
Thermisch-hydraulische Modellierung der Ringleitung-Wärmeversorgungsanlage eines Industriebetriebs

Kathrin Weihe

Betreuer:
Prof. Dr.-Ing. Gerwald Lichtenberg
M. Sc. Kai Kruppa

29. September 2016

Hiermit erkläre ich, die vorliegende Arbeit selbstständig durchgeführt und keine weiteren Hilfsmittel und Quellen als die angegebenen genutzt zu haben.

Hamburg, 29. September 2016

Kathrin Weihe

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Motivation	1
1.2	Problemstellung	1
1.3	Aufbau der Arbeit	1
2	Grundlagen	2
2.1	Thermodynamik von Heizkreisen	2
2.1.1	Erzeuger	2
2.1.2	Verbraucher	2
2.2	Modellbildung	2
2.2.1	Modellierungstypen	2
2.2.2	Modellformen zur Beschreibung von Systemen	3
2.3	Parameteridentifikation	4
2.3.1	Methode der kleinsten Fehlerquadrate	4
2.3.2	Zustandsraumverfahren 4SID	5
2.4	Stand der Technik	6
3	Strukturierte Modellbildung	8
3.1	Charakterisierung der Wärmeversorgungsanlage	8
3.1.1	Aufbau der Anlage	8
3.1.2	Verfügbare Messdaten	10
3.1.3	Strukturbild der Anlage	10
3.1.4	Betriebsmodi der Anlage	11
3.2	Randbedingungen	12
3.2.1	Untersuchte Modi	12
3.2.2	Qualität der Messdaten	13
3.3	Modellbeschreibung	13
3.3.1	Statisches Volumenstrommodell	14
3.3.2	Modell der Vorlauftemperatur	14
3.3.3	Modell der Wärmeleistung	15
3.3.4	Modell der Rücklauftemperatur	16
3.3.5	Blockschaltbild	16

4	Parameteridentifikation und Validierung	17
4.1	Parameteridentifikation der Teilsysteme	17
4.1.1	Parametrisierung des statischen Volumenstrommodell	17
4.1.2	Parametrisierung der dynamischen Teilmodelle	18
4.2	Validierung der Teilsysteme	18
4.2.1	Volumenstrom	18
4.2.2	Vorlauftemperatur	19
4.2.3	Wärmeleistung	22
4.3	Simulationsergebnisse des Gesamtmodells	23
4.4	Implementierung	24
4.4.1	Validierung	24
4.4.2	Einfluss der Flussumkehr auf die Simulationsergebnisse	24
4.4.3	Fehlerquellen	24
5	Zusammenfassung und Ausblick	25

Formelzeichen und Indizes

1 Einleitung

Laut eines Berichtes des Bundesministeriums für Wirtschaft und Energie haben Warmwasser und Raumwärme einen Anteil von 32 des gesamten Energieverbrauchs in Deutschland im Jahr 2014 [1]. Ein Großteil der Heizungsanlagen nutzen Primärenergieträger zur Erzeugung der Wärme, weshalb sowohl aus ökonomischer Sicht als auch vor dem Hintergrund der klimatischen Veränderungen eine optimale Nutzung der Ressourcen anzustreben ist.

1.1 Motivation

1.2 Problemstellung

1.3 Aufbau der Arbeit

2 Grundlagen

Das folgende Kapitel fasst die theoretischen Grundlagen der physikalischen, mathematischen und systemtheoretischen Konzepte zusammen, die in dieser Arbeit Anwendung gefunden haben. Sie sollen dem Leser als Nachschlagewerk dienen und zum Verständnis des in dieser Arbeit gewählten Modellierungsansatzes beitragen.

2.1 Thermodynamik von Heizkreisen

Wärmemengeformel:

$$\dot{Q} = c_w \cdot \rho \cdot \dot{V} \cdot \Delta T \quad (2.1)$$

2.1.1 Erzeuger

2.1.2 Verbraucher

2.2 Modellbildung

Ziel der Modellbildung ist es, ein Abbild eines realen Prozesses zu erhalten, wobei das Abbild idealerweise dasselbe Systemverhalten zeigt wie der reale Prozess. Die Modelle können ganz unterschiedlichen Zwecken dienen, beispielsweise der reinen Informationsgewinnung über das Systemverhalten oder aber als Grundlage für eine Regelung. Die Modellbildung wird in der Regel in folgenden Schritten vollzogen, [2]:

1. Beschreibung des Modellierungsziels
2. Auswahl der Modellannahmen
3. Verbale Beschreibung des Modells
4. Aufstellung des Blockschaltbildes
5. Aufstellung der Modellgleichungen

Die Modellgleichungen, also das zeitlich veränderliche Verhalten von Modellen, werden in der Regel durch Differentialgleichungen beschrieben, wobei die zeitlich veränderlichen Größen Signale genannt werden. Die Aufstellung der Modellgleichungen kann dabei auf unterschiedliche Weise erfolgen, wie nachfolgend erläutert wird.

2.2.1 Modellierungstypen

Grundsätzlich können drei verschiedene Ansätze zur Modellierung von Systemen unterschieden werden, [3]:

White-Box-Modelle: Werden Modelle anhand physikalischer Gesetze wie den Gesetzen zur Energie- und Impulserhaltung aufgestellt, spricht man von theoretischer Modellbildung. Die so erhaltenen Modelle werden auch als White-box-Modelle oder auch *first-Principles-Modell* bezeichnet. Die Modellierung kann sich je nach Aufgabe sehr zeitaufwendig gestalten, da ein umfangreiches Wissen über das System und sämtliche Wechselwirkungen vorhanden sein müssen.

Black-box-Modelle: Ein Modell lässt sich auch aus der Analyse von Eingangs- und Ausgangssignalen gewinnen. Solche Modelle werden auf Grundlage von Messdaten aus Experimenten erstellt. Sie spiegeln lediglich das Übertragungsverhalten von Eingangsgrößen auf die Ausgangsgrößen wider und lassen keine physikalische Deutung auf die dem System innewohnenden physikalischen Zusammenhänge zu.

Grey-box-Modelle: Eine Mischung aus theoretischer Modellbildung und der Analyse des Eingangs- und Ausgangsverhaltens führt zu sogenannten Grey-box-Modellen. Hierfür ist das Wissen über strukturelle physikalische Zusammenhänge des Systems notwendig. Unbekannte Wechselwirkungen zum Beispiel durch unbekannte Störgrößen können durch einen Black-box-Modellierungsansatz als Teilmodell identifiziert werden und mit White-box-Modellen gekoppelt werden.

2.2.2 Modellformen zur Beschreibung von Systemen

Systeme lassen sich anhand der Beschaffenheit der sie beschreibenden Signale in verschiedene Klassen einteilen. Wird ein System von einem Eingangssignale $u \in \mathbb{R}^n$ und einem Ausgangssignal $y \in \mathbb{R}^m$ charakterisiert, so spricht man von einem SISO (single input single output) System. Mehrere Eingangs- und Ausgangssignale beschreiben ein MIMO (multiple input multiple output) System, wobei auch Mischformen (MISO, SIMO) möglich sind. Es können viele weitere Kriterien für die Einteilung von Systemen gefunden werden, zum Beispiel ob die systembeschreibenden Signale zeitvariant oder zeitinvariant sind, ob sie deterministisch oder stochastisch, zeitkontinuierlich oder zeitdiskret sind,[4]. Zeitdiskrete Systeme finden häufig Anwendung, wenn u und y aus einem Satz von Messdaten mit einer Abtastzeit T_a bestehen. Die in dieser Arbeit untersuchten Systeme gehören alle der Klasse der zeitinvarianten zeitdiskreten Systeme an, wobei innerhalb dieser Gruppe weiterhin unterschieden wird zwischen folgenden drei Unterklassen:

Lineare statische Systeme: Statische Systeme besitzen keinerlei Energiespeicher und zeigen kein zeitveränderliches Systemverhalten. Die Ausgangssignale y können durch Linearkombination der Eingangssignale u mit den Parametern $P \in \mathbb{R}^{m \times n}$ beschrieben werden

$$y = P \cdot u. \quad (2.2)$$

Lineare dynamische Systeme: Lineare dynamische Systeme unterscheiden sich von linearen statischen Systemen, da die Ausgangsgrößen nicht nur von den Eingangsgrößen, sondern bei zeitkontinuierlichen Signalen auch von den Ableitungen der Eingangs- und Ausgangsgrößen abhängen, sie werden durch also Differentialgleichungen beschrieben. Zeitdiskrete lineare dynamische Systeme können dagegen durch

die allgemeine Differenzengleichung

$$y(k) = \frac{1}{a_0} \left(\sum_{n=0}^N b_n u(k-n) - \sum_{n=1}^N a_n y(k-n) \right) \quad (2.3)$$

beschrieben werden, wobei $u(k)$ und $y(k)$ dem Eingangs- bzw. Ausgangssignal im Zeitschritt $k = kT_a$, $k \in \mathbb{Z}$ und $u(k+n)$ bzw. $y(k+n)$ dem um $n \in \mathbb{Z}$ Zeitschritte verschobenen Signal entspricht. Dabei entsprechen $a_i \in \mathbb{R}$ und $b_i \in \mathbb{R}$ den Koeffizienten der Differenzengleichung. Eine weitere Beschreibungsform von linearen zeitdiskreten dynamischen Systemen ist die Zustandsraumdarstellung, sie wird in Kapitel 2.3.2 vorgestellt. Lineare dynamische Systeme stellen die am besten untersuchte Klasse von Systemen dar, da sich die meisten Prozesse durch Modelle dieser Form beschreiben oder annähern lassen.

Nichtlineare statische Systeme: Lineare Systeme zeichnen sich dadurch aus, dass für sie das Superpositionsprinzip gilt, [2]. Sie können demnach durch einfach Linearkombination wie (2.2) oder durch lineare Differentialgleichungen bzw. Differenzengleichung wie (2.3) beschrieben werden. Für nichtlineare statische Systeme gilt trifft dies nicht zu, für sie gilt allgemein der Zusammenhang

$$y = g(u). \quad (2.4)$$

2.3 Parameteridentifikation

Im Idealfall wurde mit den Methoden der Modellbildung ein Modell entwickelt, welches allgemeingültig oder für einen gewünschten Arbeitsbereich das Systemverhalten beschreibt. Wenn mit Hilfe dieses Modells eine Vorhersage über die Ausgangsgrößen des Systems getroffen werden soll und diese Ausgangsgrößen bei gegebenen Eingangsgrößen ein möglichst genaues Abbild des realen Systemverhaltens darstellen sollen, müssen zunächst die Modellparameter identifiziert werden. Für White box Modelle sind dies in der Regel physikalisch interpretierbare Parameter, die reale messbare Eigenschaften eines Systems repräsentieren wie beispielsweise Federkonstanten oder ein Innenwiderstände. Für Black box Modelle und unter Umständen auch für Grey box Modelle gilt dies nicht, sie werden meist durch mathematische Methoden abgeschätzt. Nachfolgend sollen zwei solcher Methoden vorgestellt werden.

2.3.1 Methode der kleinsten Fehlerquadrate

Die Methode der kleinsten Fehlerquadrate geht auf den Mathematiker Carl Friedrich Gauß zurück und dient als Basis für viele weitere Parameteridentifikationsverfahren. Für lineare Systeme wird davon ausgegangen, dass unbekannte Parameter P existieren für einen Satz mit einer Anzahl von $i = 1, \dots, N$ gemessenen Eingangsgrößen u_i und Ausgangsgrößen y_i , die in Matrizenform

$$U = [u_1 \dots u_N] \quad Y = [y_1 \dots y_N] \quad (2.5)$$

zusammengefasst werden. Zur Bestimmung von P sieht das Verfahren dann vor, dass die Modell-Ausgangsgrößen \hat{y}_i mit den realen Messdaten y_i des Systems verglichen werden. Da in der Regel \hat{y}_i von y_i zum Beispiel durch Messrauschen abweicht, kann das Modell nicht genau die gleichen Parameter P besitzen wie das reale System. Für das Modell werden daher die Parameter \hat{P} angenommen. Für die Abschätzung von \hat{P} wird das oft auch Kostenfunktion genannte Gütemaß $J(P)$ eingeführt, für das die Bedingung

$$\hat{P} = \arg \min_P J(P) \quad (2.6)$$

gelten soll. Die Kostenfunktion kann je nach Anwendungsfall unterschiedlich aufgestellt werden, meist wird jedoch die Summe der Fehlerquadrate

$$J(P) = \sum_{i=1}^N \|y_i - \hat{y}_i\|_2^2 = \sum_{i=1}^N (y_i - \hat{y}_i)^T (y_i - \hat{y}_i) = \text{spur}((Y - PU)^T (Y - PU)) \quad (2.7)$$

minimiert, wobei $\|\cdot\|$ der euklidischen Norm und $\text{spur}(\cdot)$ der Summe der Hauptdiagonaleinträge entspricht. Unter der Berücksichtigung der Bedingung (2.6) gilt für die geschätzten Parameter

$$\hat{P} = Y(U^T U)^{-1} U^T, \quad (2.8)$$

sofern $U^T U$ invertierbar, also regulär ist. Der Ausdruck $(U^T U)^{-1} U^T$ wird auch als Moore-Penrose-Pseudoinverse bezeichnet und kann beispielsweise durch QR-Zerlegung gelöst werden, [5].

2.3.2 Zustandsraumverfahren 4SID

Die Methode der Subspace-based State-Space System Identification (4SID) ist ein weiteres Verfahren zur Parameterbestimmung anhand von gemessenen Eingangs- und Ausgangsgrößen. Dieses Verfahren basiert auf den Konzepten der Systemtheorie und errechnet die Parameter A , B , C , D und K des Zustandsraummodells

$$x(k+1) = A x(k) + B u(k) + K e(k) \quad (2.9a)$$

$$y(k) = C x(k) + D u(k) + e(k), \quad (2.9b)$$

welches hier in der zeitdiskreten Variante in Innovationsform aufgeführt ist. Die Systemmatrix A beschreibt das dynamische Verhalten des Systems, die Eingangsmatrix B beschreibt den Einfluss der Eingangsgröße $u(k)$ auf den Zustandsvektor $x(k)$ und die Ausgangsmatrix C bildet die Transformation der Zustände zur Ausgangsgröße $y(k)$ ab. Die Matrix D wird mit Durchgriff bezeichnet und entfällt meist, da dies einer direkten Wirkung von Eingangsgrößen auf die Ausgangsgrößen entspricht, was in realen Systemen in der Regel nicht vorkommt. Der Einfluss der Störgrößen $e(k)$ auf die Zustände wird durch die Matrix K beschrieben.

Die prinzipielle Idee des 4SID-Verfahrens besteht darin, zunächst aus den Eingangs- und Ausgangsgrößen den Zustandsvektor abzuschätzen. Da $u(k)$ und $y(k)$ aus den Messdaten gegeben sind, könnte bei bekanntem Zustandsvektor $x(k)$ mit der Methode der kleinsten

Fehlerquadrate der Parametersatz des Zustandsraummodells berechnet werden, wenn davon ausgegangen wird, dass der Fehler $e(k)$ unabhängig und $u(k)$ und $y(k)$ ist. Dieser Zusammenhang lässt sich durch Umformulierung von (2.9) zu

$$\begin{bmatrix} x(k+1) \\ y(k) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x(k) \\ u(k) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} K \\ 1 \end{bmatrix} e(k), \quad (2.10)$$

leichter erkennen. Da $x(k)$ aber gerade nicht bekannt ist, erfolgt die Abschätzung anhand eines Verfahrens, das sich aus einem umfangreichen Satz mathematischer Werkzeuge bedient. Da hier nur ein kurzer Überblick über die Subspace Identifikation gegeben werden soll, sei für eine detaillierte Beschreibung an dieser Stelle auf weiterführende Literatur verwiesen, [6]. Der allgemeine Ablauf des Verfahrens durchläuft folgende Schritte:

1. Umformung von Eingangs- und Ausgangssignalen in Block-Hankel-Matrizen
2. Projektion der Ein- und Ausgangsdaten in einen zu den Eingangssignalen orthogonalen Raum
3. Singulärwertzerlegung der Projektion
4. Bestimmung der Systemordnung anhand der Singulärwerte und Zerlegung der Datenmatrizen in Rausch- und Signalunterräume
5. Bestimmung der erweiterten Beobachtbarkeitsmatrix
6. Parameterabschätzung aus der erweiterten Beobachtbarkeitsmatrix

Die Bestimmung der Systemordnung kann dabei auf unterschiedliche Arten erfolgen. Neben verschiedenen Methoden zum automatischen Auffinden der am besten geeigneten Systemordnung kann diese auch manuell festgelegt werden. Stehen dem Anwender a-priori Informationen zur Abschätzung der Systemordnung zur Verfügung, können durch geeignete Wahl der Systemordnung eventuell bessere Simulationsergebnisse erzielt werden, als wenn ein Verfahren eine viel höhere Systemordnung vorgibt.

Die Implementierung des 4SID Verfahrens in MATLAB durch die Funktion `n4sid` stellt eine einfach zu handhabende Methode zur Parameteridentifikation von linearen diskreten Zustandsraummodellen dar, die keine tiefergehende Kenntnis der im Verfahren verwendeten mathematischen Werkzeuge voraussetzt. Als Funktionsparameter werden lediglich ein Datensatz mit Eingangs- und Ausgangssignalen verlangt sowie die Festlegung, ob die Systemordnung durch das Verfahren selbst bestimmt werden soll oder durch den Anwender.

2.4 Stand der Technik

In den vergangenen Jahren wurden diverse Arbeiten zu Grey-box Modellierungsansätzen von Anlagen und Prozessen unterschiedlichster Art veröffentlicht. Darunter finden sich

Grey-box Modelle für mechanische,[7] oder chemische Prozesse, [8], aber auch Modelle, die in der Gebäudetechnik Anwendung finden. Motivation ist oft die Steigerung der Energieeffizienz von Gebäuden zum Beispiel durch eine Optimierung der Regelung mittels prädiktiver Regler, [9] [10], wobei für Simulationen im Gebäudebereich oft das Simulationstool TRNSYS verwendet wird. Der Modellierungsansatz dieser Arbeit greift ähnliche Konzepte auf, setzt bei der Implementierung allerdings auf das Programm MATLAB. Das folgende Kapitel beschreibt die dazu durchgeführten Arbeiten, während Kapitel 4 einen Überblick über die Simulationsergebnisse gibt.

3 Strukturierte Modellbildung

Das nachfolgende Kapitel gibt zunächst einen Überblick über die Struktur der untersuchten Wärmeversorgungsanlage und beschreibt, welchen Randbedingungen das entworfene Modell unterliegt. Abschließend wird das Gesamtmodell des Heizsystems vorgestellt und die mathematischen Gleichungen der Teilmodelle werden erläutert.

3.1 Charakterisierung der Wärmeversorgungsanlage

Die Wärmeversorgungsanlage der LMT Group Schwarzenbek beinhaltet drei dezentral angeordnete Erzeugergruppen, die Wasser mit definierter Vorlauftemperatur an verschiedenen Punkten eines Wärmeversorgungsringes einspeisen. In den hydraulischen Kreisen der Erzeuger sind Umwälzpumpen installiert, die das Wasser in den Vorlauf des Versorgungsringes pumpen. Sämtliche Verbraucher beziehen ihre Vorlauftemperatur aus dem Versorgungskreis und speisen Wasser mit unterschiedlichen Rücklauftemperaturen in den Kreis zurück. Das Zusammenspiel aus dezentraler Energieversorgung und strukturell unterschiedlichen Verbrauchertypen bildet eine komplexe Wärmeversorgungsanlage, die im Folgenden genauer charakterisiert werden soll.

3.1.1 Aufbau der Anlage

Der Wärmeversorgungsring besteht aus einer Vorlauf- und einer Rücklaufleitung, die parallel verlaufen und in einem geschlossenen Ring über das gesamte Betriebsgelände führen, was in Abbildung 3.1 dargestellt ist. An mehreren Stellen des Rings sind Heizkreisverteiler installiert, über welche Verbraucher und Erzeuger das benötigte Vorlauf- bzw. Rücklaufwasser aus dem Versorgungsring beziehen. Abbildung 3.1 zeigt eine schematische Darstellung des Rings und veranschaulicht, an welchen Stellen die Erzeuger Warmwasser einspeisen und Verbraucher Warmwasser beziehen.

Die drei Erzeugergruppen bestehen aus folgenden Komponenten:

- Heizzentrale 1 (HZ1): Drei Kessel in Kaskadenschaltung, 2x Gaskessel Viessmann Vitorond 200 und 1x Gaskessel Viessmann Vitorond mit einer Gesamtheizleistung von 600 kW
- Heizzentrale 2 (HZ2): **<kommt noch, Plenum fragen>**
- Kompressor: Drei Kompressoren in Kaskadenschaltung, **<kommt noch, Plenum fragen>**

HZ1 sichert die Wärmegrundversorgung und wird die meiste Zeit des Jahres entweder für die Warmwasserversorgung und/oder für die Heizwärmeversorgung beansprucht. Die Kompressoren erzeugen Druckluft, die für verschiedene Produktionsprozesse des Werks benötigt wird. Dabei entsteht Abwärme, die mit Hilfe von Wärmetauschern genutzt wird, um das Wasser des Rücklaufkreises auf ein höheres Temperaturniveau anzuheben und

Warmwasser mit einer maximalen Vorlauftemperatur von 72 °C in den Versorgungsring einzuspeisen. Die Laufzeit der Kompressoren und damit auch deren Beitrag zur gesamten Heizleistung ist stark von den Produktionszeiten des Betriebes abhängig. In den Sommermonaten kann die Wärmeleistung der drei Kompressoren allein sogar zur Warmwassererzeugung ausreichen. Die HZ2 wird als Wärmeerzeuger dazugeschaltet, wenn die Heizleistungen von der HZ1 und den Kompressoren nicht ausreichen.

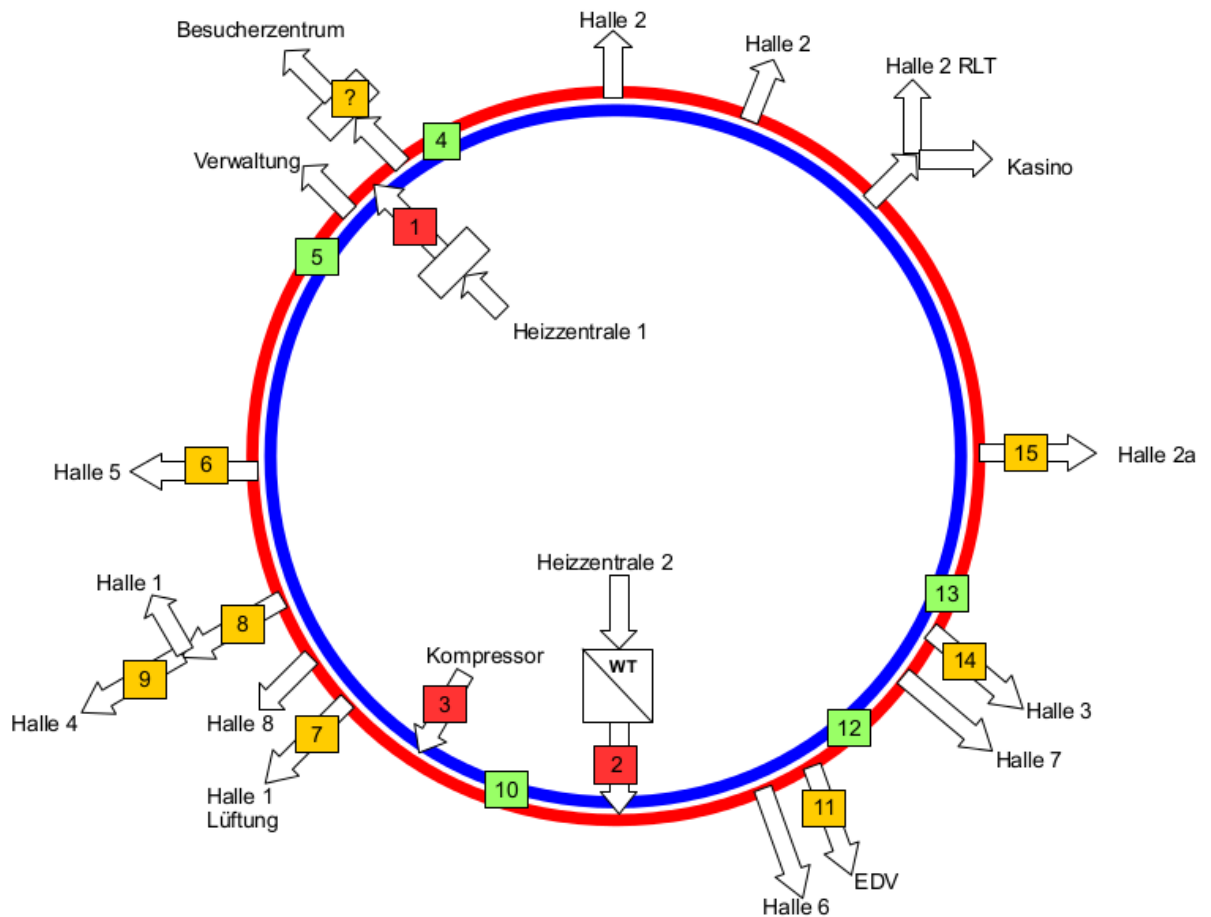


Abbildung 3.1: Schematische Darstellung der Heizanlage, [11]

Über den Versorgungsring werden zehn Hallen unterschiedlicher Größe sowie mehrere Bürogebäude und die Kantine mit Warmwasser beliefert. Der Wärmebedarf unterscheidet sich je nach Verbraucherart deutlich: Einige Produktionshallen benötigen durch die Abwärme der Maschinen während des Betriebes keine zusätzliche Heizwärme, müssen bei Produktionsstillstand jedoch auf einer Raumtemperatur von 20 - 22 °C gehalten werden, um die Präzision der Maschinen zu gewährleisten.

Je nachdem, welche Erzeuger gerade in der Wärmeversorgungsring einspeisen und wie groß der Wärmebedarf der Verbraucher ist, kommt es im Ring zu unterschiedlichen Betriebsmodi, da sich die Flussrichtung im Ring an bestimmten Punkten umkehren kann, worauf in Kapitel 3.1.4 genauer eingegangen werden soll.

3.1.2 Verfügbare Messdaten

Wärmemengenzähler wurden an insgesamt fünf Stellen des Versorgungsringes, an jedem der drei Erzeugergruppen sowie an fünf Verbrauchern durch die Firma Plenum Ingenieurgesellschaft mbH angebracht. Die Wärmemengenzähler zeichnen Vorlauftemperatur, Rücklauftemperatur und Massen- bzw. Volumenströme mit einer Abtastzeit von $T_a = 60$ Sekunden auf. Seit dem 1. Oktober 2015 existieren Messdaten, diese werden durch die IngSoft GmbH online bereitgestellt. Abbildung 3.2 zeigt die Positionierung der Messstellen. Zu beachten ist, dass nicht für jeden Verbraucher Wärmemengenzähler installiert wurden. Dadurch ist der Wärmebedarf einiger Verbraucher nicht beobachtbar und kann nur indirekt aus dem zeitlichen Wärmeleistungsverlauf im Ring abgeschätzt werden.

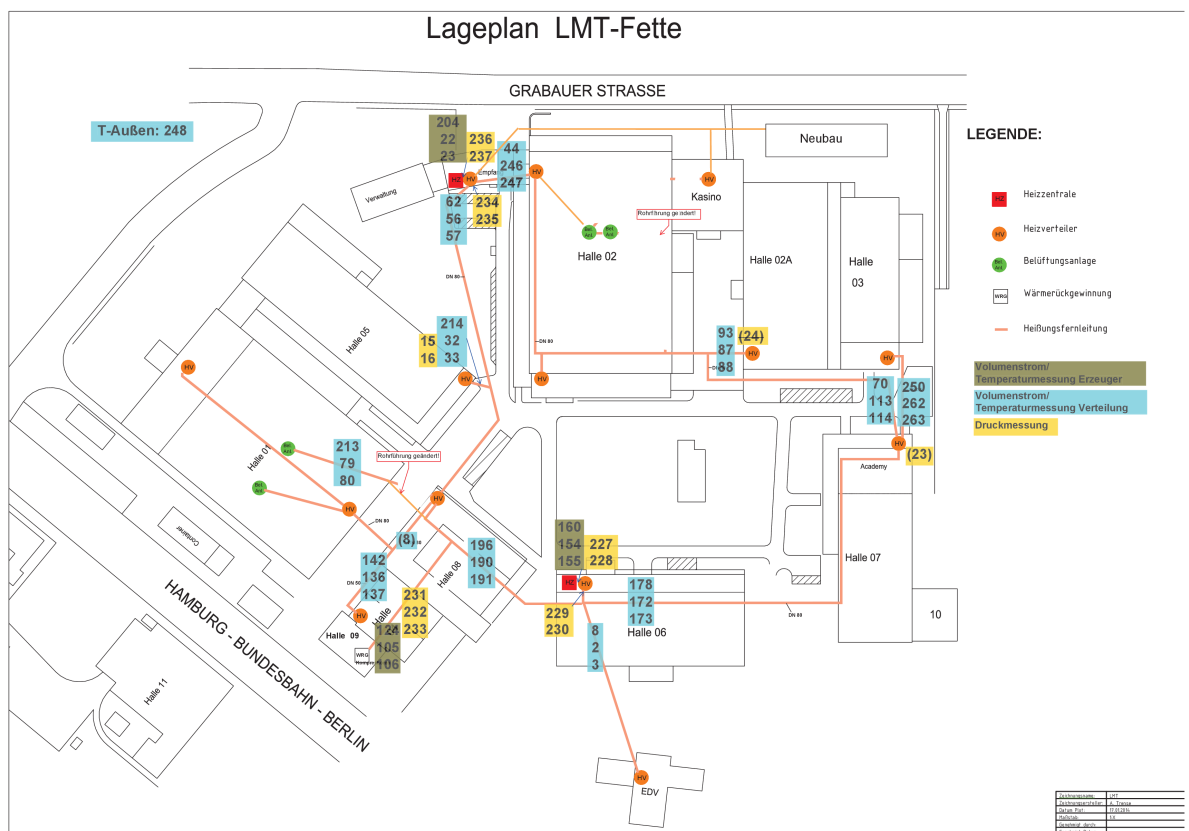


Abbildung 3.2: Lageplan der Messstellen,[12]

3.1.3 Strukturbild der Anlage

Da an fünf Punkten des Rings Messdaten aus Wärmemengenzählern zur Verfügung stehen, wurde zur Modellbildung das System vereinfacht als Fünfeck betrachtet, an dessen Ecken die drei Zustandsgrößen Vorlauftemperatur, Rücklauftemperatur und Volumenstrom existieren. In Abbildung 3.3 ist das vereinfachte Strukturbild der Anlage dargestellt. An verschiedenen Stellen entlang der Kanten des Fünfecks speisen die Erzeuger ein und Ver-

braucher beziehen die benötigte Vorlauftemperatur aus dem Fünfeck. Gibt es mehrere Verbraucher zwischen zwei Eckpunkten des Fünfecks, so werden diese zu einem Gesamtverbraucher zusammengefasst. Im weiteren Verlauf der Arbeit werden die Eckpunkte des Fünfecks als $P_1 \dots P_5$ bezeichnet, nummeriert im Uhrzeigersinn beginnend mit Punkt P_1 in der rechten oberen Ecke. **Hier: grober Entwurf des Diagramms, Ausarbeitung kommt noch**

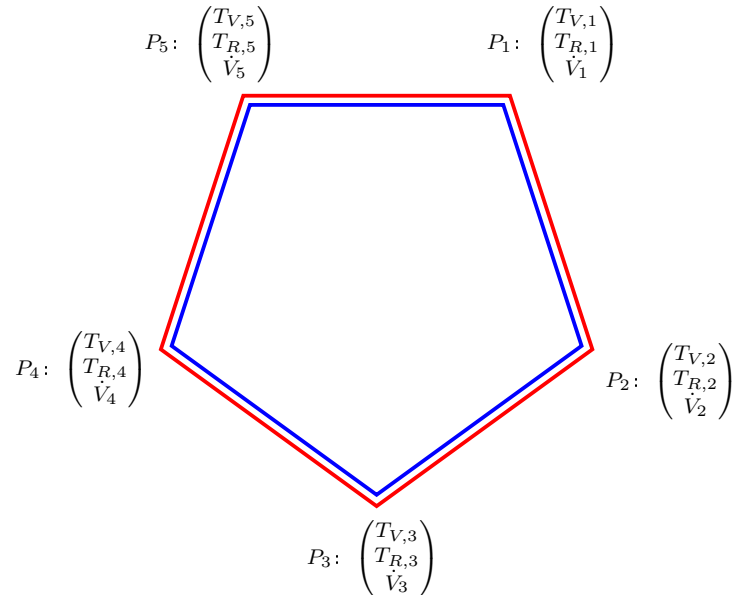


Abbildung 3.3: vereinfachtes Strukturbild der Anlage

3.1.4 Betriebsmodi der Anlage

Verschiedene Faktoren bewirken an einigen Punkten des Wärmeversorgungsringes eine Änderung der Fließrichtung. Die Umkehr der Fließrichtung wird in den Messdaten durch eine Vorzeichenumkehr des Volumen- bzw. Massenstroms abgebildet. Im Versorgungsring entsprechen positive Volumenströme einer Fließrichtung im Uhrzeigersinn, negative Volumenströme einer Fließrichtung gegen den Uhrzeigersinn. Welches Vorzeichen der Volumenstrom in jedem der Eckpunkte der als Fünfeck vereinfachten Wärmeversorgungsanlage zu einem gegebenen Zeitpunkt besitzt, bestimmt den in den nachfolgenden Kapiteln Betriebsmodus genannten Zustand der Anlage. Wird für alle Punkt P_i angenommen, dass zu jedem Zeitpunkt entweder ein positiver oder ein negativer Volumenstrom existiert, können sich theoretisch $2^5 = 32$ verschiedene Betriebsmodi einstellen. Die Anzahl der tatsächlich beobachteten Betriebsmodi liegt jedoch weit unter dieser Zahl, wie in Kapitel 3.2.1 genauer erläutert wird.

Für die Modellbildung spielt die Fließrichtung eine entscheidende Rolle. Die Wechsel der Betriebsmodi, also die Änderung der Fließrichtungen in mindestens einem Punkt, lassen sich durch zwei unterschiedliche Effekte erklären, worauf nachfolgend genauer eingegangen werden soll.

Intrinsische Änderung der Fließrichtung

Der Volumenstrom des Wassers im Versorgungsring wird durch den Betrieb der Erzeuger- und Verbraucherpumpen bestimmt. So kann es vorkommen, dass sich an einigen Punkten des Versorgungsringes die Fließrichtung des Wassers umkehrt, wenn eine Änderung der Pumpleistung erfolgt. Dies geschieht beispielsweise, wenn eine Heizzentrale eingeschaltet wird, da das im Kessel erwärmte Wasser mit dem von der Umwälzpumpe des Erzeugerkreises vorgegebenen Volumenstrom in den Versorgungsring eingespeist wird. Wird die Heizzentrale abgeschaltet, stellt auch die Pumpe den Betrieb ein, um kein kaltes Wasser in den Vorlauf des Versorgungsringes einzuspeisen.

Änderung der Fließrichtung durch Abriegelung des Rings

Neben der Umkehr der Fließrichtung, die durch Erzeuger- und Verbraucherpumpen beeinflusst wird und sich im laufenden Betrieb einstellt, kann der Ring ein unterschiedliches hydrodynamisches Verhalten durch Eingriffe der Haustechnik aufweisen. So wurde im Winter 2015/2016 die Entscheidung getroffen, den Versorgungsring mit Hilfe eines Schiebers an der Stelle zwischen Halle 7 und Halle 6 und teilweise auch zwischen Halle 8 und Halle 5 (siehe Abbildung 3.2) zu unterbrechen. Die daraus resultierenden veränderten Volumenströme beschreiben ein anderes Systemverhalten, was in der Modellbildung berücksichtigt werden muss.

3.2 Randbedingungen

Für die Modellbildung und anschließende Validierung wurden hauptsächlich Messdaten aus dem Zeitraum vom 11. April 2016 bis 05. August 2016 genutzt. Diese Einschränkung wurde vor allem auf Grundlage der zur Verfügung stehenden Betriebsmodi des Ringes getroffen, was im Folgenden genauer erläutert werden soll.

3.2.1 Untersuchte Modi

Die in dieser Arbeit durchgeführte Modellbildung sollte in erster Linie das Systemverhalten des geschlossenen Wärmeversorgungsringes untersuchen. Zwischen Halle 6 und Halle 7 wurde der Ring bis zum 11. April 2016 durch einen Schieber getrennt, wodurch das System ein anderes Systemverhalten aufweist. Messdaten vor dem 11. April 2016 wurden daher nicht zur Parameteridentifikation genutzt.

Von den in 3.1.4 erwähnten 32 theoretisch möglichen Betriebsmodi stellten sich im untersuchten Zeitraum nur drei unterschiedliche Modi ein. Tabelle 1 zeigt die beobachteten Modi, wobei die positive Volumenströme am entsprechenden Punkt mit einem + und negative Volumenströme mit einem – gekennzeichnet sind. Da die HZ2 zu diesem Zeitpunkt aufgrund von milden Außentemperaturen schon nicht mehr im Betrieb war, konnte der Einfluss der HZ2 ebenfalls nicht mehr genauer untersucht werden.

Tabelle 1: Beobachtete Betriebsmodi im untersuchten Zeitraum

Betriebsmodus	\dot{V}_1	\dot{V}_2	\dot{V}_3	\dot{V}_4	\dot{V}_5
1	+	+	+	+	−
2	+	+	−	+	−
3	+	+	−	+	+

3.2.2 Qualität der Messdaten

Bei der Auswertung der Daten hat sich gezeigt, dass einige Durchflussmessungen mit falscher oder gar ohne Kalibrierung durchgeführt werden. Die genutzten Messdaten wurden nach Empfehlung der Plenum Ingenieurgesellschaft mit Korrekturfaktoren versehen, [13]. Einzelne Durchflusswerte, die keinen Messwert (NaN) oder unplausible Messwerte im Bereich $\pm 10^5 \text{ m}^3 \text{ h}^{-1}$ aufweisen, wurden durch lineare Interpolation mit Hilfe des Matlab-Befehls `interp1` ersetzt.

Die Volumenströme an den Punkten P_2 und P_3 des Fünfecks sind mit großen Unsicherheiten behaftet, was von der Plenum Ingenieurgesellschaft an P_2 mit suboptimaler Anbringung der Sensoren und an Punkt P_3 mit stark wechselnden Änderungen der Fließrichtung begründet wurde, [14]. Die Vor- und Rücklauftemperaturen an den Punkten P_1 und an der Messstelle zur HZ1 zeigen ca. 5°C niedrigere Temperaturen als erwartet an, was darauf zurückzuführen ist, dass die Messstellen aufgrund der baulichen Gegebenheiten vor Ort nicht optimal angebracht werden konnten und die Tauchfühler nicht vollständig in das Rohr eintauchen. Da keine Referenzwerte zu den Vorlauf- und Rücklauftemperaturen der genannten Stellen existieren, wurde keine Offsetbereinigung durchgeführt.

3.3 Modellbeschreibung

Das Modell der Wärmeversorgungsanlage soll später Teil eines prädiktiven Reglers sein. Dabei wurde besonderer Augenmerk bei der Modellentwicklung darauf gelegt, eine Anpassung des Modells an die verschiedenen Betriebsmodi zu ermöglichen. Mit Hilfe des Modells ist es möglich, die drei beobachtbaren Zustandsgrößen Vorlauftemperatur, Rücklauftemperatur und Volumenstrom jedes Knotenpunktes P_i mit $i = 1, \dots, 5$ des Fünfecks für die folgenden sieben Tage zu berechnen. Das Gesamtmodell ist dabei aus drei Teilmodellen zusammengesetzt:

- einem statischen Teilmodell, das die Hydrodynamik des Systems - also die Volumenströme \dot{V}_i - abbildet
- einem dynamischen Teilmodell, welches die thermodynamischen Zustandsgrößen berechnet und wiederum unterteilt ist in zwei Teilmodelle:
 - ein Modell zur Berechnung der Vorlauftemperatur $T_{V,i}$ in Abhängigkeit vom Betriebsmodus bzw. zur Fließrichtung des Volumenstroms,

- ein Verbrauchermodell, in dem die außentemperaturabhängige Wärmeleistung \dot{Q}_i Einfluss findet.

Damit sind alle Größen zur Berechnung der Rücklauftemperatur $T_{R,i}$ nach (2.1) bekannt, so dass diese anhand einer statischen nichtlinearen Funktion berechnet werden kann.

In Tabelle 2 sind die Eingangs-, Ausgangs- sowie Störgrößen des Modells aufgeführt. Als Teil eines prädiktiven Reglers würden $T_{V,HZi}$ und \dot{V}_{HZi} von einem Kesselmodell vorgegeben werden. Die Vorlauftemperatur und der Volumenstrom des Kompressors wird ebenfalls zur Berechnung der Zustände des Modells benötigt, allerdings wird der Kompressor in Abhängigkeit zur Produktion betrieben und ist somit nicht regelbar. Die Inputs des Kompressor werden daher im weiteren Verlauf als messbare Störgrößen betrachtet.

Tabelle 2: Eingangs- und Ausgangsgrößen des Modells

Eingangsgrößen	$T_{V,HZ1}, T_{V,HZ2}, \dot{V}_{HZ1}, \dot{V}_{HZ2}, T_A$
Ausgangsgrößen	$T_{V,i}, \dot{V}_i, T_{R,i}$
Störgrößen	$T_{V,Kompressor}, \dot{V}_{Kompressor}$

3.3.1 Statisches Volumenstrommodell

Die Untersuchung der Volumenströme im Versorgungsring hat ergeben, dass das System anhand eines statischen Modells

$$(\dot{V}_1 \quad \dot{V}_2 \quad \dot{V}_3 \quad \dot{V}_4 \quad \dot{V}_5) = (\dot{V}_{HZ1} \quad \dot{V}_{HZ1} \quad \dot{V}_{Kompressor}) \cdot \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \end{bmatrix} \quad (3.1)$$

ausreichend genau beschrieben werden kann. Lange Rohrleitungen über das Gelände und eine Veränderung des Rohrvolumens in den Heizkreisverteiltern entsprechen zwar hydrodynamischen Energiespeichern, die ein dynamisches Volumenstrommodell rechtfertigen könnten. Die Annäherung durch ein statisches Modell innerhalb des Abtastzeitraums von 60 Sekunden zeigt jedoch ausreichende Genauigkeit, um als Modell für einen Regler genutzt zu werden. Die Berechnung der Volumenströme erfolgt zudem entkoppelt von den thermodynamischen Zustandsgrößen des Wärmeversorgungsringes, da die Temperaturabhängigkeit der Druckverluste entlang der Rohre ebenfalls für den betrachteten Abtastzeitraum vernachlässigt werden kann.

3.3.2 Modell der Vorlauftemperatur

Die Vorlauftemperatur $T_{V,i}$ wird in Abhängigkeit zur Fließrichtung des Heizwasserstroms über die Vorlauftemperatur des zuvor durchflossenen Punktes oder durch die Vorlauf-

temperatur eines Erzeugers oder mehrerer Erzeuger berechnet. Damit ergeben sich fünf diskrete Zustandsraummodelle

$$x_{V,i}(k+1) = A_{V,i} x_{V,i}(k) + B_{V,i} u_{V,i}(k) + K_{V,i} e_{V,i}(k) \quad (3.2a)$$

$$y_{V,i}(k) = C_{V,i} x_{V,i}(k) + e_{V,i}(k), \quad (3.2b)$$

für die fünf Vorlauftemperaturen. $T_{V,1}$ wird in allen untersuchten Modi lediglich durch die Vorlauftemperatur $T_{V,HZ1}$ der HZ1 beeinflusst. Für $T_{V,4}$ überwiegt im beobachteten Zeitraum der Einfluss der Wärmeleistung des Kompressor und der HZ2. $T_{V,2}$, $T_{V,3}$ und $T_{V,5}$ lassen sich durch Fallunterscheidungen je nach Fließrichtung berechnen durch

$$\begin{aligned} u_{V,i} &= T_{V,HZ1} && \text{für } i = 1, \\ u_{V,i} &= \begin{cases} T_{V,i-1} & \text{für } \dot{V}_i > 0 \\ T_{V,i+1} & \text{für } \dot{V}_i < 0 \end{cases} && \text{für } i = 2, 3, \\ u_{V,i} &= \begin{pmatrix} T_{V,Kompressor} \\ T_{V,HZ2} \end{pmatrix} && \text{für } i = 4, \\ u_{V,i} &= \begin{cases} T_{V,i-1} & \text{für } \dot{V}_i > 0 \\ T_{V,HZ1} & \text{für } \dot{V}_i < 0 \end{cases} && \text{für } i = 5. \end{aligned}$$

Die Systemmatrizen $A_{V,i}$, $B_{V,i}$ und $C_{V,i}$ werden mit Hilfe der in 2.3.2 beschriebenen Methode der Subspace Identifikation aus Messdaten geschätzt. Dabei wurde dem Algorithmus eine Systemordnung der Größe 2 vorgegeben.

3.3.3 Modell der Wärmeleistung

Die Wärmeleistung \dot{Q}_n an jedem Punkt des Fünfecks wird anhand der Vorlauftemperatur $T_{V,n}$ im selben Punkt und der Außentemperatur T_A berechnet. Das Modell wird durch das Zustandsraummodell

$$x_{q,i}(k+1) = A_{q,i} x_{q,i}(k) + B_{q,i} u_{q,i} + K_{q,i} e_{q,i}(k), \quad (3.3a)$$

$$y_{q,i}(k) = C_{q,i} x_{q,i}(k) + e_{q,i}(k) \quad (3.3b)$$

beschrieben mit den Eingangsgrößen

$$u_{q,i} = \begin{pmatrix} T_A \\ T_{V,i} \end{pmatrix} \quad \text{für } i = 1, \dots, 5. \quad (3.4)$$

Die Parameter des diskreten Zustandsraummodells werden ebenfalls mittels Subspace Identifikation ermittelt, die Systemordnung wird durch den Algorithmus abgeschätzt. Bei diesem Ansatz spiegelt sich der Verlauf des Wärmebedarfs der Verbraucher lediglich durch eine Außentemperaturabhängigkeit wieder.

Ein weiterer Ansatz bestand in der Abschätzung von Wärmeprofilen. Dazu wurden die Wärmemleistungen, welche die Verbraucher aus dem Versorgungskreis entziehen, über einen vorgegebenen Zeitraum gemittelt. Die gemittelten Werte sollten idealerweise eine geringe Abweichung vom tatsächlich gemessenen Wärmebedarf aufweisen, um eine brauchbare Vorhersage des Verbraucherverhaltens zu liefern. Durch die sehr große Streuung der gemessenen Wärmebedarfe wiesen die gemittelten Werte allerdings hohe Standardabweichungen auf, daher wurde dieser Ansatz verworfen. Die Schätzung des Wärmebedarfs anhand einer Black-box liefert zwar bessere, aber insgesamt ebenfalls recht ungenaue Simulationsergebnisse, was in 4.2.3 genauer beleuchtet wird.

3.3.4 Modell der Rücklauftemperatur

Gemäß (2.1) gilt für die Temperaturdifferenz an jedem Knotenpunkt des Fünfecks:

$$\Delta T_i = T_{V,i} - T_{R,i} = \frac{\dot{Q}_i}{c_w \cdot \rho \cdot \dot{V}_i} \quad (3.5)$$

Aus \dot{Q}_n , \dot{V}_n und $T_{V,n}$ kann nun direkt $T_{R,n}$ berechnet werden mittels

$$T_{R,i} = T_{V,i} - \frac{\dot{Q}_i}{c_w \cdot \rho \cdot \dot{V}_i} \quad \text{für } i = 1, \dots, 5. \quad (3.6)$$

In diesem Modell spiegelt sich die Nichtlinearität des Systems wider, wobei durch vorheriger Berechnung von $T_{V,i}$, \dot{V}_i und \dot{Q}_i eine statische Nichtlinearität angenommen wird.

Ein zweiter Ansatz bestand darin, die Temperaturdifferenz ΔT_i über das Verfahren der Subspace Identifikation abzuschätzen. Dieser Ansatz entspricht einer Linearisierung des nichtlinearen Zusammenhangs, der in (3.5) ersichtlich ist. Das Modell wird beschrieben durch das Zustandsraummodell

$$x_{\Delta T,i}(k+1) = A_{\Delta T,i} x_{\Delta T,i}(k) + B_{\Delta T,i} u_{\Delta T,i} + K_{\Delta T,i} e_{\Delta T,i}(k) \quad (3.7a)$$

$$y_{\Delta T,i}(k) = C_{\Delta T,i} x_{\Delta T,i}(k) + e_{\Delta T,i}(k) \quad (3.7b)$$

mit den Eingangsgrößen

$$u_{\Delta T,i} = \begin{pmatrix} \dot{Q}_i \\ (c_w \rho \dot{V}_i)^{-1} \end{pmatrix} \quad \text{für } i = 1, \dots, 5. \quad (3.8)$$

3.3.5 Blockschaltbild

4 Parameteridentifikation und Validierung

Dieses Kapitel beschreibt die Parameteridentifikation der im vorangegangenen Kapitel vorgestellten Modelle. Um zu überprüfen, ob und wie gut die parametrisierten Modelle das Systemverhalten widerspiegeln, wurde eine Validierung durch den Vergleich von simulierten und gemessenen Daten durchgeführt. Die Ergebnisse der Validierung sowie die Simulationsergebnisse des Gesamtmodells werden im Anschluss an die Parameteridentifikation vorgestellt und erläutert.

4.1 Parameteridentifikation der Teilsysteme

Die in 3.3 vorgestellten Modelle beschreiben zunächst nur allgemein das Systemverhalten der Wärmeversorgungsanlage. Um das Verhalten der Anlage bei gegebenen Eingangsgrößen möglichst genau vorhersagen zu können, müssen die Parameter der Zustandsraummodelle und des statischen Volumenstrommodells ermittelt werden.

Die für die Parametrisierung jedes Teilmodells genutzten Eingangs- und Ausgangsgrößen bestehen aus einem Satz von Messdaten, der über einen Zeitraum von 72 Stunden mit einer Abtastzeit von 60 Sekunden aufgenommen wurde. Die über diesen Zeitraum erhaltenen Modellparameter zeigen für einige Tage ausreichend genaue Simulationsergebnisse, wobei eine größer werdende Abweichung zwischen Simulations- und Messdaten zu erkennen ist, je weiter die Parametrisierung in der Vergangenheit liegt. Daher wurde für das Modell ein adaptiver Ansatz gewählt, bei dem in regelmäßigen Abständen eine erneute Parametrisierung der Teilmodelle stattfindet, um eine eventuelle Veränderung des Systemverhaltens abbilden zu können. Vorgabe für das Gesamtmodell war eine hinreichend genaue Vorhersage für einen Zeitraum von 7 Tagen.

Um eine Abschätzung der Qualität der Parameter zu erhalten, wurde der Grad der Übereinstimmung zwischen Simulationsdaten y und Messdaten y_{mess} durch den Normalized Root Mean Square Error (NRMSE)

$$fit = 100 \cdot \left(1 - \frac{\|y_{mess} - y\|_2}{\|y_{mess} - \hat{y}_{mess}\|_2} \right) \quad (4.1)$$

über die Matlab Funktion `goodnessOfFit` ermittelt. Dabei entspricht \hat{y}_{mess} dem arithmetischen Mittelwert der Messdaten und $\|x\|$ der euklidischen Norm

$$\|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^N |x_i|^2}. \quad (4.2)$$

Eine perfekte Übereinstimmung wird durch einen Wert von $fit = 100\%$ ausgedrückt. Je negativer fit , desto schlechter ist die Übereinstimmung zwischen Simulation und Messung.

4.1.1 Parametrisierung des statischen Volumenstrommodell

Das Volumenstrommodell nach (3.1) wurde durch Lösung des Minimierungsproblems nach der Methode der kleinsten Quadrate parametrisiert. Hierfür wurde die MATLAB Funktion

Tabelle 3: Vergleich der Übereinstimmung zwischen Simulation und Messdaten anhand des NRMSE bei verschiedenen Vorgaben der Systemordnung. Die Simulation wurde mit Messergebnissen aus dem Zeitraum vom 16.04.2016 - 23.04.2016 verglichen.

Systemordnung	NRMSE				
	$T_{V,1}$	$T_{V,2}$	$T_{V,3}$	$T_{V,4}$	$T_{V,5}$
$n = 2$	83.17	-12.11	25.24	52.53	80.34
$n = \text{'best'}$	84.54	9.735	27.19	72.92	59.55

`mldivide` bzw. der Operator \backslash genutzt, welcher zur Lösung des Problems eine QR-Zerlegung nutzt, [15].

4.1.2 Parametrisierung der dynamischen Teilmodelle

Für die Vorlauftemperatur wurde wie in Kapitel 3.3.2 erwähnt eine Systemordnung von $n = 2$ vorgegeben. Die Funktion `n4sid` der SYSTEM IDENTIFICATION TOOLBOX von MATLAB errechnet mit der Option `'best'` die Systemordnung selbständig, wobei die so ermittelten Systemordnungen für die Vorlauftemperatur in der Regel zwischen $n = 2$ und $n = 6$ lagen. Tabelle 3 zeigt, dass zwischen den Simulationsergebnissen bei automatisch ermittelter Systemordnung und einer vorgegebenen Systemordnung von $n = 2$ keine signifikant besseren Vorhersageergebnisse erzielt werden können. In einigen Fällen war die Übereinstimmung zwischen Simulation und Messdaten bei höherer Systemordnung sogar schlechter.

Das Modell der Wärmemenge wurde ebenfalls mit Hilfe der `n4sid` Funktion parametrisiert. Allerdings wurde hier auf eine Festlegung der Systemordnung verzichtet und die von der Funktion ermittelte Systemordnung genutzt.

4.2 Validierung der Teilsysteme

Die Validierung der parametrisierten Modelle erfolgte durch einen Vergleich von Messdaten und Vorhersageergebnissen. Zu diesem Zweck wurden als Modelleingangsgrößen Daten verwendet, die nicht innerhalb aus demselben Zeitraum stammen, der für die Parametrisierung genutzt wurde.

4.2.1 Volumenstrom

Abbildung 4.1 zeigt die über mit Hilfe des statischen Teilmodells simulierten Volumenströme $\dot{V}_1 \dots \dot{V}_5$ für einen Zeitraum von 7 Tagen. Für \dot{V}_1 , \dot{V}_2 und \dot{V}_5 lassen sich gute Simulationsergebnisse erzielen, während \dot{V}_3 und \dot{V}_4 teilweise starke Abweichungen von den Messwerten zeigen. Bei diesen Messstellen werden insgesamt geringere Volumenströme als an den anderen Punkten des Fünfecks gemessen, weshalb auch die Fehlerstreuung

höher ausfällt **PRÜFEN!!!** Aus dem Messbericht der Plenum Ingenieurgesellschaft geht außerdem hervor, dass die Messdaten zu \dot{V}_3 mit großen Unsicherheiten behaftet sind, weshalb keine genaue Aussage über die Qualität der Simulationsergebnisse an diesem Punkt getätigt werden kann, [13].

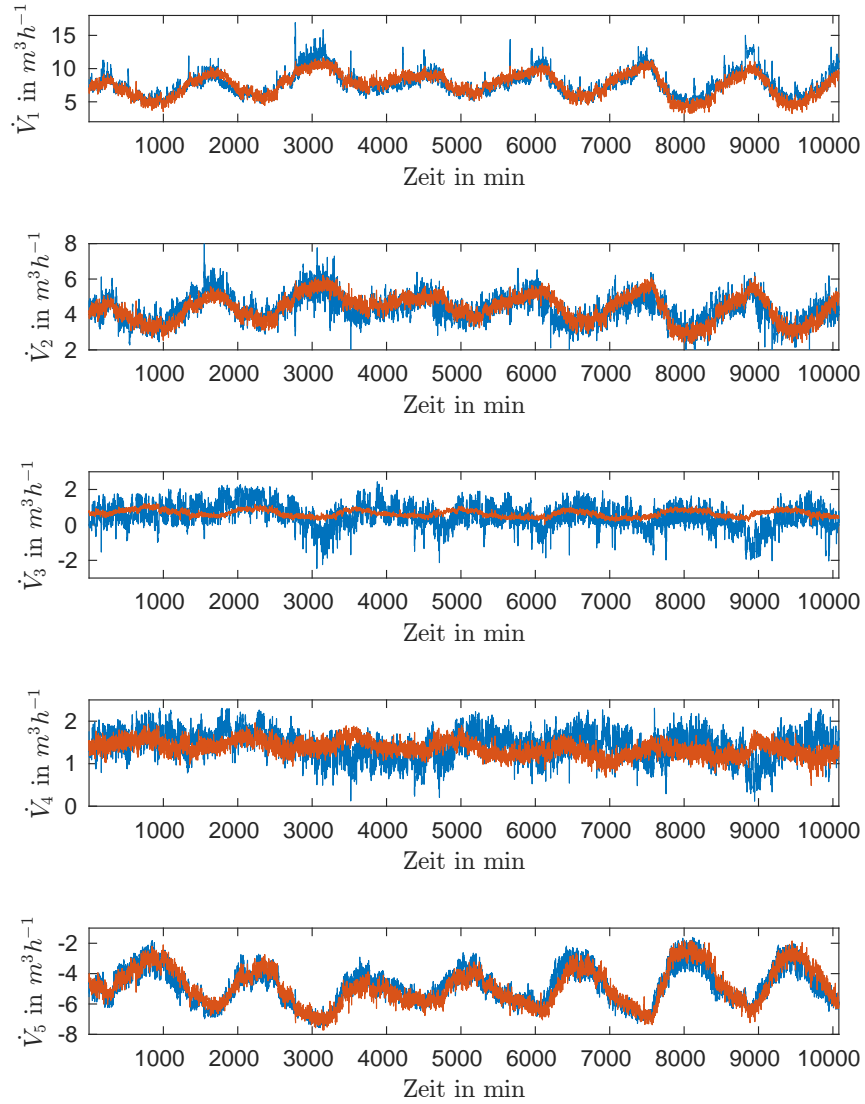


Abbildung 4.1: Ergebnis der Simulation von \dot{V}_1 bis \dot{V}_5 . Vergleich von Messdaten (blau) und berechneten Werten (orange).

4.2.2 Vorlauftemperatur

Durchgehend gute Simulationsergebnisse werden für $T_{V,1}$ erzielt. Der Einfluss der Vorlauftemperatur der HZ1 ist für $T_{V,1}$ in allen untersuchten Betriebsmodi groß, daher lässt sich die Vorlauftemperatur in Punkt P_1 sehr gut allein durch $T_{V,HZ1}$ beschreiben wie Abbildung 4.1 zeigt. In Betriebsmodus 1 und 2 wird $T_{V,5}$ ebenfalls durch die Vorlauftem-

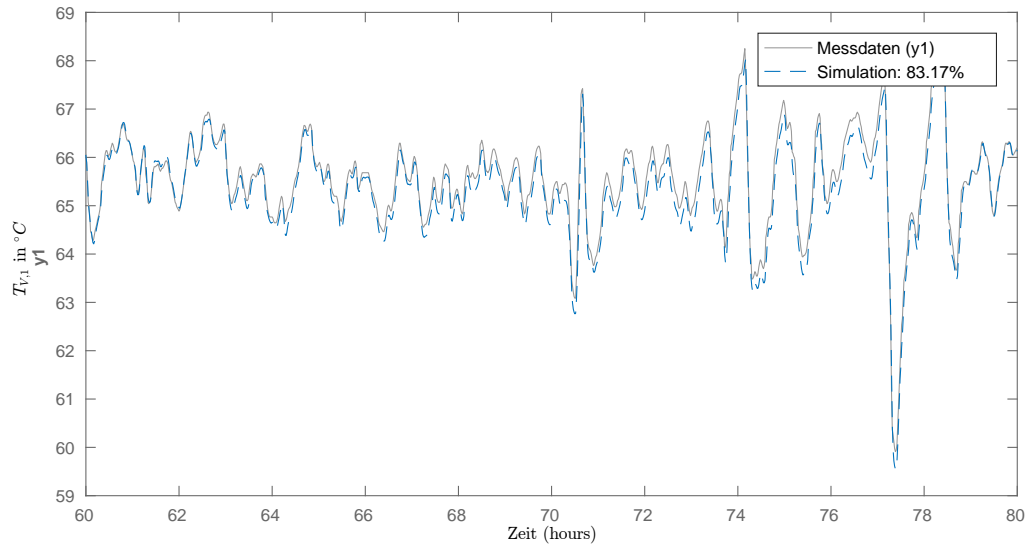
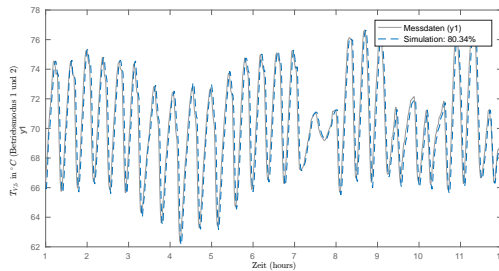
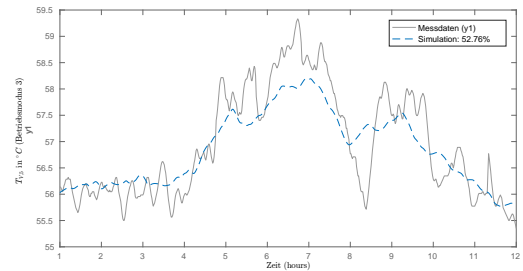


Abbildung 4.2: Ausschnitt der Simulationsergebnisse zu $T_{V,1}$.

peratur der HZ1 beschrieben und zeigt ähnlich gute Ergebnisse. Sobald das System im Betriebsmodus 3 betrieben wird und eine Umkehr der Fließrichtung stattfindet, wird $T_{V,5}$ gemäß 3.2b durch $T_{V,4}$ berechnet. In Abbildung 4.3 sind die Simulationsergebnisse für beide Fließrichtungen dargestellt. Für den Betriebsmodus 3 erzielt die Simulation schlechtere Übereinstimmungen, was auf eine ungenügende Beschreibung allein durch $T_{V,4}$ hindeuten kann. Im untersuchten Zeitraum wurden nur wenige Fließrichtungswechsel am Punkt P_5 beobachtet, so dass eine genauere Analyse der Wechselwirkungen nicht weiterverfolgt werden konnte.



(a) $T_{V,5}$ im Betriebsmodus 1



(b) $T_{V,5}$ im Betriebsmodus 3

Abbildung 4.3: Vergleich der Vorhersageergebnisse für $T_{V,5}$ bei verschiedenen Fließrichtungen. Das Modell zeigt für negative Fließrichtung an P_5 bessere Ergebnisse (a) als für positive Fließrichtungen (b).

Vergleicht man die Simulationsergebnisse für $T_{V,2}$ mit den Messdaten, lässt sich ein ähnlicher Signalverlauf erkennen, der aber zeitlich versetzt ist. Dies könnte darauf hindeuten,

dass sich für $T_{V,2}$ bessere Simulationsergebnisse unter Berücksichtigung eines Totzeitübertragungsgliedes erzielen lassen könnten. Dies könnte ein Ansatz für eine weiterführende Optimierung des Modells sein. Für $T_{V,3}$ lassen sich für die meisten Zeiträume nur schlechte

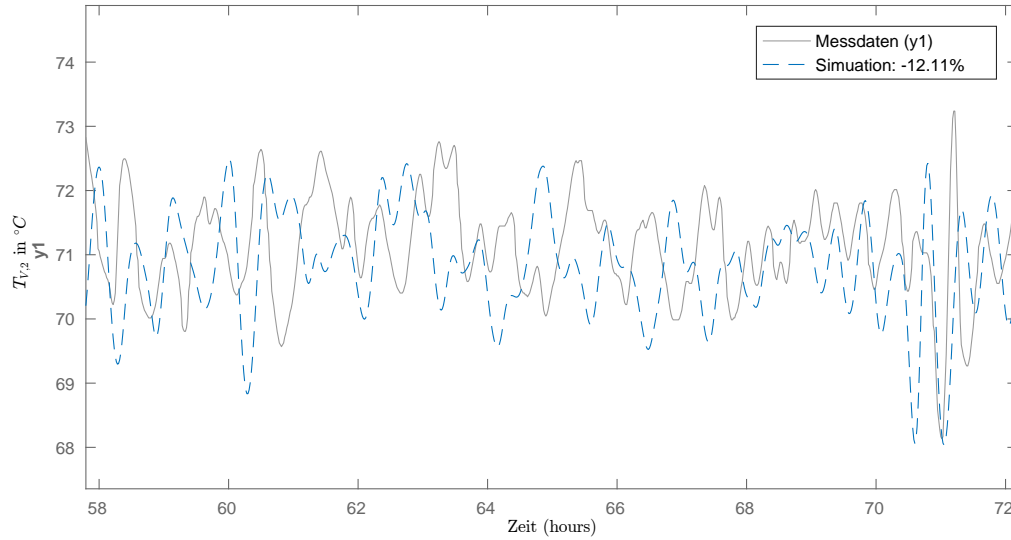
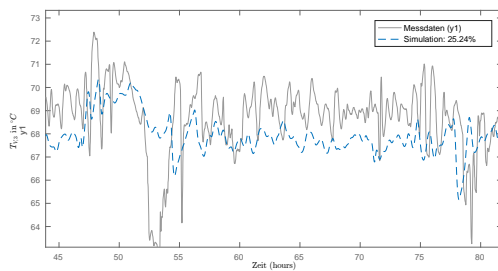
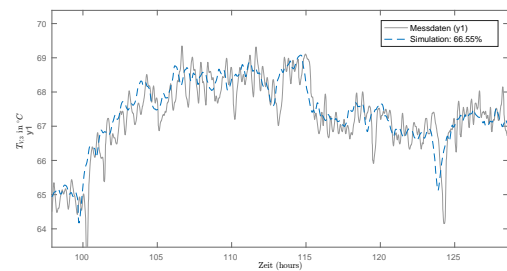


Abbildung 4.4: Ausschnitt der Simulationsergebnisse zu $T_{V,2}$.

Simulationsergebnisse erzielen, da ein häufiger Fließrichtungswechsel stattfindet, teilweise geschieht dies mehrmals am Tag. Da die Implementation des Modells in MATLAB keine automatisierte Umstellung der Parameter bei einem Wechsel des Betriebsmodus vorsieht. Abbildung 4.5 zeigt einen Vergleich der Simulationsergebnisse für $T_{V,3}$ für den Zeitraum vom 16.04.2016 bis 23.04.2016, in dem häufige Fließrichtungswechsel stattfanden, mit den Simulationsergebnisse vom 07.07.2016 bis 17.07.2016, in dem die Anlage im Betriebsmodus 2 lief.



(a) $T_{V,3}$ bei häufigem Wechsel der Fließrichtung



(b) $T_{V,5}$ bei konstanter Fließrichtung

Abbildung 4.5: Vergleich der Vorhersageergebnisse für $T_{V,3}$ bei häufigen Fließrichtungswechseln (a) und bei konstanter Fließrichtung (b)

Für $T_{V,4}$ werden durch das Modell durchgehend gute Vorhersageergebnisse mit NRMSE-Werten von rund 50 - 60 % erzielt.

4.2.3 Wärmeleistung

Da die Wärmeleistung mittels Black-box lediglich durch eine Abhängigkeit von der Außentemperatur und der Vorlauftemperatur im selben Punkt abgeschätzt wird, liefert die Simulation erwartungsgemäß vergleichsweise schlechte Vorhersageergebnisse. Auffällig ist, dass für die Simulationen von \dot{Q}_1 , \dot{Q}_2 und \dot{Q}_5 insgesamt etwas bessere Übereinstimmungen zwischen Simulation und Messdaten erzielt werden können als für die Simulationen von \dot{Q}_3 und \dot{Q}_4 im selben Zeitraum, wie 4.6 und 4.7 zeigen. Für die Wärmeleistungen \dot{Q}_3 und \dot{Q}_4

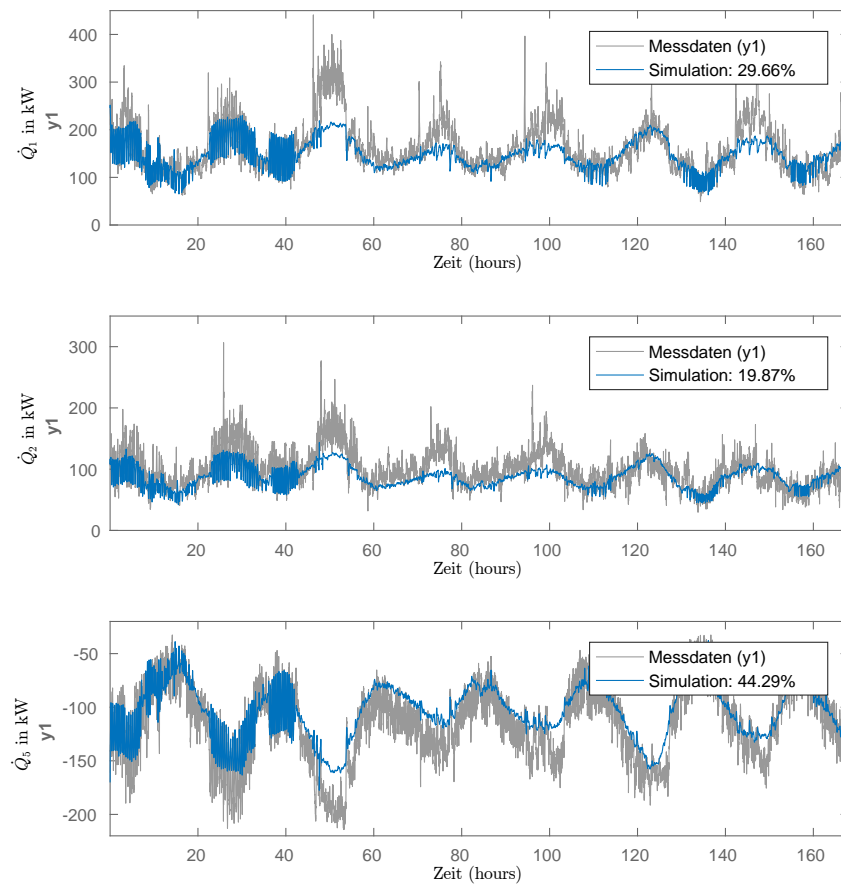


Abbildung 4.6: Vergleich der Vorhersageergebnisse für \dot{Q}_1 , \dot{Q}_2 und \dot{Q}_5 . Der NRMSE liegt im Bereich von ca. 20 % für alle drei Simulationen

werden insgesamt niedrigere Werte gemessen als für die anderen drei Wärmeleistungen, was vor allem auf die geringen Volumenströme in diesen Punkten zurückzuführen ist. Solch niedrige Volumenströme und die damit verbundenen niedrigen Wärmeleistungen könnten auf eine Unterversorgung der Verbraucher hindeuten, wobei der untersuchte Zeitraum für

die Validierung am 11.04.2016 begann und damit bereits nicht mehr innerhalb der Heizperiode lag. Eine eventuelle Unterversorgung würde bei milden Außentemperaturen nicht mehr so stark auffallen wie bei sehr niedrigen Außentemperaturen. Sollte tatsächlich durch zu geringe Volumenströme weniger Wärmeleistung an den Punkten P_3 und P_4 abgenommen werden können, als tatsächlich von den Verbrauchern benötigt wird, sind auch die Simulationsergebnisse wenig aussagekräftig. Die Wärmeleistungsmodelle wurden anhand von Messdaten trainiert, ein fehlerhafter Betrieb der Anlage würde sich demnach auch in den Parametern des Modells widerspiegeln. Zur Verbesserung der Vorhersage und eventuell auch zur Fehlererkennung wäre eine Analyse des tatsächlichen Verbraucherverhaltens empfehlenswert.

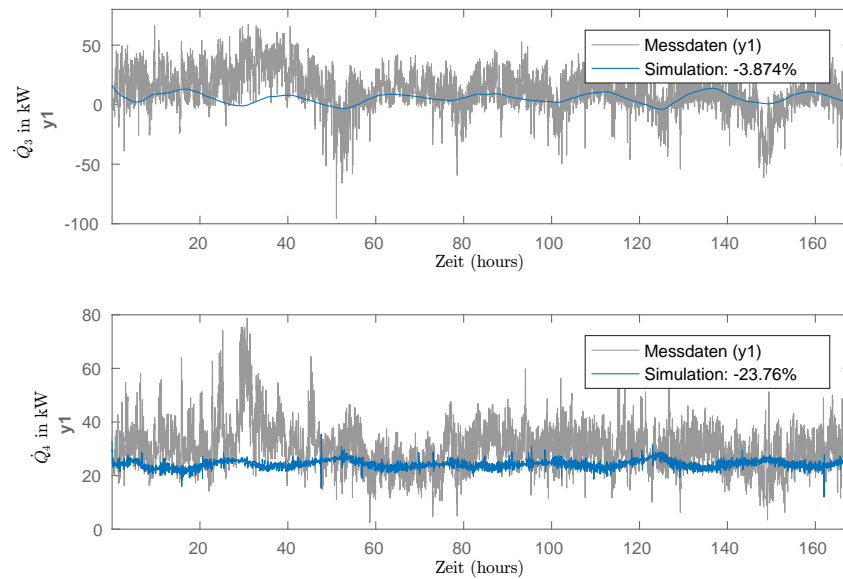


Abbildung 4.7: Vergleich der Vorhersageergebnisse für \dot{Q}_3 und \dot{Q}_4 . Der NRMSE liegt im Bereich für beide Simulationen im negativen Bereich weist deutlich schlechtere Übereinstimmung mit den Messdaten auf als die Simulationen für \dot{Q}_1 , \dot{Q}_2 und \dot{Q}_5

4.3 Simulationsergebnisse des Gesamtmodells

Das Gesamtmodell wurde evaluiert, indem die in Tabelle 2 beschriebenen Eingangs- und Störgrößen dem Modell als Eingangssignale vorgegeben wurden. Die simulierten Ausgangssignale wurden aufgezeichnet und mit realen Messdaten verglichen, um die Qualität der Modellierung abzuschätzen. Die Eingangssignale entsprechen Messdaten aus dem untersuchten Zeitraum vom 11. April 2016 bis 05. August 2016. Dabei wurde darauf geachtet, keine Messdaten zu nutzen, die ebenfalls zur Parameteridentifikation verwendet wurden. Die folgenden Kapitel beschreiben die Implementierung des Modells in MATLAB, geben einen Überblick über die Validierungsergebnisse und befassen sich mit eventuellen Fehlerquellen.

4.4 Implementierung

Das Modell wurde in der Entwicklungsumgebung MATLAB inklusive der SYSTEM IDENTIFICATION TOOLBOX implementiert. In einem Hauptskript kann der Anwender den Zeitraum festlegen, für den das Modell eine Vorhersage der Ausgangsgrößen berechnen soll. Dabei legt der Anwender das Startdatum sowie den Simulationszeitraum in Tagen, wobei eine Zeit von 7 Tagen voreingestellt ist. Das Skript erstellt anschließend die benötigten Datensätze und führt eine Parameteridentifikation über einen Zeitraum von 3 Tagen vor dem Startdatum durch. Die Systemmatrizen der Zustandsraummodelle und die Parameter des statischen Volumenstrommodells werden abgespeichert, um im darauffolgenden Simulationsschritt zur Verfügung zu stehen. Die Simulationsergebnisse werden ebenfalls gespeichert und direkt im Anschluss an die Berechnung auf dem Bildschirm ausgegeben.

4.4.1 Validierung

4.4.2 Einfluss der Flussumkehr auf die Simulationsergebnisse

4.4.3 Fehlerquellen

5 Zusammenfassung und Ausblick

Literatur

- [1] Bundesministerium für Wirtschaft und Energie, “Energiedaten: Gesamtausgabe,” tech. rep., Berlin, 2016.
- [2] J. Lunze, *Regelungstechnik 1*, vol. 53 of *Springer-Lehrbuch*. Berlin, Heidelberg: Springer Berlin Heidelberg, 2014.
- [3] R. Dittmar and B.-M. Pfeiffer, *Modellbasierte prädiktive Regelung: eine Einführung für Ingenieure*. München [u.a.]: Oldenbourg, 2004.
- [4] B. Girod, R. Rabenstein, and A. Stenger, *Einführung in die Systemtheorie: Signale und Systeme in der Elektrotechnik und Informationstechnik ; mit 113 Beispielen sowie 200 Übungsaufgaben*. Lehrbuch Elektrotechnik, Wiesbaden: Teubner, 4., durchges. und aktualisierte Aufl. ed., 2007.
- [5] D. Möller, *Modellbildung, Simulation und Identifikation dynamischer Systeme*. Berlin; New York: Springer-Verlag, 1992. OCLC: 33253871.
- [6] P. Van Overschee and B. De Moor, *Subspace Identification for Linear Systems*. Boston, MA: Springer US, 1996.
- [7] B. Olofsson, O. Sörnmo, A. Robertsson, and R. Johansson, “Continuous-time gray-box identification of mechanical systems using subspace-based identification methods,” in *2014 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics*, pp. 327–333, July 2014.
- [8] M. Buchholz, *Subspace-Identification zur Modellierung von PEM-Brennstoffzellen-Stacks*. KIT Scientific Publishing, 2010. Google-Books-ID: u0ji6GJnpYIC.
- [9] S. Prívará, J. Cigler, Z. Vá?a, F. Oldewurtel, C. Sagerschnig, and E. ?á?eková, “Building modeling as a crucial part for building predictive control,” *Energy and Buildings*, vol. 56, pp. 8–22, Jan. 2013.
- [10] T. Faßnacht, H. Östreicher, and A. Wagner, “Gebäudemodelle für modellbasierte Regler und Energiemanagementsysteme,”
- [11] Plenum Ingenieurgesellschaft mbH, “Ringleitung Diagramm,” tech. rep., 2015.
- [12] Plenum Ingenieurgesellschaft mbH, “Lageplan Messstellen LMT Group Schwarzenbek,” tech. rep., 2015.
- [13] Plenum Ingenieurgesellschaft mbH, “Überprüfung der Durchflussmessungen in der LMT-Group Schwarzenbek,” tech. rep., 2016.
- [14] “Gespräch vom 05.09.2016.” Persönliches Gespräch.
- [15] Mathworks, “Matlab Documentation.”