

Konzeption und Inbetriebnahme einer Raumheizungssteuerung zum Betrieb mit Modellprädiktiver Regelung

Conception and startup operations of a space heating control to run with model
predictive control

Master-Thesis
im Studiengang Wirtschaftsingenieurwesen

zur Erlangung des akademischen Grades
Master of Science (M.Sc.)

vorgelegt von
Daniel Johannes Mayer
aus Sulzfeld

Erstkorrektor: Prof. Dr. Angelika Altmann-Dieses

Zweitkorrektor: Prof. Dr.-Ing. Marco-Braun

Matr.-Nr.: 51968

E-Mail: daniel-j-mayer@gmx.de

Bearbeitungszeitraum: 17.03.2015 – 29.02.2016

Tag der Einreichung: 17.03.2016

Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Hochschule Karlsruhe – Technik und Wirtschaft
2016

Kurzfassung

Abstract

This text should be *italic*

Schlüsselwortliste: Test1, Test2, Test3

Keywords: *Test1, Test2, Test3*

Danksagung

Inhaltsverzeichnis

Tabellenverzeichnis	II
Abbildungsverzeichnis	III
Quelltextverzeichnis	IV
1 Einleitung	1
1.1 Motivation und Problemstellung	1
1.2 Zielsetzung und Aufbau der Arbeit	1
2 Theoretische Grundlagen	3
2.1 Model Predictive Control	3
2.2 Technische Grundlagen zu Bussystemen	3
2.2.1 Bussysteme	3
2.2.1.1 Elektrisches EIA-485 Netzwerk/Interface	4
2.2.1.2 Hardware	4
2.2.2 Modbus	4
2.3 Technische Grundlagen zur Modellbildung	4
2.3.1 Thermodynamische Systeme	4
2.3.2 Erster Hauptsatz der Thermodynamik	6
2.3.3 Wärmeübertragung	7
3 Anlagendesign	8
3.1 Analyse der Anforderungen	8
3.2 Das Konzept der Anlage	9
3.3 Räumliche Gegebenheiten	10
3.3.1 Konzipierung der Steuerung	11
4 Modellbildung des Raumes	13
5 Schlussbetrachtung	14
5.1 Fazit	14
5.2 Ausblick	14
Literaturverzeichnis	15

Tabellenverzeichnis

Tab. 2.1: Tabellenunterschrift im Tabellenverzeichnis	3
Tab. 3.1: Übersetzung der Ziele in Anforderungen der Anlage	9

Abbildungsverzeichnis

Abb. 3.1: Raumskizze K004A vom K Gebäude der Hochschule Karlsruhe – Technik und Wirtschaft	11
---	----

Quelltextverzeichnis

*„Erfolgreich zu sein setzt zwei Dinge voraus: Klare Ziele
und den brennenden Wunsch, sie zu erreichen.“*

— JOHANN WOLFGANG VON GOETHE

1 Einleitung

1.1 Motivation und Problemstellung

Mit der steigenden Komplexität von Prozessen/ technischen Anlagen werden auch die Anforderungen an deren Steuerungen stetig höher. Um diesen Anforderungen und der steigenden Komplexität gerecht zu werden müssen entsprechend neue Steuerungen realisiert werden. Ein Ansatz ist die modellbasierte prädiktive Regelung. Mit Hilfe derer wird das zukünftige Verhalten eines Systems prognostiziert und versucht durch möglichst wenig Eingriff von Außen (Input der Geld kostet) einem eigens definierten Zielkriterium zu folgen.

Beispiel Glossaries: $w_{p_{n,Ist}}$

1.2 Zielsetzung und Aufbau der Arbeit

Das übergeordnete Ziel dieser Arbeit ist es, durch die Konzipierung, Planung und Inbetriebnahme eines technischen Systems eine Anwendungs- und Testumgebung zu schaffen, um auf dem Gebiet der Model Predictive Control (MPC) forschen zu können. Diese beschäftigt sich damit, ein technisches System oder allgemeiner einen Prozess – im mathematisch exakten Sinne – optimal zu regeln. Als konkrete Ziel wurde davon abgeleitet, eine Anlage zur Steuerung der Temperatur eines Raumes zu konzipieren, zu planen und zu implementieren. Die Herleitung dieses Ziels findet der Übersichtlichkeit halber in Kapitel 3 statt.

Im Rahmen dieser Arbeit werden – anschließend an die Einleitung in 1 – die theoretischen Grundlagen in 2 ausgeführt. Zunächst wird die grundlegende Theorie zu Model Predictive Control vorgestellt bevor anschließend weitere technische Grundlagen erklärt, welche für das weitere Verständnis dieser Arbeit benötigt werden.

Danach wird das technische System in Kapitel 3 Schritt für Schritt entwickelt, ausgehend von der Idee und den räumlichen Gegebenheiten/Nebenbedingungen, und weiter konkretisiert bis zur realisierten Umsetzung in eine funktionierende Anlage.

Dementsprechend werden zunächst das Konzept, die Planung und die technische Umsetzung der konkreten Anlage dargestellt, bevor anschließend die theoretischen Grundlagen von Model Predictive Control und zur Modellbildung erläutert werden.

Anschließend wird das Modell für Model Predictive Control gebildet und ein erstes grobes Konzept zur Steuerung der Raumtemperatur vorgestellt. Abschließend wird eine Validierung des Modells versucht und findet eine Anpassung des Modells statt damit es künftig mit Model Predictive Control genutzt werden kann.

2 Theoretische Grundlagen

2.1 Model Predictive Control

Model Predictive Control an sich ist eine Methodik zur Steuerung von Systemen. Diese versucht zunächst, zu sich periodisch wiederholenden, diskreten Zeitpunkten das Verhalten eines Systems in der Zukunft – also einer immer gleich weit in die Zukunft hineinreichenden Periode – zu beschreiben. Hierzu bedient Model Predictive Control sich der Kenntnis des aktuellen Zustandes und eines physikalischen-mathematischen Modells des Systems, um dessen zukünftiges Verhalten „vorherzusagen“ bzw. abzubilden. Des Weiteren wird versucht das Verhalten des Systems mit minimalem Aufwand zu beeinflussen, um einem eigens- oder vordefinierten Zielkriterium zu folgen beziehungsweise diesem zu entsprechen.

N°	Merkmal	Merkmalsausprägung		
1	Bla	Bla	Bla	Bla
2	Bla	Bla	Bla	Bla
3	Bla	Bla	Bla	Bla
4	Bla ¹⁾	Bla		Bla

■ Der Fokus dieser Arbeit liegt auf ...

¹⁾Die ist eine weitere Fußnote.

Tab. 2.1: Tabellenunterschrift im Test.

2.2 Technische Grundlagen zu Bussystemen

In diesem Kapitel werden die Grundlagen von Hard- und Software beleuchtet die für die Kommunikation der Steuerung mit den einzelnen Anlagenteilen benötigt werden. Diese umfassen zunächst Bussysteme im Allgemeinen und werden anhand des spezifischen/konkreten Anwendungsfalls Modbus erläutert. Die Einführung wird sich an die Struktur nach Schnell and Wiedemann [2006] anlehnen.

2.2.1 Bussysteme

Um Prozesse überwachen und steuern zu können müssen unter den einzelnen Einheiten innerhalb eines Systems Informationen ausgetauscht werden. Verknüpft man diese über Verbindungsleitungen, über die Informationen übertragen werden können, miteinander entstehen dabei Netzwerke.

Im Folgenden werden deshalb die Netzwerk-Grundlagen die im Rahmen dieser Arbeit von Relevanz sind dargestellt und erläutert.

Zunächst wird das Netzwerk anhand der geometrischen Anordnung der Verbindungs-

leitungen klassifiziert [Schnell and Wiedemann, 2006, S. 1f.]. Die einfachste Art ist zwei Kommunikationspartner direkt miteinander zu einer Zweipunktverbindung zu verbinden. Dazu werden jedoch bei einer großen Anzahl von Kommunikationspartnern sehr viele Verbindungsleitungen benötigt, was mit einer großen Anzahl von Schnittstellen und hohen Kosten einhergeht. Jedoch würden Fehler nicht das ganze Netzwerk sondern nur eine Verbindung zwischen zwei Partnern betreffen und der Fehler wäre leicht zu diagnostizieren.

(Um Zweipunktverbindung mit weniger Leitungen zu realisieren gibt es zwei Möglichkeiten um die Kommunikation von mehreren Partnern über eine Leitung zu ermöglichen, d.h. eine Signalbeeinflussung von Signalen untereinander zu vermeiden : Zeitmultiplex und Frequenzmultiplex.) Überflüssig?!?!)

2.2.1.1 Elektrisches EIA-485 Netzwerk/Interface

Hier wird EIA / RS485 dargestellt und abgegrenzt zu RS 232 und RS 422

2.2.1.2 Hardware

Kabel, Belegung

2.2.2 Modbus

Hier wird das Modbusprotokoll

2.3 Technische Grundlagen zur Modellbildung

In diesem Kapitel werden die technischen Grundlagen zur Bilanzierung, welche für die Modellbildung benötigt werden, erläutert.

2.3.1 Thermodynamische Systeme

Im Raummodell müssen Energieströme, genauer betrachtet Wärmeströme, untersucht werden. Um diese mit Hilfe von Bilanzierungen zu beschreiben folgt zunächst eine kurze Einführung in die Thermodynamische Systembildung nach [Baehr and Kabelac, 2012, S. 11ff.].

Die thermodynamischen Systeme sind dadurch charakterisiert, dass sie durch den zu untersuchenden Raum abgegrenzt sind. Sie dienen dem Zweck der Bilanzierung von Massen- und Energieströmen. Alles was diesen abgegrenzten Raum an den Systemgrenzen umgibt wird als Umgebung bezeichnet. Die begrenzenden Flächen können

gedanklicher, physischer oder beider Natur sein, sie müssen lediglich eindeutig festgelegt sein. Anhand der Eigenschaften der Systemgrenzen lassen sich die Systeme weiter differenzieren. Bei Systemen deren Grenzen undurchlässig für Materie sind spricht man von geschlossenen Systemen. Die Grenzen eines solchen Systems sind meistens räumlich fest/definiert, müssen aber nicht gezwungenermaßen räumlich fest/fix sondern könne auch beweglich sein und werden dann durch das Volumen der Stoffmenge festgelegt. Sind die Grenzen für Materie durchlässig spricht man von offenen Systemen die in der Regel durch räumlich festgelegte räumliche Grenzen begrenzt sind. Dieser wird auch als Kontrollraum bzw. Kontrollvolumen bezeichnet. Diese werden können von Stoffströmen durchflossen werden. Ein abgeschlossenes System umfasst in der Regel mehrere Systeme beziehungsweise ein System und dessen Umgebung sodass es zwischen dessen Grenzen und der Umgebung des abgeschlossenen Systems keine Wechselwirkungen gibt, dass heißt über dessen Grenzen hinweg fließen keine bzw. keine relevanten, dh kaum messbare, Flüsse von Materie und Energie.

Solche thermodynamischen Systeme werden durch physikalische Größen beschrieben, welche gleichzeitig seine Eigenschaften kennzeichnen. Im Rahmen dieser Arbeit ist es ausreichend die Vorgänge und Effekte auf Makroskopischer Ebene zu betrachten, daher lässt sich ein solches Systems mit wenigen Variablen/Größen beschreiben. Deshalb wird innerhalb der Grenzen eines thermodynamischen Systems, also auch implizit für das Raummodell(Diese Annahme ist noch zu überprüfen und zu diskutieren), angenommen werden, dass die physikalischen Eigenschaften wie z.B. Temperatur, Druck und die chemische Zusammensetzung homogen ist, also an jeder Stelle die gleiche Ausprägung besitzt [Baehr and Kabelac, 2012, S.15] . Die Variablen lassen sich in äußere, welche den mechanischen Zustand beschreiben (Koordinaten im Raum, relative Geschw. zum Beobachter), und innere, welche den thermodynamischen Zustand der MAterie innerhalb der Systemgrenzen beschreiben , Größen aufteilen. Der Zustand eines Systems wird also durch die Variablen die ihn beschreiben charakterisiert/definiert, weshalb die Variablen, wie auch im Folgenden, als Zustandsgrößen bezeichnet werden. [Baehr and Kabelac, 2012, S.13 f.]

Da wir im Rahmen von Model Predictive Control Zustände und deren Änderungen untersuchen müssen auch Zustandsänderungen untersucht werden. Zustandsänderungen eines Systems werden durch Änderungen (also Flüsse) von Energie und Materie/Masse über dessen Grenzen hinweg bedingt. Diese finden meist im Austausch der Umgebung statt. Während einer solchen Änderung des Systemzustands wird ein Prozess durchlaufen, der eine zeitliche Abfolge von Ereignissen ist. Eine gleiche Zustandsänderung kann also durch verschiedene Prozesse bewirkt werden. Ein Prozess beschreibt also mehr als die reine Zustandsänderung des Systems sondern viel mehr die Beziehungen zwischen einem System und seiner Umgebung. Ein Prozess ist also umfassender als eine Zustandsänderung und diese weist lediglich auf einen ablaufenden Prozess hin. Ein Prozess kann aber auch innerhalb eines Systems ohne äußere Einwirkungen stattfinden, z.B. durch Aufheben innerer Hemmungen oder Zwängen von Außen. Dies sind meist von selbst statfindende Prozesse in abgeschlossenen Systemen, wie

auch relevant für die Modellbildung in Kapitel 4. Diese Prozesse werden Ausgleichsprozesse genannt, die danach streben einen Gleichgewichtszustand als Endzustand einzunehmen („Erfahrungssatz“ dass ein sich selbst überlassenes abgeschl. System einem GG-Zustand zustrebt). Solche Ausgleichsprozesse repräsentieren Wechselwirkungen zwischen verschiedenen Teilen des abgeschlossenen Systems, die dabei versuchen die Zustandsgrößen auszugleichen und in den GG-Zustand zu kommen, in dem das System sich von sich aus nicht ändert sondern nur durch äußere Eingriffe, da das System den GG nie von selbst verlässt. Ein abgeschlossenes System strebt also immer einem GG-Zustand hinterher, der durch die Zustände in den einzelnen Teilen (Subsystemen) bestimmt wird. [Baehr and Kabelac, 2012, S.21 f.]

Reversible Prozesse, da angenommen dass Umgebung groß genug damit die „kleinen“ Energieströme vernachlässigt werden können. -notwendig?!

2.3.2 Erster Hauptsatz der Thermodynamik

[Baehr and Kabelac, 2012, S. 43ff.] Der erste Hauptsatz der Thermodynamik erweitert den mechanischen Energieerhaltungssatz um die Energieformen Wärme und Energie und handelt ganz allgemein vom Prinzip der Energieerhaltung und dient der Bilanzierung von Systemen und wird später bei der Modellbildung des Raumes Anwendung finden. Die Energie eines Systems E besteht aus potenzieller E_{pot} und kinetischer Energie E_{kin} wie in der Mechanik und wird durch die Innere Energie U ergänzt wie in nachstehender Gleichung beschrieben [Baehr and Kabelac, 2012, S. 49]

$$E := E_{pot} + E_{kin} + U \quad (\text{Gl. 1})$$

Die mechanischen Energie kann bei den nachfolgenden Betrachtungen vernachlässigt werden, da es sich um ein ortsfestes System handelt, das heißt die potentielle Energie ist konstant, in das und aus dem heraus keine Ströme fließen und es sich selbst nicht bewegt, das heißt die kinetische Energie bleibt ebenfalls konstant und können somit beide vernachlässigt werden und die Energie des Systems wird vereinfacht nur durch die innere Energie angenommen.

Die innere Energie ist abhängig von der spezifischen Wärmekapazität und der Masse innerhalb eines Systems und berechnet sich nach der veränderten Gleichung aus [Baehr and Kabelac, 2012, S. 54] und entspricht der Energie der Masse eines Systems:

$$U := m * c_p * T_{bzw.} m * c_p * (t - T_0) + u_0 \quad (\text{Gl. 2})$$

Erst qualitativ, dann quantitativ Der 1. Hauptsatz besagt, dass jedes System eine Energie als Zustandsgröße besitzt die sich aus den folgenden zusammensetzt: mechanisch wärme innere Energie

[Baehr and Kabelac, 2012, S. 48] Außerdem kann sich Energie nur durch Transport über die Grenzen hinweg ändern und es gilt das Prinzip der Energieerhaltung. Möglichkeitsformen, Verrichten von Arbeit \rightarrow wie Mechanik, d.h. Umwandlung von Energie. Übergang von Wärme, das heißt Wärmetransport, und Transport von Materie, da Materie gleiche Energie, also auch durch Stofftransport. Daraus folgt die Energiebilanzgleichung um den Effekt quantitativ zu beschreiben. Energie System Gesamt $E = E_{kin} + E_{pot} + U$. Auch System in Ruhe, d.h. $e_{kin} = e_{pot} = 0$ hat Energie U ist innere Energie und beschreibt die Energie die innerhalb eines Systems, durch Bestandteile und ist abhängig von der Masse, da Masse=Energie. Energie eines Systems ist konstant und berechnet sich nach folgender Gleichung [Baehr and Kabelac, 2012, S. 54]

$$Q_{12} + W_{12} = E_2 - E_1 \quad (\text{Gl. 3})$$

2.3.3 Wärmeübertragung

Da zur Beschreibung und Steuerung einer Raumheizungsanlage die Betrachtung von Wärmeströmen unumgänglich ist werden die Grundlagen dazu im Folgenden erläutert. Die Wärmeübertragung kann grundsätzlich nur durch zwei Arten stattfinden, durch Strahlung, die ohne stofflichen Träger durch elektromagnetische Wellen erfolgt, welche keine weitere Relevanz für weitere Betrachtungen hat und deshalb hier nicht erläutert wird, und durch die Wärmeleitung, die sich wiederum in die Leitung und die Konvektion aufteilt. [Böckh and Wetzel, 2014, S. 3f.]

Die Wärmeübertragung wird durch den Wärmestrom \dot{Q} beschrieben, der quantifiziert wieviel Wärme pro Zeiteinheit $[W]$ übertragen wird [Böckh and Wetzel, 2014, S. 5]. Für die weitere Betrachtung im Rahmen dieser Arbeit ist lediglich die Wärmeleitung ohne Konvektion von Relevanz, weshalb diese nun näher erläutert wird. Kinetische Kopplungsgleichung [Böckh and Wetzel, 2014, S. 7] Gleichung $\dot{Q} = k \cdot A \cdot \Delta T$ Geben Wärmestrom als Funktion an von verschiedenen Parametern, hier Fläche an der Austausch stattfindet, Temperaturdifferenz und Wärmedurchgangszahl bzw Wärmeübergangszahl an. Wärmedurchgangskoeffizient oder auch U Wert. Übersragung folgt ab Seite 17 Wärmebuch

3 Anlagendesign

In diesem Kapitel wird das Design, die Entstehung und Umsetzung der Anlage erläutert. Hierzu wird ausgehend von einer Anforderungsanalyse zunächst das Konzept der Anlage entwickelt, dass anschließend immer weiter konkretisiert wird. Dabei werden die einzelnen Anlagenteile und deren Funktionsweisen detailliert beschrieben und an die realen Einsatzbedingungen angepasst. Abschließend wird die Realisierung und deren Besonderheiten der realen Anlage beschrieben.

3.1 Analyse der Anforderungen

Um die Anforderungen an die Anlage zu bestimmen, muss zunächst der Zweck/ das Einsatzziel der Anlage untersucht werden. Mit Hilfe der Anlage soll, wie bereits in Kapitel 1.2 erwähnt, auf dem Gebiet der Model Predictive Control geforscht und wissenschaftliche Erkenntnisse gewonnen werden (Das Ziel wurde von der Hochschule Karlsruhe in Person von Herrn Adrian Bürger vorgegeben). Um dies zu erreichen, muss die Anlage entsprechend als Entwicklungs- und Anwendungsumgebung für den Einsatz verschiedener Optimalsteuerungen und -regelungen dienen.

Konkret sollen mit dem Einsatz der Anlage die folgende Ziele verfolgt werden: Der Fokus der wissenschaftlichen Arbeit soll beim Einsatz/Laufen der Anlage besonders auf folgenden Aspekten liegen

- Die Einarbeitung in die Thematiken Modellbildung, Optimalsteuerung und Model Predictive Control soll ermöglicht/vereinfacht werden.
- Das Sammeln von Erfahrungen im Umgang mit der Software, Hardware und deren Schnittstellen sowie verschiedener Methodiken im Bereich Model Predictive Control soll stattfinden.
- Das Vergleichen von Ergebnissen durch den Einsatz verschiedener Optimalsteuerungen und -regelungen soll möglich sein.
- Das Besitzen einer hohen Funktionalität und einer hohen Robustheit gegenüber Fehlern soll erreicht werden, insbesondere um .

Aus diesen Einsatzzielen der Anlage lassen sich die konkreten Anforderungen an die Umgebung ableiten. Die Anforderungen sind in Tabelle Tab. 3.1 zusammengefasst.

Einsatzziele	Anforderungen
Einarbeitung in die Thematiken	Komplexität erwünscht, allerdings nicht zu hoch
Sammeln von Erfahrungen	
Vergleich von Ergebnissen	Schnell und einfach messbare Reaktionen
Hohe Funktionalität und Robustheit gegenüber Fehlern	Einfache Anwendung mit geringer Störanfälligkeit
	Einfache, robuste Einzelkomponenten
	Finanzieller und baulicher Aufwand möglichst minimal

Tab. 3.1: Übersetzung der Ziele in Anforderungen der Anlage

Um die Einarbeitung zu vereinfachen sollte die Anlage möglichst wenig Komplexität aufweisen, um die Zusammenhänge und Wechselwirkung zwischen den einzelnen Gebieten und Komponenten möglichst einfach begreifbar zu machen. Da jedoch auch Erfahrungen gesammelt werden sollen, wird ein bestimmtes Maß an Komplexität vorausgesetzt, da diese mit einer wachsenden Zahl von Schnittstellen, verschiedener Soft- und Hardware einhergeht. Dadurch ergibt sich die Forderung nach einem Kompromiss zwischen Verständlichkeit und Komplexität, weshalb ein bestimmtes Maß an Komplexität erwünscht ist. Das einfache Vergleichen von Ergebnissen soll dadurch ermöglicht werden, dass die Reaktionen/Ergebnisse/Messungen schnell und einfach zu messen sind. Das bedeutet konkret, dass die Anlage zum einen „schnell“ eine Reaktion auf Steuerungsimpulse zeigen soll. Zum anderen soll die Reaktion einfach, dass heißt ohne großen technischen und monetären Aufwand und möglichst direkt, messbar sein. Die letzte, sehr wichtige, abgeleitete Anforderung ist eine hohe Funktionalität, um Fehlerquellen außerhalb der Forschung auszuschließen und damit die wissenschaftliche Arbeit zu erleichtern. Entsprechend wird auch eine Robustheit gegenüber Fehlern gefordert, da bei Testeinsätzen von Steuerungen sehr wahrscheinlich auch Fehler passieren sich einstellen und diese keine Schaden an der Anlage verursachen sollen. Eine weitere Anforderung, unabhängig von den Einsatzzielen oder den technischen Eigenschaften wurde von Seiten der Hochschule vorgegeben: Die Anlage soll mit einem möglichst geringen finanziellen und baulichen Aufwand verbunden sein.

3.2 Das Konzept der Anlage

Trotz einer Vielzahl von technischen Anwendungen, die sich für den im vorangegangenen Kapitel beschriebenen Zweck und dessen Anforderungen eignen, qualifiziert sich sich besonders eine dafür: Die Steuerung einer Raumtemperatur.

Diese ist mit schnellen als auch einfachen Messungen ohne großen technischen Aufwand verbunden, , sowie deren Komplexität noch überschaubar ist und mit wenig finanziellem Aufwand verbunden ist. Dadurch ergeben sich zwei potentielle technische

Anwendungen: Zum einen die Klimatisierung eines Raumes und zum anderen die Beheizung eines Raumes. Beide weisen ein passendes Maß an Komplexität aufweisen und sich auf Grund ihrer Eigenschaften hervorragend für den Einsatz mit Model Predictive Control eignen. Da sich die Raumheizung jedoch mit weniger baulichem und finanziellem Aufwand realisieren lässt, wurde letztendlich entschieden diese konkrete Anwendung zum Einsatz zu bringen.

Die Idee der Anlage ist, es mit möglichst wenig Aufwand und Komplexität ermöglichen im ersten Schritt die Raumtemperatur zu erfassen und im nächsten Schritt die Raumtemperatur durch Beheizung zu steuern. Der Bedarf an Komponenten hierfür lässt sich grob in drei verschiedene Gruppen gliedern. Zum einen in die Sensoren zur Ermittlung des Zustandes innerhalb des Raums, der Aktorik zur Beeinflussung des Raumzustandes und einem logischen Controller der die Steuerung der Sensorik und Aktorik übernimmt. Um den Zustand im Raum zu bestimmen, werden zunächst also Raumtemperatursensoren benötigt. Des Weiteren muss für die Steuerung auch der Zustand der Heizung erfassbar sein, was durch Temperatursensoren am Ein- und Ausgang der Heizung und einen Durchflusssensor überwacht werden soll. Um den Zustand im Raum beeinflussen zu können, soll der Heizkörper im Raum über einen Aktor am Ventil des Heizkörpers gesteuert werden. Der logische Controller soll im Rahmen von Model Predictive Control Optimalsteuerungspläne berechnen, wofür ausreichende Rechenkapazität zur Verfügung stehen muss – da Optimierung gradientenbasiert erfolgt – weshalb diese Aufgabe von einem Rechner übernommen werden soll.

Somit gilt es eine Schnittstelle zu finden um eine Zusammenarbeit aller Gruppen zu ermöglichen.

Die Anforderungen an die Anlage wurden bereits in Kapitel 1.2 erläutert und sollen nun bei der Planung Beachtung finden. Bei der Konzipierung müssen neben den Anforderungen, welche in Kapitel 1.2, weitere Überlegungen angestellt werden um eine reibungslose Zusammenarbeit der verschiedenen Anlagenteile gewährleisten zu können. (Größtmögliche Kompatibilität) Dazu werden zunächst die Restriktionen der einzelnen Anlagenteile Die Optimalsteuerung Das Hauptaugenmerk bei der Konzipierung liegt deshalb auf der Kompatibilität und möglichst großen Einfachheit der einzelnen Komponenten der Heizungsteuerung.

3.3 Räumliche Gegebenheiten

Einen ersten Überblick der räumlichen Gegebenheiten sowie deren Lage ist auf der Skizze in Abbildung Abb. 3.1 gegeben. Der Raum, dessen Temperatur geregelt werden soll, befindet auf dem Campus der Hochschule Karlsruhe im Gebäude K und ist ein Büro für wissenschaftliche Mitarbeiter. Wie in Abbildung Abb. 3.1 zu sehen, ist der Raum von 4 Wänden quaderförmig umgeben. Die beiden dickeren Wände,

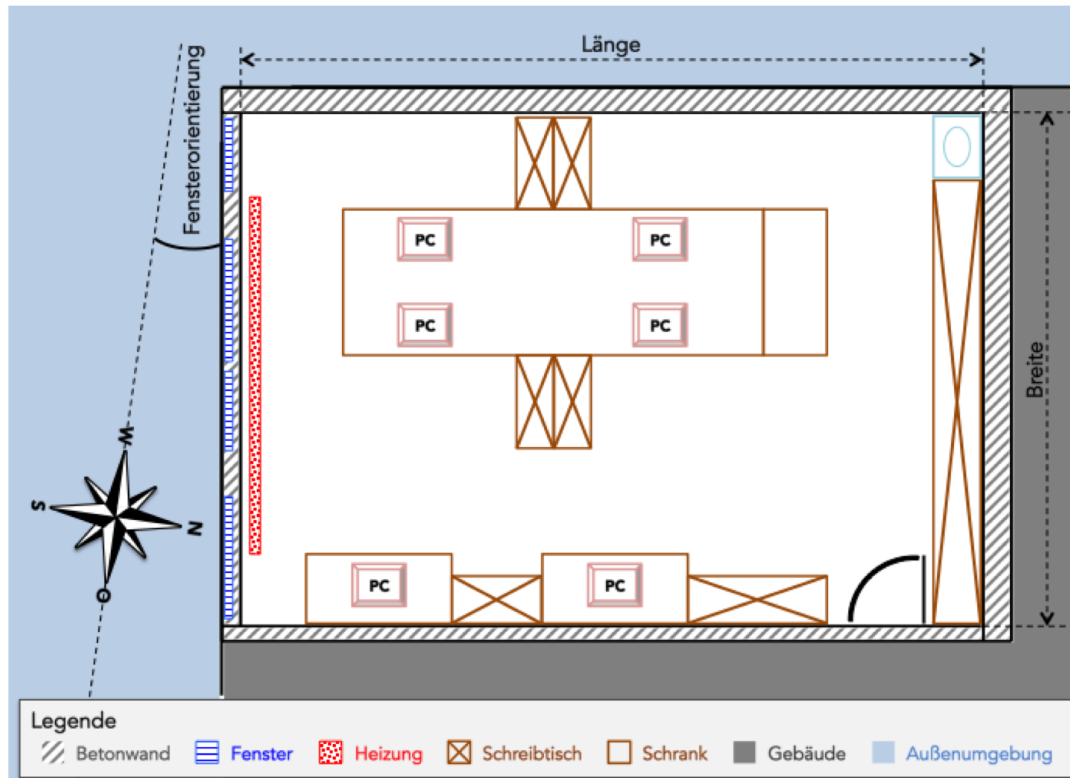


Abb. 3.1: Raumskizze K004A vom K Gebäude der Hochschule Karlsruhe – Technik und Wirtschaft

die grob nach Süden und Westen ausgerichtet sind, grenzen an die Außenumgebung. Die anderen beiden Wände, sowie Decke und Boden, grenzen an anderen Räume im Gebäude. Die Ein- und Ausgangstüre befindet sich in der nordöstlichen Ecke an der Ostwand. Die nach Süden ausgerichtete Außenwand besitzt eine hohe Fensterfront. Außerdem ist unterhalb des Fensters ein Heizkörper installiert, der bisher mit einen Thermostat ausgestattet ist, der die Heizung über ein Ventil steuert. Da der Raum ein Büro ist, sind Innerhalb des Raumes nicht nur eine Büroausstattung aus Schreibtischen und Schränken auch sechs Rechner sowie deren Nutzer zu finden/berücksichtigen.

3.3.1 Konzipierung der Steuerung

Die Steuerung der Anlage Für die Berechnung von Optimalsteuerungsplänen wird Die Optimalsteuerung stellt in diesem Fall den begrenzenden Faktor dar, da die Optimierungsumgebund CasADi für dynamische Systeme nur unter JModelica.org läuft. Daher wird darauf aufbauend das benötigte Modell für die MPC in Modelica gebildet unter Berücksichtigung der Restriktionen bezüglich JModelica. Die gemeinsame Schnittstelle beider ist Python, über die damit auch die Kommunikation mit den Hardwarekomponenten der Heizungsteuerung erfolgen muss/soll.

Bild Hardware — Software Interface Python, da Software darauf angewiesen ist.

Das Hauptaugenmerk bei der Planung liegt deshalb auf der Kompatibilität und möglichst großen Einfachheit der einzelnen Komponenten der Heizungsteuerung.

Die Optimalsteuerung stellt in diesem Fall den begrenzenden Faktor dar, da die Optimierungsumgebung CasADi für dynamische Systeme nur unter JModelica.org läuft. Daher wird darauf aufbauend das benötigte Modell für die MPC in Modelica gebildet unter Berücksichtigung der Restriktionen bezüglich JModelica. Die gemeinsame Schnittstelle beider ist Python, über die damit auch die Kommunikation mit den Hardwarekomponenten der Heizungsteuerung erfolgen muss/soll.

Bild Hardware — Software Interface Python, da Software darauf angewiesen ist.

4 Modellbildung des Raumes

Das Modell soll zunächst so simpel wie möglich gestaltet werden um eine Optimierung mit Hilfe von MPC zu ermöglichen. Dessen Verfahren zur Optimierung sind gradientenbasiert und erfordern damit die Erzeugung von stetigen Ableitungen bis zum zweiten Grad. Daher soll die Komplexität des Modells zunächst sehr gering gehalten werden und dann Stück für Stück erhöht werden und die damit die Genauigkeit des Modells erhöht werden

Systemgrenzen/modell

Die Abgrenzung bzw Wahl der Grenzen zur Bilanzierung eines thermodynamischen Systems erfolgt nach dem gesuchten Zustand und der gesuchten Zustandsgröße, der Raumtemperatur im Raum K004b. Der gesuchten heißt zu berechnenden/unbekannten

Dazu lässt sich das thermodynamische System in drei Teile gliedern. Zum einen in den zu untersuchenden Raum, der durch die Außenwände des Raumes begrenzt wird und innerhalb dessen Grenzen die zu bestimmende Raumtemperatur vorherrscht. Zum anderen die Teilsysteme Gebäude und die Umgebung, innerhalb deren Grenzen jeweils auch eine charakterisierende Temperatur vorherrscht. Die Systemgrenzen des Raumes werden als geschlossen angesehen, dass heißt das Öffnen und schließen von Fenstern und Türen wird nicht explizit berücksichtigt sondern kann nur implizit als Störgröße berücksichtigt werden. Die Grenzen zwischen den Teilsystemen

Im Raummodellfall ändert sich also immer der GG-Zustand bezogen auf die Temperatur vom Raum und wird durch die wechselnde Temperatur der äußeren Umgebung bedingt. ref erfahrungssatz

*„Knowing where things are, and why, is essential to
rational decision making.“*

— JACK DANGERMOND, Esri

5 Schlussbetrachtung

5.1 Fazit

5.2 Ausblick

Literaturverzeichnis

- Baehr, H. and Kabelac, S. (2012). *Thermodynamik: Grundlagen und technische Anwendungen*. Springer Berlin Heidelberg, Berlin, Heidelberg, 15. auflage 2012 edition.
- Böckh, P. v. and Wetzel, T. (2014). *Wärmeübertragung: Grundlagen und Praxis*. Springer Vieweg, Berlin, Heidelberg, 5. überarbeitete und erweiterte auflage 2014 edition.
- Schnell, G. and Wiedemann, B. (2006). *Bussysteme in der Automatisierungs- und Prozesstechnik : Grundlagen, Systeme und Trends der industriellen Kommunikation*. Vieweg+Teubner, Wiesbaden, 6. überarbeitete und aktualisierte auflage edition.

Eidesstattliche Erklärung

Hiermit erkläre ich, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig und nur unter Benutzung der angegebenen Quellen und Hilfsmittel angefertigt habe. Alle Textstellen, die wörtlich oder sinngemäß aus veröffentlichten oder nicht veröffentlichten Quellen entnommen wurden, sind als solche kenntlich gemacht. Die Arbeit hat in gleicher oder ähnlicher Form keiner anderen Prüfungsbehörde vorgelegen.

Kandel, den 9. Januar 2016

Daniel Johannes Mayer