



University of Applied Sciences

HOCHSCHULE
EMDEN•LEER

Fachbereich Technik
Abteilung Elektrotechnik und Informatik

HYPERLOOP 48 V

PROJEKTARBEIT Studiengang Elektrotechnik

Vorgelegt von
Oliver, Schmidt
Studiengang Elektrotechnik
Matr. Nr. 7023462

Emden, 8. August 2024

Betreut von
Prof. Dr.-Ing. Kane

Rechtliche Erklärung

Erklärung

- [ja|~~nein~~] Die vorliegende Arbeit enthält vertrauliche / kommerziell nutzbare Informationen, deren Rechte außerhalb der Hochschule Emden/Leer liegen. Sie darf nur den am Prüfungsverfahren beteiligten Personen zugänglich gemacht werden, die hiermit auf ihre Pflicht zur Vertraulichkeit hingewiesen werden (Sperrvermerk).
- [~~ja~~|nein] Soweit meine Rechte berührt sind, erkläre ich mich einverstanden, dass die vorliegende Arbeit Angehörigen der Hochschule Emden/Leer für Studium / Lehre / Forschung uneingeschränkt zugänglich gemacht werden kann.

Nicht Zutreffendes bitte streichen.

Eidesstattliche Versicherung

Ich, der Unterzeichnende, erkläre hiermit an Eides statt, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe.

Alle Quellenangaben und Zitate sind richtig und vollständig wiedergegeben und in den jeweiligen Kapiteln und im Literaturverzeichnis wiedergegeben. Die vorliegende Arbeit wurde nicht in dieser oder einer ähnlichen Form ganz oder in Teilen zur Erlangung eines akademischen Abschlussgrades oder einer anderen Prüfungsleistung eingereicht.

Mir ist bekannt, dass falsche Angaben im Zusammenhang mit dieser Erklärung strafrechtlich verfolgt werden können.

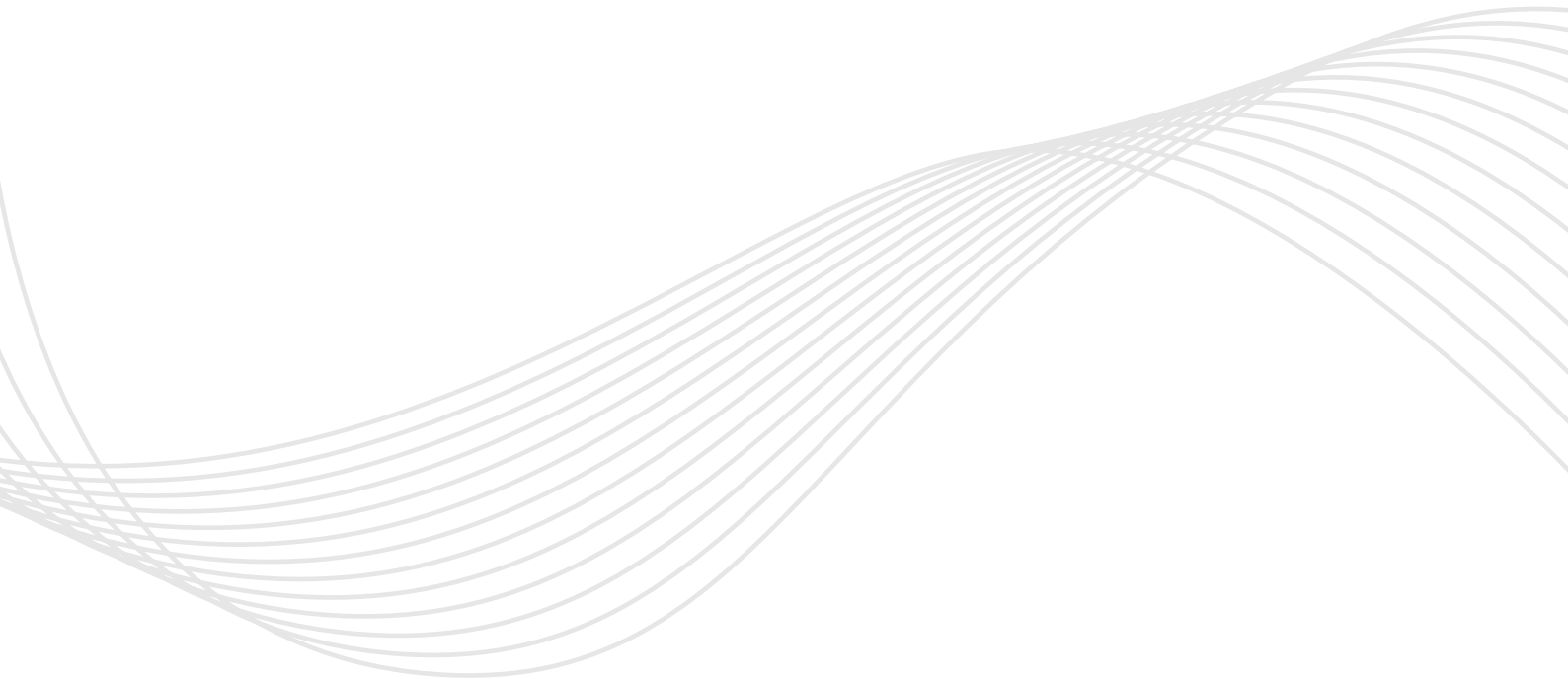
Emden, 8. August 2024

Oliver Schmidt

Inhaltsverzeichnis

Rechtliche Erklärung	I
Abbildungsverzeichnis	III
1 Einleitung	1
1.1 Motivation	1
1.1.1 Konzept von Hyperloop	1
1.2 Aufgabenstellung	1
1.2.1 Steuerung	2
1.2.2 Verdrahtung	2
1.2.3 Bauteilbeschaffung	2
1.3 Verwandte Arbeiten	2
2 Impentierung	3
2.1 Konzept	3
2.1.1 BLDC Motor	3
2.2 Verdrahtung	3
2.3 Schaltpaln	3
2.4 Simulink	3

Abbildungsverzeichnis



Kapitel 1

Einleitung

1.1 Motivation

Die Motivation des Projekts liegt in der Realisierung eines Fahrzeugs für den Hyperloop, das mit einer Batterie und einem Motor betrieben werden soll. Die Steuerung soll mittels Simulink erfolgen.

1.1.1 Konzept von Hyperloop

Der Hyperloop ist ein Konzept für ein Hochgeschwindigkeitstransportsystem, das von Elon Musk [1] populär gemacht wurde. Es besteht im Wesentlichen aus einer oder mehreren Kapseln, die sich durch fast luftleere Röhren bewegen. Die Idee ist, Reibung und Luftwiderstand, die zwei größten Hindernisse für hohe Geschwindigkeiten, zu minimieren.

Durch die Reduzierung von Luft- und Rollwiderstand können Hyperloop-Kapseln Geschwindigkeiten von über 1000 km/h erreichen. Dies ermöglicht extrem schnelle Reisen zwischen Städten, die weit voneinander entfernt sind.

Angesichts der globalen Bemühungen zur Reduzierung der CO₂-Emissionen und zur Bekämpfung des Klimawandels könnte Hyperloop eine umweltfreundlichere Alternative zu Autos und Flugzeugen bieten.

1.2 Aufgabenstellung

Im Rahmen dieses Projekts soll ein Pod für den Hyperloop mit einer Bordspannung von 48 V ausgelegt werden. Ziel ist es, die Machbarkeit dieser Spannung zu überprüfen und umzusetzen. Dazu gehören die Realisierung der Verdrahtung und der Sensorik sowie die Beschaffung der erforderlichen Bauteile. Die Logik- und Signalverarbeitung wird mithilfe von Simulink auf einem Speedgoat-System durchgeführt.

1.2.1 Steuerung

Die Steuerung erfolgt über Simulink, ein Bestandteil von Matlab. Position und Beschleunigung des Pods sollen erfasst werden, während der Motor über ein zusätzliches Steuergerät angesteuert wird. Motor und Steuergerät stammen von dem englischen Unternehmen Golden Motor. Die Steuerung soll als eine Automatensteuerung umgesetzt werden.

1.2.2 Verdrahtung

Die Verdrahtung des Pods muss entsprechend der Bordspannung von 48 V realisiert werden. Dazu muss ein Schaltplan erstellt werden das mit der Software QElectroTech erstellt wird.

1.2.3 Bauteilbeschaffung

Es müssen alle erforderlichen Bauteile für die Umsetzung der Bordspannung, Verdrahtung und Sensorik beschafft werden.

1.3 Verwandte Arbeiten

Kapitel 2

Impentierung

2.1 Konzept

Der Pod wird von einem BLDC-Motor angetrieben, wobei die elektrische Energie in einem Lithium-Ionen-Akku gespeichert wird. Der Motor wird durch einen Sinuswellen-Generator gesteuert. Mit dem Speedgoat-System werden die Eingangssignale des Sinuswellen-Generators sowie andere Aktoren gesteuert.

2.1.1 BLDC Motor

Ein BLCD Motor wird mit Gleichspannung angetrieben, wobei eine Leistungssteuerung (Sinuswellen-Generator) die Gleichspannung in ein nutzbares Drehstom umwandelt, dies verhalten werdeb ich im Abschnitt 2.1.1

Sinuswellen-Generator

Dafür muss der Abstand ermittelt werden, dies wird mit einem Abstandslaser gemacht.

Die Steuerung wird als Automaten umgesetzt. Dabei werden unterschiedliche Zustände durchlaufen, wie Idel, Drive, Distance und Stop.

2.2 Verdrahtung

2.3 Schaltpaln

2.4 Simulink

Literatur

- [1] Wikipedia Contributors. *Hyperloop*. [Abschnitt: Hyperloop;Online; abgerufen am 28-Juli-2024]. 2024. URL: <https://de.wikipedia.org/wiki/Hyperloop>.