



University of Applied Sciences

**HOCHSCHULE
EMDEN·LEER**

Fachbereich Technik
Abteilung Elektrotechnik und Informatik

**ENTWICKLUNG UND IMPLEMENTIERUNG
EINES FAHRZEUGES FÜR DEN HYPERLOOP
(STEUERUNG UND VERDRAHTUNG)**

PROJEKTARBEIT
Studiengang Elektrotechnik

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

Emden, 11. 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.

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, 11. August 2024 *Oliver Schmidt*

Inhaltsverzeichnis

Rechtliche Erklärung	I
Abbildungsverzeichnis	III
1 Einleitung	1
1.1 Motivation	1
1.2 Aufgabenstellung	2
2 Verwendet Technik	3
2.1 Konzept	3
2.2 Antrieb	3
2.2.1 BLDC Motor	3
2.2.2 Vector Controller	5
2.3 Steuerung	5
2.4 Abstandsmessung	5
2.5 Speicher	5
3 Implementierung	8
4 Konklusion	9
5 Anhang	10

Abbildungsverzeichnis

1.1	Hyperloop Röhre der Hochschule Emden Leer	2
2.1	Golden Motors – 10 KW BLDC Motor Liquid Cooled	4
2.2	Zeichnung: BLDC Motor	5
2.3	Golden Motors – VECTOR 500 Motor Controller	6
2.4	Distanzsensor PEPPERL+FUCHS	6
2.5	Speedgoat – Baseline Real-Time Target Machine	7
2.6	DeepCPower – Lithium Batterie 50Ah 51,2V 2560Wh	7

Kapitel 1

Einleitung

1.1 Motivation

Der Hyperloop ist ein Konzept für ein Hochgeschwindigkeitstransportssystem, 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 600 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.



Abbildung 1.1: Hyperloop Röhre der Hochschule Emden Leer

1.2 Aufgabenstellung

Die Motivation des Projekts liegt in der Realisierung eines Fahrzeugs für den Hyperloop, welches mit einer Batterie und einem Motor betrieben werden soll. Die Steuerung soll auf dem Speedgoat erfolgen.

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.

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.

Die Steuerung soll als eine Automatensteuerung umgesetzt werden.

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

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

Kapitel 2

Verwendet Technik

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 Akto- ren gesteuert.

2.2 Antrieb

Golden Motor ist ein Anbieter von Elektromotoren und elektrischen An- triebssystemen. Das Unternehmen bietet eine breite Palette von Produkten an, darunter: Motoren und Komplettsysteme für Elektrofahrräder, Industri- elle BLDC-Motoren, Elektrische Antriebe für Boote.

2.2.1 BLDC Motor

Ein BLDC-Motor (Brushless DC Motor) unterscheidet sich grundlegend von einem herkömmlichen Gleichstrommotor. Während bei einem traditionel- len DC-Motor die Polumschaltung (Kommutierung) mechanisch über Kohle- bürsten erfolgt, übernimmt beim BLDC-Motor eine elektronische Steuerung diese Aufgabe. Dadurch entfällt die Notwendigkeit von Kohlebürsten, was den Motor effizienter und langlebiger macht[2].

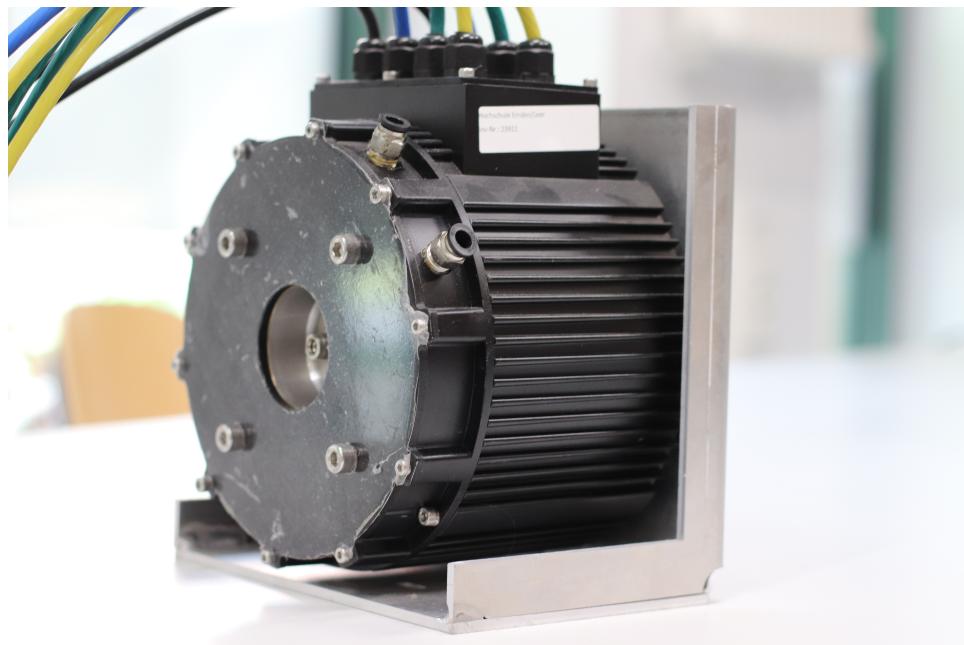


Abbildung 2.1: Golden Motors – 10 KW BLDC Motor Liquid Cooled

Die Anschlüsse des BLDC-Motors sind in Abbildung 2.2 dargestellt. Der Motor verfügt über zwei Ausgänge, die jeweils mit drei Hall-Sensoren ausgestattet sind, sowie über einen Temperatursensor. Zusätzlich werden über das Kabel ein GND und eine +5V-Versorgung benötigt. Die Spulen des Motors werden über drei Phasen angeschlossen: U, V und W.

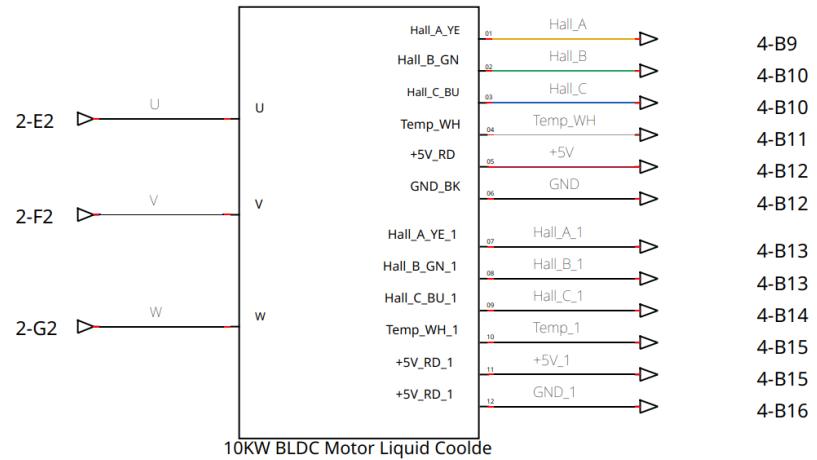


Abbildung 2.2: Zeichnung: BLDC Motor

2.2.2 Vector Controller

Der Vector Controller verwendet die Motorsteuerungstechnologie feldorientierte Regelung (Field-Oriented Control - FOC), dass bedeutet das der Controller mittels den Hallsensoren, ein Rückgekoppelten Regelkreis bildet und somit die Lage des Polrades ermittelt.

[3]

Sie bietet eine effiziente Steuerung von BLDC-Motoren in Anwendungen mit variabler Drehzahl und schnell wechselnden Lasten und verbessert die Energieeffizienz von Asynchronmotoren, vor allem bei niedrigen Drehzahlen.

2.3 Steuerung

2.4 Abstandsmessung

2.5 Speicher



Abbildung 2.3: Golden Motors – VECTOR 500 Motor Controller



Abbildung 2.4: Distanzsensor PEPPERL+FUCHS



Abbildung 2.5: Speedgoat – Baseline Real-Time Target Machine



Abbildung 2.6: DeepC Power – Lithium Batterie 50Ah | 51,2V | 2560Wh

Kapitel 3

Implementierung

Kapitel 4

Konklusion

Kapitel 5

Anhang

Literatur

- [1] Elon Musk. *Hyperloop Alpha*. 2013. URL: https://www.tesla.com/sites/default/files/blog_images/hyperloop-alpha.pdf.
- [2] mathworks. *Introduction to Brushless DC Motor Control*. Abschnitt: Types of DC Motors; abgerufen am 11-08-2024. 2024. URL: <https://de.mathworks.com/campaigns/offers/next/introduction-to-brushless-dc-motor-control.html>.
- [3] Dierk Schröder. 2. Aufl. Heidelberg: Springer, 2000.