Electric Fahrzeug

vorgelegt von: Lukas Deeken

Studiengang' Matrikel: MSEB' 2018

Matrikelnummer: 17491

Private Adresse: Heinrich Heine Ring 102, 18435 Stralsund

Betreuender Professor: Prof. Dr.-Ing. Michael Bierhoff

1. Gutachter: Name des 1. Gutachters

2. Gutachter: Name des 2. Gutachters

Firmenanschrift: Firmenstraße 1, PLZ Ort

Abgabedatum: 01.08.2022

## Erklärung

Die vorliegende Arbeit habe ich selbstständig ohne Benutzung anderer als der angegebenen Quellen angefertigt. Alle Stellen, die wörtlich oder sinngemäß aus veröffentlichten Quellen entnommen wurden, sind als solche kenntlich gemacht. Die Arbeit ist in gleicher oder ähnlicher Form oder auszugsweise im Rahmen einer oder anderer Prüfungen noch nicht vorgelegt worden.

Stralsund, den Lukas Deeken

#### **Abstract**

Diese Arbeit erläutert den Entwicklungsprozess für die elektronischen komponenten eines antriebsstranges der im rahmen der formula student electric entwickelt wurde Englische Version 50-100 Wörter

## **Inhaltsverzeichnis**

ΑI	bbildungsverzeichnis				
Ta	belle	enverzeichnis	v		
ΑI	okürz	ungsverzeichnis	vi		
1	Einl	eitung	1		
2	Beis	spiele	2		
	2.1	Referenzen	2		
	2.2	Zitieren	2		
	2.3	Abkürzungen / Acronyme	2		
	2.4	Aufzählung	2		
		2.4.1 Stichpunkte	2		
		2.4.2 Nummerierung	3		
	2.5	Formeln	3		
		2.5.1 Variablen	3		
		2.5.2 Einzelne Formeln	3		
		2.5.3 Gruppen	4		
		2.5.4 Bereichsweise Definitionen	4		
	2.6	Abbildungen	4		
		2.6.1 Diagramme	4		
		2.6.2 Bilder	5		
		2.6.3 Flussdiagramme	5		
	2.7	Tabellen	7		
	2.8	Positionierung	7		
	2.9	Code	8		
3	Elek	ktrische Systeme	9		
	3.1	Akkumulator	10		
		3.1.1 AMS Master und Slave	10		

		3.1.2	HV DCDC	)
	3.2	HV Di	stribution	)
		3.2.1	TSMP	)
		3.2.2	BSPD	)
		3.2.3	Discharge	)
	3.3	TSAL		)
		3.3.1	Logik auf Discharge	)
		3.3.2	Logik auf AMS Master	)
4	Elek	tromec	hanische Systeme 11	L
	4.1	Akkun	nulator	Ĺ
		4.1.1	Zellenauswahl	Ĺ
	4.2	Elektro	$_{ m comotor}$	1
	4.3	Wechse	elrichter	1
	4.4	Kabell	paum	1
		4.4.1	Kabeldimensionierung	1
		4.4.2	Sicherungsauslegung	1
		4.4.3	Steckverbinder Auswahl	1
		4.4.4	HVD	1
		4.4.5	AIR	1
	4.5	Shutdo	m pwncircuit	1
	4.6	Ladesy	rstem / Handcart	1
5	Med	hanisch	ne Systeme 15	5
	5.1	Packag	ging	5
		5.1.1	Antriebslayout	5
		5.1.2	Akkumechanik	5
	5.2	System	ne	5
		5.2.1	Kühlung	5
		5.2.2	Getriebe	5
Α	Erst	er Anh	ang	I
	A.1	Messw	erte	Ι
	A.2	Protok	toll	Ι
В	Zwe	iter An	hang I	I
			re A	Ι

Inhaltsverzeichnis	iii
B.2 Software B	II
Literaturverzeichnis	111

# Abbildungsverzeichnis

2.1	Krümmungshistogramm	
2.2	Absolute Planungserfolge je Zustand	6
2.3	Beispiel eines Flussdiagramms	7

Tabellenverzeichnis v

## **Tabellenverzeichnis**

0.1	D 11 11	1. T " 1.	1 1 . 01 . 1 . A 1	<del>-</del>
Z.1	Kanabeaingungen	der Langsbianung	einschließlich Abtastung.	

# Abkürzungsverzeichnis

 $\mathbf{USK}$  Umfeld Sensor Koordinatensystem

IMD Insulation Measurment Device

 ${\bf LiFePo4}$   ${\bf Li}$ thium  ${\bf FerroPolymere}$ 

Li-ion Lithium Ionen

1 Einleitung 1

## 1 Einleitung

Dieses Dokument beinhaltet viele wichtige Befehle zur Erstellung wissenschaftlicher Arbeiten. Zum Compilen des Dokumentes wird eine speziellen Reihenfolge benötigt. Der allgemeine Befehl hierfür lautet folgendermaßen:

pdflatex -synctex=1 -interaction=nonstopmode %.tex|makeindex -s %.ist -t %.slg -o %.syi %.syg| bibtex %|pdflatex -synctex=1 -interaction=nonstopmode %.tex|pdflatex -synctex=1 -interaction=nonstopmode %.tex

Bitte die PDF-Version kopieren und nicht die L⁴TEXVersion, welche aus Formatierungsgründen nicht nutzbar ist. Eingesetzt werden kann der Befehl im Programm TexStudio unter Optionen - TexStudio konfigurieren - Erzeugen in der Gruppierung Benutzerbefehle (Alt + Shift + F1-5 zum aufrufen des Befehls).

Schnelles Übersetzen und Anzeigen kann mit F1 erfolgen. Es ist jedoch zu beachten das dabei weder Verlinkungen noch Verzeichnisse (auch nicht die Bibliografie) aktualisiert werden. Während des Schreibens des Fließtextes und Einfügen von Grafiken o.ä. ist diese Übersetzung daher ausreichend und spart sehr viel Zeit.

## 2 Beispiele

#### 2.1 Referenzen

Der Abschnitt 2.2 trägt den Namen Zitieren.

#### 2.2 Zitieren

Um zu zitieren kann der cite-Befehl genutzt werden: [Wer11]. Dieser erstellt einen Link zum entsprechenden Eintrag im Literaturverzeichnis und nutzt dabei die Datei literatur.bib, die je nach bedarf mit Programmen wie Citavi oder JabRef erstellt werden können. Dabei ist zu beachten das egal wie viele Einträge in der Datei vorhanden sind, nur diejenigen im Dokument angezeigt werden, die auch im Text genutzt werden. (Ich empfehle JabRef)

### 2.3 Abkürzungen / Acronyme

Auch für Acronyme wird ein Verzeichniss angelegt. Nutzen kann man diese mit USK. Dabei kann man sich aussuchen ob diese im PDF mit dem entsprechendem Verzeichniseintrag verlinkt werden oder die Beschreibung beim 'hovern' über die Abkürzung angezeigt wird. Die Auswahl geschiet über das ein oder aus kommentieren der Zeile \renewcommand\* \{ \ac\}[1] \{ \pdftooltip \{ acs \{#1\}\} \{ \acl \{#1\}\} \} im Hauptdokument, mit der der ac-Befehl in seiner Funktion überschrieben wird. Nutzt man USK mehrmals (wie wahrscheinlich üblich) wird die Abkürzung nicht mehr ausgeschrieben. Wenn das hovern aktiviert ist, benötigt man für diese Funktion Umfeld Sensor Koordinatensystem (USK) da durch das hovern diese Funktion überschrieben wird.

## 2.4 Aufzählung

### 2.4.1 Stichpunkte

• erstes Element

- zweites Element Unterelement
- 3.tes Element

#### 2.4.2 Nummerierung

- 1. erstes Element
- 2. zweites Element
  Unterelement
- 3. 3.tes Element

#### 2.5 Formeln

#### 2.5.1 Variablen

Der eigentliche Befehl zum Nutzen eines Glossars in diesem Fall für Variablen ist \gls was in  $\Delta \dot{\psi}$  resultiert. Diese Art hat eine Verlinkung auf den entsprechenden Eintrag im Glossar. Mit dem Befehl \newcommand\*{\glsc}[1]{\pdftooltip\gls\*{# 1}}{\glsentrydesc{# 1}}} im Hauptdokument, wird eine weitere Möglichkeit der Verlinkung definiert.  $\Delta \dot{\psi}$  zeigt beim hovern mit der Maus über die Variable die entsprechende Beschreibung an. Diese Funktion ist im LATEXPDF-Reader nicht verfügbar, funktioniert aber in Adobe Reader und weiteren gängigen PDF-Readern.

Im Dokument Formelzeichen.tex sind Alle Variablen hinterlegt. In das Verzeichnis kommen nur im Dokument genutzte Variablen. Um eine neue Variable zu erstellen kann ein Eintrag kopiert und modifiziert werden. Das Schema sollte aus den vorhanden Einträgen klar ersichtlich sein.

Möchte man beim Befehl \glsc die Möglichkeiten (sprich alle verfügbaren Variablen) wie bei \gls angezeigt bekommen (Funktion die unbedingt! zu empf), ist eine Modifikation im System notwendig. Weitere Informationen dazu, sind als Kommentar am zuvor erwähnten Definitionspunkt im Hauptdokument hinterlegt.

#### 2.5.2 Einzelne Formeln

$$u = \begin{bmatrix} \dot{\kappa} \\ \dot{j} \end{bmatrix} \tag{2.1}$$

#### 2.5.3 Gruppen

Das alignment wird durch die Position der &-Zeichen definiert

$$\dot{s} = \frac{\cos(\Delta\psi) \cdot v}{1 - d \cdot \kappa_r} \tag{2.2}$$

$$\dot{d} = \sin(\Delta \psi) \cdot v \tag{2.3}$$

$$\Delta \dot{\psi} = \kappa * v - \kappa_r * \dot{s} \tag{2.4}$$

$$\dot{\kappa} = u(1) \tag{2.5}$$

$$\dot{v} = a \tag{2.6}$$

$$\dot{a} = u(2) \tag{2.7}$$

#### 2.5.4 Bereichsweise Definitionen

$$j(t) = \begin{cases} c_{21}t^{2} + c_{11}t + c_{01} & f\ddot{u}r & 0 < t < \tau_{1} \\ 0 & f\ddot{u}r & \tau_{1} < t < \tau_{2} \\ c_{22}t^{2} + c_{12}t + c_{02} & f\ddot{u}r & \tau_{2} < t < t_{el\ddot{u}ngs} \end{cases}$$

$$(2.8)$$

## 2.6 Abbildungen

### 2.6.1 Diagramme

Möchte man Diagramme aus Matlab importieren empfiehlt sich das tikz-Format. Dieses kann in Matlab mit der Matlab2tikz-library exportiert werden (bei Fragen: Google ist dein Freund). Im Nachhinein kann dieses skaliert und bearbeitet werden in Latex. Sind die korrekten Daten also einmal erstellt, kann das Layout immer wieder ohne neuen Export angepasst werden.

#### 2.6.1.1 Einzeln

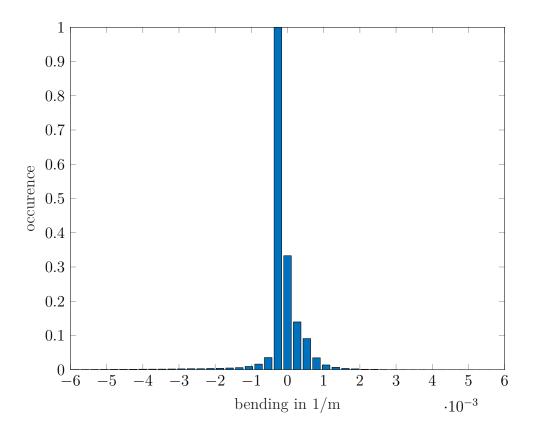


Abbildung 2.1: Krümmungshistogramm

#### 2.6.1.2 **Gruppen**

Bei dieser Art ist die Bearbeitung innerhalb des jeweiligen .tex-files der Diagramme zu beachten. Diese sind folgende:

- \begin{LARGE} Umgebung um die tikzpicture Umgebung herum (end nicht vergessen)
- [scale=0.5] hinter Begin der tikzpictureumgebung
- Legende bei Bedarf auskommentieren (bei \addlegend)

#### 2.6.2 Bilder

### 2.6.3 Flussdiagramme

Die Elemente hierfür sind in der Datei appearance.tex festgelegt. Auf diese Weise wird ein Dokumentübergreifendes Design definiert und somit Konsistenz garantiert. Es ist zu empfehlen

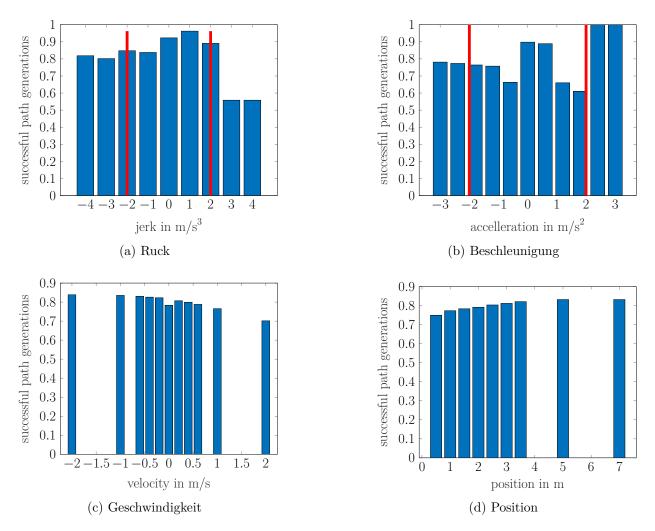


Abbildung 2.2: Absolute Planungserfolge je Zustand

die Flussdiagramme in einem eigenen Dokument zu designen und dann als .tikz-Datei einzubinden (so wie gezeigt). Bitte beachten, dass man für das Designen im separaten Dokument ein vollwertiges Dokument inkl. der Definitionen aus der appearance.tex braucht. Für weiteres Verständnis bitte in das eingebundene Diagramm schauen (übrigens über STRG + Linksklick auf die Angabe erreichbar). Alles auskommentierte (außer die Legende(BETA-Kommentar!)) wird für ein erfolgreiches separates Übersetzen benötigt.

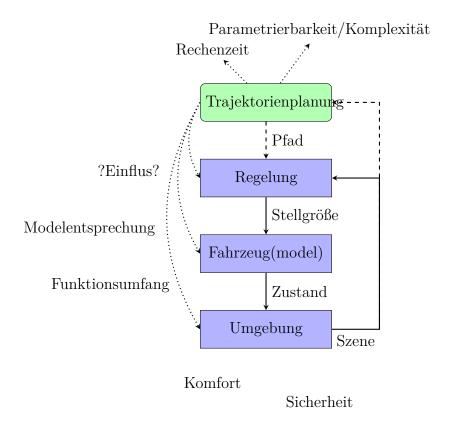


Abbildung 2.3: Beispiel eines Flussdiagramms

### 2.7 Tabellen

Parameter	Minimum	Maximum	Abtastung	Komplexität
Geschwindigkeitsdifferenz	-12	12	3	9
Beschleunigung (Anfang)	-2	2	1	5
Ruck(Anfang)	-2	2	1	5
			Gesamt	225

Tabelle 2.1: Randbedingungen der Längsplanung einschließlich Abtastung

## 2.8 Positionierung

Die Positionierung von Elementen wie Abbildungen, Diagrammen und Tabellen erfolgt über die Optionen der Umgebung. Am Beispiel der Diagramme sind verschiedene Nutzungsmöglichkeiten zu sehen. Optionen dabei sind here(hier) - h, top(oben) - t und bottom(unten) - b. Großbuchstaben sind erzwungene Platzierungen, Kleinbuchstaben hingegen entsprechen einer

dynamischen Platzierung. Diese Dynamische Platzierung versucht dem Wunsch zu entsprechen, tut dies aber nur wenn es keine bessere Möglichkeit auf den nächsten Seiten gibt. Dies soll für eine bessere Ausnutzung der Seiten sorgen. Dabei können auch mehrere Wünsche angeben werden (bspw.: [htb] erst here versuchen dann top und dann bottom) die nacheinander vom Programm abgearbeitet werden.

#### **2.9 Code**

Dieser Abschnitt ist noch nicht ganz ausgereift. Wer sehr viel (Pseudo-) Code in seiner Arbeit haben möchte, muss sich dahingehend weiterbilden (GIDF :D). Sich das listings package anschauen wäre schonmal ein Anfang. Sehr beliebt weil einfach ist es ebenfalls, nach fertigen Setups zu suchen und dieser zu übernehmen. Die Sprache könnt ihr in jedem Fall in der styles.tex ändern (einfach mal danach suchen, Tipp: steht in der Nähe des gleichnamigen Package;) )

# 3 Elektrische Systeme

Insulation Measurment Device (IMD)

### 3.1 Akkumulator

- 3.1.1 AMS Master und Slave
- 3.1.1.1 Precharge
- 3.1.1.2 AIR Detection
- 3.1.1.3 AMS
- 3.1.1.4 HV Indicator
- **3.1.1.5 HV Messung**
- 3.1.1.6 IMD Monitoring
- 3.1.1.7 Strommessung
- 3.1.2 HV DCDC
- 3.2 HV Distribution
- 3.2.1 TSMP
- 3.2.2 BSPD
- 3.2.3 Discharge
- **3.3 TSAL**
- 3.3.1 Logik auf Discharge
- 3.3.2 Logik auf AMS Master

## 4 Elektromechanische Systeme

#### 4.1 Akkumulator

#### 4.1.1 Zellenauswahl

Wichtig bei der zellenauswahl ist das stets jede individuelle zelle für sich begutachtet werden muss. es gibt bei den diversen Bauformen und chemischen Zusammensetzungen gewissen Tendenzen welche im folgen erläutert werden. Jedoch ist die Überlappung dieser Eigenschaften in der Regel so groß das sich augenscheinlich vollkommen unterschiedliche Zellen für einen ähnlichen Einsatzzweck eignen.

#### 4.1.1.1 Vergleich der Speicherarten

im nachfolgenden wird die zuerst die Energie berechnet die ein klassiches Formula Studentfahrzeug bei einem typischen bremsvorgang freisetzt und damit die enrgie die mann mindestens speichern können müsste um mit der speciherform auf sinnvolle art und weise eine rekuperation umszusetzten. Im anschluss wird diese energie in eine ungefähre masse an speicherelementen umgesetzt um zu zeigen inwiefern sich diese form der enrgiespeicherung für den einsatz eignet. im nachfolgenden wird die masse an speciherelementen bestimmt um 6 Kwh energie zu speichern da dies der typsiche energieverbrauch eines formula student fahrzueuges im Endurance ist. dieser wert wurde im rahmen eines benchmarkings mit den fahrzeuigen anderer teams über die letzten jahre 2016 bis 2019 errechnet.

Gewicht 220kg Anfangsgeschwindigkeit 100 kmh Endgeschwindigkeit 20 kmh effizienz des antriebes 0.85

Physikalische Speicher (Kondensatoren)

Kondensatoren erreichen ein sehr hohes leistungsgewicht, zeichnen sich jedoch durch eine geringe enrgiedichte aus, sowohl gravimetrisch als auch volumetrisch. daher eignet sich diese Form der enrgieseicherung nur um kurfristige transienten zu glätten aber nicht um gar ganze bremsvorgänge an energie zu speichern

Thermische Speicher (Salzakkumulator)

sind im rahmen der formula student verboten Stand 2022, daher wird hier nicht weiter auf diese form des energiespeichers eingegangen

Mechanische Speicher (Schwungrad)

Zeichnung sich durch relativ gute energiedichte als auch leistungdichte aus und bilden damit wahrscheinlich am ehesten eine realistische form des kurfristigen speichers für ein formula student fahrzeug. Jedoch sind solche systeme sehr komplex sowohl mechanisch elektrisch als auch regelungstechnisch im vergleich zu den anderen systemen. Die lagerung und sichere unterbringung des schwungrades in einem formel fahrzeug birgt große technische herausforderungen

Chemische Speicher (Klassische Akkuzelle)

Der typische im Rahmen der formula studnet von allen teams eingesetzte energiespeicher. In der verfügbaren bandbreite findet man so ziemlich das optimal an leistungs als auch energiedichte.

#### 4.1.1.2 Runde vs Pouch vs Prismatische Zellen

( Puch zelle

in der regelung höhere packungsdichte möglich damit höherte volumetrische enrgie und lkeistungsdichte in der regel weniger zellen weniger als 300 manschmal sogar nur 150 weiches
gehäuse ist leicht zu beschädigen, bedarf vorischtiger umgang aufblähen beim laden und entladen muss bei konstruktion berücksichtigt werden sonst platzenb der zellen möglich

Rundzelle

geringere fertigungstoleranzen durch serienfertigung idr kein matching erforderlich hoher grad an standardisierung damit folgen mechanische austauschbarkeit und gute marktverfügbarkeit Hartes gehäuse damit geringe wahrscheinlichkeit von penetrastion durch spitze objekte bedarf in der regel sehr vieler zellen 600 und mehr, daher hohe mechanische komplexität

Prismatische Zellen

vorgefertigtes paket aus rund oder pouchzellen sehr wenige zellen kleiner 150 sehr geringe mechanische komplexität da das paket in der regel mit elektrischen und mechanischen anbindungspunkten kommt meist sind auch schon temperatur sensoren integriert meist jedoch sehr schwer aufgrund der ausrichtung auf industrielle bedürfnisse

Im rahmen des TY22 haben wir uns für den einsatz von rundzellen entschieden da diese nach unserem kenntnisstand gravimetrisch die höchste energiedichte liefern wir uns langfristig auf ein konzept festelgen wollten und so bei einsatz einer neuen akkuztelle nur gerinfügige änderungen an dem akku machen müssen sofern das 18650 format weiterhin populär bleibt. Außerdem war dies im rahmen der lieferschwierigkeiten im bereich der akuzellen im jahr 2021 die beste option um tatsächlich auch an akkuzellen für den bau des fahrzeuges zu kommen )

#### 4.1.1.3 Zellchemie und Rekuperation

Im folgenden eine tabellarische gegenüberstellung von Lithium FerroPolymere (LiFePo4) zellen und Lithium Ionen (Li-ion) Zellen. Diese Tabelle basiert auf einer Sichtung von mehr als 30 verschiedenen Akkuzellen welche im rahmen des Projektes auf ihre Eignung für den Einsatz im Fahrzeug geprüft wurden. Liion umfasst dabei ein konglomerat aus diversen zellchemien welches eigentlich auch lifepo4 mit einschließt. Zur vereinfachung des vergleiches wurden alle liion chemieen mit einem typ. arbeitsbereich von 3-4,2 hierunter zusammengafasst. Die hierbei aufgrund der hohen löeistungsdichte am häufigsten vertretene Chemie ist LiNiMnCoO2

In der analyse ergibt sich das bild das sich **Li**thium **Fe**rro**Po**lymere (LiFePo4) zellen für ein konzept mit hohem rekupoerationsanteil aber niederiger gesamtkapazität eignet während sich liion zellen für ein konzepot mit niedrigerem rekuperationsanteil und hoher gesamtkapazität eignen. Weiterhin muss hier berücksichtigt werden das Lifepo4 zellen meist ein niederigers temperaturmlimit beim laden als beim entladen haben was im betrieb zu einem vorzeitigen ausfall der rekuperation durch zu hohe akkutemperaturen führten kann. daher ist das temperatur managment hier von besoinderer bedeutung.

Das konzept mit hohen rekuströmen ist nur beim AWD Fahrzeug sinvoll anwendbar da hier auch die gesamte bremsenergie, abzüglich der verlsute im antriebsstran und einiger spitzenlasten welche die mechanische bremsanlage abfangen muss, verfügbar ist. Aufgrund der hohen komplexität des AWD systemes wurde beim TY22 auf ein 2WD System gesetzt. Daher ist der einsatz von konkret LiNiMnCoO2 zellen am ehesten sinvoll.

- 4.1.1.4 Die "Ideale"Akkuzelle
- 4.2 Elektromotor
- 4.3 Wechselrichter
- 4.4 Kabelbaum
- 4.4.1 Kabeldimensionierung
- 4.4.2 Sicherungsauslegung
- 4.4.3 Steckverbinder Auswahl
- 4.4.4 HVD
- 4.4.5 AIR
- 4.5 Shutdowncircuit
- 4.6 Ladesystem / Handcart

## 5 Mechanische Systeme

- 5.1 Packaging
- 5.1.1 Antriebslayout
- 5.1.2 Akkumechanik
- 5.2 Systeme
- 5.2.1 Kühlung
- 5.2.1.1 Radiator & Lüfter
- 5.2.1.2 Wasserpumpe und Schläuche
- 5.2.1.3 Akkumulator
- 5.2.2 Getriebe
- 5.2.2.1 Outbound vs Inbound
- 5.2.2.2 Gussgehäuse vs Fräsgehäuse vs Schweißgehäuse

# **A**nhang

A Erster Anhang

## A Erster Anhang

Beispieltext

## A.1 Messwerte

Beispieltext

## A.2 Protokoll

 ${\bf Be is piel text}$ 

B Zweiter Anhang

## **B** Zweiter Anhang

Beispieltext

## **B.1 Software A**

Beispieltext

## **B.2 Software B**

Beispieltext

Literaturverzeichnis

## Literaturverzeichnis

[Wer11] WERLING, Moritz: Ein neues Konzept für die Trajektoriengenerierung und - stabilisierung in zeitkritischen Verkehrsszenarien, Diss., 2011. http://dx.doi.org/10.5445/KSP/1000021738. – DOI 10.5445/KSP/1000021738