

燃料電池用 ECU のテストと妥当性確認を成功させる高度な技術

モビリティをより持続可能なものにするため、自動車メーカーはバッテリ式や燃料電池式のパワートレインへと方向転換を しつつあります。そして燃料電池用 ECU の開発とテストを効率よく行うための革新的なテスト手法と妥当性確認手法が求 められていますが、それに応えて ETAS は、シミュレーションモデルと組み合わせた包括的なパッケージを提供しています。

燃料電池式パワートレインの開発は、自動車業界だけでは 効率的なソフトウェア開発を助ける仮想化技術 なく、政府、特に環境政策の立案に関わる省庁からも注目 け商用車エンジニアリング部門(貨物車、公共輸送車など) ることが提唱されています。

しかしそれらを実現するには、燃料電池は今以上に化学的、 機械的、電気的なレベルで進化を続ける必要があります。 た効率的なテストと妥当性確認の手法が必要になります。

HILシステムを導入する主な目的は、ドライバーと車両、各 され、開発への動きはいよいよ本格化しています。とりわ 種の車両コンポーネント、走行環境などを必要に応じて可 能な限り現実に近づけ、シミュレーションを行うことです。 における燃料電池の技術は、エネルギー密度、充電/燃料 シミュレーションの正確さは品質基準によって判定できま 補給時間などの面で、純粋なバッテリ動力に勝る利点があすが、この品質基準は、各プロジェクトに携わる開発チー ムが緊密な共同作業を通して設定するものです。仮想化は ソフトウェア開発の効率を改善し、時間と費用の節約に役 立ちます。初期の検討段階から仮想化を取り入れることは、 ソフトウェア開発の進捗に大きな効果をもたらします。HiL ECU による電子制御をめぐってもいくつかの課題が残され を用いれば、ECU ソフトウェアの安全上重要な機能(水素 ており、これらの課題を克服するには、燃料電池に特化し 漏れ検知、安全コンセプト、電気的コンポーネントの起動 と事前充電のアルゴリズムなど)のテストを、機能開発者 が机上で早期に実施することができます。そうしてできあ がった組み込み制御装置のソフトウェアはシームレスに実 験室へ移され、並列テストが行われます。

図1は燃料電池 HiL システム前面の写真です。アナログ/ デジタルの入出力用ボードと構成設定用のバス通信イン ターフェース(CAN、LIN など)が搭載され、特定の ECU ファ ンクションに対して実際の電子負荷やシミュレートされた 電子負荷を供給する機能も備わっています。一例として、 HiL システムに搭載された電子インジェクタ自荷モジュール を使用した高精度な水素ガスインジェクタのシミュレー ションを実行することができます。燃料電池モデルは、リ アルタイムシミュレーション用のコンピュータにおいて厳 密なリアルタイム条件下で動作するよう設計されます。燃 料電池の物理シミュレーションモデルの入出力とHiLハー ドウェアの入出力とをソフトウェア統合プラットフォーム ETAS COSYM で接続し、燃料電池 ECU の適合インターフェー スにより、シミュレーション - 燃料電池ソフトウェアのイ ンタラクション - シミュレートされた燃料電池システム、 という閉ループが形成されます。

正確な物理シミュレーションモデルがベース

HILシステムのコアコンポーネントは、燃料電池システムの 図1:燃料電池 HILシステムの前面図 物理シミュレーションモデル、ETAS LABCAR-MODEL-FC で す。このモデルは、燃料電池システムの効率性を大きく左 右する5つの主要な部分で構成されます(図2)。 - 燃料電池モジュール

- 水素供給路/タンクを含む正極パス
- 空気を供給する負極パス
- 冷却によるシステム温度制御
- エネルギー貯蔵・電圧変換・電気負荷(電気モーター)用 他の影響、といった物理法則を正確にシミュレートできな の高電圧電気パス





このシミュレーションモデルを HiL システム上で実行する には、いくつかの厳密な条件があります。

第一に、ソフトウェアモデルがリアルタイムで実行可能で あることです。また、単一セルの燃料電池モデルは、電流、 温度、電気抵抗などの化学量論に影響を与える損失やその くてはなりません。

図2:車両の燃料電池システム

ガスチャンネルにおける水の動きと凝集状況を表わすには 実用向けの実装 詳細な水組成と二相の水モデルの演算が必要です。同様に、 各極におけるそれぞれの気体の組成を同定して圧力損失特 性を算出する機能も重要で、これには 1D マルチコンポーネ ントのガスチャンネルモデルを利用することができます。 さらには、さまざまな流動場の設計や、内部セル湿度の詳 細な計算も必要です。

これらの基本機能に加え、コールドスタート時の燃料電池 の挙動のきわめて緻密なシミュレーションも欠かせません。 そのためには膜温度モデルが必要で、セル内の水組成の非 線形的なダイナミクスと、温度に依存する流体特性も組み 入れる必要があります。さらには、シミュレーションモデ ルを異なる燃料電池アーキテクチャ上でも利用可能にする ためのモデルライブラリが実装できれば理想的です。

図 3: LABCAR HiL シミュレーション(赤)と車両走行テスト(青)の 結果の比較



300 400 500 600

700

800

900

1 000

100

200

300

400

600

ETAS は以上のような要件を体系的に実現しました。図4に 示すように、各セルはガスチャンネルに沿って複数のセグ メントに分割できます。Z座標はガスフローの方向を示し、 X座標とY座標は膜とガスチャンネルに対して垂直に設定 されています。各セグメントは、バイポーラプレート、ガ スチャンネル、ガス拡散層、膜、といった燃料電池の機能 層に対応しています。したがって、個々のセグメントにも セル全体にも同じ連立方程式が適用できます。セル内のセ グメント間、層間は質量の流れと熱の流れで結ばれていて、 モデルのセグメント間のやり取りは、ガスチャンネルとバ イポーラプレートにおける熱と質量の交換によってのみ行 われます。

一方、膜/電極接合体(MEA)は、隣接するセグメントと のエネルギーの交換にはほとんど影響しません。しかも、 そのX方向の厚みはZ方向やY方向の拡がりに比べると桁 違いに小さくなっているため、セル内での空間的な圧力と 濃度の勾配は主に X 方向へ向かって生じ、その方向へプロ トンと水を移動させます。空間特性のモデリングでは、ガ スチャンネルとプレートに注目すれば十分です。この種の MEA モデルの評価では、セグメントを個別に評価すること ができ、1Dモデルの直接的な影響を受けることはありませ ho

コンプレッサにおける空気の質量流量





図4:セグメントに分割した燃料電池

ETAS ではこのアプローチの仕上げとして、各種コンポーネ ント(水素ガスインジェクタ、水素再循環ブロワー、正極 パスの通気弁、負極パスのエアコンプレッサと除湿装置、 冷却ポンプ、冷却パスの MCV 弁、安全回路、DC-DC 高電圧 入力端子など)を集めたライブラリを作成し、これによっ てHiLシステム用燃料電池プラントモデルが完成しました。

用涂

ETAS のソリューションの性能と精度をご覧いただくため、 適合前のリアルタイム LABCAR HiL シミュレーションプラッ トフォームによる結果(図3、赤いライン)と、同じ燃料 電池用 ECU を用いた車両走行テストの結果(青いライン) をグラフで比較しました。

正極(水素)の差圧は走行テスト時とほぼ同じようなライ ンで変化しています。コンプレッサにおける空気の質量流 量も、走行テストとモデルとで似たような傾向を示してい ます。燃料電池が供給する電流と電圧についても、モデル のデータと車両のデータはほぼ一致しています。

200

100

このソリューションは、それ以上の可能性も秘めています。 例えば、ETAS ASCMO-MOCA などを利用してテストベンチ 計測による燃料電池モデルの事前適合を行うことで、シミュ レーションの精度を最適化することができます。燃料電池 モデルでは約350種類のパラメータを設定でき、多種多様 な ECU ソフトウェアプロジェクトの要件に柔軟に対応する ことができます。また、電気モーター、バッテリ、車両ダ イナミクスなどのシミュレーションを統合すれば、シミュ レーションの結果をさらに改善できるでしょう。

燃料電池モデルの活用範囲は、HiL システムのテストと妥当 性確認にとどまらず、ソフトウェア開発の早期における仮 想テスト走行などへの利用も考えられます。ETAS COSYM の XiL テストプラットフォームでは、ソフトウェア機能の 妥当性確認を閉ループ実験で行えるだけでなく、シミュレー ションモデルをより高いレベルの車両シミュレーションモ デルに統合することも可能です。車載バス(仮想 CAN、車 載イーサネットネットワークなど)をすべてシミュレート できれば、開発の初期段階において現実に即したネットワー ク通信の分析を実施することさえ可能になります。

まとめ

パワートレインコンポーネントの安全性と性能、および監 視 - それらは未来の電動パワートレインコンポーネントの 開発においても、重要なパラメータであり続けるでしょう。 とりわけ燃料電池用 ECU の開発と改良にあたっては、燃料 電池の精密なリアルタイムのシミュレーションこそが、Hill テストベンチによる妥当性確認の基礎となります。そこに SiL のテストプラットフォームも加えれば、開発の初期段階 からの並列テストも可能になります。ここにご紹介した ETAS の XiL ソリューションと各種シミュレーションモデル とを組み合わせることにより、あらゆる安全要件に準拠し た燃料電池用 ECU の開発を効率よく進めるための土台が構 築されます。気候の変化に強い未来の車両の大量生産プロ セスに燃料電池が加わるときが、また一歩、近づきました。

執筆者

Frank Ruschmeier、 ETAS Automotive Technology Co., Ltd. テスト・妥当性確認担当アプリケーションフィールド マネージャ Chaoyong Tang、 ETAS Automotive Technology Co., Ltd. 燃料電池テスト・妥当性確認担当プログラムマネー ジャ Raphael Hans テスト・妥当性確認モデリングスペシャリスト