

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>2</b>
1.1	Problemstellung . . . . .	2
1.2	Eiswasserspeicher . . . . .	2
1.3	Lösung . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Raspberry PI</b>	<b>4</b>
2.1	Betriebssystem . . . . .	4
2.2	GPIO . . . . .	5
2.3	Boost . . . . .	6
<b>3</b>	<b>Schaltung</b>	<b>7</b>
<b>4</b>	<b>Software</b>	<b>8</b>
4.1	Modell . . . . .	8
4.1.1	Aufbau des Eiswasserspeichers . . . . .	8
4.1.2	Laden . . . . .	8
4.1.3	Kühlen . . . . .	9
4.2	Simulator . . . . .	9
4.2.1	Logische Einheiten des Simulators . . . . .	9
4.2.2	Kompilieren des Simulators . . . . .	11
4.2.3	Konfiguration des Simulators . . . . .	11
4.3	Steuer-Client . . . . .	13
4.3.1	Konfiguration des Steuer-Clients . . . . .	13
4.3.2	Kompilieren des Steuer-Clients . . . . .	13
<b>5</b>	<b>Zusammenfassung</b>	<b>14</b>
5.1	Ausblick . . . . .	14

# 1 Einleitung

Nachhaltigkeit spielt in der heutigen Zeit eine wichtige Rolle. Neben einer Reduktion des Stromverbrauchs in privaten Haushalten, interessieren sich auch Firmen für eine Möglichkeit regenerative Energien zu nutzen. In dieser Arbeit soll für einen Landwirtschaftsbetrieb, der sich auf die Milchproduktion spezialisiert hat, ein Simulator erstellt werden. Dieser Simulator soll feststellen, ob die Verwendung eines Eiswasserspeichers in Kombination von einer Photovoltaik (PV) Anlage sinnvoll ist.

## 1.1 Problemstellung

Während der Produktion muss die Milch von 35 auf 4 Grad Celsius abgekühlt werden. Diese Kühlmaßnahme benötigt viel Energie (304342,5 kJ bei 2500 Liter Milch). Ein Simulator eines Eiswasserspeichers soll ermitteln, ob eine Abflachung der Lastspitzen durch eine Vorkühlung möglich ist. Die Vorkühlung soll die Milch von 35 auf 17 Grad Celsius runterkühlen.

## 1.2 Eiswasserspeicher

Der Eiswasserspeicher kann 164 kg Eis speichern. Er verfügt weiterhin über einen Kompressor der Marke Maneurop MT-22 mit 3,51 kW Leistung. Der Kompressor ist für die Erzeugung des Eises verantwortlich. Weiterhin befindet sich im Speicher die horizontale Kreislpumpe CEA 70/3/A-V der Firma LOWARA. Die Ladezeit für eine komplette Beladung mit Eis wird mit sechs Stunden angegeben.

## 1.3 Lösung

Für die Realisierung des Simulators wurde ein Raspberry PI zur Verfügung gestellt. Dieser soll softwareseitig alle 15 Minuten einen Simulationsschritt durchführen. In einem Schritt wird festgestellt, ob der Speicher beladen oder entladen wird. Während

den Schritten wird die benötigte Leistung anhand einer S0-Schnittstelle übertragen. Die Leistung für den Ent- und Beladevorgang wurden vorgegeben.<sup>5</sup>

## 2 Raspberry PI

Mit dem Raspberry PI bietet die Raspberry PI Foundation einen Einplatinencomputer bereit, der für Experimente und Entwicklung von Programmen geeignet ist. Sein günstiger Preis von weniger als 40 Dollar und die Größe einer Kreditkarte tragen zu seinem Erfolg bei. Weiterhin existieren verschiedene Varianten des Computers, welche sich hauptsächlich in der Rechenleistung unterscheiden. Ursprünglich sollte der Raspberry PI zum Experimentieren von Studenten verwendet werden, fand jedoch schnell Anklang in diversen anderen Bereichen außerhalb von Universitäten.

Für diese Arbeit wurde ein Raspberry PI 2 vorgeschrieben, da er eine kostengünstige Alternative darstellt, um hardwarenahe Software zu verwirklichen. Hierbei tragen besonders die General Purpose Input/Output Pins eine wichtige Rolle. Weiterhin verfügt der Raspberry PI über eine Ethernet Schnittstelle, welche zur Kommunikation dient. Da es sich um einen Einplatinencomputer und nicht um einen klassischen Mikrocontroller handelt, findet sich auf dem Raspberry PI ein Betriebssystem wieder, welches eine Erleichterung für die Softwareentwicklung darstellt. Hierzu zählt insbesondere die Umsetzung des TCP/IP Stacks.

### 2.1 Betriebssystem

Die Betriebssysteme für den Raspberry PI sind zahlreich. Am häufigsten ist jedoch eine Linux-Distribution anzutreffen. In diesem Projekt kommt Raspbian, ein auf Debian angepasstes Betriebssystem. Die Installation von Raspbian findet mit dem NOOBS-Installer, ein von der Raspberry PI Foundation bereitgestellter Installationsassistent, statt. Das Betriebssystem vereinfacht die Softwareentwicklung dahingehend, dass es verschiedene Schnittstellen für den Zugriff auf die Hardware anbietet. Die für dieses Projekt am wichtigsten Schnittstellen sind einerseits die GPIO Pins und andererseits der Zugriff auf das Netzwerk.

## 2.2 GPIO

Von den insgesamt 40 Pins sind 26 GPIO Pins. Bei den anderen handelt es sich Pins für die Stromversorgung. Abbildung 2.1 zeigt die Belegung der Pins des Raspberry PI 2. Durch die GPIO Pins wird in diesem Projekt eine S0-Schnittstelle implementiert. Diese Schnittstelle sendet Impulse, welche einen Leistungswert repräsentieren. Als Beispiel könnten 1000 Impulse die Leistung von 1 kW darstellen.

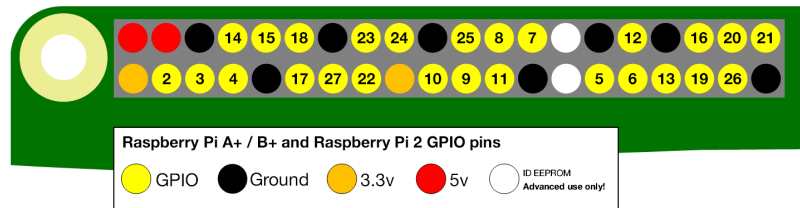


Abbildung 2.1: Pin Belegung Raspberry PI 2

Damit die GPIO Pins in einem C/C++ Programm angesprochen werden können, wird die Bibliothek *WiringPi* verwendet. Die Nummerierung der GPIO Pins unterscheidet sich zu der ursprünglichen Anordnung und ist aus Abbildung 2.2 ersichtlich.

P1: The Main GPIO connector						
WiringPi Pin	BCM GPIO	Name	Header	Name	BCM GPIO	WiringPi Pin
		3.3v	1 2	5v		
8	Rv1:0 - Rv2:2	SDA	3 4	5v		
9	Rv1:1 - Rv2:3	SCL	5 6	0v		
7	4	GPIO7	7 8	TxD	14	15
		0v	9 10	RxD	15	16
0	17	GPIO0	11 12	GPIO1	18	1
2	Rv1:21 - Rv2:27	GPIO2	13 14	0v		
3	22	GPIO3	15 16	GPIO4	23	4
		3.3v	17 18	GPIO5	24	5
12	10	MOSI	19 20	0v		
13	9	MISO	21 22	GPIO6	25	6
14	11	SCLK	23 24	CE0	8	10
		0v	25 26	CE1	7	11
WiringPi Pin	BCM GPIO	Name	Header	Name	BCM GPIO	WiringPi Pin

Abbildung 2.2: WiringPi Pinanordnung

Listing 2.1 zeigt ein einfaches Programm, welches *WiringPi* verwendet. Zeile vier zeigt eine Initialisierungsprozedur, welche einmalig aufgerufen werden muss, um auf die GPIO Pins zuzugreifen. Anschließend wird in Zeile fünf angegeben, ob auf dem Pin null lesend oder schreibend zugegriffen wird. Anschließend wird in einer Endlosschleife abwechselnd der Pin auf *HIGH* oder *LOW* gesetzt, jeweils mit einer Pause von 500 Millisekunden.

```

1  #include <wiringPi.h>
2  int main (void)
3  {
4      wiringPiSetup () ;
5      pinMode (0, OUTPUT) ;
6      for (;;)
7      {
8          digitalWrite (0, HIGH) ; delay (500) ;
9          digitalWrite (0, LOW) ; delay (500) ;
10     }
11     return 0 ;
12 }

```

Listing 2.1: WiringPi Beispiel

## 2.3 Boost

Die C++ Bibliothek *boost* bietet diverse Funktionalitäten für die Entwicklung an. In diesem Projekt wird *boost* dazu verwendet, um auf das Netzwerk zuzugreifen und um Nebenläufigkeit zu ermöglichen.

### 3 Schaltung

Abbildung 3.1 zeigt den Schaltplan der Projekts. Auf der einen Seite ist der Raspberry PI erkennbar. Auf der anderen Seite befindet sich ein Arduino UNO, welcher einen Datenlogger darstellen soll. Da zur Zeit der Entwicklung der Datenlogger nicht vorhanden war, wurde mittels eines Arduino UNO dessen Funktionalitäten nachgebaut. Der Arduino UNO zählt die ankommenden Impulse und summiert diese auf. Per Konsole werden die Werte an den Entwickler gegeben, sodass er testen kann, ob die gewünschte Anzahl von Impulsen angekommen ist. Im Betrieb soll jedoch ein richtiger Datenlogger zum Einsatz kommen.

Der Kern des Schaltplans bildet der Optokoppler vom Typ KB Knightbright KB 817. Der Optokoppler trennt die beiden Stromkreise voneinander galvanisch. Diese Trennung sicheret den Raspberry PI gegen hohen Spannungen ab und verhindert somit seine Zerstörung.

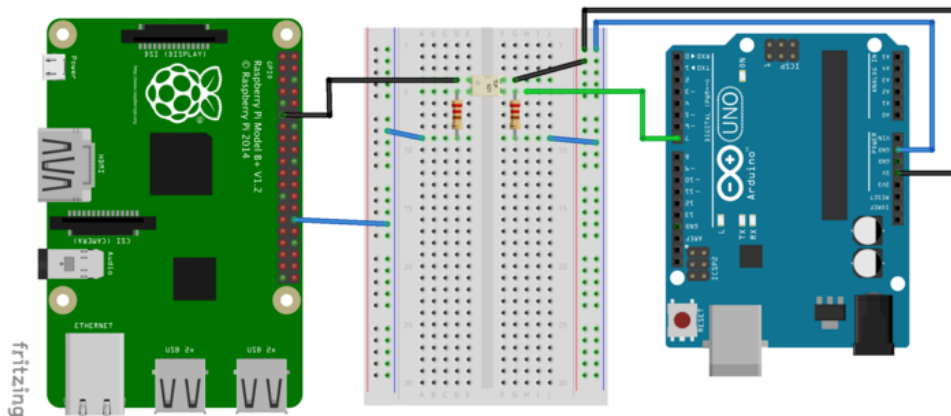


Abbildung 3.1: Schaltung

# 4 Software

## 4.1 Modell

Wenn ein Eiswasserspeicher zum Vorkühlen von Milch eingesetzt werden soll, laufen dabei komplexe physikalische Vorgänge ab, die nur schwer mathematisch zu beschreiben sind. Deshalb war als Grundlage für den Simulator ein physikalisches Modell gegeben, das diesen Prozess näherungsweise abbildet.

### 4.1.1 Aufbau des Eiswasserspeichers

Der zu betrachtende Eiswasserspeicher besteht aus einem Tank für das Wasser bzw. das Eis, einer Kältemaschine, die das Wasser kühlt und dabei Eis erzeugt, einer horizontalen Kreislumpumpe, die das Eiswasser an der Milch vorbeiführt und einer Steuereinheit, welche bestimmt, wann gekühlt oder geladen wird.

**Der Tank** des Eiswasserspeichers besitzt eine obere Schranke für den Anteil des Eises. Um diese Menge Eis herzustellen, benötigt der Eiswasserspeicher sechs Stunden *Ladezeit*. Im Folgenden wird jedoch vor allem der Energiegehalt  $Q$  des Eiswasserspeichers betrachtet und auf Basis dessen die Berechnungen ausgeführt

### 4.1.2 Laden

Das Erzeugen von Eis durch die Kältemaschine innerhalb des Eiswasserspeichers wird im Rahmen des Projektes als *Laden* bezeichnet. Die Kältemaschine soll von außen ein- und ausgeschaltet werden können.

Seien  $Q_s$  die aktuelle Kühlleistung des Speichers,  $Q_{smax}$  die maximale Kühlleistung des Speichers,  $m_s$  die Speicherkapazität des Eiswasserspeichers,  $w_e$  die Schmelzwärme von Eis,  $t_l$  die Regenerationszeit in Stunden und  $\Delta T$  die Dauer eines Simulationsschrittes in Minuten. Die Regeneration pro Simulationsschritt  $Q_l$  lässt sich nun durch die Formel 4.1 berechnen.



$$Q_l = \frac{Q_{s_{max}}}{t_l \cdot \frac{60}{\Delta T}} = \frac{m_s w_e}{t_l \cdot \frac{60}{\Delta T}} \quad (4.1)$$

Das Ergebnis dieser Berechnung wird in jedem Simulationsschritt zur aktuellen Kühlleistung des Eiswasserspeichers addiert. Die dafür aufgewendete elektrische Arbeit wird als konstant angenommen und liegt bei 3,57 kWh.

### 4.1.3 Kühlen

Wenn die Kreispumpe angeschaltet ist, wird das Eiswasser umgewälzt und somit die Milch gekühlt. Auch dieser Prozess soll von außen gestartet und gestoppt werden können. Seien  $c_p$  die spezifische Wärmekapazität der Milch,  $m_1$  und  $m_2$  die Volumenströme der Vakuumpumpen, die die Milch durch den Eiswasserspeicher führen,  $T_m$  die Eingangstemperatur der Milch und  $T_w$  die Ausgangstemperatur der Milch. Dann beschreibt  $Q_w$  die Abnahme der Kühlleistung pro Simulationsschritt. Die Formel für die Berechnung von  $Q_w$  ist in Gleichung 4.2 zu sehen.

$$Q_w = c_p(m_1 + m_2)(T_m - T_w) \quad (4.2)$$

Dieser Betrag wird pro Simulationsschritt von der aktuellen Kühlleistung des Speichers subtrahiert. Die dafür aufgewendete elektrische Arbeit wird als konstant angenommen und liegt bei 0,5 kWh.

## 4.2 Simulator

Um das physikalische Modell wie im vorherigen Abschnitt beschrieben abzubilden, wurde im Rahmen dieses Projektes eine komplexe C++-Applikation entwickelt. Diese läuft zeitdiskret ab, ist konfigurierbar und bietet verschiedene Schnittstellen nach außen an.

### 4.2.1 Logische Einheiten des Simulators

Der Simulator lässt sich in verschiedene logische Einheiten unterteilen, welche in den nachfolgenden Teilabschnitten genauer betrachtet werden sollen. Eine übergeordnete Einheit (Klasse *Simulator*) dient als Koordinator für den zeitdiskreten Ablauf.

## Eiswasserspeicher

Der Eiswasserspeicher ist die zentrale Einheit im Simulator. Er setzt das komplette physikalische Modell um und wird durch die Klasse *Reservoir* repräsentiert. Diese besitzt eine Methode `load()` zum Laden des Speichers, sowie eine Methode `cool()` zum Kühlen. Weiterhin gibt es eine Methode `step()` zum Ausführen eines zeitdiskreten Simulationsschrittes. Diese entscheidet anhand des aktuellen Zustands, ob die Methoden zum Laden und Kühlen ausgeführt werden sollen. Um den Zustand zu ändern, gibt es die beiden Methoden `toggleLoading()` und `toggleCooling()`, womit das Laden respektive das Kühlen an- und ausgeschaltet werden kann.

## Steuer-Server

Der Simulator soll wie in Abschnitt 4.2 erläutert lediglich den Teil des Eiswasserspeichers übernehmen. Das heißt, dass es eine Schnittstelle geben soll, über die das Laden und Kühlen von außen an- und ausgeschaltet werden kann. Diese Schnittstelle bietet der Steuer-Server an, der mit den Klassen *ControlServer* und *TcpSession* realisiert wurde. Mit ihm kann sich ein Client (siehe Abschnitt 4.3) verbinden und mit entsprechenden Befehlen den Zustand des Eiswasserspeichers verändern.

## S0-Schnittstelle

Die S0-Schnittstelle des Simulators richtet sich nach der in Abschnitt TODO vorgestellten Definition. Sie läuft permanent und prüft in jedem Schritt, ob aktuell gekühlt bzw. geladen wird. Dementsprechend werden Impulse in regelmäßigen Abständen über den entsprechenden Pin am Raspberry PI gesendet.

Ein solcher Impuls ist in idealisierter Form in Abbildung 4.2.1 dargestellt. Er besteht aus einer *HIGH*-Phase mit Stromfluss und einer *LOW*-Phase ohne Stromfluss. Zwischen den zwei Phasen muss laut Spezifikation immer eine Zeit von mindestens 30 ms gewartet werden.

Die Anzahl der Impulse pro Zeiteinheit werden durch eine Wartezeit  $t_{S0}$  zwischen zwei Impulsen bestimmt. Hierzu müssen die Anzahl der Impulse pro Leistungsverbrauch  $n_{S0}$  und die Dauer einer Impulsphase  $t_p$  gegeben sein. Weiterhin müssen die Zeitdauer eines Simulationsschrittes in Millisekunden  $t_d$  bekannt sein und die verbrauchte Leistung  $P$  berechnet werden. Die Berechnung von  $t_{S0}$  wird dann wie in Formel 4.3 durchgeführt.

$$t_{S0} = \frac{t_d}{n_{S0}P - 2t_p} \quad (4.3)$$

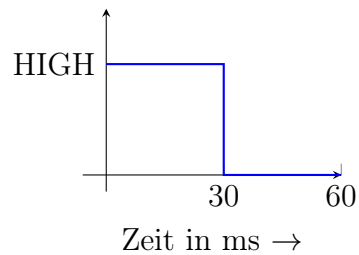


Abbildung 4.1: Idealisierter S0-Impuls

## 4.2.2 Kompilieren des Simulators

Um den Simulator zu kompilieren, gibt es einige Systemvoraussetzungen, die zunächst erfüllt werden müssen. Da die Applikation unter Linux (siehe Abschnitt 2.1) laufen soll, empfiehlt es sich, diese auch unter demselben Betriebssystem zu übersetzen. Zunächst wird ein C++-Compiler benötigt; in diesem Projekt wurde die *GNU Compiler Collection* (kurz: GCC) verwendet. Diese ist unter Linux in der Regel in den Paketquellen zu finden. Alternativ kann man sie auch manuell installieren<sup>1</sup>. Anschließend werden noch die Programmbibliotheken *Boost*<sup>2</sup> und *Wiring Pi*<sup>3</sup> benötigt. Sind alle Voraussetzungen erfüllt, lässt sich die Applikation mit dem Befehl `make` kompilieren.

## 4.2.3 Konfiguration des Simulators

Viele der Werte, die in Abschnitt 4.1 für das physikalische Modell verwendet werden, sind veränderlich. So unter anderem der Zeitschritt des Simulationsverfahren oder das Fassungsvermögen des zu simulierenden Eiswasserspeichers. Um dies zu ermöglichen, sollte die Applikation konfigurierbar sein, ohne diese stets neu kompilieren zu müssen. Um dies zu ermöglichen, werden sogenannte *Initialisierungsdateien* (kurz: INI-Dateien) verwendet. Dies sind einfache Textdateien, deren Struktur aus Abschnitten, Eigenschaften und Werten besteht.

Ein einfaches Beispiel einer Konfigurationsdatei ist in Listing 4.1 zu sehen.

```

1  [FooBar]
2  prop = foobar
3  prop.foo = foo
4  prop.bar = bar
5  [Baz]
```

<sup>1</sup><https://gcc.gnu.org/install>

<sup>2</sup><http://www.boost.org>

<sup>3</sup><http://wiringpi.com>

```
other = value
```

Listing 4.1: INI-Datei Beispiel

Die Konfigurationsmöglichkeiten des Simulators sind in Tabelle 4.1 aufgelistet, dabei sind sämtliche Zahlenwerte sind als *Integer* anzugeben.

Schlüssel	Mögliche Werte	Beschreibung
controlserver.port	$1024 < \text{port} < 65535$	Port des Steuer-Servers
controlserver.secret.token	beliebig	Geheimer Schlüssel
milk.temp.target	$> 0$	Zieltemperatur der Milch
milk.temp.input	$> 0$	Eingangstemperatur der Milch
simulator.time.step	$> 0$	Zeitschritt in Minuten
simulator.log.level	$\geq 10$ für <i>ERROR</i> $\geq 20$ für <i>WARN</i> $\geq 30$ für <i>INFO</i> $\geq 40$ für <i>DEBUG</i> $\geq 50$ für <i>TRACE</i>	Log-Level des Simulators
simulator.debug	true/false	Falls true, wird der Zeitschritt auf 10 Sekunden abgesenkt
snull.pin	S. Abschnitt 2.2	Pin für den Ausgang zur S0-Schnittstelle
snull.watt.per.pulse	$> 0$	Anzahl der Pulse pro Watt
snull.watt.per.load	$> 0$	Leistung beim Laden
snull.watt.per.cool	$> 0$	Leistung beim Kühlen
reservoir.capacity	$> 0$	Kapazität des Speichers
reservoir.loadingtime	$> 0$	Ladezeit in Stunden
reservoir.pumps.flow	$> 0$	Volumenstrom der Pumpen in l/min

Tabelle 4.1: Konfiguration des Simulators

## 4.3 Steuer-Client

Um den im vorherigen Abschnitt vorgestellten Steuer-Server einfach und sicher bedienen zu können, wurde im Rahmen dieses Projektes der *Steuer-Client* entwickelt. Dies ist eine einfache C++-Applikation, die unabhängig vom Simulator gestartet und bedient werden kann. Dabei ist es möglich, dass Simulator und Steuer-Client auf physisch getrennten Maschinen laufen, da diese über TCP/IP miteinander kommunizieren. Dies wird bereits durch den Raspberry PI und das darauf laufende Betriebssystem sichergestellt (siehe Kapitel 2).

### 4.3.1 Konfiguration des Steuer-Clients

Auch der Steuer-Client ist über eine mitgelieferte INI-Datei konfigurierbar. Hierzu wird ebenfalls die *Boost program\_options* verwendet. Tabelle 4.2 zeigt die Konfigurationsmöglichkeiten des Steuer-Clients.

Schlüssel	Mögliche Werte	Beschreibung
server.host	beliebig	Hostname bzw. IP des Rechners, auf dem der Simulator läuft
server.port	$1024 < \text{port} < 65535$	Port des Rechners, auf dem der Simulator läuft
server.secret.token	beliebig	Geheimer Schlüssel des Servers

Tabelle 4.2: Konfiguration des Steuer-Clients

### 4.3.2 Kompilieren des Steuer-Clients

Der Steuer-Client lässt sich nahezu analog zum Simulator kompilieren (siehe Abschnitt 4.2.2). Einzig die *Wiring Pi* Bibliothek wird nicht benötigt. Wurden alle Voraussetzungen für den Simulator bereits geschaffen, so lässt sich der Steuer-Client ebenfalls mit dem Befehl `make` kompilieren.

## 5 Zusammenfassung

Die Ziele im Rahmen des Projektes wurden erreicht. Das heißt, es wurde erfolgreich eine Simulationseinheit umgesetzt, die sowohl software- als auch hardwareseitig den Anforderungen entspricht. Sie kann auf einem Raspberry PI installiert in eine Kühlanlage integriert werden und somit Daten für den Stromverbrauch eines Eiswasserspeichers sowie dessen Einfluss auf ein solches System erstellen. Mithilfe des Steuer-Servers können Kältemaschine für das Laden und Kreislpumpe für das Kühlen unabhängig voneinander über das Internet bedient, d.h. an- und ausgeschaltet werden. Der Koordinator sorgt für den zeitdiskreten Ablauf und der Speicher führt das zugrunde liegende physikalische Modell aus. Es ist im Moment nicht möglich zu beurteilen, wie realistisch die Daten sind, die der Simulator generiert, da der direkte Vergleich mit einem realen System im Rahmen des Projektes nicht möglich war.

### 5.1 Ausblick

Es gibt noch verschiedene Möglichkeiten, weitere Erweiterungen in den Simulator einzubauen. In der aktuellen Verfassung kann beispielsweise nicht entschieden werden, ob die Vakuumpumpen an- oder ausgeschaltet sind. Es wird somit davon ausgegangen, dass diese dauerhaft an sind, was das Ergebnis leicht verfälschen könnte. Weiterhin ist das Modell im Moment noch sehr ungenau, da viele Parameter und Variablen als konstant angesehen werden. So könnte man unter anderem den Stromverbrauch des Eiswasserspeichers mit einem realistischeren Modell berechnen oder die Außentemperatur mit in die Berechnungen einbeziehen.