

# Versuch V2

C752 Digitaltechnik

*Abnahme: 16. Januar 2024*

Stand: 16. Januar 2024

*Tom Mohr*

*Martin Ohmeyer*

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Aufgabe 3</b>	<b>1</b>
1.1	Aufgabe 3.1 . . . . .	1
<b>2</b>	<b>Aufgabe 4</b>	<b>2</b>
2.1	Aufgabe 4.1 . . . . .	2
2.2	Aufgabe 4.2 . . . . .	3
2.3	Aufgabe 4.3 . . . . .	4
2.4	Aufgabe 4.4 . . . . .	4
2.5	Aufgabe 4.5 . . . . .	14

# 1 Aufgabe 3

## 1.1 Aufgabe 3.1

**Aufgabenstellung** Sollten Sie bei den folgenden Punkten Wissenslücken feststellen, füllen Sie diese bitte vor dem Laborversuch selbstständig auf z.B. durch YouTube Videos.

**Vorüberlegung** Es bestehen keine größeren Defizite in den Gebieten *RS232*, *DMX*, *ASCII* und *Baudrate/Bitrate*.

**Schlussfolgerung** Der Wissensstand ist ausreichend, um die folgenden Aufgaben gewissenhaft erledigen zu können.

## 2 Aufgabe 4

### 2.1 Aufgabe 4.1

**Aufgabenstellung** Schließen Sie das Oszilloskop an den *TXD* Ausgang des Arduinos an. Analysieren Sie das Signal.

**Vorbereitung** Um den Arduino verwenden zu können, benötigt er eine Betriebsspannung von 5 V, welche das Netzteil bereitstellt. Der Arduino wird mit den Pins *VIN* und *GND* mit dem Netzteil verbunden. Bei dem verwendeten Protokoll gibt es (der Aufgabenstellung nach) zwei Möglichkeiten: *DMX* und *RS232*. Während *DMX* differentiell übertragen wird, ist dies bei *RS232* nicht der Fall. Bei manueller Auswertung des Signals ist beachten, dass das *least significant bit (LSB)* zuerst und das *most significant bit (MSB)* zuletzt übertragen wird. Das Signal muss also „rückwärts“ gelesen werden. Nach Anweisung der Prüfer sollen nur die ersten drei Buchstaben konvertiert werden. Die nach der Auswertung erhaltenen Dezimalzahlen müssen mithilfe des ASCII-Standards konvertiert werden.

**Durchführung** Mit einem Trigger wird die Erfassung des Signals am Oszilloskop angehalten, damit dieses, wie in Abb. 2.1 auf der nächsten Seite abgelesen werden kann. Danach müssen die Hochs und Tiefs des Signal als 1 und 0 interpretiert werden. Die erhaltene Binärfolge lautet

$$\begin{array}{ccccccc} 0 & 00100010 & 10 & 10000110 & 10 & 11001110 & 1 \\ & \underbrace{\hspace{1.5cm}} & & \underbrace{\hspace{1.5cm}} & & \underbrace{\hspace{1.5cm}} & \\ & 68 \equiv D & & 97 \equiv a & & 115 \equiv s & \end{array}$$

und stellt die Buchstaben „D“, „a“ und „s“ dar (*Grün* = *Startbits*, *Rot* = *Stopbits*). Die Baudrate errechnet sich mit dem Quotienten aus 1 und der Übertragungsdauer eines Bits:

$$\begin{array}{ll} \text{geg.:} & f_s = 120\mu s = 1,2 \times 10^{-4} s \quad \text{ges.:} \quad T_s \\ \text{Lsg:} & T_s = \frac{1s}{f_s} \\ & T_s = \frac{1s}{1,2 \times 10^{-4} s} \\ & T_s = 8333.3 \text{ Bd} \approx 8.3 \text{ kBd} \end{array}$$

**Schlussfolgerung** Das übertragene Signal ist nicht differentiell, weswegen es sich bei dem Protokoll um *RS232* handeln muss. Es wird ein einzelnes Stopbit verwendet,

## 2 Aufgabe 4

welches 1 ist. Die Baudrate beträgt 8.3 kBd. Mögliche Fehler bei der Übertragung wären durch Paritätsbits sichtbar geworden, jedoch wurden diese nicht eingesetzt. Daher war eine Fehlerüberprüfung nicht möglich. Die Übertragung liefert das Wort „Das“.

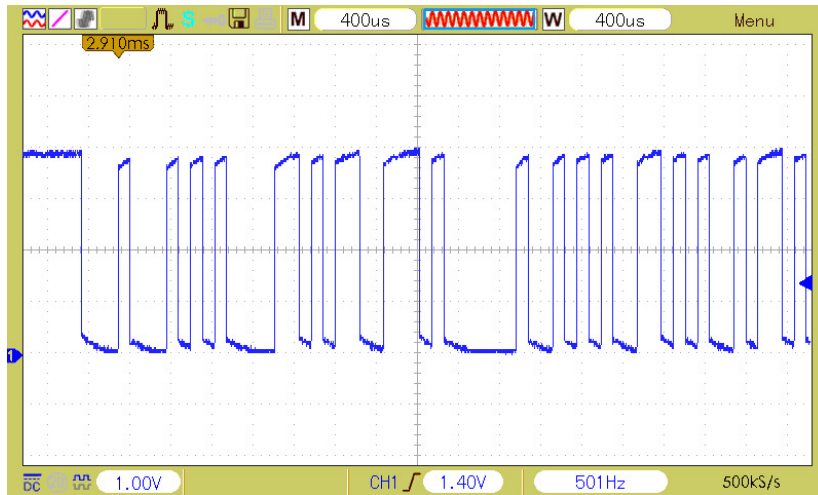


Abb. 2.1: Beginn des RS232 Signals

## 2.2 Aufgabe 4.2

**Aufgabenstellung** Schließen Sie das Oszilloskop an die D+ und D- Pins des DMX-Boards an. Nutzen Sie die Mathematikfunktion um das Differenzsignal darzustellen.

**Vorteile der differentiellen Signalübertragung** Die differentielle Signalübertragung wird in allen modernen Protokollen verwendet. Fast alle Bussysteme, die außerhalb eines Gerätes liegen, greifen auf sie zurück. Ihre Stärke liegt in einer hohen Fehlerresistenz auch bei niedrigen Spannungen, was schnelle Übertragungsraten ermöglicht. Die Übertragung eines differentiellen Signals erfolgt dazu über zwei Kabel. Während das eine Kabel positive Spannungsauslässe verwendet, überträgt das andere Kabel negative Spannungsauslässe des gleichen Betrages. Das ursprüngliche Signal wird dann durch Subtraktion der beiden einzelnen Spannungen errechnet. Der große Vorteil: Verdreht man die beiden Kabel, so wirkt eine Störung von außen auf beide gleichermaßen. Zwar ändern sich die Beträge der Spannungsauslässe, ihre Differenz bleibt jedoch unberührt und die übermittelten Daten unbeschädigt.

**Durchführung** Das Oszilloskop subtrahiert beide vom DMX-Board kommende Signale voneinander, sodass dabei das in Abb. 2.2 auf der nächsten Seite differentielle Signal als grüne Welle dargestellt wird.

**Schlussfolgerung** Die Baudrate beträgt 31 205 Bd.

## 2 Aufgabe 4

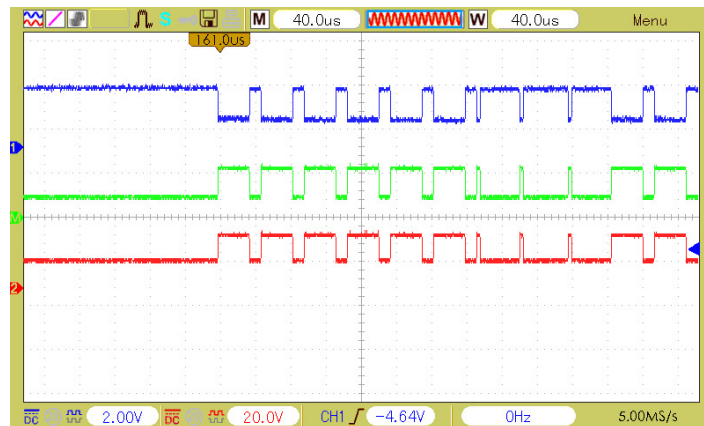


Abb. 2.2: Differentielle Signalübertragung

### 2.3 Aufgabe 4.3

**Aufgabenstellung** Benutzen Sie den Logicanalyser um das Zitat zu dekodieren welches der RS232-Arduino sendet.

**Vorbereitung** Der Pinbelegung des Logicanalyser nach, wird dieser mit dem Arduino über *D0* und *GND* verbunden. Um die Messwerte auszuwerten kann das Programm *Pulsview* verwendet werden. Die Abtatsrate des Signals muss höher sein, als die Frequenz der gesendeten Daten.

**Durchführung** Das Programm wird mit dem Typ des Logicanalysers, 5MSamples und 1Mhz konfiguriert. Der Kanal 0 wird mittels *UART* und der Baudrate aus Aufgabe 4.1 ausgewertet. Die Auswertung bestätigt alle Annahmen aus Aufgabe 4.1, dass keine Paritätsbits vorhanden sind und ein Stopbit zu verwendet wird.

**Schlussfolgerung** Das übertragene Zitat lautet:

Das einzig sichere System müsste ausgeschaltet, in einem versiegelten und von Stahlbeton ummantelten Raum und von bewaffneten Schutztruppen umstellt sein. Gene Spafford - Sicherheitsexperte

### 2.4 Aufgabe 4.4

**Aufgabenstellung** Wählen Sie ein Musikstück aus und programmieren Sie für die ersten 30s die Beleuchtungssequenz.

**Vorüberlegung** Um die DMX-Geräte ansteuern zu können, wird eine Klasse bereitgestellt, welche man mit einer einfachen Funktion, der man Adresse und gewünschten

## 2 Aufgabe 4

DMX-Wert übergibt, bedienen kann. Da die Geräte nur an einem Ort erreichbar sind, sollte das Programm während der Entwicklung auch mit lokalen LEDs an den Pins des Arduinos ausführbar sein und einen schnellen Wechsel zwischen Test- & Produktionsmodus ermöglichen, ohne den Code in großem Umfang abändern zu müssen. Um dies zu realisieren, werden Klassen mit Polymorphismus benötigt. Da die Geräte ihre Befehle selbstständig abarbeiten sollen, kann hier nicht mit der Delay-Funktion des Arduinos gearbeitet werden. Ein anderer Ansatz ist, fortlaufend die verstrichene Zeit ermitteln und die Objekte selbst entscheiden lassen, wann sie ihre Befehle anführen.

**Durchführung** In der Hauptdatei werden die Geräte als Objekte initialisiert, das DMX-Interface vorbereitet und die Objekte in einer Endlosschleife aufgerufen um ihre Befehle abzuarbeiten.

```
1  #define DEMO 0           //Demomodus AUS bei 0
2  #define BPM_IN_MS 484   //Quotient aus 60.000ms und BPM
3
4  #include <Arduino.h>
5  #include "RgbwSpotlight8Ch.h"
6  #include "MiniMovingHead14Ch.h"
7  #include "CommandList.h"
8
9  //Geräte aus Klassen mit DMX Adresse instanziiieren
10 #if DEMO == 0
11   /// @brief Enthält alle Spotlichter.
12   RgbwSpotlight8Ch spotlights[2] = {
13       {RgbwSpotlight8Ch(1)},
14       {RgbwSpotlight8Ch(37)}
15   };
16   /// @brief Enthält alle Moving heads.
17   MiniMovingHead14Ch movingHeads[2] = {
18       {MiniMovingHead14Ch(9)},
19       {MiniMovingHead14Ch(23)}
20   };
21
22   //Geräte aus Klassen mit Pin-Nummern instanziiieren
23   #else
24
25   #include "RgbwSpotlight8ChDemo.h"
26   #include "MiniMovingHead14ChDemo.h"
27
28   /// @brief Enthält alle Spotlichter als LED.
29   RgbwSpotlight8ChDemo spotlights[2] = {
30       {RgbwSpotlight8ChDemo(2)},
31       {RgbwSpotlight8ChDemo(4)}
32   };
33   /// @brief Enthält alle Movingheads als LED.
34   MiniMovingHead14ChDemo movingHeads[2] = {
35       {MiniMovingHead14ChDemo(3)},
36       {MiniMovingHead14ChDemo(5)}
37   };
38   #endif
39
40   /// @brief Die aktuelle Zeile in der Befehlsliste.
41   unsigned short dmxCommandIndex = 0;
42
43   /// @brief Zeitstempel des letzten erkannten Beats.
44   uint16_t previousMillis = 0;
```

## 2 Aufgabe 4

```
45
46 /// @brief Zeitstempel des Starts der Lichtshow.
47 uint16_t loopStartMillis = 0;
48
49 /// @brief Zeitintervalls, in denen erkannte Beats verarbeitet werden sollen.
50 unsigned short beatIntervals[1][2] = {
51     {4770, 30000},
52 };
53
54 /// @brief Prüft bei jedem Aufruf, ob in der bereits verstrichenen Zeit ein Beat
55 ↪ auftrat.
56 /// @param currentMillis Der Zeitpunkt des Aufrufs.
57 void BeatDetector(uint16_t currentMillis)
58 {
59     if ((currentMillis - previousMillis) >= BPM_IN_MS)
60     {
61         previousMillis = currentMillis;
62
63         for (auto const *interval: beatIntervals)
64             if (interval[0] <= currentMillis && currentMillis <= interval[1])
65             {
66                 ///Event eines Beats
67                 for (auto &spotlight: spotlights)
68                 {
69                     spotlight.StartBlink(currentMillis, 255);
70                 }
71                 break;
72             }
73     }
74 }
75
76 /// @brief Bereitet den Programmablauf vor.
77 void setup()
78 {
79     #if DEMO == 0
80     /// DMX Interface vorbereiten.
81     DmxSimpleClass::usePin(3);
82     DmxSimpleClass::maxChannel(44);
83     #endif
84
85     /// Start des Programms in der Ausgabe ankündigen.
86     Serial.begin(115200);
87     Serial.println(3);
88     delay(800);
89     Serial.println(2);
90     delay(800);
91     Serial.println(1);
92     delay(800);
93     Serial.println("GO");
94     delay(100);
95
96     loopStartMillis = millis();
97 }
98
99 /// @brief Speichert den aktuellen Zeitpunkt und gibt ihn an die Geräte zum
100 ↪ Ausführen von Befehlen weiter.
101 void loop()
102 {
103     uint16_t currentMillis = millis() - loopStartMillis;
104     BeatDetector(currentMillis);
105 }
```



## 2 Aufgabe 4

```
105 DmxCommand currentCommand = dmxCommandList[dmxCommandIndex];
106 if (currentCommand.executionTime < currentMillis)
107 {
108     switch (currentCommand.deviceGroup)
109     {
110         case 0:
111             for (auto &spotlight: spotlights)
112             {
113                 spotlight.RunTick(currentMillis, currentCommand);
114             }
115             break;
116         case 1:
117             for (auto &movingHead: movingHeads)
118             {
119                 movingHead.RunTick(currentMillis, currentCommand);
120             }
121             break;
122         default:
123             // Fehlerhafte Gerätegruppen während des Debuggens anzeigen
124             Serial.print(&"Unknown device group: "[currentCommand.deviceGroup]);
125             Serial.println(&" at "[currentMillis]);
126             break;
127     }
128     dmxCommandIndex++;
129 }
130
131 //Laufende Befehle fortführen / beenden
132 for (auto &spotlight: spotlights)
133 {
134     spotlight.CleanUp(currentMillis);
135 }
136 for (auto &movingHead: movingHeads)
137 {
138     movingHead.CleanUp(currentMillis);
139 }
140 }
```

Damit die Geräte später einheitlich angesteuert werden können und eine gleiche Befehlsstruktur verwenden, definiert *DmxCommand* die Befehle. Jeder Befehl enthält eine Gerätegruppe, einen Zeitstempel, einen Kanal und den anzunehmenden Wert. Geräte gleichen Typs werden in einer Gruppe zusammengefasst.

```
1  #ifndef DmxCommand_h
2  #define DmxCommand_h
3
4  /// @brief Beschreibt einen Befehl, der über DMX ausgeführt werden soll.
5  struct DmxCommand
6  {
7      /// @brief Die Gerätegruppe, welche verwendet werden soll.
8      uint8_t deviceGroup;
9      /// @brief Der Zeitpunkt der geplanten Ausführung.
10     unsigned short executionTime;
11     /// @brief Der Kanal oder die Funktion, welche bedient wird.
12     short function;
13     /// @brief Der Wert, welcher die Funktion verändert.
14     uint32_t value;
15 };
16 #endif
```

Um dem Polymorphismus gerecht zu werden, wird eine Basisklasse benötigt. Von

## 2 Aufgabe 4

*DmxDevice* erben die Klassen für Scheinwerfer und Movingheads mit einer Grundstruktur von Funktionen und Variablen.

```
1  #ifndef DmxDevice_h
2  #define DmxDevice_h
3
4  #include "DmxSimple.h"
5  #include "DmxCommand.h"
6  #include <Arduino.h>
7
8  /// @brief Basisklasse für alle DMX-Geräte
9  class DmxDevice
10 {
11 public:
12     explicit DmxDevice(unsigned short address) : Address(address)
13     { }
14
15     /// @brief Die Adresse des Geräts
16     unsigned short Address;
17
18     /// @brief Erzeugt ein DMX-Signal an einem Kanal des Geräts.
19     /// @param channel Der Kanal des Geräts, beginnend bei Kanal 0.
20     /// @param value Der Wert des Signals im Bereich von 0 bis 255.
21     virtual void Set(unsigned short channel, uint8_t value)
22     {
23         DmxSimpleClass::write(static_cast<int>(Address + channel), value);
24     };
25
26     /// @brief Verarbeitet Befehle zu ihren Zeitpunkten.
27     /// @param currentMillis Der aktuelle Zeitstempel.
28     virtual void RunTick(uint16_t currentMillis, DmxCommand cmd) = 0;
29
30     /// @brief Bereinigt Spuren vergangener Befehle oder führt diese fort, sofern
31     ↪ sie mehrere Aufrufe benötigen.
32     /// @param currentMillis Der aktuelle Zeitstempel.
33     virtual void CleanUp(uint16_t currentMillis) = 0;
34
35     /// @brief Werkzeug für das debuggen von Befehlen.
36     /// @param currentMillis Der aktuelle Zeitstempel.
37     static void PrintTimeToSerial(uint16_t currentMillis)
38     {
39         Serial.print("Time elapsed: ");
40         Serial.print(currentMillis);
41         Serial.println("ms");
42     }
43 protected:
44     uint8_t red = 0, green = 0, blue = 0;
45
46     /// \brief Konvertiert eine Dezimalzahl in einzelne RGB-Werte
47     /// \param rgbw Die Dezimalzahl
48     /// \param red Rot Wert
49     /// \param green Grün Wert
50     /// \param blue Blau Wert
51     static void ConvertDecimalToRgb(uint32_t rgbw, uint8_t &red, uint8_t &green,
52     ↪ uint8_t &blue)
53     {
54         red = rgbw >> 16 & 0xFF;
55         green = rgbw >> 8 & 0xFF;
56         blue = rgbw & 0xFF;
57     }
58 };
```

## 2 Aufgabe 4

```
58
59 #endif
```

Von dieser Basisklasse kann nun die Klasse RgbwSpotlight8Ch für die Spotlichter erben und um Funktionen erweitern.

```
1  #ifndef RgbwSpotlight8Ch_h
2  #define RgbwSpotlight8Ch_h
3
4  #include "DmxDevice.h"
5  #include "DmxCommand.h"
6
7  /// @brief Beschreibt einen DMX-Scheinwerfer mit acht Kanälen.
8  class RgbwSpotlight8Ch : public DmxDevice
9  {
10 public:
11     explicit RgbwSpotlight8Ch(unsigned short address) : DmxDevice(address)
12     { }
13
14     /// @brief Alle Funktionen, welche das Gerät unterstützt.
15     enum Functions
16     {
17         TotalDimming,
18         RedDimming,
19         GreenDimming,
20         BlueDimming,
21         WhiteDimming,
22         TotalStrobe,
23         FuncSelection,
24         FuncSpeed,
25
26         Blink = 100,
27         Fade = 101,
28         RGB = 102,
29         BlinkTimeout = 200,
30
31         Stop = 300,
32         PrintTime = 301
33     };
34     bool blinkOn = false;
35     bool isFading = false;
36
37     void RunTick(uint16_t currentMillis, DmxCommand cmd) override
38     {
39         if (cmd.function != Stop)
40         {
41             switch (cmd.function)
42             {
43                 case PrintTime:
44                     PrintTimeToSerial(currentMillis);
45                 case Blink:
46                     StartBlink(currentMillis, cmd.value);
47                     break;
48                 case Fade:
49                     fadingTimeout = cmd.value;
50                     StartFading(currentMillis);
51                 case BlinkTimeout:
52                     blinkTimeout = cmd.value;
53                 case TotalDimming:
54                     totalDimmingValue = cmd.value;
55                     Set(TotalDimming, totalDimmingValue);
56                 case RGB:
```

## 2 Aufgabe 4

```
57         ConvertDecimalToRgb(cmd.value, red, green, blue);
58         Set(RedDimming, red);
59         Set(GreenDimming, green);
60         Set(BlueDimming, blue);
61         break;
62     default:
63         Set(static_cast<Functions>(cmd.function), cmd.value);
64         break;
65     }
66 } else
67 {
68     Set(TotalDimming, 0);
69 }
70 };
71
72 void Cleanup(uint16_t currentMillis) override
73 {
74     // Blinken beenden
75     if (blinkOn && (currentMillis - blinkStart) > blinkTimeout)
76     {
77         Set(TotalDimming, totalDimmingValue);
78         blinkOn = false;
79     }
80
81     // Dimmen fortsetzen falls aktiv
82     if (isFading && (currentMillis - fadingLastCall) > fadingTimeout)
83     {
84         totalDimmingValue--;
85         fadingLastCall = currentMillis;
86         Set(TotalDimming, totalDimmingValue);
87         isFading = fadingInterval[1] < totalDimmingValue;
88     }
89 }
90
91 /// @brief Bereitet das Blinken des Lichts vor.
92 /// @param currentMillis Der aktuelle Zeitstempel.
93 /// @param value Die Stärke des blinkenden Lichts.
94 void StartBlink(uint16_t currentMillis, uint8_t value)
95 {
96     blinkOn = true;
97     blinkStart = currentMillis;
98     Set(TotalDimming, value);
99 }
100
101 /// @brief Bereitet das dimmen des Lichts vor.
102 /// @param currentMillis Der aktuelle Zeitstempel.
103 void StartFading(uint16_t currentMillis)
104 {
105     isFading = true;
106     fadingLastCall = currentMillis;
107     totalDimmingValue = fadingInterval[0];
108     Set(TotalDimming, totalDimmingValue);
109 }
110
111 protected:
112     /// @brief Die aktuelle Gesamthelligkeit.
113     uint8_t totalDimmingValue = 0;
114
115     /// @brief Zeitpunkt des Starts des blinkens.
116     uint16_t blinkStart = 0;
117     /// @brief Dauer des blinkenden Lichts.
118     unsigned short blinkTimeout = 100;
```

## 2 Aufgabe 4

```
119      /// @brief Letzter Zeitpunkt des dimmens.
120      uint16_t fadingLastCall = 0;
121      /// @brief Zeit zwischen dem Dimmen zweier Werte.
122      uint8_t fadingTimeout = 10;
123      /// @brief Intervall des dimmens.
124      uint8_t fadingInterval[2] = {
125          255,    //Anfang
126          0       //Ende
127      };
128  };
129 };
130
131 #endif
```

Die Befehle für alle Geräte werden in einem Array zusammengefasst.

```
1  #ifndef COMMANDLIST_H
2  #define COMMANDLIST_H
3
4  /// @brief Liste aller zu sendenden Befehle
5  DmxCommand dmxCommandList[74] = {
6      {1, 0, MiniMovingHead14Ch::RGB, 51400},
7      {1, 0, MiniMovingHead14Ch::Pan, 128},
8      {1, 0, MiniMovingHead14Ch::Tilt, 128},
9
10     {0, 0, RgbwSpotlight8Ch::RGB, 255},
11     {0, 0, RgbwSpotlight8Ch::TotalDimming, 255},
12     {0, 400, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
13     {0, 800, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
14     {0, 1100, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
15     {0, 1580, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
16     {0, 1950, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
17     {0, 2350, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
18     {0, 2700, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
19     {0, 2990, RgbwSpotlight8Ch::BlinkTimeout, 255},
20     {0, 3000, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
21     {0, 3400, RgbwSpotlight8Ch::BlinkTimeout, 100},
22     {0, 3550, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
23     {0, 3900, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
24     {0, 4200, RgbwSpotlight8Ch::Blink, 255},
25     {0, 4700, RgbwSpotlight8Ch::TotalDimming, 0},
26     {0, 4700, RgbwSpotlight8Ch::RGB, 65280},
27
28     {1, 4700, MiniMovingHead14Ch::Speed, 251},
29     {1, 4700, MiniMovingHead14Ch::Effect, 255},
30     {1, 4700, MiniMovingHead14Ch::Tilt, 255},
31     {1, 4700, MiniMovingHead14Ch::Effect, 190},
32     {1, 16000, MiniMovingHead14Ch::Speed, 0},
33     {1, 16000, MiniMovingHead14Ch::Effect, 0},
34     {1, 16000, MiniMovingHead14Ch::Effect, 255},
35     {1, 16000, MiniMovingHead14Ch::Pan, 255},
36     {1, 16000, MiniMovingHead14Ch::Tilt, 255},
37     {1, 16000, MiniMovingHead14Ch::RGB, 16711680},
38
39     {0, 16000, RgbwSpotlight8Ch::RedDimming, 255},
40     {0, 16000, RgbwSpotlight8Ch::BlueDimming, 0},
41
42     {1, 18000, MiniMovingHead14Ch::Speed, 100},
43     {1, 18000, MiniMovingHead14Ch::Pan, 0},
44     {1, 18000, MiniMovingHead14Ch::Tilt, 0},
45     {1, 18000, MiniMovingHead14Ch::GreenDimming, 100},
46 }
```

## 2 Aufgabe 4

```

47         {1, 21000, MiniMovingHead14Ch::Pan,          200},
48         {1, 21000, MiniMovingHead14Ch::Tilt,          180},
49         {1, 21000, MiniMovingHead14Ch::RedDimming,    0},
50         {1, 21000, MiniMovingHead14Ch::WhiteDimming, 100},
51
52         {0, 22000, RgbwSpotlight8Ch::GreenDimming,    255},
53         {0, 22001, RgbwSpotlight8Ch::RedDimming,      0},
54
55         {1, 24000, MiniMovingHead14Ch::Pan,           0},
56         {1, 24000, MiniMovingHead14Ch::Tilt,           0},
57         {1, 24000, MiniMovingHead14Ch::BlueDimming,   100},
58
59         {1, 26000, MiniMovingHead14Ch::Pan,           80},
60         {1, 26000, MiniMovingHead14Ch::Tilt,          190},
61         {1, 26000, MiniMovingHead14Ch::BlueDimming,   0},
62         {1, 26000, MiniMovingHead14Ch::GreenDimming,  0},
63         {1, 26000, MiniMovingHead14Ch::RGB,            0},
64         {1, 26000, MiniMovingHead14Ch::WhiteDimming, 255},
65
66         {0, 26000, RgbwSpotlight8Ch::WhiteDimming,    200},
67
68         {1, 27000, MiniMovingHead14Ch::Pan,           40},
69         {1, 27000, MiniMovingHead14Ch::Tilt,          150},
70         {1, 27000, MiniMovingHead14Ch::WhiteDimming,  0},
71         {1, 27000, MiniMovingHead14Ch::RGB,            255},
72
73         {1, 28000, MiniMovingHead14Ch::Pan,           80},
74         {1, 28000, MiniMovingHead14Ch::Tilt,          190},
75         {1, 28000, MiniMovingHead14Ch::RGB,            16711680},
76
77         {1, 29000, MiniMovingHead14Ch::Pan,           255},
78         {1, 29000, MiniMovingHead14Ch::Tilt,           0},
79         {1, 29000, MiniMovingHead14Ch::RGB,            65280},
80
81         {0, 30000, RgbwSpotlight8Ch::TotalDimming,    255},
82
83         {1, 30500, MiniMovingHead14Ch::Speed,          190},
84         {1, 30501, MiniMovingHead14Ch::Pan,            128},
85         {1, 30501, MiniMovingHead14Ch::Tilt,            128},
86
87         {0, 31000, RgbwSpotlight8Ch::Fade,             30},
88         {1, 31000, MiniMovingHead14Ch::Fade,           30},
89         {0, 32800, RgbwSpotlight8Ch::Stop,              0},
90         {1, 32800, MiniMovingHead14Ch::Stop,            0}
91     };
92
93     #endif

```

Damit im Testmodus statt den Scheinwerfern LEDs verwendet werden können, erbt eine weitere Klasse *RgbwSpotlight8ChDemo* von *RgbwSpotlight8Ch*, um das DMX-Interface lokal emulieren zu können.

```

1  #ifndef RgbwSpotlight8ChDemo_h
2  #define RgbwSpotlight8ChDemo_h
3
4  #include "RgbwSpotlight8Ch.h"
5
6  /// @brief Beschreibt die Emulation eines DMX-Scheinwerfer mit acht Kanälen.
7  class RgbwSpotlight8ChDemo : public RgbwSpotlight8Ch
8  {
9  public:

```

## 2 Aufgabe 4

```
10     explicit RgbwSpotlight8ChDemo(unsigned short address) :  
11         ↪ RgbwSpotlight8Ch(address)  
12     {  
13         pinMode(Address, OUTPUT);  
14     }  
15     /// @brief Überschreibt den DMX-Ausgang mit lokalen Pins.  
16     /// @param channel Die Funktion oder der Kanal.  
17     /// @param value Der Wert der Funktion  
18     void Set(unsigned short channel, uint8_t value) override  
19     {  
20         switch (channel)  
21         {  
22             case 0:  
23                 if (value <= 100)  
24                 {  
25                     digitalWrite(Address, LOW);  
26                 } else  
27                 {  
28                     digitalWrite(Address, HIGH);  
29                 }  
30                 break;  
31             default:  
32                 break;  
33         }  
34     }  
35     /// @brief Überschreibt den Reinigungsprozess um Pins benutzen zu können.  
36     /// @param currentMillis Der aktuelle Zeitstempel.  
37     void CleanUp(uint16_t currentMillis) override  
38     {  
39         if (blinkOn && (currentMillis - blinkStart) > 100)  
40         {  
41             digitalWrite(Address, LOW);  
42             blinkOn = false;  
43         }  
44     }  
45 };  
46  
47  
48 #endif
```

**Schlussfolgerung** Zur Kompilierzeit wird festgelegt, ob sich das Programm im Test- oder Produktionsmodus befindet. Objekte aus Klassen können in beiden Modi gleich angesteuert werden, was das testen von Befehlen stark vereinfacht. Das Programm lässt die Geräte in einer Endlosschleife selbstständig ihre Befehle abarbeiten, ohne dass diese sich durch Verzögerungen blockieren. Der Versuch ist erfolgreich.

## 2.5 Aufgabe 4.5

**Aufgabenstellung** Bitte räumen Sie auf und setzen Sie ggf. veränderte Arduinos zurück.

**Durchführung** Mithilfe des Befehls wird der Arduino zurückgesetzt:

```
$ /mnt/datadisk/reset_arduino.sh dmx ttyUSB1

avrdude: [...]

avrdude: AVR device initialized and ready to accept instructions

Reading | ##### / 100% 0.00s

avrdude: Device signature = 0x1e950f (probably m328p)
avrdude: safemode: lfuse reads as 0
avrdude: safemode: hfuse reads as 0
avrdude: safemode: efuse reads as 0
avrdude: reading input file "/mnt/datadisk/dmx_default.hex"
avrdude: writing flash (1482 bytes):

Writing | ##### / 100% 0.45s

avrdude: 1482 bytes of flash written
avrdude: verifying flash memory against /mnt/datadisk/dmx_default.hex:
avrdude: load data flash data from input file /mnt/datadisk/dmx_default.hex:
avrdude: input file /mnt/datadisk/dmx_default.hex contains 1482 bytes
avrdude: reading on-chip flash data:

Reading | ##### / 100% 0.34s

avrdude: verifying ...
avrdude: 1482 bytes of flash verified

avrdude: safemode: lfuse reads as 0
avrdude: safemode: hfuse reads as 0
avrdude: safemode: efuse reads as 0
avrdude: safemode: Fuses OK (E:00, H:00, L:00)

avrdude done. Thank you.
```

**Schlussfolgerung** Die Arduinos befinden sich in ihren Ausgangszuständen und wurden Ordnungsgemäß zurück geräumt.