

Figure 7

バイワイヤ方式を採用していることから,現在はこのエン ジントルクマップのほかに,ペダルポジションからスロッ トル開度指令やトルク指令値を算出するマップと複合し て運用している。このようなペダルマップは,車速やバッ テリー充電状態,またはその他車両の制御系全体の最適 化に必要な機能とされている。

エンジン慣性シミュレーション

駆動系試験では、仮想エンジンとなりうる動力計が、正しい慣性量でトランスミッションに対して実際のエンジン 同等の負荷を掛けることを要求されている。多くの場合、 動力計の機械慣性量はエンジンの慣性量よりも大きく、 そのため慣性量の補正が求められる。これをエンジン慣 性シミュレーションという。エンジン回転数のオブザー バーとフィードフォワード制御との組み合わせにより、エ ンジンとフライホイールの慣性をシミュレーションするた めに必要な動力計への印加トルク[*T*_{el}]の再現を可能にし ている。このようにして計算されたトルクは、エンジント ルクマップシミュレーションにて算出されたトルクに印加 される^[5]。

$$T_{el} = \frac{J_{el} + J_{FW}}{J_{sim} + J_{FW}} T_{eng} + \left(1 - \frac{J_{el} + J_{FW}}{J_{sim} + J_{FW}}\right) T_{trans}$$

= K* T_{eng} + (1 - K) T_{trans}

Figure 9では、スロットル/速度制御している仮想エン ジン上で、スロットル開度を上昇させながら変速中になる べくトルクを一定に保持しようとする試験である。変速中 の減速度は一定とする。この場合、エンジン回転は、3900 rpmから900 rpmの変化により、慣性によるトルクが発生 する。仮に、動力計の慣性量がエンジン慣性量と同じで ある場合(上図)、特に慣性量補正は必要としない。しか しながら、下図のように動力計慣性量がエンジンの倍で



Figure 8

ある場合は、図示のようにトルクを印加して慣性の差を 補正することが必要である。

エンジントルクパルスシミュレーション

Figure 10には、8シリンダーエンジンにて2000 rpm/118 Nm時に発生するトルクパルスを表現したチャートを示 す。ただし、平均トルク118 Nmはチャート上には表示さ れず、トルクパルスだけを示している。このチャートでは エンジン2回転(720°)中に8個のシリンダーがそれぞれ異 なったタイミングで燃焼している状態を示す。このシミュ レーションでは、118 Nmの平均トルクを生み出すには、 145 Nmの爆発トルク振幅が必要であった。







Figure 10

実エンジンデータとの比較検証

エンジンシミュレーションを検証することは、このシミュ レーションアルゴリズムの受け入れする上で非常に重要 なこととなる。Figure 11では、4気筒ガソリンエンジンの クランクシャフトで計測したトルク(下部チャート)と、エ ンジンシミュレーションによるトルクパルス波形(上部 チャート)との比較を示す。この比較により、点火オー ダー、パルス周波数、振幅などが非常に良く再現できる ことがわかる。Table 1に、エンジンのスペクトル成分の 振幅と、エンジンシミュレーションによる振幅を示す。燃 焼の再現性や、ねじり振動の影響により若干の際が生じ ることがあることがこの表からも見て取れる。

HEVを含むスタート・ストップシミュレーション

典型的なエンジンスタートのプロファイルをFigure 12に 示す。エンジンスタートシミュレーションでは、アイドル 回転、クランキング回転およびそれらの到達時間をコント ロールする。一定時間のクランキング後、エンジン回転が アイドル回転まで上昇し、アイドル回転制御シミュレー ションに移行する。トルク値はクランキング、アイドルそ





Table 1

	Real Engine	Simulation
40 hz	37 nm	37 nm
80 hz	23 nm	30 nm
120 hz	8 nm	15 nm
120 hz	8 nm	15 nm
160 hz	5 nm	7 nm
200 hz	3.7 nm	5 nm
240 hz	1.4 nm	2.5 nm
280 hz	1.1 nm	2 nm
320 hz	0.9 nm	1.5 nm

れぞれに設定されている。HEVの場合も、このようなエ ンジン始動シーケンスを非常に短時間になるように調整 することで表現できる。エンジン停止・惰行シミュレー ションでは、Figure 13の通り、イグニッションと、ゼロ回 転近くのエンジンマップおよびStandStillSpeed値をコン トロールする。エンジンマップ上で、どれくらいのトルク 値 が エ ン ジ ン 停 止 す る か を 決 定 付 け て い る 。 StandStillSpeed値とは、動力計に対して回転停止を指 令するタイミングを示す。

Figure 14では、エンジンスタートシミュレーションを EPTS(エンジントルクパルスシミュレーション)と組み合 わせた波形を示す。このEPTS機能は使用する・しない が選択可能である。ETPS機能を使用しない場合は平均 トルクのみの制御となる。エンジンは、まず短時間のクラ







Figure 14

ンキングの後,着火し回転数はアイドル回転まで上昇す る。クランキング中の着火の直前にはポンピングによる脈 動波形が発生していることが確認できる。

エンジンシミュレーションに必要な 動力計モータおよび電力盤の仕様

入力ダイナモとして、エンジントルクパルスシミュレーションをするには、50,000 rpm/secの回転加速度を実現 するに十分なトルクと慣性量の比に加え、1 msec以下で 応答する制御電流の応答速度が必要である。トランス ミッションに接続された状態で、動力計ローターに求めら れる物理的な特性として、600 Hz以上の一次のねじり自 然周波数を与えられる機械慣性や剛性が必要である。さ らに、トランスミッションが車両に搭載されている状態を 再現するために、出力軸に対して車載同等の高さや傾き をもった配置ができるようにする必要がある。Figure 15 には、0.084 kgm²の機械慣性と、800 Nmの最大瞬時トル クの性能を持つ、型式名Dynas TP260という、仮想エン



Figure 15





ジン用動力計の外観を示す。

ハイブリッド車両用駆動系システムへの バッテリーシミュレーション

ハイブリッド車両(以下HEV)の駆動系システムは、電動 モータを試験するためのバッテリーまたはバッテリーシ ミュレータが必要である。HORIBAグループは、HEV用 モータを操作するための電力源として,バッテリーシミュ レータを供給している。 バッテリーシミュレータとは. DC電源の供給装置と、バッテリー状態をシミュレーショ ンし、供給電圧・電流を制御する機構から成り立ってい る。中継盤には、ユーザが使用するインバーターに接続さ れるケーブルの供給電源端子を用意している。バッテ リー制御には,電力,電流,電圧,または電力+印加電流 の指令値のいずれかを用いる。バッテリーシミュレータ では、実際のバッテリーの出力である、電流、電圧、電力、 充放電容量(SOC^[6])および電池パックの温度や電池セル それぞれの温度の違いのほか,電力上下限値,内部抵抗 や容量を模擬することが可能である。また, SOH(新品・ 5年経過・10年経過されたバッテリー状態)もバッテリー 容量とスルーレートを設定することで模擬することが可 能である。

電池セルの化学的特性と電池セルの配列(直列数と並列 数)を定義することで、電池パック(車載のバッテリーユ ニット)の定義が可能である。電池セルー個当たりの特性 として、起電力、出力や容量を個別に設定することが可 能である。Figure 16にこれらバッテリーシミュレータシ ステム(以下VB=Virtual Batteryと略)のブロック図を 示す。

異なるバッテリーのシミュレーション

バッテリーシミュレータシステムに用いるHEVのバッテ リーパックモデルでは、リチウムイオン、LiFePO4、ニッ



Typical battery characteristic curves of usable capacity versus (a) cycle number, (b) temperature, (c) current, and (d) storage time, as well as (e) opencircuit voltage versus SOC and (f) transient response to a step load-current event.

ケル水素やAGIM型鉛蓄電池^[7]の化学的特性をサポート している。さらに、RLC(抵抗-コイル-コンデンサ)モデ ルをユーザが定義することでのカスタムバッテリモデル も定義可能としている。HORIBAグループで製作した バッテリーのリアルタイムモデルは、Figure 17に示す論 文掲載要綱(Min Chen, IEEE Transactions on Energy Conversion, Vol.21, NO2 June 2006)を元にし て製作した。

充放電容量(SOC)のシミュレーション

バッテリーシミュレータシステムでは、SOC (State of Charge = 充放電容量)やDOD (Depth of Discharge=





放電深度),および電力の上下限値をHEV/EV/PHEV のバッテリーパックシミュレーションに取り入れている。 Figure 18に示すグラフは,様々なバッテリーモデル上に て,北米FTPモード走行した際のSOCのシミュレーショ ン結果である。

バッテリー温度影響のシミュレーション

バッテリーシミュレータシステムでは、バッテリーパック の温度をシミュレーションしている。Figure 19に示すグ ラフは、様々なバッテリーモデル上にて、北米FTPモード 走行におけるバッテリー温度を模擬した結果である。 バッテリーパック全体からの放熱量のほかに、バッテリー セルを構成する様々なパラメータへの温度影響を定義す ることが可能である。これらの電力が変化するように温 度変化に応じて、バッテリーモデルのすべてのパラメー タが変化するように作られている。

通信シミュレーション

バッテリーパックをより完全にシミュレーションするに は、TCUやECUとの通信機能が必要である。たとえば、 HEV上でモータ駆動かエンジン駆動かを判断するには、 TCUがSOC情報を必要とする場合がある。HORIBAグ ループの駆動系システムコントローラーには、複数の CAN通信チャンネルを備えており、バッテリー制御CPU のシミュレーションとして、約200項目のCANによる入出 力を可能としている。

バッテリーシミュレーションをサポートする製品群

バッテリーシミュレーションシステムを扱う上で非常に 重要なことは実験室における電源ラインを安全に扱える 環境である。モータコントローラーや電源からのケーブル を安全に扱うためのプラグイン型コネクタを備えた中継





Figure 17



Figure 20

盤を用意している。電力源と供試体モータとの間には二 つの中継盤があり、モータに近い位置にひとつの中継盤 を配置している(Hybrid Interface Enclosure)。この中 継盤が供試体モータと電源ラインとの中継を行っており. DC電源ラインには、バッテリーシミュレータ電源(DC電 源)および実際のバッテリーが接続可能である。もうひと つの中継盤は、一般的に壁面に設置される(DC Power Disconnect)。この盤では、DC電源装置とHvbrid Interface Enclosureとの中継盤でり、主にDC電源ライ ンの遮断器を設けている。これらの中継盤は安全配慮と 使いやすさを両立した設計を考慮している。Figure 20に はHybrid Interface Enclosureのブロック図と. Figure 21に外観図を示す。Figure 21正面には, 遮断器 と通電を示す表示灯がある。この装置には地絡感知器と 遮断器を備えており、また設備全般の非常停止ボタンと 連動し、供試体インバーターの仕様にあわせた安全な遮 断プログラムを設定することが可能である。この写真に 示す中継盤は600 VDCまでの仕様であり、裏面写真に示



Enclosure front view

Enclosure rear view

すようなコネクタを使った安全な配線作業が可能である。

実バッテリーとの電圧・SOCおよび温度変化比較試験

時系列でのバッテリー入出力電流の履歴がバッテリーの 運転条件である。ニッケル水素電池やリン酸鉄リチウム イオンバッテリーのVBモデルについて、同じ入出力電流 の履歴を与えて、主要な特性である電圧・SOC、および 温度のシミュレーション精度を検証した。これらの試験 パラメータは、バッテリーパックの仕様決めや、電動モー タの性能を決定つける重要な要素である。Figure 22に 実バッテリーとDC電源+VBによる時系列での電圧変化 チャートを示す。これらの相関誤差は1% RMS以下であ り、HEVパワートレインの開発には十分な性能であった。 瞬時での誤差は、実バッテリーとVB電源それぞれの電流 値の違いに起因するものであったことがわかった。エン ジンは、しばしば低エミッションのために触媒温度を保 持することを目的で作動するが、これらの動力は車載エ アコンなどの負荷に用いられることがある。SOCはバッ テリーパックの大きさやバッテリーマネジメントシステム (以下BMS)の適合には重要な要素である。Figure 23は











Figure 24

実バッテリーとVB上でのSOC変化の比較チャートを示 す。いかなる環境や車両の出力条件であっても,車両に 搭載されている大型バッテリーには常に安全な動作する ことを検証するのが非常に重要なファクターである。そこ で,バッテリーパックの筐体設計や冷却システム,および それらの最適化には,電池の発熱を適切に予測すること が重要である。Figure 24に, VBによる温度変化シミュ レーションと実バッテリーの発熱量変化の比較チャート を示す。

おわりに

バッテリーシミュレーションシステム(VB)と, バーチャル エンジン(VE)によるHILシミュレーションの再現性の高 さと精度は, 自動車メーカーが電動パワートレインをエン ジンとバッテリーを平行作業で開発することを可能にし た。この技術を用いることで, HEVを市場に投入するま での時間を短縮することが可能となり, エンジンとバッテ リーを開発する上で, より精度の高い仕様決めを可能に した。VBとVEは, HEVの市場浸透^[8]を図るメーカーに とって典型的なツールとなりえるとともに, HORIBAグ ループにとっては車両のトータルテストソリューションを 提供する礎になりつつある。今後, 多様化するイオン化 バッテリーを初めとし, 乗用車から商用車にいたる様々な 車両に適応したバッテリーのモデルをより充実していく。

参考文献

- IDtechex,com "Hybrid and Pure Electric Cars 2010-2020" Research Report
- [2] HIL commonly referred to as hardware in the loop where something physical is used to create power, or run programs, or create a response but inputs and outputs are simulated from a mathematical model of their real end use condition.
- 【3】本文中の略号は以下の意味を示す。
 ECU:エンジン制御ユニット
 BMS:バッテリーマネジメントシステムおよびエネルギーマネジメントシステム
 PCU/TPIM:電力制御ユニットまたはインバーターモジュール駆動 制御ユニット

TCU:トランスミッション制御ユニット ABS:アンチロックブレーキシステム

ESC:電子姿勢制御

- [4] Integrated Starter and Generator (ISG) is an electric motor attached to the crankshaft of the ICE that acts as motor to star t the engine and as a generator of electricity when the ICE is running. Since it is directly on the crankshaft, this becomes a parallel hybrid vehicle. Electric motors used vehicle propulsion are called E-MOTORS to distinguish their unique construction and power output.
- [5] 本文中の計算式における略号は以下の意味を示す。
 CYC:シリンダー数
 DISP:エンジン排気量
 JTOT:エンジンおよびフライホイールの合計慣性量
 JENG:クランクシャフト機構の慣性量
 Mmean:エンジンの定格トルク
 Peak:エンジンの燃焼プロセスにおいて発生する最大の瞬時トルク
- [6] SOC State of Charge is a calculation of the BMS showing charge availability of the battery pack
- [7] AGM Absorbed glass mat and Gel Batteries are classifications for low maintenance valve regulated lead acid(VRLA)battery
- **[8]** Various predictions from research institutes, auto analysts for HEV, PHEV, EV market volume by 2015 as part of total vehicle production in the USA.



Norm Newberger Manager

Drivetrain Technology Automotive Test Systems HORIBA Instruments Inc.



Bryce Johnson Principle Engineer Automotive Test Systems HORIBA Instruments Inc.

_{翻訳} 鶴見 和也

Kazuya TSURUMI 株式会社 堀場製作所 営業本部 ATS プロジェクト マネジャー