



WESTFÄLISCHE
WILHELMS-UNIVERSITÄT
MÜNSTER

Die Modellierung einer Lithium-Batterie

Abschlusspräsentation zum Praktikum “Nichtlineare Modellierung in den Naturwissenschaften”



Inhalt

Das Modell

Differentialgleichungen

Finite Volumen Verfahren

stationäre Lösung

Aufbau

Lithiumfolie als Anode, fester Elektrolyt, poröse Kathode

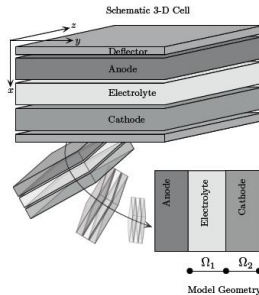


Abbildung: Modell der Batterie

PDE I

Im Inneren der Gebiete benötigt man folgende partielle Differentialgleichungen, **Massenbilanzgleichung**:

$$\frac{\partial C_i}{\partial t} = -\frac{\partial J_i}{\partial X_j} \quad (1)$$

Fluss der geladenen Teilchen im Elektrolyt:

$$J_{Li^+} = - \left(D_{Li^+} \frac{\partial C_{Li^+}}{\partial X_1} + \mu_{Li^+} C_{Li^+} \frac{\partial \Phi}{\partial X_1} \right) \quad (2)$$

Aus (8) und (9) folgt die **Advektions-Diffusions-Gleichung**

$$\frac{\partial C_i}{\partial t} = D_{Li^+} \frac{\partial^2 C_{Li^+}}{\partial X_1^2} + \mu_{Li^+} \frac{\partial}{\partial X_1} \left(C_{Li^+} \frac{\partial \Phi}{\partial X_1} \right) \quad (3)$$

PDE II

Fluss der entladenen Teilchen in der Kathode:

$$J_{Li} = -D_{Li} \frac{\partial C_{Li}}{\partial X_2} \quad (4)$$

Aus (8) und (11) folgt die **Diffusionsgleichung**

$$\frac{\partial C_{Li}}{\partial t} = D_{Li} \frac{\partial^2 C_{Li}}{\partial X_2^2} \quad (5)$$

PDE III

Das elektrische Potential im Elektrolyt ergibt sich wegen des Gauß-Gesetzes $E = -\partial_{x_1} \Phi$ durch die **Possion-Gleichung**

$$-\epsilon_b \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x_1^2} = \rho \quad (6)$$

Dabei gilt für die Ladungsdichte

$$\rho = F(C_{Li^+} - C_A) \quad (7)$$

F ist die Faraday-Konstante, C_A die (konstant angenommene) Anionen-Konzentration im Elektrolyt und ϵ_b die dielektrische Feldkonstante.

Was ist das Finite Volumen Verfahren?

- ▶ Numerisches Verfahren zur Lösung partieller DGL 2. Ordnung
- ▶ Basiert auf der Integralformel einer PDGL, wir integrieren über eine Zeitintervall (t_j, t_{j+1}) und ein Gitterzelle K_j

Herleitung I

Mit dem Hauptsatz der Integral- und Differentialrechnung und den Sätzen von Fubini und Gauß folgt:

$$\begin{aligned}\int_{K_i} \int_{t_j}^{t_{j+1}} f(x, t) dt dx &= \int_{K_i} \int_{t_j}^{t_{j+1}} \partial_t u(x, t) - \nabla \cdot (a(x) \nabla u(x, t)) dt dx \\ &= \int_{K_i} u(x, t_{j+1}) - u(x, t_j) dx \\ &\quad - \int_{\partial K_i} \int_{t_j}^{t_{j+1}} a(x) \nabla u(x, t) \cdot n(x) dt dx\end{aligned}$$

Herleitung II

Durch Einführen der Zellmittelwerte $u_i(t) := \frac{1}{|K_i|} \int_{K_i} u(x, t) dx$ und $f_i(t) = \int_{K_i} f(x, t) dx$, der Definition des Randes und der Diskretisierung der Normalenableitung durch die entsprechende finite Differenz unter der Verwendung der Zellmittelpunkte ergibt sich dann:

$$\begin{aligned} u_i(t_{j+1}) - u_i(t_j) = & \frac{1}{|K_i|} \int_{t_j}^{t_{j+1}} a(x_{i+1}) \frac{u_{i+1}(t) - u_i(t)}{s_{i+1} - s_i} \\ & + a(x_i) \frac{u_{i-1}(t) - u_i(t)}{s_i - s_{i-1}} + f_i(t) dt \end{aligned}$$

Testproblem I

Differentialgleichung:

$$\partial_t u(x, t) - 0.01 \Delta u(x, t) = f(x, t)$$

mit Randwerten $\nabla u \cdot n = 0$, der Anfangsbedingung

$$u(x, 0) = e^{-25(x-0.5)^2} - e^{-6.125}$$

und dem Quellterm

$$f(x, t) = 0.7x - 0.3t$$

Weitere Daten:

- ▶ $\Omega = [0, 1]$
- ▶ $T = 3$

Testproblem II

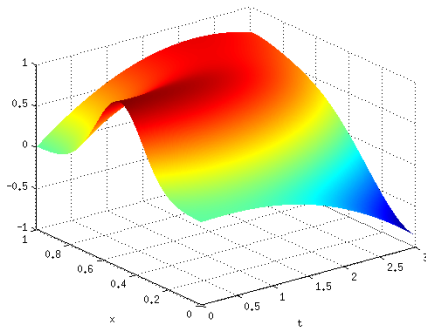


Abbildung: Lösung des Testproblems

System der PDE für die stationäre Lösung

Für den Zustand der voll aufgeladenen Batterie muss man folgende gekoppelte PDEs lösen:

$$0 = D_{Li^+} \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} c(x_1) + D_{Li^+} \frac{\partial}{\partial x_1} \left(c(x_1) \frac{\partial}{\partial x_1} \phi(x_1) \right)$$

$$0 = \epsilon^2 \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} \phi(x_1) + \frac{1}{2} (c(x_1) - c_A)$$

Randbedingungen für die stationäre Lösung

Für das stationäre System braucht man dann noch die folgenden Randbedingungen:

$$D_{Li^+} \frac{\partial}{\partial x_1} c(x_1) + D_{Li^+} c(x_1) \frac{\partial}{\partial x_1} \phi(x_1) = 0, \quad x_1 \in \{0, 1\}$$

$$\frac{\partial}{\partial x_1} \phi(0) + \frac{1}{\gamma \epsilon} \phi(0) = \phi_0$$

$$\frac{\partial}{\partial x_1} \phi(1) + \frac{1}{\gamma \epsilon} \phi(1) = 0$$

$$\int_0^1 c(x_1) dx_1 = c_A$$

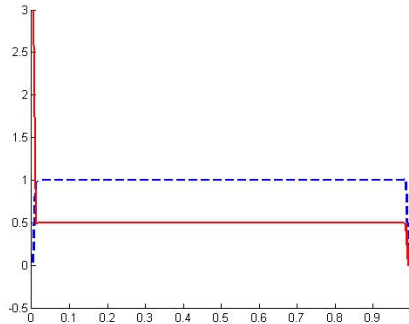


Abbildung: Konzentrations- und Potentialkurve der stationären Lösung

Vielen Dank für die Aufmerksamkeit!