Estudio e implementación de un administrador de baterías de Litio-ion

Presentación de Avances

Federico Ceccarelli fededc88@gmail.com

Martin Moya moyamartin1@gmail.com

Lucio Santos
lucio.santos2206@gmail.com





Facultad de Ciencias Exactas, Ingeniería y Agrimensura Universidad Nacional de Rosario

24 de octubre de 2020

Contenidos

Avances

Sensor de Corriente

Examples

Avances del Proyecto

- ► Selección del Sensor de corriente
- ▶ Diseño de un modelo de una celda de Litio-Ion
- Estimación del estado de carga utilizando un Filtro de Kalman

Objetivos

Medir la corriente que circula por el pack de baterías nos permite:

- ► Mantener al pack operando dentro del SOA.
- ► Monitorear la distribución de carga entre celdas
- ► Implementar y mantener un seguimiento preciso del SoC

Tecnologías disponibles

- ► Resistencia Shunt
- ► Transformador de Intensidad
- ► Sensor de Efecto Hall
- ► Sensor de Impedancia Magnética
- ► Sensor de Magnetoresistencia Gigante
- ► Sensores Ópticos

Resistencia Shunt

Calcula la corriente de forma indirecta midiendo la caída de tensión sobre una resistencia, que tiene un valor del órden de los miliohmios, al circular la corriente incógnita, su esquemático se puede observar en la Figura 2.

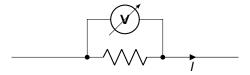
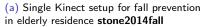
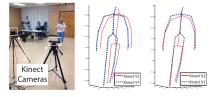


Figura 2: Esquemático de un sensor de corriente por resistencia shunt

Example of Horizontal Subfigures







(b) Multiple Kinects calibration for fall predictionstaranowicz2015easy

Figura 3: Examples of Horizontal Subfigures

Example of Horizontal Alignment

Example of Horizontal Alignment of a table and a figure.

Cuadro 1: Environment limitations on data collection

	Kinect	Stereo	Kinect + Stereo
Indoor	✓	✓	✓
Outdoor	Х	✓	1
High number of features	1	1	1
Low number of features	1	×	1



Example of resizable equations

min
$$J = \int (a_{real} - \hat{a})^2$$
 subject to human kinematics no collision no falling

Example of Regular Equations

$${}^{A}R_{B}(t_{0}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} + \sin(\theta) \begin{bmatrix} 0 & -v_{3} & v_{2} \\ v_{3} & 0 & -y_{1} \\ -v_{2} & v_{1} & 0 \end{bmatrix} + (1 - \cos(\theta)) \begin{bmatrix} 0 & -v_{3} & v_{2} \\ v_{3} & 0 & -v_{1} \\ -v_{2} & v_{1} & 0 \end{bmatrix}^{2}$$
(1)

$${}^{A}R_{B}(t) = \Delta R^{A}R_{B}(t_{0}) \tag{2}$$

$$\Delta R = {}^{A}R_{B}(t)^{A}R_{B}^{T}(t_{0}) \tag{3}$$



Bibliography