

Entwurf und Implementation einer Daten-Schnittstelle zum Betrieb des Laserscanners VLP-16 an einem Raspberry Pi

Bachelorthesis

vorgelegt von:
Florian Timm

Mittwoch, den 13. Dezember 2017

Verfasser

Florian Timm

Matrikelnummer: 6028121

Gaiserstraße 2, 21073 Hamburg

E-Mail: florian.timm@hcu-hamburg.de

Erstprüfer

Prof. Dr. Thomas Schramm

HafenCity Universität Hamburg

Überseeallee 16, 20457 Hamburg

E-Mail: thomas.schramm@hcu-hamburg.de

Zweitprüfer

Dipl.-Ing. Carlos Acevedo Pardo

HafenCity Universität Hamburg

Überseeallee 16, 20457 Hamburg

E-Mail: carlos.acevedo@hcu-hamburg.de

Kurzzusammenfassung

Die vorliegende Arbeit ist Teil eines Projektes, das die Entwicklung eines Systems zum Ziel hat, welches den modular austauschbaren Betrieb verschiedenster Sensorsysteme an einem Multikopter erlauben soll. Im Speziellen soll hier die Datenschnittstelle von einem Kompakt-Laserscanner Velodyne Lidar Puck VLP-16 zu einem Einplatinencomputer Raspberry Pi entwickelt und implementiert werden. Der Scanner selbst liefert hierbei die Daten in einem proprietären, binären Format, welche in ein einfache lesbares Format, beispielsweise eine ASCII-Datei, umgewandelt und gespeichert werden sollen. Außerdem sollen die Daten mit einem eindeutigen Zeitstempel versehen werden, um diese später mit anderen Sensorsystemen verknüpfen zu können. Diese Datentransformation sollte möglichst simultan zur Aufnahme erfolgen.

Auch Teil der Arbeit ist die Schaffung einer Steuerung der Laserscanneraufnahme. Hierfür wurde ein Bedienmodul erstellt, welches am Raspberry Pi direkt angeschlossen werden kann, sowie eine Weboberfläche entwickelt, die die Steuerung während des Fluges ermöglichen soll.

Abstract

This work is part of a project with the objective to develop a system that allows the modular interchangeable operation of various sensor systems on a multicopter. In particular, the data interface for the compact laser scanner Velodyne Lidar Puck VLP-16 to a single-board computer Raspberry Pi will be developed and implemented. The scanner itself provides the data in a proprietary, binary format, which should be converted and stored into an easy-to-read ASCII file. In addition, the data should be provided with a unique timestamp in order to be able to link it later with other sensor systems. This data transformation should be carried out approximately on real time.

Also a control of the recording of the laser scanner should be constructed in this work. For this purpose, an operating module was developed, which can be connected directly to the Raspberry Pi, as well as a web interface, which was integrated in the software. It should enable the control during flight.

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	1
1.1 Problemstellung	1
1.2 Projekt & Zielsetzung	1
1.3 Struktur	2
2 Grundlagen des Airborne Laserscanings	3
2.1 Laserscanner	3
2.1.1 Entfernungsmessung	3
2.1.2 Ablenkeinheit	5
2.1.3 Oberflächeneffekte	6
2.2 Positionsbestimmung mittels globalen Navigationssatellitensystemen . .	7
2.3 Inertiale Messeinheit	7
2.4 Kombination der Messsysteme	9
2.5 Bisherige Systeme zur dreidimensionalen Erfassung mittels Multikoptern	9
3 Technische Realisierung	10
3.1 Verwendete Sensoren und Geräte	10
3.1.1 Velodyne VLP-16	10
3.1.2 Inertiale Messeinheit und GNSS-Empfänger iMAR iNAT-M200-FLAT	11
3.1.3 Raspberry Pi 3 Typ B	12
3.1.4 Multikopter Copterproject CineStar 6HL	14
3.1.5 Gimbal Freefly MöVI M5	15
3.2 Stromversorgung	16
3.3 Verbindung des Raspberry Pi an den Laserscanner	16
3.4 Verbindung des GNSS-Modules an den Laserscanner	17
3.5 Steuerung im Betrieb	18
3.6 Platinenentwurf und -realisierung	20
4 Theoretische Datenverarbeitung	23
4.1 Verwendete Programmiersprachen	23
4.2 Datenlieferung des Laserscanners	24

4.3	Geplantes Datenmodell	25
4.4	Weiterverarbeitung der Daten zu Koordinaten	25
4.5	Anforderungen an das Skript	27
5	Entwicklung des Skriptes	29
5.1	Klassenentwurf	29
5.2	Evaluation einzelner Methoden	29
5.3	Multikern-Verarbeitung der Daten	32
5.4	Auslagerung der Transformation in C++	33
5.5	Klassen	33
5.5.1	VdAutoStart (Python)	33
5.5.2	VdInterface (Python)	34
5.5.3	VdHardware (Python)	34
5.5.4	VdPoint (Python / C++)	34
5.5.5	VdDataset (Python / C++)	34
5.5.6	VdFile und Subklassen (Python / C++)	35
5.5.7	VdBuffer	35
5.5.8	VdTransformer	35
6	Konfiguration und Steuerung des Raspberry Pi	37
6.1	Installation von Raspbian	37
6.2	Befehle mit Root-Rechten	38
6.3	IP-Adressen-Konfiguration	38
6.4	Konfiguration als WLAN-Access-Point	40
6.5	Autostart des Skriptes	40
6.6	Einrichtung als Router	41
6.7	Bedienung des Systems	41
7	Systemüberprüfungen	43
7.1	Untersuchung der Gleichzeitigkeit von PPS-Signalen von verschiedenen GNSS-Empfängern	43
7.2	Messgenauigkeit des Laserscanners im Vergleich	44
7.2.1	Versuchsmessung in der Tiefgarage	45
7.2.2	Vergleichsmessung an einer Fassadenfront / im geodätischen Labor	46
8	Fazit & Ausblick	49
Literaturverzeichnis		51
Abbildungsverzeichnis		54

Tabellenverzeichnis	56
Anhang	57
A Python-Skripte	58
A.1 vdAutoStart.py	58
A.2 vdBuffer.py	67
A.3 vdTransformer.py	70
A.4 vdInterface.py	72
A.5 vdGNSSTime.py	73
A.6 vdHardware.py	76
A.7 vdFile.py	78
A.8 vdASCIIFile.py	81
A.9 vdTxtFile.py	82
A.10 vdObjFile.py	82
A.11 vdXYZFile.py	83
A.12 vdSQLite.py	84
A.13 vdDataset.py	85
A.14 vdPoint.py	88
A.15 config.ini	91
A.16 convBin.py	92
A.17 convTxt.py	94
B C++-Quelltexte	95
B.1 main.cpp	95
B.2 VdFile.h	97
B.3 VdFile.cpp	98
B.4 VdASCIIFile.h	99
B.5 VdASCIIFile.cpp	100
B.6 VdObjFile.h	100
B.7 VdObjFile.cpp	101
B.8 VdTxtFile.h	102
B.9 VdTxtFile.cpp	102
B.10 VdXYZFile.h	103
B.11 VdXYZFile.cpp	103
B.12 VdSQLite.h	104
B.13 VdSQLite.cpp	105
B.14 VdDataset.h	106
B.15 VdDataset.cpp	107
B.16 VdPoint.h	110

B.17	VdPoint.cpp	111
B.18	VdXYZ.h	113
B.19	VdXYZ.cpp	113
C	Arduino-Quelltext	116
C.1	ppsVergleich.ino	116
D	Beispieldateien	118
D.1	Rohdaten vom Scanner	118
D.2	Dateiformat für Datenspeicherung als Text	118
D.3	Dateiformat für Datenspeicherung als OBJ	119

1 Einleitung

1.1 Problemstellung

Daten aus Airborne Laserscanning, dem Abtasten von Oberflächen mit einem Laser-scanner aus der Luft, lassen sich für viele verschiedene Zwecke nutzen. Oft werden diese zur Erfassung von digitalen Geländemodellen verwendet, aber auch für die Erstellung von Stadtmodellen oder Vegetationsanalysen sind die Daten nutzbar. Aktuell werden als Trägersysteme des Laserscanners Helikopter oder Flugzeuge verwendet, die mit entsprechender Sensorik ausgerüstet sind. Diese Messmethode ist allerdings nicht für die Vermessung kleinerer Gebiete sinnvoll. Auch sind Aufnahmen von Fassaden, bei denen zwischen Häuserschluchten geflogen werden müsste, nicht möglich. Das Fluggerät wäre hierfür zu groß und gefährlich. Des Weiteren sind die Betriebs- und Anschaffungskosten sehr hoch, so dass eine solche Messung oft nur für sehr große Gebiete wirtschaftlich ist. Alternativ bietet sich die terrestrische Messung mittels Tachymeter oder auch per Laserscanner an, um kleinere Gebiete zu erfassen – hier benötigt die Aufnahme jedoch viel Zeit und Personal. Hinzu kommt, dass die Genauigkeit für viele Anwendungsfälle der 3D-Modelle zu hoch ist. Beide Möglichkeiten – die Messung aus der Luft oder vom Boden – sind sehr kostenintensiv. Ein Lösungsansatz hierfür wäre es, anstatt eines Helikopters als Trägersystem einen Multikopter zu nutzen. Jedoch ist die Tragfähigkeit für die meisten Laserscanning-Systeme nicht ausreichend. Daher basieren die 3D-Erfassungssysteme, die an Multikoptern genutzt werden, heutzutage meist auf photogrammetrischen Prinzipien, welche Luftbilder zur Erfassung nutzen. Hierzu muss jedoch ausreichend Beleuchtung vorhanden sein. Dies wiederum beschränkt den Einsatz der Systeme in Städten, in denen nur nachts für ausreichende Sicherheitszonen zum Betrieb von Multikoptern gesorgt werden kann. (Acevedo Pardo et al., 2015)

1.2 Projekt & Zielsetzung

Gesamtziel ist es, ein Laserscanning-System zu entwickeln, das von einem Multikopter getragen werden kann. Hierbei soll vor allem auf ein geringes Gewicht geachtet, aber auch die Kosten niedrig gehalten werden. Ein solches System könnte die Lücke zwischen terrestrischem und klassischem Airborne Laserscanning schließen (Ehring et al., 2016, S. 21f). Im Speziellen soll hier als erster Schritt die Datenverarbeitung des Laserscan-

ners in einem solchen System realisiert werden. Hierfür soll ein Ein-Platinen-Computer vom Typ Raspberry Pi 3 die Speicherung und Aufbereitung der von einem Laserscanner des Modelles Velodyne Puck VLP-16 aufgezeichneten Laserpunktdata übernehmen. Hierfür müssen entsprechende Schnittstellen zum Verbinden der Geräte in Hard- und Software entwickelt werden.

1.3 Struktur

Im Kapitel 2 werden zunächst die Grundlagen des luftgestützten Laserscannings erläutert. Außerdem wird die benötigte Hardware zur Durchführung eines solchen Airborne Laser-scannings besprochen. Im Folgenden wird näher auf die Realisierung des Projektes eingegangen: Welche Hardware wurde verwendet und wie wurde diese angeschlossen (Kapitel 3), wie sollen die Daten verarbeitet werden (Kapitel 4), wie wird die Verarbeitung schließlich durchgeführt (Kapitel 5) und das System konfiguriert (Kapitel 6). Einzelne Komponenten werden in Kapitel 7 auf ihre Genauigkeit und Zuverlässigkeit geprüft. Zum Abschluss soll in Kapitel 8 noch ein Einblick in die Zukunft des Systems geworfen werden.

2 Grundlagen des Airborne Laserscannings

Airborne Laserscanning bezeichnet das Verfahren, bei dem ein Laserscanner, welcher an einem Fluggerät befestigt ist, Oberflächen kontaktlos dreidimensional erfasst (Beraldin et al., 2010, S. 1). Der Laserscanner liefert hierbei Daten in Form der Abstrahlrichtung des Strahles und der Entfernung, relativ zu seiner eigenen Ausrichtung und Position. Um diese lokalen Daten in ein globales System zu überführen, werden zusätzlich die Ausrichtung und die Position des Laserscanners zum Zeitpunkt der Messung benötigt (Beraldin et al., 2010, S. 22f). Diese Daten liefern im Normalfall eine inertiale Messeinheit (siehe Abschnitt 2.3) und ein Navigationssatellitenempfänger (siehe Abschnitt 2.2). Auf diese Bestandteile wird im Folgenden eingegangen. Anschließend werden einige bisherige Lösungsansätze zur dreidimensionalen Erfassung auf Basis von Multikopterplattformen vorgestellt.

2.1 Laserscanner

Ein Laserscanner besteht grundlegend aus einer Laser-Entfernungsmeßeinheit und einer Ablenkeinheit. Für beide Teile gibt es verschiedenste Bauformen, die nachfolgend erläutert werden.

2.1.1 Entfernungsmeßung

Für die Messung von Entfernungen mittels Laserscanner gibt es zwei meistgenutzte Verfahren:

Impulsmessverfahren Das bei Laserscannern am häufigsten eingesetzte Verfahren ist das Impulsmessverfahren, englisch time-of-flight genannt. Hierbei werden einzelne Laserimpulse ausgesandt. Mit dem Aussenden startet ein hochgenauer Timer seine Messung. Bei dem Eintreffen des an einer Oberfläche reflektierten Strahles bei dem Laserscanner wird der Timer gestoppt. Aus dieser gemessenen Laufzeit lässt sich die zurückgelegte Strecke des Lichtstrahles und somit die doppelte Entfernung zu der Oberfläche bestimmen. Hierzu wird der Brechungsindex n des vom Laser durchlaufenen

Mediums benötigt. Bei der Messung durch Luft lässt sich dieser aus der Messung von Temperatur-, Druck- und Luftfeuchte ausreichend genau bestimmen. Aus der bekannten Lichtgeschwindigkeit c_0 und der benötigten Zeit t lässt sich dann die Entfernung s mit der Gleichung 2.1 berechnen.

$$s = \frac{c_0}{n} \cdot \frac{t}{2} \quad | \text{ Streckenberechnung} \quad (2.1)$$

Phasenvergleichsverfahren Eine andere, für Airborne Laserscanning selten verwendete Methode, ist das Phasenvergleichsverfahren. Hierbei wird nicht direkt die Zeit gemessen, sondern die Phasenverschiebung eines kontinuierlichen Lichtstrahles, der mit einer Sinusschwingung amplitudenmoduliert wurde (Intensitäts- bzw. Helligkeitsschwankungen). Hierdurch können weniger frequente Wellen (Modulationswellen) verwendet werden, wodurch sich bei guten Ausbreitungseigenschaften der hochfrequenten Trägerwellen die leichtere Verarbeitbarkeit von längeren Wellen ausnutzen lässt. Durch Messung des Phasenunterschiedes des Messstrahles, kann auf die Reststrecke der nicht vollständigen Phasen des Messstrahles geschlossen werden. Als Trägerwelle wird normalerweise Infrarotlicht verwendet, da dieses gute Ausbreitungseigenschaften hat. Die hierfür benötigte Modulationswelle wird durch einen Quarzoszillator erzeugt. Ein hier verbautes Quarzplättchen wird durch Anlegen einer Spannung in eine Schwingung versetzt, die Schwingung verstärkt und an den Infrarot-Laser geleitet, so dass dieser das modulierte Infrarotlicht aussendet. Die maximale, eindeutig messbare Entfernung ist direkt von der längsten verwendeten Wellenlänge, dem Grobmaßstab, abhängig: Da nur die Phasenunterschiede und nicht die Anzahl der vollständigen Schwingungen gemessen werden können, ist die maximale, eindeutige Streckenmessung genau halb so groß wie die maximale Wellenlänge (Messung von Hin- und Rückweg). Wenn längere Strecken als die halbe Wellenlänge gemessen werden, ist nicht bekannt, wie viele ganze Wellen das Licht schon zurückgelegt hat. Die Messung wäre mehrdeutig. Zur Messung der Phase werden die ausgesendete und die eingehende Messwelle mit einer Überlagerungsfrequenz vermischt, die aus diesen beiden hochfrequenten Wellen eine niederfrequente Welle erzeugt. Da die Genauigkeit der Phasenverschiebungsmessung begrenzt ist, wird durch Nutzung verschiedener Wellenlängen eine Genauigkeitssteigerung erreicht. Nach der groben Messung mit einer langen Wellenlänge, wird die Genauigkeit durch die Verwendung immer kürzerer Modulationswellen gesteigert. Eine grobe Messung ist jedoch vorher notwendig, da ansonsten die Anzahl der ganzen Schwingungen des Messstrahles unbekannt ist. (Witte & Schmidt, 2006, S. 311ff)

Zeitmessung Bei beiden Verfahren ist die genaue Zeitmessung ein Problem. Eine Möglichkeit dieser Messung ist die Nutzung eines Frequenzgenerators, welcher Zählimpulse erzeugt. Diese werden dann zwischen zwei Flanken der zu messenden Ausgangs-

und Eingangswellen mehrfach gezählt, gemittelt und ergeben so zum Beispiel die Phasenverschiebung. Dieses Verfahren wird als digitale Messung bezeichnet. Eine andere Methode ist die analoge Messung. Hierbei öffnet die eine Flanke den Stromfluss zu einem Kondensator, die Flanke der anderen Welle schließt sie wieder. Aus der Ladung des Kondensators kann dann auf den Phasenwinkel und die Phasenverschiebung geschlossen werden. (Witte & Schmidt, 2006, S. 314f)

2.1.2 Ablenkeinheit

Bei den meisten Laserscannern ist nur eine Laserentfernungsmesseinheit verbaut. Um hiermit verschiedene Punkte messen zu können, muss der Laserstrahl durch geeignete Verfahren abgelenkt werden. Auch hierfür gibt es im Airborne Laserscanning verschiedene Ansätze: (Pack, Robert T. et al., 2012, S. 23ff; Beraldin et al., 2010, S. 16ff)

Schwenkspiegel Der Laserstrahl wird auf einen schwingenden, flachen Spiegel gerichtet. Durch die Schwingung wird der Laserstrahl in einer Ebene nach links und rechts abgelenkt. Durch die Bewegung des Fluggerätes wird der Laser in Richtung der Schwingachse bewegt. Es entsteht eine Zick-Zack-Linie auf der Oberfläche als Messmuster.

Rotierender Polygon-Spiegel Bei diesem Typ dreht sich ein Prisma mit einem gleichseitigen Polygon als Grundfläche in der Achse der Flugbewegung. Seine Seiten sind verspiegelt und der Laser auf diese gerichtet. Von oben gesehen wird der Strahl somit immer nur in eine Richtung abgelenkt und springt beim Überstreifen der Kante wieder zurück auf die andere Seite. Es entsteht ein Streifenmuster.

Palmer-Scanner Bei dem Palmer-Scanner rotiert ein Flachspiegel um eine Achse, die fast senkrecht zur Spiegeloberfläche steht. Da der Spiegel nicht genau senkrecht auf dieser Achse montiert ist, beschreibt der auf den Spiegel gerichtete Laser einen Kreis. Durch einen im 45 Grad Winkel zur Achse stehenden Spiegel und einem sich in der Drehachse befindlichen Scanner können die Strahlen auch rechtwinklig abgelenkt werden und somit eine Ebene scannen. Dies wird häufig bei terrestrischen Laserscannern im Zusammenhang mit einer zweiten Drehachse angewandt.

Glasfaser-Scanner Der Glasfaser-Scanner nutzt zur Ablenkung zusätzlich Glasfasern, welche fest verbaut sind. Hierdurch sind die Ablenkungswinkel fest vorgegeben. Beispielsweise ein Polygonspiegel wie dieser zuvor beschrieben wurde, reflektiert den Messstrahl in das jeweilige Faserbündel.

Zusätzliche Achsen Zusätzlich zu den Spiegelmechanismen verfügen die terrestrischen Laserscanner über eine weitere Achse. Während bei dem Airborne Laserscanning die weitere Bewegung des Lasers durch die Fortbewegung des Fluggerätes durchgeführt wird, muss dies bei der terrestrischen Messung ein Motor übernehmen. Panorama-Laserscanner haben hierfür einen Drehmechanismus um ihre Hochachse. Bei Kamerascannern, diese messen nur eine quadratische Fläche wie eine Kamera, kann die zusätzliche Bewegung auch einfach durch einen zweiten Ablenkungsspiegel erfolgen. (Beraldin et al., 2010, S. 37)

Zusätzlich haben alle Ablenk- und Drehsysteme eine Messeinheit, die den Stand des Spiegels misst. Hierdurch lässt sich dann die Abstrahlrichtung des Lasers berechnen, beziehungsweise bei dem Faserlaser bestimmen, welches Faserbündel genutzt wurde. Die Richtung wird dann wiederum zur Berechnung von Koordinaten benötigt.

2.1.3 Oberflächeneffekte

Der vom Laser ausgesendete Impuls wird nur bei rechtwinklig zur Strahlenachse verlaufenden, ebenen Oberflächen als identischer, abgeschwächter Impuls zurückgestrahlt. Der Laser trifft bei der Messung nicht, wie idealisiert angenommen, punktförmig auf die Oberfläche, sondern stellt einen Kreis beziehungsweise bei schrägem Auftreffen eine Ellipse mit einer bestimmten Größe, dem sogenannten Footprint dar. Hierdurch ergeben sich je nach Oberfläche verschiedene Reflexionen: Bei einer zu dem Laserstrahl schrägen Oberfläche, wie einem Dach, wird das Signal geweitet, die Impulsdauer des reflektierten Strahles (Echo) wird verlängert, da dieser auf der Oberfläche zeitversetzt auftrifft. Ein anderes Phänomen sind mehrfache Echos. Dies tritt auf, wenn zwei unterschiedlich weite entfernte Oberflächen von einem Strahl getroffen werden – zum Beispiel bei der Messung von Gebäudekanten oder Bäumen. Abbildung 2.1 zeigt solche Echos in grafischer Form. (Beraldin et al., 2010, S. 28)

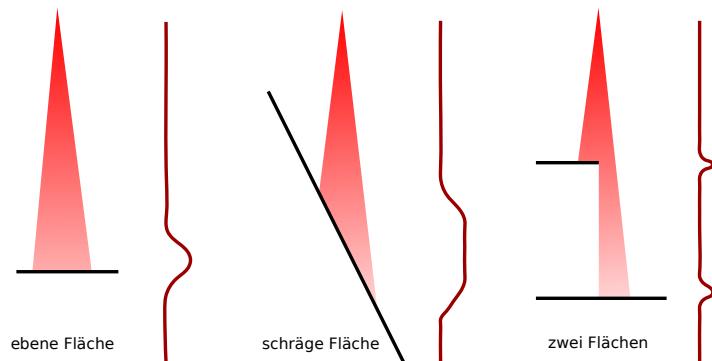


Abbildung 2.1: Reflektiertes Signal je nach Oberfläche, nach Beraldin et al. (2010, S. 28)

Laserscanner mit Impulsmessverfahren ermöglichen typischerweise eine Aufzeichnung von bis zu vier einzelnen Echos. Alternativ gibt es Scanner, die das komplet-

te Signal mit einer Abtastrate von bis zu 0,5 Nanosekunden digitalisieren. Hier ist es dann möglich, spezielle Auswertungen aufgrund der Wellenform im Postprocessing durchzuführen. (Beraldin et al., 2010, S. 29)

2.2 Positionsbestimmung mittels globalen Navigationssatellitensystemen

Zur Bestimmung der Position des Fluggerätes wird ein Empfänger für globale Navigationssatellitensysteme (global navigation satellite system, GNSS) verwendet. Ein solcher Empfänger kann durch die Laufzeitbestimmung des Signales von verschiedenen Satelliten, zum Beispiel des US-amerikanischen Navstar GPS, seine aktuelle Position bestimmen. Hierzu ist eine freie Sicht zum Himmel notwendig. Je nach Auswertung und Weiterverarbeitung des Signales sind verschiedene Genauigkeiten möglich. Ohne zusätzliche Daten beträgt sie etwa 5 m. Durch die Nutzung von Referenzstationsnetzen wie SAPOS können Genauigkeiten von 1-2 cm in Echtzeit in Bewegung oder bei statischen Dauermessungen von wenigen Millimetern erreicht werden. Es befinden sich pro weltweiten System etwa 30 Satelliten in einer bekannten Umlaufbahn. (Witte & Schmidt, 2006, S. 375)

Durch an Bord befindliche Atomuhren können die Satelliten hochgenaue Zeitstempel und sich wiederholende Codemuster aussenden. Im Fall von Navstar GPS erfolgt die Aussendung aktuell auf drei verschiedenen Frequenzen L1, L2 und L5. Für die öffentliche Nutzung ist nur L1 freigegeben. L2 und L5 sind der militärischen Nutzung vorbehalten. Durch reine Auswertung des ausgesendeten L1-Codes können Genauigkeiten bis 5 m erreicht werden. Für geodätische Anwendungsfälle wird zusätzlich die Phasenmessung benutzt. Hierbei wird nicht nur das dem Funksignal aufmodulierte Codemuster ausgewertet, sondern auch die Phase des Signals. Hierdurch ist es auch möglich, dass verschlüsselte L2-Signal mitzunutzen. (Witte & Schmidt, 2006, S. 10f)

2.3 Inertiale Messeinheit

Bei der inertialen Messeinheit (inertial measurement unit, IMU) handelt es sich um einen Sensor, der die Neigung sowie Drehbewegungen der Sensoreinheit misst. Sie wird benötigt, um bei dem Airborne Laserscanning die genaue Ausrichtung des Laserscanners im Raum zu bestimmen. Daher muss diese auch verdrehsicher mit dem Laser-scanner verbunden sein. In Kombination mit den Positionsdaten des GNSS-Modules ermöglicht diese die Rekonstruktion der Flugbewegungen (Trajektorie). Ein weiterer Vorteil der inertialen Messeinheit ist ihre Messfrequenz: Im Gegensatz zum GNSS, dass im Normalfall nur eine Messung pro Sekunde durchführt, kann die IMU bis zu

500 Messungen pro Sekunde ausführen. Sie stützt daher nicht nur die GNSS-Messung, sondern hilft auch die Trajektorie zu interpolieren und somit auch für den Bereich zwischen den GNSS-Messungen genaue Positionen zu bestimmen. (Beraldin et al., 2010, S. 23ff)

Die Messung erfolgt mit mehreren Einzelsensoren: Für die Messung der Beschleunigung in drei Dimensionen sind drei jeweils rechtwinklig zueinander stehende Beschleunigungsmesser verbaut. In der klassischen Bauform ist hierfür jeweils eine Probemasse zwischen zwei Federn gelagert. Durch eine auf die Probemasse wirkende Beschleunigung wird diese zwischen den Federn ausgelenkt. Die Messung der Drehrate erfolgt mittels drei einzelnen Kreiselinstrumenten (Gyroskop) in drei Achsen. Diese basieren auf Kreiseln, welche drehbar gelagert sind. Sie streben dazu, die Ausrichtung ihrer Drehachsen im Raum beizubehalten. Durch Messung der Kräfte kann die Drehrate berechnet werden. Einige inertiale Messeinheiten enthalten auch ein dreidimensionales Magnetometer, mit dem sich die magnetische Nordrichtung dreidimensional feststellen lässt. (Willemsen, 2016, S. 10)

Die Genauigkeit von inertialen Messeinheiten wird in ihrer Messauflösung und in ihrer zeitlichen Richtungsabweichung, dem Drift, angegeben. Die zeitliche Stabilität ist vor allem bei der Inertialnavigation wichtig, bei der die Ortsbestimmung nur auf Grundlage der Messungen der IMU erfolgt.

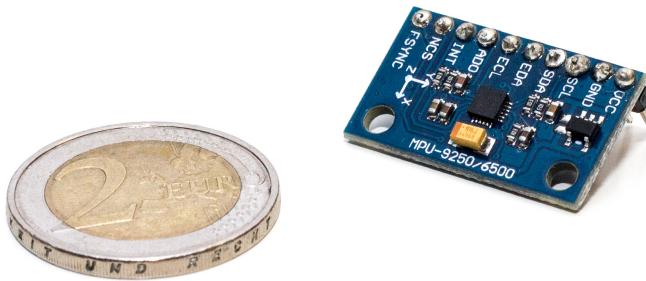


Abbildung 2.2: MPU-9250 – Low-Cost-MEMS-IMU-Modul wie es in vielen Consumer-Geräten und Multikoptern verwendet wird (schwarzes Bauteil mittig auf der Platine, eigene Aufnahme)

Hauptsächlich unterschieden werden die inertialen Messeinheiten in klassische, mechanische Systeme, wie sie bereits hier beschrieben wurden, und mikroelektromechanische Systeme, sogenannte MEMS (microelectromechanical systems). Bei den zweitgenannten handelt es sich um stark miniaturisierte Bauteile (beispielsweise Abbildung 2.2), welche zum Beispiel auch in aktuellen Smartphones eingesetzt werden. Diese werden für Zwecke eingesetzt, in denen keine hohen Genauigkeitsanforderungen gestellt werden und der Preis gering gehalten werden soll. Auch zur Stabilisierung der Fluglage von Multikoptern oder Gimbals werden diese Sensoren eingesetzt. (Willemsen, 2016, S. 9f)

Für geodätische Anwendungsfälle werden meist noch mechanische Systeme genutzt, da deren Genauigkeit und ihr Drift geringer sind. Höherpreisige MEMS-Sensoren erreichen jedoch auch bereits gute Genauigkeiten. (iMAR Navigation GmbH, 2015)

2.4 Kombination der Messsysteme

Um die drei eigenständigen Messsysteme kombiniert nutzen zu können, muss die relative Position der Systeme genau bekannt sein und darf sich während des Fluges nicht verändern. Bei dem klassischen Airborne Laserscanning vom Helikopter werden hierfür zum Beispiel eigenständige Module entwickelt, die alle benötigten Systeme verdrehsicher enthalten und an den Kufen des Helikopters montiert werden können. Außerdem müssen alle Systeme synchronisiert werden, damit die Daten später miteinander verarbeitet werden können. Hierfür wird üblicherweise das Sekundensignal des Navigationssatellitensystems (pulse per second, PPS) genutzt. Das GNSS-System sendet dazu zu jeder vollen Sekunde der GNSS-Zeit ein Impuls aus, mit welchem sich die anderen Sensorsysteme synchronisieren können. (Beraldin et al., 2010, S. 23f)

2.5 Bisherige Systeme zur dreidimensionalen Erfassung mittels Multikoptern

Die meisten aktuellen Verfahren zur Erzeugung von 3D-Modellen unter Nutzung von kompakten Multikoptern mit einer Tragkraft von bis zu 5kg, basieren auf photogrammetrischen Verfahren (Acevedo Pardo et al., 2015). Sie erzeugen Bilder, meist unter direkter Georeferenzierung (Ehring et al., 2016, S. 16f), welche im Postprocessing zu Bildverbänden verknüpft werden. Mittels automatischer Bildauswertung werden hieraus 3D-Punktwolken berechnet (Ehring et al., 2016, S. 18f). Nachteil dieses Verfahrens ist es, dass ausreichende Beleuchtung vorhanden sein muss. Es kann somit nur tagsüber geflogen werden, aber auch starke Schatten können das Ergebnis verschlechtern. Für die automatische Erstellung von Punktwolken muss außerdem das Gelände ausreichende Strukturen aufweisen, damit die automatische Verknüpfung der Pixel erfolgen kann.

Laserscanning, als aktiver Sensor, hat hier den Vorteil, dass keine zusätzliche Beleuchtung benötigt wird – der Sensor bringt sein Licht selber mit. Problematisch ist hierbei jedoch die Größe der Systeme. Aus diesem Grund wurden bisher hauptsächlich Systeme mit großen UAVs erprobt und verwendet. Durch die immer weiter fortschreitende Miniaturisierung und die Weiterentwicklung von Laserscannern, zum Beispiel für die Entwicklung von autonomen Fahrzeugen, werden die Scanner auch inzwischen kleiner und leistungsfähiger. (Ehring et al., 2016, S. 19)

3 Technische Realisierung

Im Folgenden wird zunächst auf die verwendeten Sensoren und Geräte und ihre technischen Eigenschaften eingegangen, bevor danach auf die technischen Verbindungen der Komponenten eingegangen wird.

3.1 Verwendete Sensoren und Geräte

3.1.1 Velodyne VLP-16

Um Gewicht zu sparen, wird für die Messung ein miniaturisierter Laserscanner eingesetzt. Einer dieser Kompakt-Laserscanner ist der Velodyne Puck VLP-16 (siehe Abbildung 3.1). Sein Durchmesser beträgt 10,3 cm, seine Höhe 7,3 cm und sein Gewicht 830 g ohne Kabel und Schnittstellenbox. Der VLP-16 hat 16 fest ausgerichteten Messstrahlen, die sich zusätzlich um die Hochachse drehen. Wahrscheinlich handelt es sich um einen Glasfaser-Scanner, Angaben macht der Hersteller hierzu jedoch keine. Seine Messgenauigkeit beträgt laut Datenblatt 3 cm. Gemessen wird im Impulsmessverfahren (siehe Abschnitt 2.1.1) mit einem 903nm-Infrarotlaser. (Velodyne Lidar Inc., 2017b)



Abbildung 3.1: Laserscanner Velodyne VLP-16 (eigene Aufnahme)

Der Scanner sendet die Messstrahlen mit einem Zeitabstand von $2,3 \mu\text{s}$ aus, gefolgt von einer Nachladezeit von $18,4 \mu\text{s}$, so dass jeder Messstrahl alle $55,3 \mu\text{s}$ ausgesendet

werden kann (Velodyne Lidar Inc., 2016, S. 16). Es ergibt sich somit eine durchschnittliche Messfrequenz von 289 357 Hz (siehe Gleichung 3.1). Während der Messungen dreht sich der Laserscanner je nach Einstellung über das Webinterface des Scanners mit 5 bis 20 Umdrehungen pro Sekunde (Velodyne Lidar Inc., 2017b). Pro ausgesendeten Strahl können jeweils die stärkste und die letzte Reflexion zurückgegeben werden, so dass über eine halbe Million Punkte pro Sekunde gemessen werden können (siehe Gleichung 3.1). Die Daten werden anschließend über den Netzwerkanschluss gestreamt (siehe auch Abschnitt 4.2). Außerdem verfügt der Scanner über einen Anschluss für ein GNSS-Modul des Typs Garmin GPS 18x LVC. Auch andere GNSS-Module sind verwendbar, so dass im Weiteren versucht wurde, ein kostengünstiges uBlox-GNSS-Modul zu nutzen (siehe Abschnitt 3.4). Durch die Nutzung eines GNSS-Modules am Scanner ist es möglich, die Daten mit einem hochgenauen Zeitstempel zu versehen und die Messungen des Scanners so mit den Daten aus der inertialen Messeinheit zu verknüpfen.

$$f = \frac{1s}{55,295\mu s} \cdot 16 \frac{\text{Messstrahlen}}{\text{Messung}} = 289\,357 \frac{\text{Messung}}{\text{Sekunde}}$$

$$n = 289\,357 \frac{\text{Messung}}{\text{Sekunde}} \cdot 2 \frac{\text{Messwerte}}{\text{Messtrahl}} = 578\,714 \frac{\text{Messwerte}}{\text{Sekunde}}$$
(3.1)

3.1.2 Inertiale Messeinheit und GNSS-Empfänger iMAR iNAT-M200-FLAT

Als inertiale Messeinheit wird das auf Abbildung 3.2 zu sehende Sensorsystem des Typs iMAR iNAT-M200-FLAT verwendet. Hierbei handelt es sich um ein hochgenaues MEMS-System. Durch die Verwendung von mikroelektromechanischen Bauteilen wiegt der Sensor inklusive Gehäuse nur 550 Gramm. Dieser kann bis zu 500 Messungen pro Sekunde durchführen. Der Drift pro Stunde liegt unter 0,5°. (iMAR Navigation GmbH, 2015)

Außerdem verfügt die verwendete Einheit über zwei differentielle Satellitennavigationsempfänger (GNSS-Module, siehe Abbildung 3.3). Durch Nutzung einer zusätzlichen GNSS-Basisstation oder auch eines entsprechenden Korrekturdienstes können diese eine Positionsgenauigkeit von etwa 2 cm in Echtzeit erreichen (iMAR Navigation GmbH, 2015). Durch Postprocessing lässt sich diese sogar noch steigern. Durch die Verwendung von zwei Empfängern, die an jeweils einem Ausleger befestigt sind (siehe Bild Abbildung 3.3), kann auch die Orientierung der IMU bestimmt werden. Hierdurch kann die durch Störungen, wie den Motoren des Multikopters, möglicherweise ungenaue Messung der magnetischen Nordrichtung kontrolliert werden. Außerdem kann die Positionssicherheit durch Mittelung der beiden Positionen erhöht werden und auch der Drift durch die Daten eliminiert werden.

Im Postprocessing kann aus den Daten der inertialen Messeinheit zusammen mit denen der GNSS-Module und GNSS-Korrekturdaten eine genaue Flugbahn des Mul-



Abbildung 3.2: iMAR iNAT-M200-Flat im Prototypen des modularen Gehäuses, Leitungen führen zu den GNSS-Antennen (eigene Aufnahme)

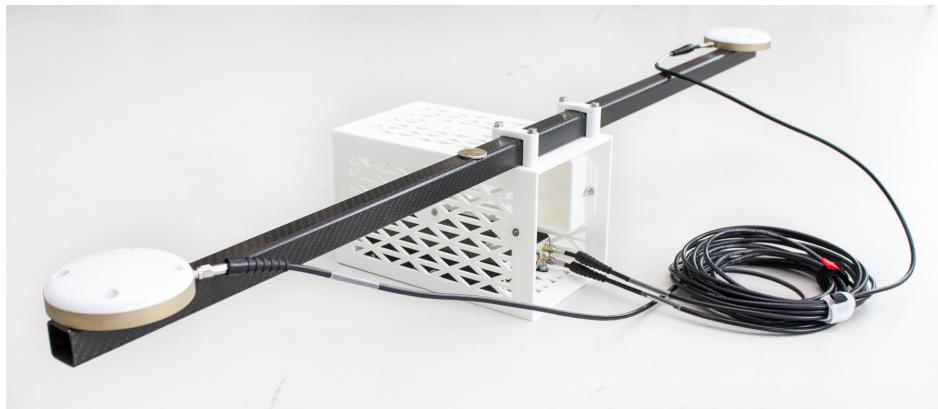


Abbildung 3.3: GNSS-Antennen (links und rechts) des iMAR iNAT-M200-Flat an Prototypen des modularen Gehäuses (eigene Aufnahme)

tikopters berechnet werden. Die Daten der inertialen Messeinheit werden hierbei regelmäßig durch die Daten der GNSS-Module gestützt. Wilken (2017) untersuchte in seiner Bachelorthesis die Genauigkeit des Empfängers im Vergleich zu einem geodätischen GNSS-Empfänger. Seine Messungen bestätigten die angegebenen Genauigkeiten. Jedoch traten Probleme bei der Nutzung der zweiten GNSS-Antenne auf, so dass nicht die Position der IMU zwischen den beiden Antennen ermittelt wurde, sondern die Position der primären Antenne. Das GNSS des IMU-Modules ist daher aktuell noch nicht voll einsetzbar, da dieses Problem zuvor gelöst werden muss.

3.1.3 Raspberry Pi 3 Typ B

Die Verarbeitung der Daten soll mit einem Raspberry Pi 3 (siehe Abbildung 3.4) erfolgen. Es handelt sich hierbei um einen von der Raspberry Pi Foundation entwickelten Einplatinencomputer. Die Stiftung gründete sich 2006, um einen erschwinglichen Com-

puter zu entwickeln, an dem Schüler direkt Hardware- und Elektronikprojekte entwickeln können. Die erste Version des Raspberry Pi kam im Februar 2012 auf den Markt. Dieser verfügte über einen 700 MHz Ein-Kern-Prozessor und 256 MB Arbeitsspeicher. Das verwendete dritte Modell verfügt über einen Vier-Kern-Prozessor mit 1,2 GHz und 1 GB Arbeitsspeicher. Bisher wurden alle Versionen zusammen über elf Millionen Mal verkauft (Stand November 2016). (Möcker, 2017)

Alle Modelle der Raspberry Pi Serie basieren auf Ein-Chip-Systemen des Halbleiterherstellers Broadcom. In diesem Chip sind die wichtigsten Bauteile des Systems integriert wie zum Beispiel ein ARM-Prozessor, eine Grafikeinheit sowie verschiedene andere Komponenten. Die so gering gehaltene Anzahl an einzelnen Bauelementen bei dem Raspberry Pi ermöglichen den geringen Preis – ein Ziel der Raspberry Pi Foundation.

Vorteilhaft bei der Nutzung des Raspberry Pi zur Datenverarbeitung sind vor allem seine verschiedensten Schnittstellen zur Datenein- und ausgabe (RS Components Ltd., 2015):

- 4 USB 2.0 Host-Anschlüsse
- 100 Mbit-Netzwerkschnittstelle (RJ45)
- Bluetooth- und WLAN
- 27 GPIO-Ports, nutzbar als
 - Digitale Pins
 - Serielle Schnittstelle
 - I2C-Schnittstelle
 - SPI-Schnittstelle
- Stromversorgung 3,3 V und 5 V
- Micro-USB-Anschluss zur eigenen Stromversorgung (5 V)
- microSD-Steckplatz
- verschiedene Video- und Audioausgänge

Praktisch für die Nutzung am Multikopter ist außerdem seine geringe Größe und sein relativ geringer Stromverbrauch von maximal 12,5 Watt (RS Components Ltd., 2015). Im Betrieb ohne weitere Peripherie außer einem GNSS-Chip wird dieser Stromverbrauch bei weitem nicht erreicht, hier wurden durchschnittlich nur 2,5 Watt gemessen.

Alternativ zum Raspberry Pi kämen zur Datenverarbeitung an Bord des Multikopters auch Mikrokontroller-Boards wie die der Arduino-Serie in Frage. Vorteile eines



Abbildung 3.4: Raspberry Pi 3 (eigene Aufnahme)

Arduinos wären vor allem der geringere Stromverbrauch und die Echt-Zeitfähigkeit. Jedoch ist die Steuerung der Datenaufnahme über die Netzwerkschnittstelle und die Speicherung deutlich komplizierter und die Hardware nicht so leistungsfähig. Bei dem Raspberry Pi übernimmt das Betriebssystem die grundlegenden Steuerungen, so dass nur noch die Daten selbst verarbeitet werden müssen. Außerdem bietet dieser mit den fest verbauten Schnittstellen auch die komplette benötigte Hardware, die so nicht einzeln zusammengestellt beziehungsweise gebaut werden muss.

3.1.4 Multikopter Copterproject CineStar 6HL

Bei einem Multikopter handelt es sich um ein Fluggerät mit drei oder mehr Rotoren. Weit verbreitet sind vor allem Quadrokopter mit vier oder Hexakopter mit sechs Rotoren. Multikopter wurden ursprünglich für Militär- und Polizeizwecke eingesetzt, inzwischen sind diese aber auch vermehrt in kleineren Ausführungen in Privatbesitz zum Beispiel für Videoaufnahmen zu finden (Heise Online, 2017). Angetrieben werden die handelsüblichen Modelle, welche eine Flugdauer von bis zu 30 Minuten und eine Tragkraft von bis zu fünf Kilogramm aufweisen, mit Lithium-Polymer-Akkumulatoren (LiPo-Akkus). Die Anzahl und die maximale Umdrehung der Rotoren bestimmt die Schubkraft und somit auch die Tragkraft des Multikopters. Im Normalfall besitzen diese eine gerade Anzahl von Rotoren. Das auf das Traggestell wirkende Drehmoment hebt sich so auf. Hier liegt auch der Vorteil der Bauform gegenüber einem Hubschrauber, bei welchem mit einem Heckrotor dem Drehmoment um die Hochachse entgegengewirkt werden muss. Die einzelnen Motoren und Propeller werden kreuzweise angeordnet, so dass eine Drehzahländerung eines Propellerpaars jeweils zur Steuerung ausreicht. Vorteil eines Multikopters im Gegensatz zu einem Modellflugzeug ist es außerdem, dass dieser senkrecht starten und auch zum Beispiel für die Aufnahme von Bildern

auf der Stelle stehen bleiben kann. Nachteil ist der höhere Energieverbrauch, so dass Modellflugzeuge bei gleicher Akkukapazität deutlich länger in der Luft bleiben können. (Bachfeld, 2013)



Abbildung 3.5: Multikopter Copterproject CineStar 6HL mit Gimbal Freefly MöVI M5 (eigene Aufnahme)

Für dieses Projekt soll der Multikopter den Laserscanner, die IMU, das Gimbal, die Stromversorgung, die Datenverarbeitung und -speicherung im Betrieb tragen können. Bei der Systementwicklung des Multikopters muss daher darauf geachtet werden, dass das Gewicht möglichst gering bleibt. Dennoch müssen die angehängten Messeinrichtungen auch gegebenenfalls für härtere Landungen ausgelegt sein. Der verwendete Hexakopter (siehe Abbildung 3.5) hat eine Tragkraft von maximal 5 Kilogramm und eine Flugdauer von bis zu 20 Minuten (Schulz, 2016).

3.1.5 Gimbal Freefly MöVI M5

Um die Messgeräte während des Fluges des Multikopters zu stabilisieren und zu verhindern, dass sich jede Neigung durch die Flugsteuerung an den Laserscanner überträgt, wird ein sogenanntes Gimbal verwendet. Durch einen Regelkreis aus Motoren und einer inertialen Messeinheit (siehe auch Abschnitt 2.3) werden Neigungen und Drehungen in Echtzeit ausgeglichen. Außerdem ermöglichen es die meisten Gimbals, die Messtechnik unabhängig vom Multikopter auszurichten – dies ist zum Beispiel bei der Luftbildaufnahme wichtig.

Für das Projekt wird ein Gimbal des Herstellers Freefly verwendet. Dieses wurde zur Stabilisierung von Aufnahmen mit digitalen Spiegelreflexkameras entwickelt und hat eine Tragkraft von 2,3 Kilogramm. Außer dem erwähnten Beschleunigungsmesser verwendet diese auch GNSS um das Driften der integrierten IMU zu vermindern. (Freefly Systems, 2017)

3.2 Stromversorgung

Die Stromversorgung der Mess- und Verarbeitungstechnik soll mittels Lithium-Ionen-Zellen erfolgen. Der Raspberry Pi benötigt hierbei eine stabilisierte Spannungs- und Stromversorgung. Eine fehlerhafte Stromversorgung kann zu Systeminstabilitäten führen und so im schlimmsten Fall die Datenaufzeichnung komplett verhindern. Auf den genauen Aufbau einer solchen Versorgung wird hierbei verzichtet, sondern nur die Anforderungen an die Energiequelle erläutert.

Tabelle 3.1 listet die verschiedenen Module und die jeweils benötigte Energieversorgung auf. Der Multikopter mit der Gimbal verfügt über eine eigene Versorgung und muss daher nicht weiter beachtet werden. Außerdem hat hier eine eigene Akkukapazität auch Vorteile – bei einem zu hohen Verbrauch der Sensorik bleibt der Multikopter durch seine eigenständige Akku-Überwachung immer noch flugfähig um sicher landen zu können.

Gerät	Laserscanner	IMU	Raspberry Pi
Spannung	9 - 18 V	10 - 36 V	5,0 V
max. Strom	0,9 A	0,75 A	2,5 A
typ. Leistung	8 W	7,5 W	12,5 W

Tabelle 3.1: Spannungs- und Strombedarf der einzelnen Module (Velodyne Lidar Inc., 2017b; iMAR Navigation GmbH, 2015; RS Components Ltd., 2015)

Für eine geplante Flugdauer von 30 Minuten wird bei einem angenommenen Wirkungsgrad von 90 % eine Akkukapazität von mindestens 16 Wh (siehe Gleichung 3.2) benötigt. Außerdem muss ein Teil in 12 Volt und ein Teil mit 5 Volt stabilisierter Spannung abgeben werden können. Gegebenenfalls sind hierfür auch zwei komplett unabhängige Spannungsquellen zu nutzen.

$$E = \frac{P \cdot t}{\eta} = \frac{(8 \text{ W} + 12,5 \text{ W} + 7,5 \text{ W}) \cdot 0,5 \text{ h}}{90 \%} \approx 15,6 \text{ Wh} \quad (3.2)$$

3.3 Verbindung des Raspberry Pi an den Laserscanner

Der Laserscanner wird mit einem RJ45-Kabel an der Netzwerkschnittstelle des Raspberry Pi angeschlossen. Die inertiale Messeinheit zeichnet die Daten selbstständig auf, kann aber auch mittels der als serieller Schnittstelle nutzbaren GPIO-Pins an den Raspberry Pi angeschlossen werden. Außerdem kann an diesen Port auch ein GNSS-Modul angeschlossen werden. Dieses GNSS-Modul wird im Folgenden benutzt, um dem Raspberry Pi und dem Laserscanner eine genaue Uhrzeit zu liefern, welche für die Verarbeitung

der Daten benötigt wird. Alternativ kann auch ein nur an den Laserscanner angeschlossenes GNSS-Modul sein Zeitstempel per Netzwerk an den Raspberry Pi liefern.

3.4 Verbindung des GNSS-Modules an den Laserscanner

Für die Versorgung des Laserscanners mit einem GNSS-Signal zur Synchronisierung wurde ein zusätzliches GNSS-Modul vom Typ uBlox NEO-6M mit PPS-Signal ausgewählt (ähnlich dem auf Abbildung 3.6), da dieses kleiner und leichter ist, als die entsprechenden Adapterkabel der inertialen Messeinheit um dessen Signal nutzen zu können.

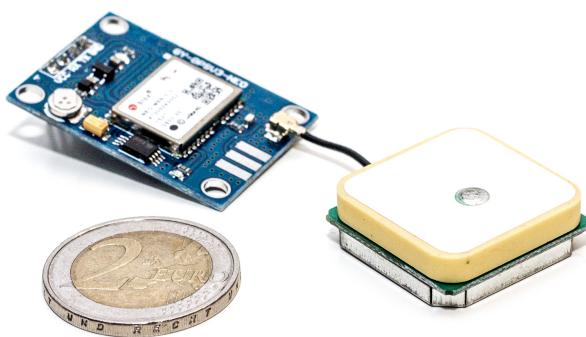


Abbildung 3.6: uBlox NEO-M8N mit Keramik-Patchantenne, das Vorgängermodell NEO-6M mit PPS-Ausgang wurde verwendet (eigene Aufnahme)

Die Übertragung der Daten des GNSS-Modules zum Laserscanner erfolgt per serieller Schnittstelle über einen acht poligen Platinensteckverbinder. Da dieser Stecker jedoch unpraktisch war, wurde zusätzlich eine 3,5 mm Klinkenbuchse an der Schnittstellenbox des Laserscanners montiert. Bei dem vom Laserscanner benötigten Übertragungsprotokoll handelt es sich um das standardisierte NMEA-Protokoll, welches mit einer Datenrate von $9600 \frac{\text{bit}}{\text{s}}$ und einer Signalspannung zwischen 3 und 15 V übertragen wird. Der direkte Anschluss des uBlox-GNSS-Modules brachte dennoch zunächst keinen Erfolg. Oszilloskop-ähnliche Messungen mit einem Arduino Mega 2560 (siehe Abbildung 3.7) zeigten, dass das Signal des verwendeten GNSS-Modules nicht dem im Datenblatt von Velodyne Lidar Inc. (2017a, S. 3) geforderten entsprach. Es zeigte sich, dass das Signal gedreht werden musste, da die Definition der Signalspannung verschieden war: Der Laserscanner benötigte ein Signal, bei dem Logisch 1 mit einer Spannung von über 3 V (Velodyne Lidar Inc., 2017a, S. 3) entspricht (HIGH), bei dem GNSS-Modul entsprach die höhere Spannung Logisch 0.



Abbildung 3.7: Messung des Signals am uBlox NEO-6M (grün: Ausgangssignal; rot: Signal nach Nutzung eines Pegelwandlers; 1000 Punkte entsprechen 5 V)

Um das Signal zu drehen wurde ein integrierter Schaltkreis 74HC04 verwendet. Hierbei handelt es sich um einen Logikkonverter, der die HIGH- und LOW-Signale (Signal gegen Masse) tauscht. Der Laserscanner sieht eine Versorgung des GNSS-Modul mit 5 V vor, während das eingesetzte Modul nur eine Spannung von 3,3 V benötigt. Es wurde daher ein Spannungsregler verbaut, der die Spannung auf 3,3 V begrenzt. Zur weiteren Stabilisierung wurden Kondensatoren genutzt. Der Logikkonverter dient hier durch die Versorgung mit 5 V auch als Pegelwandler. Die genaue Schaltung ist Abbildung 3.8 zu entnehmen.

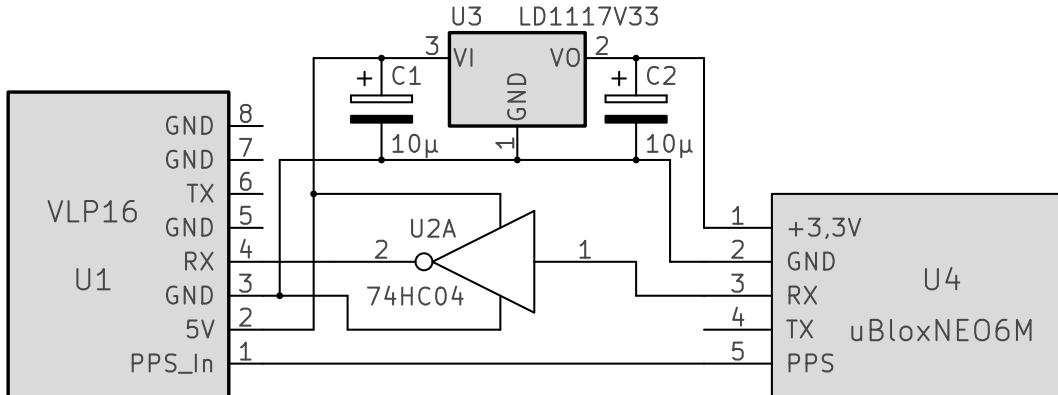


Abbildung 3.8: Entwurf der Schaltung zum Anschluss des GNSS-Modules an den Laser-scanner

3.5 Steuerung im Betrieb

Der Betrieb des Raspberry Pi erfolgt ohne Tastatur und Bildschirm. Daher ist es notwendig, eine alternative Benutzerschnittstelle zu implementieren. Ein großer Steuerbedarf ist nicht gegeben, so dass wenige Tasten zum Stoppen der Datenaufzeichnung und zum Herunterfahren des Raspberry Pi ausreichend sind. Um auch eine Steuermöglichkeit zu implementieren, die im Flug genutzt werden kann, soll ein WLAN-Access-Point und ein simpler Webserver auf dem Raspberry Pi implementiert werden,

der den Zugriff zum Beispiel über ein Smartphone oder Laptop ermöglicht.

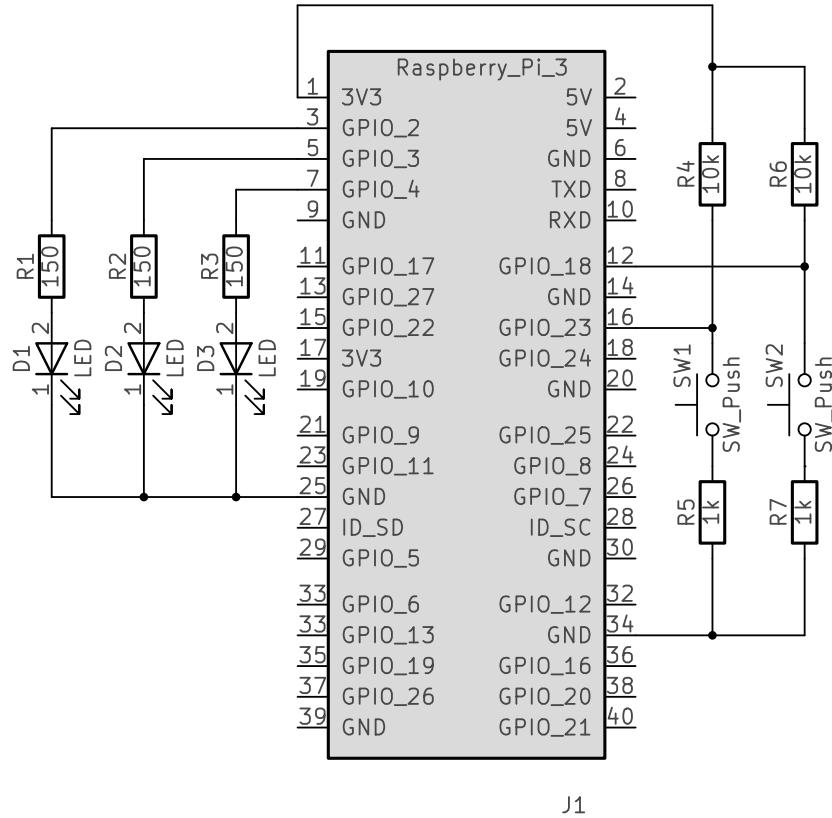


Abbildung 3.9: Entwurf der Schaltung für die Steuerung des Raspberry Pi

Abbildung 3.9 zeigt den Schaltplan zum Entwurf des Steuermodules. Dieses bietet mit drei Leuchtdioden und 2 Tastern die Möglichkeit, im Skript später einfache Anzeigen und Eingaben zu realisieren. Hierfür wurde eine Erweiterung auf Basis des GPIO-Portes des Raspberry Pi aufgebaut. Die zwei Taster sind über die beiden GPIO-Pins 18 und 25 erreichbar. Ohne Betätigung werden die Eingänge über die Pull-Up-Widerstände R4 und R6 auf ein High-Level gezogen. Durch Drücken des Tasters wird die Spannung über die Widerstände R5 und R7 auf ein Low-Level gezogen, welches durch das Python-Skript zur Laufzeit ausgelesen werden kann. Die Widerstände R5 und R7 dienen außerdem zur Strombegrenzung und als Sicherheit, falls die GPIO-Pins falsch geschaltet werden. In der weiteren Optimierung der Schaltung wurden die externen Pull-Up-Widerstände (R4 und R6) durch die internen, softwaretechnisch schaltbaren Pull-Up-Widerstände des Raspberry Pi ersetzt. Dies ermöglicht auch die Nutzung des Raspberry Pi ohne angestecktes Steuermodul. Ansonsten könnten im Betrieb ohne Steuermodul auftretende Spannungsschwankungen fehlerhafterweise zu einer Erkennung als Tastendruck führen. Außerdem wurde die Funktion zum Starten und Stoppen auf zwei Taster verteilt, so dass hierfür ein dritter Taster verbaut wurde.

Die drei Leuchtdioden wurden mit jeweils einem 150 Ohm Vorwiderstand direkt zwischen einem GPIO-Pin und Masse eingebaut. Durch Ansteuerung der GPIO-Pins

lassen sich diese An- und Abschalten. Außer zum Schutz und Betrieb der LEDs verhindern die Vorwiderstände auch eine zu hohe Stromaufnahme aus den GPIO-Pins. Die genaue Belastbarkeit der Pins ist nicht dokumentiert, jedoch wird meist von einem Wert um 10mA bei 3,3 Volt gesprochen (zum Beispiel Schnabel, 2017b). Alternativ, bei Nutzung leistungsstärkerer LEDs könnten diese auch unter Nutzung eines Transistors geschaltet werden. Diese ermöglichen es mit einem geringen Steuerungsstrom höhere Ströme zu schalten.

$$U_R = U_{GPIO} - U_{LED} = 3,3V - 2,0 V = 1,3 V \quad | \text{ Benötigter Spannungsabfall}$$

$$R = \frac{U_R}{I_{LED}} = \frac{1,3 V}{0,01 A} = 130 \Omega \quad | \text{ min. Vorwiderstand} \quad (3.3)$$

3.6 Platinenentwurf und -realisierung

Nach dem Entwurf und Test der beiden Schaltungen aus Abbildung 3.8 und Abbildung 3.9 auf einem lötfreien Steckbrett, sollten diese Schaltungen zum späteren Einsatz an Bord des Multikopters als Platine mit verlötzten Bauteilen erstellt werden. Vorteil der gelöteten Schaltung ist ihre höhere Widerstandsfähigkeit gegen Vibratiorionen und Korrosion. Durch die Vibrationen im Flug könnten sich sonst die gesteckten Bauteile lösen und im schlimmsten Fall zum Kurzschluss und somit zur Zerstörung führen. Auch können die Kontakte zwischen den Federklemmen und den Bauteilen bei dem Betrieb außerhalb von Gebäuden durch Luftfeuchtigkeit korrodieren und somit der Kontaktwiderstand erhöht werden, was zu Störungen führen kann.

Für den Prototyp sollte die Schaltung von Hand aufgebaut und verlözt werden. Erst in der zukünftigen Entwicklung, wenn die Schaltung ausreichend erprobt wurde, könnte es sinnvoll sein, eine Platine ätzen zu lassen. Als Platine kommen daher vorerst nur vorgefertigte Layouts in Frage:

- Lochrasterplatten (Platine mit einzelnen Lötpunkten)
- Streifenrasterplatine (Lötpunkte sind in Streifen verbunden)
- Punktstreifenrasterplatine (Streifenrasterplatine, bei denen die Streifen regelmäßig, zum Beispiel alle 4 Lötpunkte, unterbrochen sind)
- spezielle Aufsteckplatten für den Raspberry Pi

Da nur wenige Bauteile benötigt wurden, wurde eine Streifenrasterplatine gewählt. Bei einer solchen Platine sind alle Kontakte in einer Reihe mit einer Leiterbahn verbunden. Falls keine Verbindung gewünscht ist, kann diese Leiterbahn mit einem Messer oder ähnlichem unterbrochen werden. Da das Unterbrechen der Leiterbahn jedoch

zeitaufwändig und fehlerträchtig ist – beispielsweise durch nicht vollständig getrennte Leiterbahnen – sollten diese bei dem Layouten der Platine möglichst vermieden werden. Auch sollten möglichst viele der benötigten Verbindungen durch die Leiterbahnen erfolgen und möglichst wenige Drahtbrücken verwendet werden, die diese Leiterbahnreihen verbinden. Diese würden ansonsten zusätzlichen Lötaufwand erfordern. Das endgültige Layout der Platine ist der Abbildung 3.10 zu entnehmen. Die fertige Platine ist auf der Abbildung 3.11 zu sehen.

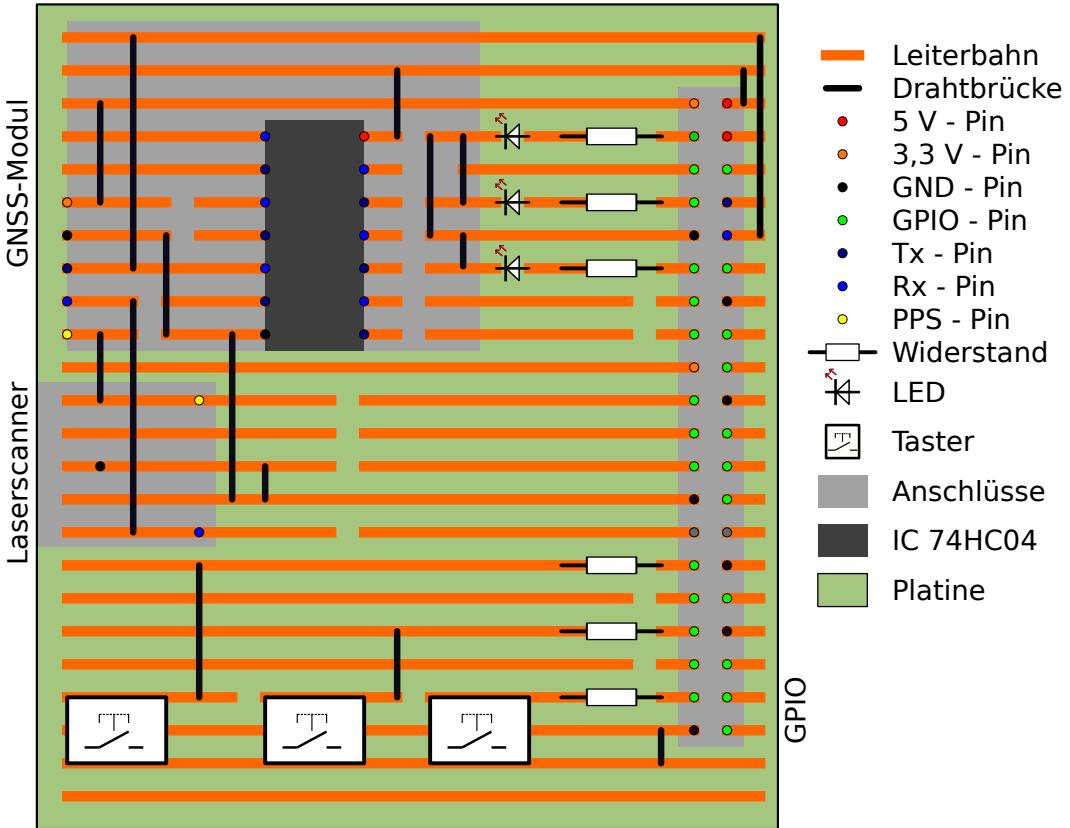


Abbildung 3.10: Schematisches Layout der Lochstreifenplatine

Bei dem Routing wurden noch einige Teile der Schaltung optimiert und versucht einige Bauteile einzusparen. Es wurde zum Beispiel die Stromversorgung des Raspberry Pi für den integrierten Schaltkreis und das GNSS-Modul verwendet, anstatt hierfür einen zusätzlichen Spannungswandler zu verwenden. Die Platinengröße wurde so gewählt, dass die Platinen direkt auf den Raspberry Pi 2 oder 3 aufgesteckt werden kann. Der endgültige Schaltplan ist Abbildung 3.12 zu entnehmen. Für die Taster wurden hier die internen Pull-Up-Widerstände genutzt, so dass Widerstände eingespart werden konnten. Außerdem wurde der Datensendeport (Tx) vom GNSS-Modul an die serielle Schnittstelle des Raspberry Pi angeschlossen, so dass der Raspberry Pi nun auch ohne den Umweg über den Laserscanner die Daten vom GNSS-Modul empfangen kann. Es wurde Platz für weitere LEDs oder Taster freigelassen.

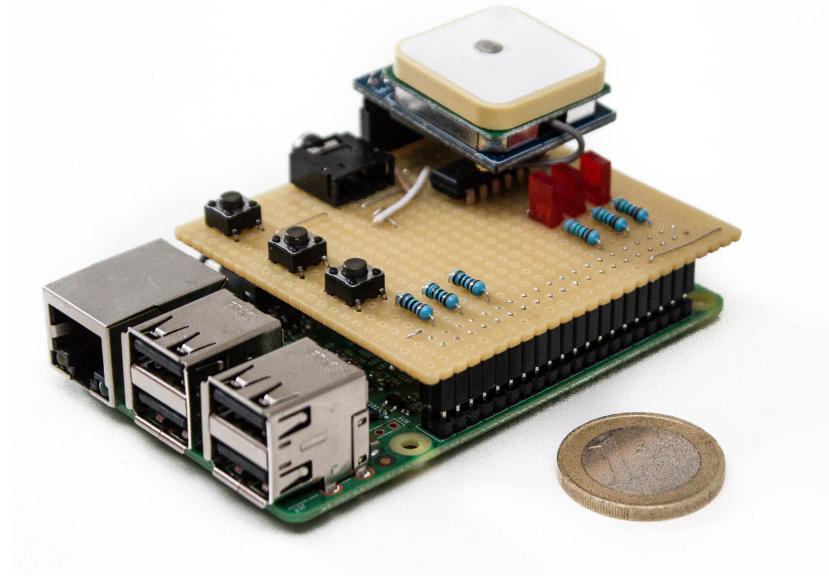


Abbildung 3.11: Fertige Lochstreifenplatine aufgesteckt auf den Raspberry Pi

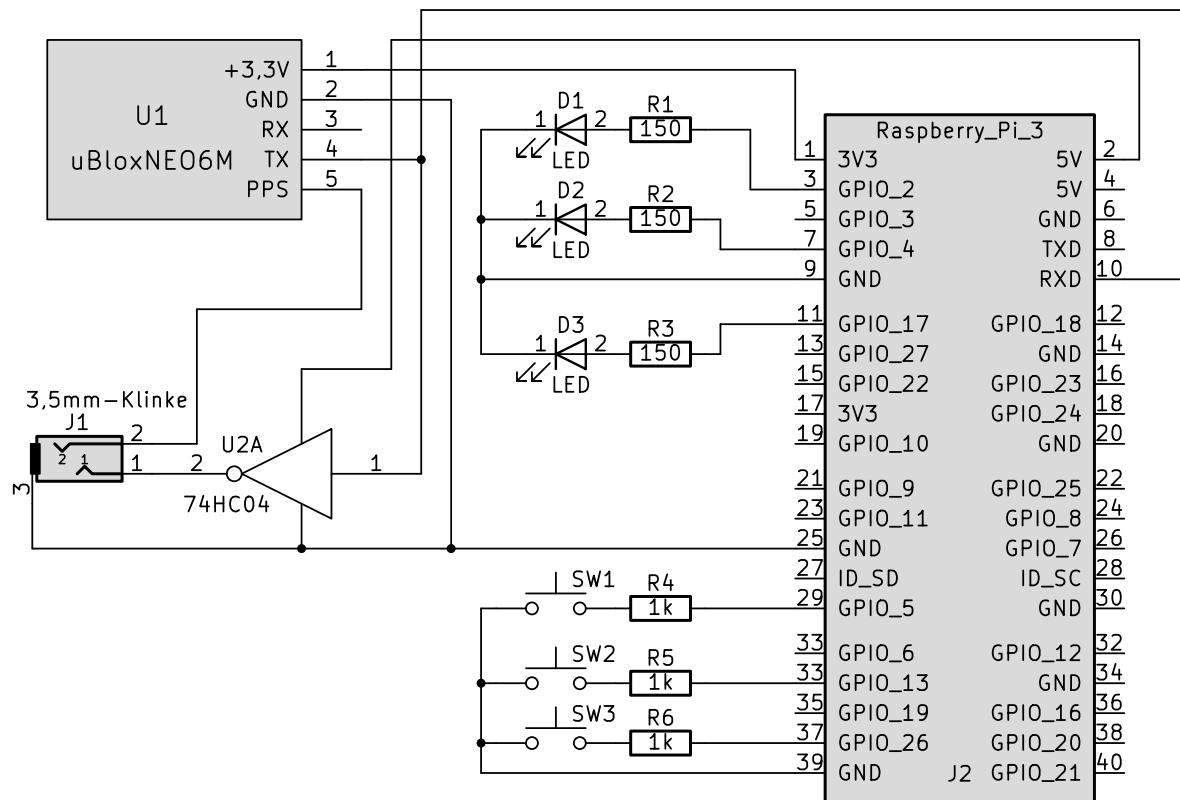


Abbildung 3.12: Endgültiger Schaltplan

4 Theoretische Datenverarbeitung

4.1 Verwendete Programmiersprachen

Python Zur Realisierung der Programmierung wurde die Skriptsprache Python ausgewählt. Python bietet den Vorteil vergleichsweise kurzen und gut lesbaren Programmierstil zu fördern. Hierfür werden unter anderem nicht Klammern zur Bildung von Blöcken genutzt, sondern Texteinrückungen verpflichtend hierfür eingesetzt (Theis, 2011, S. 13f). Die Struktur des Programms ist so schnell erfassbar. Außerdem ist es nicht notwendig, den Quellcode zu kompilieren. Dieser wird vom Interpreter direkt ausgeführt. Dies ermöglicht kurze Entwicklungszyklen ohne (zeit-)aufwändiges Kompilieren. Änderungen und Anpassungen können schnell durchgeführt werden. Außerdem sind die Skripte größtenteils plattformunabhängig.

Python wurde in seiner ersten Version 1991 von Guido van Rossum veröffentlicht. Sein Ziel war es, eine einfach zu erlernende Programmiersprache zu entwickeln, die der Nachfolger der Sprache ABC werden sollte. Außerdem sollte die Sprache leicht erweiterbar sein und schon von Haus aus eine umfangreiche Standardbibliothek bieten. Python bietet mehrere Programmierparadigmen an, so dass je nach zu lösendem Problem objektorientiert oder strukturiert programmiert werden kann (Theis, 2011, S. 14).

Die aktuelle Version von Python (Oktober 2017) ist die Version 3.6. Das Skript wurde unter Verwendung dieser Version entwickelt. Da sich viele Funktionen von der Version 2 zur 3 geändert haben, wurde auf die zuerst geplante Kompatibilität zu Python 2 verzichtet. Um Teile des Quellcodes als Python-Module auch in andere Skripte einfach einbinden zu können, aber auch den Quelltext übersichtlich zu halten, wurde der objektorientierte Programmierstil gewählt.

C++ Ein großer Nachteil von Python ist die Ausführungsgeschwindigkeit. Daher wurden einzelne Teile des Quelltextes im Verlauf der Entwicklung in C++ umgeschrieben. Bei C++ handelt es sich um eine objektorientierte Erweiterung der Programmiersprache C. C wurde 1972 von Dennis Ritchie entwickelt. Anfang der 1980er Jahre erweiterte Bjarne Stroustrup C zu C++. C++ hat eine höhere Ausführungsgeschwindigkeit, da es hardwarenaher ist als Python, welches eine Laufzeitumgebung nutzt. (Küveler & Schwoch, 2017, S. 4f)

4.2 Datenlieferung des Laserscanners

Der Laserscanner Velodyne VLP-16 liefert seine Daten als UDP-Netzwerkpakete in einem proprietären, binären Datenformat. Diese Daten sind nicht direkt lesbar, sondern müssen vor einer weiteren Nutzung aufbereitet und umgeformt werden. Dies soll mittels des in dieser Arbeit entwickelten Skriptes durchgeführt werden.

Ein Datenpaket (siehe Tabelle 4.1) besteht jeweils aus einem Header von 42 Bytes, gefolgt von 12 Datenblöcken mit jeweils 32 Messungen, abgeschlossen von 4 Bytes, die den Zeitstempel angeben und 2 Bytes, die den eingestellten Scan-Modus zurückliefern. Jeder Datenblock enthält die aktuelle horizontale Ausrichtung des rotierenden Lasers und darauf folgend die Messwerte von zwei Messungen der 16 Laserstrahlen. Die genaue Horizontalrichtung zum Zeitpunkt der Messung muss aus den Horizontalrichtungen von zwei auf einander folgenden Messungen interpoliert werden.

Header		Netzwerk-Header	42 Bytes	
Block 1	0-1	Flag	2 Bytes	
	2-3	Horizontalrichtung	2 Bytes	
	Messung 1	4-5	Entfernung	2 Bytes
		6	Reflektionsgrad	1 Byte
	Messung 2	7-8	Entfernung	2 Bytes
		9	Reflektionsgrad	1 Byte
	Messungen 3 - 32			
Block 2 - 12				
Time	1200-1204	Zeitstempel	4 Bytes	
Factory	1205-1206	Return-Modus	2 Bytes	

Tabelle 4.1: Aufbau der Daten des Netzwerkpaketes, nach Velodyne Lidar Inc. (2016, S. 12)

Der Laserscanner sendet bei der Einstellung Dual Return, also der Rückgabe vom stärksten und letzten Echo pro Messung, bis zu 1508 Pakete dieser Form pro Sekunde (Velodyne Lidar Inc., 2016, S. 49). Die Ausgangsdaten werden, bei einer Paketgröße von 1248 Bytes mit einer Datenrate von 1,8 MB/s empfangen (siehe Gleichung 4.2). Hierbei werden fast 600 000 Messwerte pro Sekunde übertragen (siehe Gleichung 4.1).

$$1\ 508 \frac{\text{Pakete}}{\text{Sekunde}} \cdot 12 \frac{\text{Datenblöcke}}{\text{Paket}} \cdot 32 \frac{\text{Messungen}}{\text{Datenblock}} = 579\ 072 \frac{\text{Datensätze}}{\text{Sekunde}} \quad (4.1)$$

$$1\,508 \frac{\text{Pakete}}{\text{Sekunde}} \cdot 1\,248 \frac{\text{Bytes}}{\text{Paket}} = 1,79 \text{ MB/s} \quad (4.2)$$

4.3 Geplantes Datenmodell

Die Daten des Laserscanners sollen in einer einfach lesbaren Textdatei abgelegt werden. In der Nachbereitung sollen die Daten aus dieser Textdatei mit den Daten der inertialen Messeinheit und des GNSS-Empfängers verknüpft werden, um so die Daten georeferenzieren zu können. Als Verknüpfung bietet sich der Zeitstempel an. Die inertiale Messeinheit und der Laserscanner können die Zeitdaten aus dem GNSS-Signal verwenden, wodurch hochgenaue Zeitstempel möglich sind. Die Zeitinformation bildet also einen wichtigen Schlüssel in den Daten. Als einfaches Textformat wurden durch Tabulator getrennte Daten, jeweils eine Zeile je Messung, gewählt. Folgende Daten sind in dieser Reihenfolge enthalten:

- Zeitstempel in Mikrosekunden
- Richtung der Messung in der Rotationsebene in Grad
- Höhenwinkel zur Rotationsebene in Grad
- Gemessene Entfernung in Metern
- Reflektionsgrad auf einer Skala von 0 bis 255

Problematisch ist bei diesem Datenmodell jedoch die benötigte Datenrate. Eine Datenzeile erfordert 29 Bytes und somit wird bei über einer halben Million Messungen pro Sekunde (siehe Gleichung 4.1) eine Datenschreibrate von mindestens 16 MB/s benötigt (siehe Gleichung 4.3). Da das Schreiben nicht dauerhaft erfolgt, sollte die Datenrate bevorzugt deutlich höher sein.

$$579\,072 \frac{\text{Datensätze}}{\text{Sekunde}} \cdot 29 \frac{\text{Bytes}}{\text{Datenzeile}} = 16,02 \text{ MB/s} \quad (4.3)$$

Erste Tests ergaben, dass diese Verarbeitungsgeschwindigkeit nicht mit dem Raspberry Pi erreicht werden konnte. Außerdem benötigen die Daten sehr viel Speicher. Daher wurde sich später für eine Hybridlösung entschieden (siehe Kapitel 5).

4.4 Weiterverarbeitung der Daten zu Koordinaten

Die als Text gespeicherten Rohdaten sollen im Rahmen einer weiterführenden Arbeit zu Koordinaten umgewandelt werden. Für diese Umwandlung werden die Daten des GNSS-Empfängers und der IMU verwendet, um eine Trajektorie zu berechnen. Aus

der Trajektorie kann dann die Position und die Ausrichtung des Laserscaners für jeden Messzeitpunkt bestimmt werden und auf die Messdaten angewandt werden, um hieraus eine Koordinate im übergeordneten System zu bestimmen.

Bei der Berechnung ist jedoch zu beachten, dass der Ursprungsort der Entfernungsmeßung zwar in der Drehachse des Laserscanners liegt, jedoch der Schnittpunkt der ausgesendeten Strahlen etwa 40 mm in Strahlrichtung verschoben ist (siehe Abbildung 4.1). Bei der Streckenberechnung ist diese Strecke mit enthalten, jedoch kann zur Berechnung der Z-Komponente der lokalen Koordinaten nicht einfach der Höhenwinkel und die gemessene Strecke verwendet werden. Die lokalen Koordinaten berechnen sich somit nach der Gleichung 4.4.

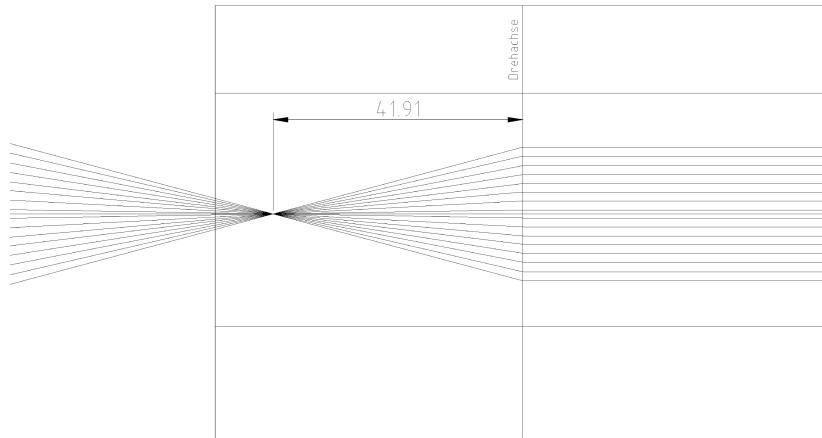


Abbildung 4.1: Strahlengang im Laserscanner VLP-16, Werte in Millimetern, nach Velodyne Lidar Inc. (2014)

h : Höhenwinkel ($-15^\circ - 15^\circ$)

r : Horizontalrichtung ($0^\circ - 360^\circ$)

s : Gemessene Strecke

$$\begin{aligned} s_S &= s - 41,91 \text{ mm} && | \text{ Schrägstrecke nach dem Fokuspunkt} \\ s_H &= s_S \cdot \cos(h) + 41,91 \text{ mm} && | \text{ Horizontalstrecke von der Drehachse} \end{aligned} \quad (4.4)$$

$$X = s_H \cdot \sin(r) \quad | \text{ Y-Achse in Nullrichtung}$$

$$Y = s_H \cdot \cos(r)$$

$$Z = s_S \cdot \sin(h)$$

4.5 Anforderungen an das Skript

Aus den technischen Vorgaben ergeben sich dann folgende Funktionen, die das Skript aufweisen muss:

- Rohdaten vom Scanner abrufen
- Zeit vom GNSS-Modul abrufen
- Steuerungsmöglichkeit mittels Hard- und Software
- Umwandlung in eigenes Datenmodell

Der Ablauf ist oft abhängig vom Fortschritt anderer Schritte und Voraussetzungen. Daher wurden die benötigten, einzelnen Schritte vorerst als grober Ablaufplan skizziert. So hat der Raspberry Pi keinen eigenen Zeitgeber. Um die Dateien aber mit dem korrekten Zeitstempel zu versehen, ist daher eine aktuelle Uhrzeit notwendig – diese liefert das GNSS-Modul, sofern ein GNSS-Fix besteht. Es muss also, vor dem Erzeugen der Dateien, auf ein gültiges GNSS-Signal gewartet werden. Der endgültige, vereinfachte Ablaufplan ist der Abbildung 4.2 zu entnehmen.

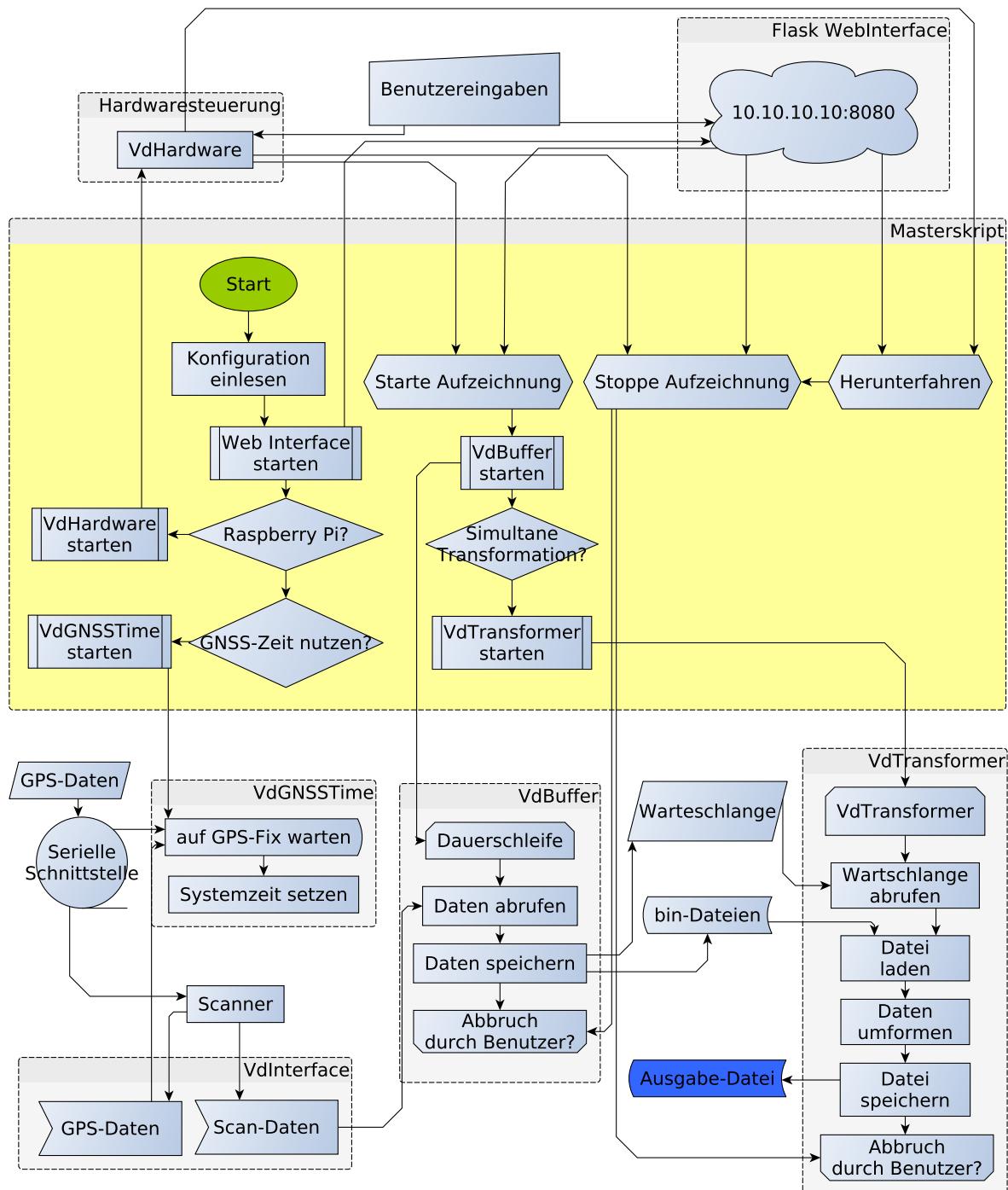


Abbildung 4.2: Vereinfachter Ablaufplan des Skriptes

5 Entwicklung des Skriptes

Die Entwicklung des Skriptes bzw. des Programmes erfolgte iterativ-inkrementell. Bei diesem Vorgehensmodell, welches stark mit der agilen Entwicklung verknüpft ist, wird anfangs nur ein grobes Anforderungsprofil (siehe Abschnitt 4.5) festgelegt. Es werden regelmäßig Prototypen erstellt und geprüft. Bei dieser Prüfung werden neue Anforderungen gesammelt beziehungsweise bestehende konkretisiert. So ist am Anfang der Entwicklung noch nicht klar, wie das Produkt am Ende aussehen wird und welchen Funktionsumfang dieses hat. Vorteil dieser Entwicklung ist es, dass schnell funktionsfähige Prototypen ermöglicht werden und auch durch den Auftraggeber, in diesem Fall die Betreuer, ständig Einfluss auf die Funktion und die Bedienung der Software möglich ist. (Kleuker, 2013, S. 33f)

Zur Unterstützung der Programmierung wurden vor allem die Lehrbücher *Einstieg in Python* (Theis, 2011), *Python 3 Object-oriented Programming* (Phillips, 2015), *Learning Flask Framework* (Copperwaite, 2015) und *C/C++ für Studium und Beruf* (Küveler & Schwoch, 2017) verwendet.

5.1 Klassenentwurf

Da das Skript objektorientiert programmiert werden soll, wurden zunächst mit Hilfe der anfangs bekannten Anforderungen und dem Ablaufplanes aus Abbildung 4.2 die benötigten, grundlegenden Klassen entworfen. Durch die Erweiterungen und die übliche Refaktorisierung – der ständigen Optimierung des Quellcodes in seiner Lesbarkeit und Geschwindigkeit (Kleuker, 2013, S. 255) – erweiterte sich dieses Modell zu den endgültigen Klassen der Abbildung 5.1. Auf die Funktionen der einzelnen Klassen wird im Abschnitt 5.5 eingegangen.

5.2 Evaluation einzelner Methoden

Um eine einfache Fehlersuche zu ermöglichen, wurden die grundlegenden Funktionen in einzelnen Skripten entwickelt und geprüft. Diese kleineren Skripte haben den Vorteil, dass Fehler schneller eingegrenzt und auch schon früh konzeptionelle Fehler entdeckt werden können. In diesem Schritt wurde bemerkt, dass die Geschwindigkeit der Datenverarbeitung ein großes Problem darstellt.

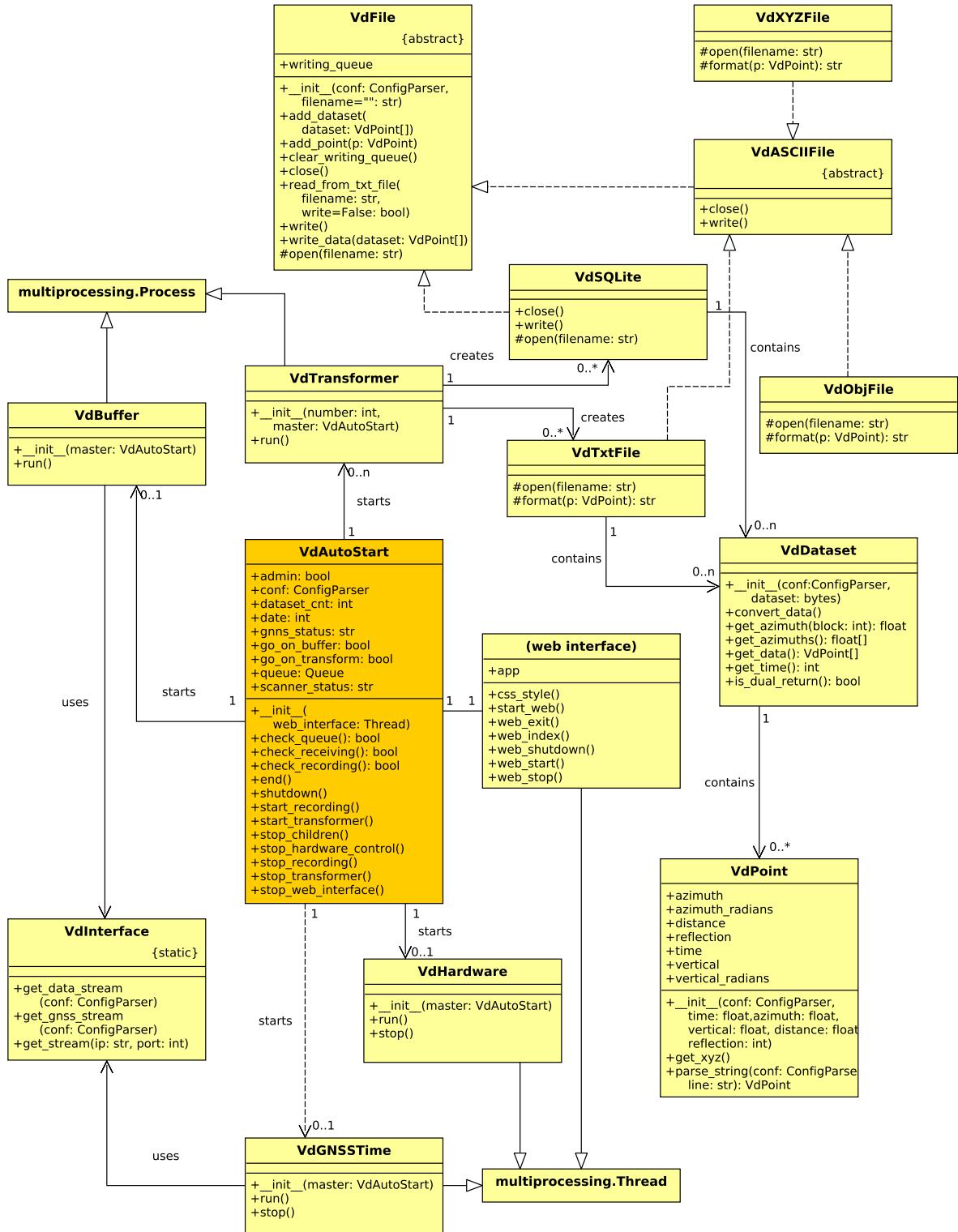


Abbildung 5.1: UML-Klassendiagramm

Datenempfang Die Verbindung zum Laserscanner mittels Python-Socket funktionierte ohne weitere Probleme. Die binären Daten konnten zeitgleich abgespeichert werden.

Datentransformation Die Daten sollten zuerst direkt in das in Abschnitt 4.3 vorgestellte Datenmodell umgeformt werden. Hierzu sollte der Empfang der Daten direkt eine Umformmethode starten. Die Versuche erfolgten zunächst mit dem im vorherigen Test aufgezeichneten Daten. Schon hier zeigte sich, dass die Umwandlung der aufgezeichneten Daten etwa das Fünffache der Mess- und Aufzeichnungszeit beanspruchte. Wie erwartet, brachte auch das direkte Einlesen der Daten vom Scanner keinen Erfolg. Es folgte ein Überlauf des Netzwerk-Buffers und somit der Verlust von Messdaten. Grund hierfür war hauptsächlich die benötigte Prozessorzeit. Die Nutzung einer schnelleren Datenspeicherung auf einer Solid-State-Disk mit einer Schreibrate von bis zu 300 MB/- Sekunde änderte nichts an der Geschwindigkeit des Skriptes. Auch das Erzeugen eines neuen Threads für jeden empfangenen Datensatz war nicht erfolgsversprechend, da bis zu 1500 Threads pro Sekunde hierdurch gestartet wurden und das gesamte System überlastet wurde. Die Umformung musste daher von dem Datenempfang entkoppelt werden und das Skript für die Nutzung von Mehrkernprozessoren optimiert werden. Threads in Python laufen dennoch in einem Prozess und somit nur auf einem Prozessor. Es wurde das in Abschnitt 5.3 vorgestellte Multikern-Konzept erarbeitet.

Hardware-Steuerung Ein Tastendruck auf dem Steuerungsmodul aus Abschnitt 3.5 sollte den Raspberry Pi zum Beispiel herunterfahren. Auch dieses Skript wurde getestet. Ein Problem hierbei war es, dass das Skript Administratorrechte (`root`) benötigte, um den Rechner herunterfahren zu können. Hierfür wurde jedoch eine Lösung gefunden, indem dem Nutzer `pi` die entsprechenden Rechte zum Herunterfahren gegeben wurden (siehe Abschnitt 6.2). Eher zufällig zeigte sich aber noch ein anderes Problem: Sofern das Skript automatisch mit dem Start des Raspberry Pi gestartet wurde und das Steuermódul nicht angeschlossen war, fuhr der Raspberry Pi automatisch nach wenigen Sekunden Betrieb herunter. Da mit dem fehlenden Modul auch die Pull-Up-Widerstände fehlten, war der GPIO-Pin auf einem nicht definierten Zustand. Es kam dazu, dass dieser zufällig auf einem Low-Niveau war, welches als Drücken des Tasters interpretiert wurde und den Herunterfahrprozess startete. Um dieses Problem zu unterdrücken, wurde dem Skript zuerst eine vorherige Abfrage hinzugefügt, die bei dem Start überprüft, ob die beiden Taster sich auf einem High-Niveau befinden, dass durch die beiden angeschlossenen Pull-Up-Widerstände erreicht wird. Falls dieses nicht der Fall ist, beendet sich die Hardwaresteuerung selbstständig. Im weiteren Verlauf der Entwicklung wurden die internen Pull-Up-Widerstände des Raspberry Pi verwendet. Somit wurde diese Abfrage überflüssig.

5.3 Multikern-Verarbeitung der Daten

Da bei der Evaluation der einzelnen Methoden herausgefunden wurde, dass die Verarbeitungsgeschwindigkeit des Raspberry Pi für eine sofortige Transformation der Daten nach deren Eingang zu langsam ist, wurde ein Konzept erarbeitet, den hierdurch auftretenden Messdatenverlust zu unterdrücken.

Der Verarbeitung musste ein weiterer Buffer vorgeschaltet werden. Das plötzliche Abschalten des Raspberry Pi, zum Beispiel durch einen Verlust der Energieversorgung, sollte jedoch nicht zu Datenverlusten führen. Es konnte daher nicht die in Python integrierten Funktionen zur Datenzwischenspeicherung verwendet werden – diese nutzen zur Zwischenspeicherung den Arbeitsspeicher, der durch Stromverlust gelöscht wird. Das dauerhafte Schreiben auf die Festplatte – im Fall des Raspberry Pi einer microSD-Speicherkarte – führt aber zur weiteren Verzögerung. Es wurde daher eine Hybridlösung erarbeitet.

Die Arbeit wird nun auf mehrere Prozesse verteilt:

- Start des Skriptes und Gesamtsteuerung in einem Prozess mit mittlerer Priorität (Klasse `VdAutoStart`, mit Threads für die Weboberfläche (Methode `startWeb()` in der Klasse `VdAutoStart`) und Hardwaresteuerung (Klasse `VdHardware`)
- Sammeln der Daten in einem Prozess mit höchster Priorität (Klasse `VdBuffer`)
- Umformen der Daten durch mehrere Prozesse je nach Prozessorkernanzahl mit erhöhter Priorität (Klasse `VdTransformer`)

Die Daten werden nun zuerst für wenige Sekunden im Arbeitsspeicher gesammelt. Sobald eine in der Konfiguration festgelegte Anzahl von Datensätzen zwischengespeichert wurde, werden diese im Dateisystem als binäre Datei abgelegt und der Dateiname in einer Warteschlange aus dem `multiprocessing`-Modul von Python (Klasse `Queue`) abgelegt. Die Prozesse zum Umformen der Daten fragen diese Warteschlange nun ab, verarbeiten jeweils eine binäre Datei und hängen die Ergebnisse an eine Ergebnis-Textdatei an. Die Dateinamen der binären Dateien, dessen Bearbeitung begonnen wurde, werden aus der Warteschlange entfernt. Nach dem Schreiben der umgeformten Daten werden die binären Dateien aus dem Dateisystem entfernt (abschaltbar). Damit die Transformationsprozesse beim Schreiben nicht aufeinander warten müssen, schreibt jeder Prozess in eine andere Ergebnisdatei. Diese können nach der Messung einfach zusammengefügt werden. Falls zum Beispiel die Stromversorgung unterbrochen wird, sind nun nur die Daten der letzten Sekunden verloren. Ältere Daten sind auch trotz Spannungsverlust als binäre Daten oder als Textdatei gespeichert. Durch ein Konvertierungsskript ist es im Nachhinein möglich, den Transformationsprozess alleine zu starten und die restlichen, noch nicht umgewandelten Daten umzuformen.

Durch dieses Prinzip stört eine stockende Datenumformung nicht die Aufzeichnung der Daten vom Scanner. Sofern der Raspberry Pi nicht die Geschwindigkeit der Umformung halten kann, werden einfach mehr binäre Dateien zwischengespeichert, welche gegebenenfalls im Postprocessing umgewandelt werden können.

5.4 Auslagerung der Transformation in C++

Da auch bei Nutzung der kompletten Prozessorleistung des Raspberry Pi es nicht möglich war, die Daten zeitgleich zu transformieren und lange Nachbearbeitungszeiten auftraten, wurden weitere Ansätze geprüft. Am erfolgversprechendsten war die Nutzung von C++ für diesen Teil. Die Programmiersprachen C und C++ sind bekannt dafür, dass sie sehr schnelle Ausführungszeiten bieten. Die Klassen, welche für die Transformation zuständig waren, wurden daher in C++ nachgebaut. Die Geschwindigkeit für die Umformung eines Testdatensatzes erfolgte in etwa der zehnfachen Geschwindigkeit. Diese Steigerung reicht aus, um bei Nutzung der vier Kerne des Raspberry Pi die Daten zeitgleich umzuformen. Der C++-Code wurde als eigenständiges Kommandozeilenprogramm erstellt. Somit ist es unabhängig vom Python-Code und kann auch selbstständig verwendet werden, zum Beispiel zum späteren Umformen von Daten. Die Python-Klasse `VdTransformer` wurde so erweitert, dass sie das zusätzliche C++-Programm zur Umformung verwendet. Mit den Einstellungen in der Konfigurationsdatei kann gegebenenfalls auch auf die Nutzung der Python-Skripte umgeschaltet werden. So kann je nach verwendeter Umgebung zwischen der Umformung mittels Python (plattformunabhängig) und den für verschiedene Plattformen kompilierten C++-Umformungen (ARM 32bit, Linux 64bit) gewechselt werden.

5.5 Klassen

5.5.1 VdAutoStart (Python)

Die Klasse `VdAutoStart` (siehe Anhang A.1) steuert den automatischen Start des Skriptes beim Hochfahren des Raspberry Pi. Diese ist verantwortlich für den Start der einzelnen Skriptteile in der richtigen Reihenfolge. Außerdem sind in der zugehörigen Datei auch alle Programmteile abgelegt die nicht zu einer Klasse gehören wie zum Beispiel der Startaufruf und das Webinterface.

Flask-Webinterface app Die Weboberfläche zur Steuerung wird mit dem Modul `Flask` erzeugt. Die Weboberfläche wird in einem zusätzlichen Thread gestartet. Die Weboberfläche ist entsprechend ihrem geplanten Einsatzzweck optimiert für die mobile Anzeige auf Smartphones, lässt sich aber auch vom Laptop bedienen. Die Oberfläche

selbst nutzt nur HTML und CSS – ist also nicht von zusätzlichen Skriptsprachen auf dem verwendeten Gerät abhängig. Sie ermöglicht den Start und den Stopp der Datenaufnahme, das Übertragen der aufgezeichneten Daten und das Herunterfahren des Raspberry Pi.

5.5.2 **VdInterface (Python)**

Die Klasse **VdInterface** (siehe Anhang A.4) übernimmt die Kommunikation mit dem Laserscanner. Sie stellt die UDP-Socket-Verbindungen zu dem GNSS- und zu dem Laserscan-Datenstream des Scanners her.

5.5.3 **VdHardware (Python)**

Die Klasse **VdHardware** übernimmt die Hardwaresteuerung des Raspberry Pi. Um etwas unabhängiger zu sein, stellt die Klasse einen eigenen Thread dar, der von der Klasse **VdAutoStart** je nach Hardware gestartet wird. Hierdurch werden die Abläufe des Hauptskriptes nicht durch die Abfrageschleifen der Hardwaresteuerung unterbrochen.

Bei der Initialisierung der Klasse werden die GPIO-Ports des Raspberry Pi entsprechend des Hardwaresteuerungsmodules aus Abschnitt 3.5 eingerichtet. Hierbei werden bei den Eingangssports die internen Pull-Up-Widerstände aktiviert. Bei dem Start des Threads wird dann zusätzlich ein Eventhandler für die Eingangspins eingerichtet, der entsprechende Funktionen zum Starten oder Stoppen der Aufzeichnung sowie zum Herunterfahren aufruft. Des Weiteren wird ein Timer aktiviert, der dafür sorgt, dass die Status-LEDs (siehe Abbildung 3.11) einmal sekündlich aktualisiert werden.

5.5.4 **VdPoint (Python / C++)**

Die **VdPoint**-Klasse stellt einen Messpunkt des Velodyne VLP-16 dar. Dieser nimmt als Attribute die Messdaten auf. Außerdem bietet die Klasse die Möglichkeit, die Messdaten in lokale kartesische Koordinaten mit dem Laserscanner als Ursprung umzurechnen. Dieses wird zum Beispiel bei der Erzeugung von OBJ- und XYZ-Dateien genutzt.

5.5.5 **VdDataset (Python / C++)**

Die Klasse **VdDataset** nimmt die Messdaten auf. Diese Klasse sorgt auch für das Interpretieren der binären Daten vom Laserscanner. Die Daten werden als **VdPoint**-Objekte in einer Liste gesichert. Durch die Übergabe der Daten an die Implementierungen der Klasse **VdFile** können diese dann als Datei gespeichert werden.

5.5.6 VdFile und Subklassen (Python / C++)

Bei der Klasse `VdFile` handelt es sich um eine abstrakte Klasse. Die Klasse stellt ein Interface bereit, das die Speicherung der umgewandelten Daten übernimmt. Die genauen Datenformate werden in Klassen festgelegt, die von ihr erben:

VdASCIIFile sowie VdTtxtFile, VdObjFile und VdXYZFile Die abstrakte Klasse `VdASCIIFile` erweitert die Klasse `VdFile` um Funktionen, um ASCII-Dateien zu schreiben. `VdTtxtFile`, `VdObjFile` und `VdXYZFile` implementieren dann die eigentlichen Dateiformate. Die Klasse `VdTtxtFile` schreibt hierbei die Rohdaten als einfache Textdateien. `VdObjFile` formt die Rohdaten in lokale Koordinaten mit dem Ursprung im Standpunkt des Scanners um und speichert die Daten als OBJ-Datei. Das Dateiformat ist für das einfache Betrachten der Daten hilfreich. Es lässt sich als Punktwolke in vielen Programmen, wie zum Beispiel `MeshLab`, einlesen und darstellen. Im Zusammenhang mit der Vergleichsmessung aus Kapitel 7 wurde zusätzlich noch eine Klasse zur Implementierung von XYZ-Dateien (`VdXYZFile`) erstellt. Hier werden die schon für die OBJ-Dateien aufbereiteten Daten in anderer Formatierung genutzt.

VdSQLite Die Klasse `VdSQLite` ermöglicht das Speichern der Rohdaten in einer SQLite-Datenbank-Datei. Das Format bietet sich zum einfachen Übertragen und Auswerten der Daten an. Alle Daten werden in einer Datenbank-Datei gesichert. Dies erleichtert das Einladen der Daten in weitere Skripte, zum Beispiel zum Durchführen von Berechnungen.

5.5.7 VdBuffer

Die Klasse `VdBuffer` übernimmt die Zwischenspeicherung der binären Rohdaten vom Laserscanner. Über die Klasse `VdInterface` wird eine Socketverbindung zum UDP-Port des Laserscanners hergestellt. Anschließend werden die Daten vom Socket in einer Variable gespeichert und regelmäßig in kurzen Intervallen als binäre Datei auf dem Speicher des Raspberry Pi abgelegt. Hierzu wird bei dem ersten Datenempfang eine Verzeichnisstruktur für die Messung angelegt. Nach dem Schreiben der Datei wird ihr Pfad in die Warteschleife für `VdTransformer` eingetragen.

5.5.8 VdTransformer

`VdTransformer` übernimmt die Umformung der als Datei gespeicherten binären Daten in `VdPoint`-Objekte. Um die Leistung des jeweiligen Computersystems auszunutzen, wird durch `VdAutoStart` die Anzahl der Instanzen des Prozesses je nach Anzahl der Kerne des Prozessors gesteuert – auf dem Raspberry Pi als Vierkern-System beispielsweise drei Prozesse. Sofern die Daten als ASCII-File gesichert werden sollen, wird für

jede Instanz eine Datei erstellt, damit sich die Schreibprozesse nicht gegenseitig stören. Aus der Warteschlange wird jeweils eine binäre Datei ausgewählt, eingelesen und an ein Objekt der Klasse **VdDataset** übermittelt. Nachdem dieses die Daten zu einer Liste von **VdPoint**-Objekten umgewandelt hat, werden diese Daten an ein Objekt der Klasse **VdFile** übergeben. Dieses schreibt dann je nach Einstellung in der Konfigurationsdatei die Daten im gewünschten Dateiformat. Nach dem erfolgreichen Schreibvorgang, wird die binäre Datei gelöscht oder, je nach Einstellungen, in einen anderen Unterordner verschoben.

6 Konfiguration und Steuerung des Raspberry Pi

Als Grundlage wurde auf die microSD-Karte, die dem Raspberry Pi als Festplatte dient, das Betriebssystem Raspbian aufgespielt. Hierbei handelt es sich um ein Derivat von Debian GNU/Linux, das speziell auf die Hardware des Raspberry Pi angepasst ist. Die aktuelle Version (Stand 10.12.2017) nennt sich Raspbian Stretch. Für die Verwendung als Verarbeitungsgerät ohne angeschlossenen Display reicht die Variante ohne grafische Benutzeroberfläche aus (Raspbian Stretch Lite). Die Konfiguration des Raspberry Pi erfolgt vollständig über Konfigurationsdateien. In dieser Arbeit erfolgte die Konfiguration per Fernzugriff über SSH, einem Standard für das Fernsteuern der Konsole über das Netzwerk. Eine Konfiguration hätte aber auch mittels eines angeschlossenen Displays und einer USB-Tastatur erfolgen können.

Die Änderungen der Konfigurationsdateien erfolgten mit dem vorinstallierten Editor `nano` unter Nutzung von Administratorrechten. Ein solcher Aufruf erfolgt zum Beispiel mit dem Befehl `sudo nano /pfad/zur/konfiguration.txt`. Nachfolgend müssen die betroffenen Programme oder sogar das komplette Betriebssystem neu gestartet werden. Der Neustart eines Service erfolgt zum Beispiel mit dem Aufruf `sudo service programmname restart`, der Neustart des Betriebssystems mit `sudo shutdown -r now`. Es empfiehlt sich, von allen zu ändernden Konfigurationsdateien Sicherungskopien anzulegen. Dies erfolgt zum Beispiel mit `sudo cp original.txt original.old.txt` (Kopieren) oder `sudo mv original.txt original.old.txt` (Verschieben, zum Beispiel zum Anlegen einer komplett neuen Datei). Auf diese Linux-Grundlagen wird im Folgenden nicht mehr eingegangen.

6.1 Installation von Raspbian

Die Installation von Raspbian erfolgt durch das Entpacken des Installationspaketes von der Website der Raspberry Pi Foundation auf einer leeren microSD-Karte mit dem Tool `Etcher`. Auf der nach dem Entpacken erzeugten boot-Partition wird eine leere Datei mit dem Namen `ssh` angelegt. Hierdurch wird sofort nach dem Start der SSH-Zugang über das Netzwerk zum Raspberry Pi ermöglicht, die IP-Adresse wird per DHCP, zum Beispiel von einem im Netzwerk vorhandenen Router, bezogen. Nach dem Login – un-

ter Linux beispielsweise mit dem Befehl `ssh pi@raspberrypi` – kann mittels `passwd` das Passwort verändert werden. Mit den Befehlen `sudo rpi-update`, `sudo apt update` und `sudo apt upgrade` wird die Firmware und das Betriebssystem auf den neusten Stand gebracht. Mit `sudo apt-get install python3-pip` wird der Paketmanager von Python 3 installiert. Dieser ermöglicht das einfache Installieren von zusätzlichen Modulen. Die benötigten Pakete werden mit `pip3 install flask pyserial RPi.GPIO` installiert. Falls der Raspberry Pi auch mit der Tastatur gesteuert werden soll, bietet es sich an, die Lokalisation einzurichten. Dies erfolgt im Konfigurationsmenü unter `sudo raspi-config`. Außerdem muss mit diesem Tool das Warten auf die Netzwerkverbindung bei dem Systemstart und die Nutzung der seriellen Schnittstelle als Ausgabe der Eingabekonsole deaktiviert werden.

6.2 Befehle mit Root-Rechten

Linux erlaubt das Ändern der Zeit und das Herunterfahren über die Kommandozeile nur dem Administrator (`root`). Da es jedoch nicht empfohlen ist, Skripte als `root` auszuführen, muss hier eine andere Lösung gefunden werden, um den Skripten die Möglichkeit zu geben, den Raspberry Pi auf Tastendruck oder per Web-Steuerung herunterzufahren. Hierfür wurden dem normalen Nutzer (`pi`) die Rechte gegeben, einzelne Befehle als Administrator ohne Passwortabfrage auszuführen. Diese Rechte können dem Nutzer durch die Eintragung in der Konfigurationsdatei `/etc/sudoers` gegeben werden. Da eine fehlerhafte Änderung der Datei den kompletten Administratorzugang zum System versperren kann, wird die Datei mit dem Befehl `sudo visudo -f /etc/sudoers` überarbeitet, der nach dem Editieren die Datei auf Fehler prüft. Die zusätzlichen Einträge in der Konfiguration sind dem Listing 6.1 zu entnehmen. (Frisch, 2003, S. 33)

Listing 6.1: Ergänzung der `/etc/sudoers`

```
1 # Cmnd alias specification
2 Cmnd_Alias VLP = /sbin/shutdown, /sbin/date

4 # User privilege specification
5 pi  ALL=(ALL) NOPASSWD: VLP
```

6.3 IP-Adressen-Konfiguration

Die Ethernet-Schnittstelle des Raspberry Pi soll die IP-Adresse `192.168.1.111` nutzen, da diese IP-Adresse im Laserscanner als Host voreingestellt war und an diesen die Daten vom Scanner übertragen werden. Die IP-Adresse des Raspberry Pi im WLAN wurde fest auf die gut zu merkende Adresse `10.10.10.10` geändert, hierüber erfolgt später der Zugriff auf die Weboberfläche (siehe auch Tabelle 6.1).

	Schnittstelle	IP-Adresse bzw. Bereich	
Laserscanner	Ethernet	192.168.1.111	statisch
Raspberry Pi	Ethernet	192.168.2.110	statisch
	WiFi	10.10.10.10	statisch
Client	WiFi	10.10.10.100	- 10.10.10.254

Tabelle 6.1: IP-Adressen-Verteilung

Die Konfiguration der IP-Adressen für den Raspberry Pi erfolgt in der Konfigurationsdatei `/etc/network/interfaces` (siehe Listing 6.2). Um zukünftige Updates einfach zu ermöglichen, müssen die statischen IP-Einstellungen (Zeile 8-11) im Normalfall abgeschaltet werden und die DHCP Einstellungen (Zeile 13) aktiviert werden. (Raspberry Pi Foundation, 2017)

Listing 6.2: Konfiguration der `/etc/network/interfaces`

```

1  #localhost
2  auto lo
3  iface lo inet loopback

5  #Ethernet
6  auto eth0
7  ## for Velodyne
8  iface eth0 inet static
9      address 192.168.1.110
10     netmask 255.255.255.0
11     gateway 192.168.1.110
12  ## for Internet etc. (DHCP)
13  # iface eth0 inet dhcp

15  allow-hotplug wlan0
16  iface wlan0 inet static
17      address 10.10.10.10
18      netmask 255.255.255.0
19      network 10.10.10.0

```

Zur Konfiguration der dynamischen IP-Adressen der Clients im WLAN wird ein DHCP-Server eingerichtet. Ein solcher Server weißt neuen Geräten – beziehungsweise welchen, die länger nicht im Netzwerk waren – automatisch eine neue, unverwendete IP-Adresse zu. Hierdurch benötigen die Clients keine spezielle Konfiguration und ihre IP-Einstellungen können auf den üblichen Standardeinstellungen verbleiben (**automatische IP-Adresse beziehen**). Als DHCP-Server wird hier das Paket `dnsmasq` verwendet. Außer dem DHCP-Server bietet dieses Paket auch einen DNS-Server, der es erlaubt, den Geräten auch einen Hostname zuzuweisen. So wäre der Zugriff zum Beispiel über den Hostname `raspberry.ip` anstatt durch Eingabe der IP-Adresse möglich.

Die Konfiguration des DHCP-Servers ist vergleichsweise einfach und benötigt nur das verwendete Netzwerk-Interface, hier `wlan0`, den zu nutzenden IP-Bereich, die Netzmasks-

ke und die Zeit, nach der eine IP-Adresse an ein anderes Gerät vergeben werden darf, die sogenannte Lease-Time (siehe Listing 6.3). (Raspberry Pi Foundation, 2017)

Listing 6.3: Konfiguration der /etc/dnsmasq.conf

```
1 interface=wlan0
2     dhcp-range=10.10.10.100,10.10.10.254,255.255.255.0,24h
3 no-dhcp-interface=eth0
```

6.4 Konfiguration als WLAN-Access-Point

Um einen Zugriff auf die Python-Weboberfläche des Skriptes und die Konfiguration des Laserscanners zu ermöglichen, soll der Raspberry Pi selbst als WLAN-Access-Point fungieren. Hierzu wurde das Paket hostapd verwendet. Zur Konfiguration werden die Einstellungen in die Datei /etc/hostapd/hostapd.conf geschrieben. (Raspberry Pi Foundation, 2017)

Listing 6.4: Konfiguration der /etc/hostapd/hostapd.conf

```
1 # WLAN-Router-Betrieb
3 # Schnittstelle und Treiber
4 interface=wlan0
5 #driver=nl80211
7 # WLAN-Konfiguration
8 ssid=VLPInterface
9 channel=1
10 hw_mode=g
11 ieee80211n=1
12 ieee80211d=1
13 country_code=DE
14 wmm_enabled=1
16 #WLAN-Verschluesselung
17 auth_algs=1
18 wpa=2
19 wpa_key_mgmt=WPA-PSK
20 rsn_pairwise=CCMP
21 wpa_passphrase=hafencity
```

Damit die Konfigurationsdatei auch genutzt wird, muss der Pfad in die Konfiguration von hostapd eingetragen werden (/etc/default/hostapd).

6.5 Autostart des Skriptes

Damit das Skript automatisch beim Systemstart gestartet wird, wurde das Skript in den Autostart des Raspberry Pi eingetragen. Durch die Nutzung des Befehls su wird der Befehl als Nutzer pi, also ohne Administratorrechte gestartet. Durch das Weglassen von su pi -c kann dieser auch als Administrator gestartet werden. Dies hat jedoch

sicherheitstechnische Nachteile, dafür können dann Prioritäten der Befehle gesetzt werden.

Listing 6.5: Startskript startVLP.sh

```
1 su pi -c "python3 VdAutoStart.py"
2 exit 0
```

Das Startskript wird mit `chmod +x startVLP.sh` ausführbar gemacht und der Pfad zum Skript in der Autostart-Konfigurationsdatei `/etc/rc.local` eingetragen.

6.6 Einrichtung als Router

Zusätzlich ist es sinnvoll, den Raspberry Pi auch als Router einzurichten. So lässt sich über die WLAN-Schnittstelle des Raspberry Pi auf die Konfigurationswebseite des Laserscanners zugreifen, um Einstellungen des Scanners mobil zu ändern. Hierfür wird die Datei `/etc/network/interfaces` um die Zeilen aus Listing 6.6 ergänzt. (Schnabel, 2017a)

Listing 6.6: Erweiterung der `/etc/network/interfaces` zur Nutzung als Router

```
1 # Firewall-Regel 1 schen
2 up /sbin/iptables -F
3 up /sbin/iptables -X
4 up /sbin/iptables -t nat -F

6 # Loopback zulassen
7 up /sbin/iptables -A INPUT -i lo -j ACCEPT
8 up /sbin/iptables -A OUTPUT -o lo -j ACCEPT

10 # NAT und Masquerading aktivieren
11 up /sbin/iptables -A FORWARD -o eth0 -i wlan0 -m conntrack --ctstate NEW -j ACCEPT
12 up /sbin/iptables -A FORWARD -m conntrack --ctstate ESTABLISHED,RELATED -j ACCEPT
13 up /sbin/iptables -t nat -A POSTROUTING -o eth0 -j MASQUERADE

15 # IP-Forwarding aktivieren
16 up sysctl -w net.ipv4.ip_forward=1
17 up sysctl -w net.ipv6.conf.all.forwarding=1

19 # hostapd und dnsmasq neu starten
20 up service hostapd restart
21 up service dnsmasq restart
```

6.7 Bedienung des Systems

Die grundlegenden Einstellungen erfolgen über die Konfigurationsdatei `config.ini`. Hier können Einstellungen zum Verhalten des Skriptes durchgeführt werden, aber auch die Parameter des Laserscanners angepasst werden. Die weitere Steuerung erfolgt über die Weboberfläche des Skriptes und des Laserscanners, sowie die Tasten am Steuermodul.

Nach dem Start des Raspberry Pi, erkennbar an dem Ausgehen der obersten LED (Datenempfang), kann sich mit einem WLAN-fähigen Endgerät in das WLAN-Netzwerk **VLPinterface** mit dem dazugehörigen Schlüssel **hafencity** eingeloggt werden. Unter der Adresse <http://10.10.10.10:8080/> (siehe Abbildung 6.1, links) ist dann das Webinterface des Raspberry Pi zu erreichen. Das Interface ermöglicht es, genauso wie die Tasten auf dem Hardware-Steuerungsmodul, die Aufzeichnung zu starten und zu stoppen, sowie den Raspberry Pi herunterzufahren.

Nach dem ein stabiles GNSS-Signal vom uBlox-Chip empfangen wird, erkennbar an der blinkenden LED am Chip oder der Meldung auf der Website, kann der Laserscanner gestartet werden. Der Laserscanner synchronisiert nun seine Zeit mit dem GNSS-Modul. Dies kann über seine Weboberfläche kontrolliert werden (siehe Abbildung 6.1, rechts). Die Messung kann gestartet werden (linke Taste). Ob Daten empfangen und gesichert werden, ist an den LEDs und im Webinterface sichtbar. Die untere LED zeigt an, dass die Aufzeichnung läuft, die obere, dass Daten empfangen werden. Die mittlere zeigt an, ob Daten noch nicht transformiert wurden und in der Warteschleife sind.

Nach dem Stoppen der Messung (mittlere Taste), erlischt die untere und die obere LED. Kurz nachdem die gegebenenfalls leuchtende, mittlere Warteschlangen-LED erlischt, kann der Raspberry Pi heruntergefahren werden (rechte Taste). Falls die Daten direkt übertragen werden sollen, kann über das Webinterface (siehe Abbildung 6.1, Mitte) auf umgewandelte Dateien zugegriffen werden. Alternativ kann nach dem Herunterfahren die microSD-Karte herausgenommen werden und die Daten aus dem Verzeichnis `_daten` kopiert werden.

Die Einstellungen in der `config.ini` (siehe Anhang A.15) können über eine SSH-Verbindung oder durch Herausnehmen der microSD-Karte geändert werden.

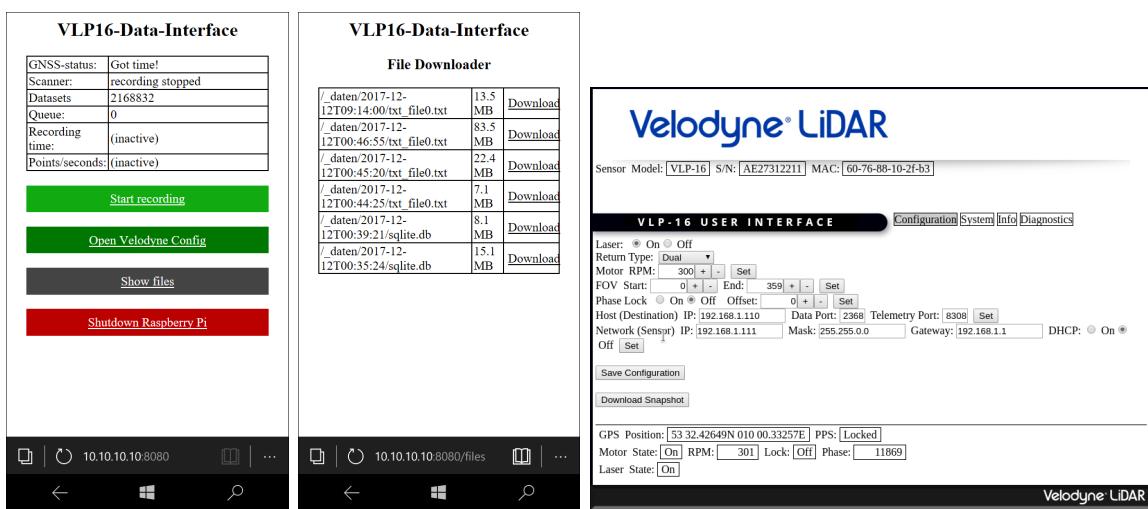


Abbildung 6.1: Weboberfläche des Skriptes (beide links) und des Laserscanners (rechts)

7 Systemüberprüfungen

Nachdem bei der Systemkonfiguration bisher auf die Angaben aus Handbüchern und Anleitungen vertraut wurde, sollte zusätzlich die Genauigkeit von einigen Systemkomponenten und der Programmierung überprüft werden. Hierfür wurde einmal die Messgenauigkeit des Scanners ausgewählt sowie die Genauigkeit der Zeitangaben der GNSS-Systeme. Die Genauigkeit des GNSS und der in Zusammenhang mit der IMU zu berechnenden Trajektorie hatte bereits Wilken (2017) in seiner Bachelorthesis untersucht.

7.1 Untersuchung der Gleichzeitigkeit von PPS-Signalen von verschiedenen GNSS-Empfängern

Für die Synchronisierung der Daten des Laserscanners und der inertialen Messeinheit wurden zwei verschiedene GNSS-Empfänger verwendet. Der für den Einbau in Consumer-Geräte gedachte uBlox-Chip, der am Raspberry Pi und am Laserscanner verwendet wird, ist leichter, unabhängiger und einfacher zu realisieren als die Übernahme der Daten mittels Adapterkabeln von der inertialen Messeinheit. Voraussetzung hierfür ist jedoch, dass beide Signale wirklich gleichzeitig erzeugt werden. Laut Datenblatt (uBlox AG, 2011) hat der Zeitimpuls der UBlox NEO-6M eine Standardabweichung von 30 Nanosekunden, das Signal des IMU von unter 10 Nanosekunden (iMAR Navigation GmbH, 2015). Diese Genauigkeit wäre deutlich besser, als benötigt. Um zu überprüfen, ob sich diese Angabe auch auf die einheitliche GNSS-Zeit bezieht, soll das PPS-Signal (Impulssignal im Sekundentakt) von beiden Messsystemen mit einem Arduino überprüft werden. Am Arduino werden hierzu an zwei digitalen Eingängen die PPS-Anschlüsse der GNSS-Empfänger angeschlossen. Ein Skript (siehe Anhang C.1) misst dann die Zeit zwischen den beiden Signalen. Diese Messungen werden dann mehrfach hintereinander sowie nach einem Neustart der Systeme durchgeführt. Hiermit soll überprüft werden, ob sich bei einem Neustart der Messung die Zeitdifferenz ändert beziehungsweise dann überhaupt eine Zeitdifferenz entsteht.

Der Test zeigte, dass das Skript keine Zeitdifferenz messen konnte. Daher wurde auf dem Arduino nochmals das Oszilloskop-ähnliche Skript installiert, dass auch schon

bei der Untersuchung der NMEA-Übertragung zum Laserscanner genutzt wurde. Hier zeigte sich, dass das PPS-Signal der IMU ein Low-Signal und nicht wie erwartet ein High-Impuls absendet. Dennoch wurde bei einer Abtastrate von 450 Messungen pro Sekunde keine Zeitdifferenz festgestellt (siehe Abbildung 7.1). Außerdem konnte hiermit auch festgestellt werden, dass das Signal der IMU nicht den Anforderungen des Velodyne VLP-16 entspricht: Hier wird ein Signal mit einer Impulsdauer von mindestens 10 ms gefordert. Dies wird scheinbar nicht eingehalten, da der Arduino, der mit einer Taktrate von 2,2 ms misst, nicht alle Signale der IMU erkennen konnte (siehe erster Puls auf Abbildung 7.1). Außerdem müsste auch hier das Signal elektrisch gedreht werden.



Abbildung 7.1: Messung der PPS-Signale (grün: iMAR iNAT-M200-FLAT; rot: uBlox-Chips; 1000 Punkte entsprechen 5 Volt)

7.2 Messgenauigkeit des Laserscanners im Vergleich

Um die Strecken und Winkelmessung des Laserscanners und die Umwandlung der Daten zu überprüfen, wurden drei verschiedene Messungen an der HafenCity Universität mit dem Velodyne VLP-16 durchgeführt.

Zusätzliches Datenformat Die Daten des Velodyne VLP-16 wurden mit dem in dieser Arbeit entwickelten Skript aufgezeichnet und umgewandelt. Da hierbei auffiel, dass einige Programme besser mit XYZ-Dateien umgehen können, wurde das Klassenmodell um dieses Dateiformat erweitert.



Abbildung 7.2: Messungen mit dem Velodyne VLP-16, Zoller+Fröhlich Imager 5010 und dem Trimble S7

7.2.1 Versuchsmessung in der Tiefgarage

Hauptsächlich zur Überprüfung der Umformung der Daten, aber auch zur Überprüfung der Streckenmessung und Winkelmessungen wurde eine Messung in der Tiefgarage (Abbildung 7.2, rechts) durchgeführt. Durch die vielen rechtwinkligen Pfeiler sind hier viele Möglichkeiten gegeben um Kanten zu detektieren. Die meisten Oberflächen bestanden hier aus weiß gestrichenem Beton. Zum Vergleich wurde die Tiefgarage mit einem Trimble S7 mit einer Winkelgenauigkeit von 1 mgon und einer prismaßenlosen Streckengenauigkeit von 2 mm + 2 ppm aufgemessen (Trimble Inc., 2017).

Auswertung Aus den Daten der Tachymeter-Messung wurden die Wände und Pfeiler der Tiefgarage modelliert. Durch Anpassung der Laserscandaten an diesen Grundriss wurde die Orientierung des Velodyne VLP-16 bestimmt. Hierfür wurden jeweils Ebenen in die gemessenen Punkte des Velodyne Pfeiler- und Wandoberflächen in Geomagic Wrap mittels Ausgleichung eingepasst. Die Neigung wurde durch eine Ausgleichung der Fußbodenebene mit der XY-Ebene des Tachymeter-Koordinatensystems bestimmt.

Fehler im Skript Bei der Auswertung der Messung fiel schon vor dem Vergleich mit der Tachymeter-Messung auf, dass die Messwerte in Rotationsrichtung verschoben waren. Die Analyse ergab einen Umformungsfehler in der Klasse VdDataset. Hierdurch wurden die Horizontalrichtungen um bis zu 2 Grad (bei 1200 Umdrehungen pro Minute) fehlerhaft berechnet (siehe Abbildung 7.3). Bei der Messung der Tiefgarage wurden glücklicherweise auch die Rohdaten von zwei der fünf Messreihen gespeichert, so dass hier keine erneute Messung vor Ort nötig war. Die Daten der Fassadenmessung (Abbildung 7.2, links) mussten nochmals wiederholt werden, da die Daten nicht auswertbar waren.

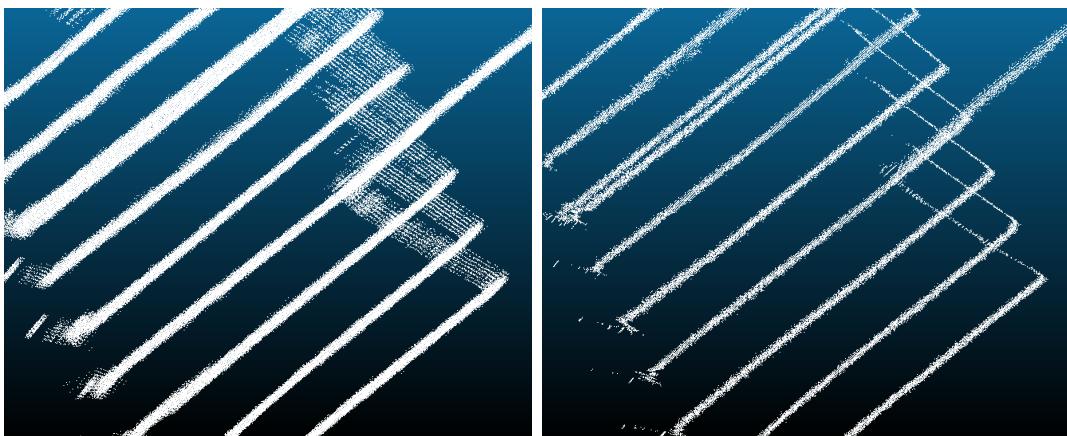


Abbildung 7.3: Punktwolke des Velodyne VLP-16 vor (links) und nach (rechts) der Korrektur der Horizontalrichtung am Beispiel eines Pfeilers in der Tiefgarage

Weitere Ergebnisse An den Pfeilern, von denen zwei Seiten gut modellierbar waren (siehe zum Beispiel Abbildung 7.4), wurden die Standardabweichungen verglichen, um zu prüfen, ob weitere Fehler in der Berechnung der Horizontalrichtungen vorhanden waren. Die Standardabweichungen und die durchschnittlichen Abweichungen zu den Ebenen der Tachymeter-Messung waren auf beiden Seiten ähnlich, so dass von keinen weiteren Fehlern ausgegangen wurde.

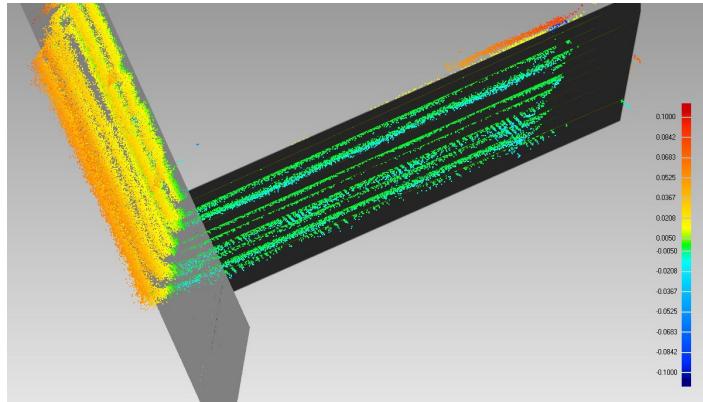


Abbildung 7.4: Abweichung der Messungen des VLP-16 zu zwei Ebenen der Tachymeter-Messung in Geomagic Wrap

7.2.2 Vergleichsmessung an einer Fassadenfront / im geodätischen Labor

Eine weitere Messung fand etwa 20 m vor einer weißen, rauen und ebenen Fassade (verputztes Wärmedämmverbundsystem) statt. Hier wurden zum Vergleich der Messaufbau komplett von zwei Standpunkten aus mit dem terrestrischen Laserscanner Zoller+Fröhlich Imager 5010 gescannt. Durch einen Fehler im Auswerteskript, der erst bei großen Strecken auffiel, waren die Messdaten jedoch leider nicht zu verwenden. Es wurde daher eine ähnliche Messung im geodätischen Labor nachgeholt (siehe Abbildung 7.5). Hier wurde der Velodyne VLP-16 mittig im Raum aufgestellt. Zwei Stellwände wurden zur Überprüfung der Entfernungsmessung verwendet. Eine verblieb hierbei immer an der gleichen Stelle, etwa 5 m vom Velodyne entfernt stehen, die zweite wurde in verschiedenen Entfernungen aufgestellt (zwischen 6 und 26 m). Die Messszenarien wurden jeweils mit dem terrestrischen Laserscanner Imager 5010 von Zoller+Fröhlich dokumentiert. Bei Messungen auf weißen Oberflächen liegt die Streckenmessgenauigkeit des Vergleichsscanners unter einem Millimeter (Zoller + Fröhlich GmbH, 2017). Zum Vergleich mit dem Velodyne VLP-16, der eine angegebene Genauigkeit von 3 cm hat (Velodyne Lidar Inc., 2017b), wird die Messung des Imagers daher als wahrer Wert angenommen.

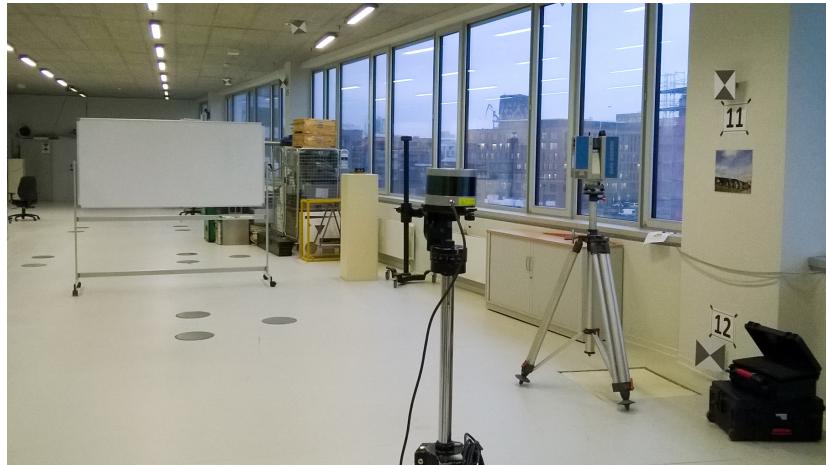


Abbildung 7.5: Messung im geodätischen Labor

	Entfernung in m	Standardabweichung Ausgleichung	zum Imager	Durchschn. Abweichung zum Imager
Boden		1,03		
Decke		2,37		
feste Tafel	-5,2	1,33	2,02	1,06
Tafel 1	6,4	1,16	1,74	-0,3
Tafel 2	11,4	0,72	0,92	-0,34
Tafel 3	25,3	1,01	1,53	-0,11

Tabelle 7.1: Abweichungen der Ebenen bei der Messung im geodätischen Labor

Nachbearbeitung der Messdaten Die Punktwolken des Imager 5010 wurden in der Software Z+F LaserControl über angebrachte Targets zusammengeführt. Anschließend wurden die Punktwolken gefiltert und in die Software Geomagic Wrap importiert. Hier wurde der Standpunkt des Velodyne VLP-16 bestimmt, in dem ein Zylinder der Größe des VLP-16 automatisch in die ihm zuzuordnenden Punkte der Punktwolke eingepasst wurde. Hieraus konnte dann der Nullpunkt der Messungen des Velodyne VLP-16 bestimmt werden. In den Laserpunktwolken der beiden Scanner wurden in Geomagic Wrap die Wände, die Decke, der Fußboden und die Stellwände modelliert. Hierfür wurden die entsprechenden Punkte ausgewählt und mittels Best-Fit-Anpassung Ebenen durch diese ausgeglichen. Über die Wände, die Decke und den Boden wurden die Punktwolken nochmals genauer zu einander ausgerichtet.

Präzision der Streckenmessung Beim Modellieren der Wände bestand die Möglichkeit, sich die Genauigkeit der Ausgleichung in den Punkten anzuzeigen. Die maximale bestimmte Standardabweichung in der Ausgleichung der Ebenen lag bei etwa 2,4 cm (Ausgleichung der Decke). Die Standardabweichung der Stellwände (siehe Spalte 3, Tabelle 7.1) lag bei maximal 1,3 cm. Die Angaben wurden bei der Wiederholungsmessung also eingehalten.

Richtigkeit der Streckenmessung Um zu überprüfen, ob nicht nur die Wiederholungsgenauigkeit des Velodyne VLP-16 im angegeben Bereich liegt, wurden die Positionen der modellierten Stellwände aus den Datensätzen des Velodyne mit denen des Imager 5010 verglichen. Hierzu wurden mit Geomagic Wrap die Abweichung der Punkte des Velodyne zu den Ebenen aus der Messung des Imager 5010 bestimmt. Hier lag die Standardabweichung nur minimal über den Werten der Ausgleichung der Messwerte selbst (siehe Spalte 4, Tabelle 7.1). Die durchschnittliche Abweichung (Spalte 5) zeigt, dass die etwas höhere Standardabweichung auch in der Einpassung der Daten liegen kann, denn die durchschnittliche Abweichung zeigt eine Korrelation mit der Entfernung. Auch hier zeigt sich, dass der Velodyne seine angegebene Genauigkeit einhält.

8 Fazit & Ausblick

Die Arbeit hat gezeigt, dass es mit dem Raspberry Pi möglich ist, die Daten vom Laserscanner Velodyne VLP-16 zu erfassen und weiterzuverarbeiten. Der Raspberry Pi stößt hierbei jedoch teilweise an seine Leistungsgrenzen. Bis zu diesem Ergebnis war jedoch viel Einarbeitung in verschiedenste Themenbereiche notwendig. Die Aufgabe zeigte, wie schnell Themen der Geodäsie auch in die Bereiche der Elektrotechnik und der Informatik hineinreichen. Vor der gemeinsamen Nutzung der Systeme, mussten erst ihre Schnittstellen, vor allem die des Laserscanners, analysiert werden. Auch wenn die Dokumentation des Velodyne sehr ausführlich ist, waren nicht alle Schnittstellen klar verständlich beschrieben. Anschließend wurde auf dieser Basis eine entsprechende Schaltungen zum Anpassen der Signale entwickelt. Bei der Realisierung der Steuerung und Aufzeichnung musste hingegen in die Informatik eingestiegen werden. Es wurde sich in zwei Programmiersprachen und in die Netzwerkkonfiguration von Unix-Systemen eingearbeitet, um die Daten empfangen und verarbeiten zu können.

Das fertige System hätte zukünftig viele mögliche Anwendungsfelder. Da es keine Abhängigkeiten vom Multikopter hat, kann es nicht nur fliegend, sondern auch terrestrisch verwendet werden. Einzige Bedingung der Nutzung ist die freie Sicht zum Himmel für den GNSS-Empfang. Auch eine Montage des Systems, gegebenenfalls auch unter Nutzung der Gimbal, an andere, bodengebundene Fahrzeuge wäre denkbar. Hiermit ließen sich beispielsweise Straßenzüge für 3D-Stadtmodelle digitalisieren. Zuerst würden die Straßen und Wege mit Autos, Fahrrädern oder einem Bollerwagen bodengebunden aufgenommen werden und anschließend mit dem gleichen Messsystem an einem Multikopter montiert von oben gescannt werden. So wäre mit einem Messesystem die nahtlose Erfassung von Gebäudehülle möglich.

Zu einem fertigen, mobilen Laserscanningsystem fehlen jedoch noch einige Schritte. Vorallem die Berechnung der Trajektorie ist hierbei ein große Aufgabe. In den folgenden Absätzen wird auf die noch fehlenden Schritte eingegangen.

Weiterverarbeitung der Daten Die Umformung und Speicherung der Daten war nur ein erster Schritt zur Entwicklung des Airborne Laserscanning Systems. Es ist so zwar möglich, die Daten vom Laserscanner, der inertialen Messeinheit und des GNSS zu speichern, jedoch müssen diese Daten weiter prozessiert werden. Bisher wurde der Scanner nur stationär zur Messung eingesetzt. Um ihn auch kinematisch nutzen zu

können, müssen aus den Daten der IMU die Bewegungen rekonstruiert werden. Hiermit können dann die Messungen in ein übergeordnetes Bezugssystem überführt werden. Diese Verarbeitung wird in einer Folgearbeit behandelt werden.

Weitere Genauigkeitsüberprüfungen Die bisherigen Genauigkeitsüberprüfungen wurden hauptsächlich zur Überprüfung auf Fehler in der Berechnung und Auswertung durchgeführt. Vor allem die Messgenauigkeit des Laserscanners ist noch deutlich detaillierter zu untersuchen. Aber auch die Zeitdifferenzen zwischen den Systemen sollten vor einem produktiven Einsatz noch weiter analysiert werden.

Erweiterungs- und Optimierungsmöglichkeiten der Software In der Programmierung des Raspberry Pi sind noch Optimierungen möglich. So ist beispielsweise das Übertragen der Messdaten noch Verbesserungswürdig. Bisher muss hierfür entweder die microSD-Karte aus dem Raspberry Pi entfernt werden, eine Verbindung zum Dateisystem über SSH genutzt werden oder aber die Daten über WLAN aus der Weboberfläche heruntergeladen werden. Hier könnte zum Beispiel die Möglichkeit geschaffen werden, die Daten auf einen angesteckten USB-Stick übertragen zu lassen. Programmiertechnisch könnten auch die restlichen Skripte noch in ihrer Geschwindigkeit der Ausführung optimiert werden, beispielsweise in dem auch diese in C++ neugeschrieben werden.

Gehäuse Auch das Gehäuse befindet sich noch in der Entwicklung. Bisher existiert nur ein mit einem 3D-Drucker erstellter Entwurf (siehe Abbildung 8.1). Jedoch ist dieser noch zu instabil, um im Flug die Technik zu halten. Eine Möglichkeit wäre es, ein solches, gelochtes Gehäuse aus Aluminium zu bauen. Außerdem sollten vor einem Einsatz auch noch die Kabel entsprechend der benötigten Länge konfektioniert werden, um die Gefahr des Hängenbleibens zu vermindern.

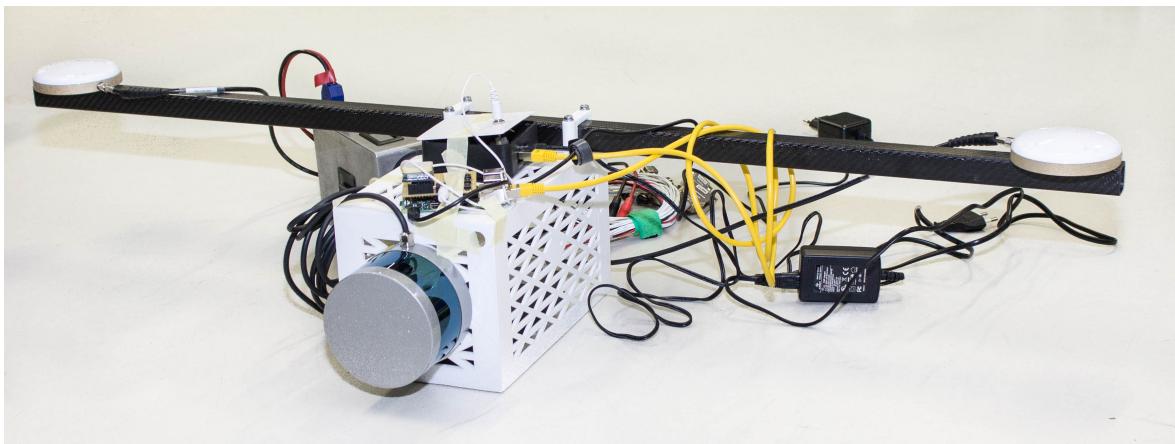


Abbildung 8.1: Prototyp des Messsystems (noch ohne Akkumulatoren)

Literaturverzeichnis

Acevedo Pardo, Carlos; Farjas Abadía, Mercedes; Sternberg, Harald (2015): Design and development of a low-cost modular Aerial Mobile Mapping System. *ISPRS - International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, Band XL-1/W4: S. 195–199, Toronto, Kanada.

Bachfeld, Daniel (März 2013): Quadrokopter-Know-how. *c't Hacks*, Band 03/2013: S. 42 – 53, Heise Medien, Hannover.

Beraldin, J.-Angelo; Blais, François; Lohr, Uwe (2010): Laser Scanning Technology. In: Vosselman, George; Maas, Hans-Gerd (Hg.), Airborne and terrestrial laser scanning, S. 1 – 42, Whittles Publishing, Dunbeath, Vereinigtes Königreich.

Copperwaite, Matt (2015): Learning Flask Framework. Packt Publishing Ltd., Birmingham, Vereinigtes Königreich.

Ehring, Ehling; Klingbeil, Lasse; Kuhlmann, Heiner (2016): Warum UAVs und warum jetzt? In: Ehring, Ehling; Klingbeil, Lasse (Hg.), UAV 2016 – Vermessung mit unbemannten Flugsystemen, Band 82/2016, S. 9–30, DVW - Gesellschaft für Geodäsie, Geoinformation und Landmanagement e.V., Augsburg.

Freefly Systems (2017): MöVI M5. Woodinville, Washington, Vereinigte Staaten, <http://freeflysystems.com/movi-m5>. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

Frisch, Aileen (2003): Unix System-Administration. 2. Auflage, O'Reilly Germany, Köln.

Heise Online (2017): Themenseite Quadrocopter - Drohnen & Multikopter. Heise Medien, Hannover, <https://www.heise.de/thema/Quadrocopter>. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

iMAR Navigation GmbH (2015): Datenblatt iNAT-M200-FLAT. St. Ingbert.

Kleuker, Stephan (2013): Grundkurs Software-Engineering mit UML - Der pragmatische Weg zu erfolgreichen Softwareprojekten. Springer-Verlag, Berlin.

Küveler, Gerd; Schwoch, Dietrich (2017): C/C++ für Studium und Beruf - Eine Einführung mit vielen Beispielen, Aufgaben und Lösungen. Springer-Verlag, Berlin.

Möcker, Andrijan (28. Feb. 2017): 5 Jahre Raspberry Pi: Wie ein Platinchen die Welt eroberte. Heise Medien, Hannover, <https://heise.de/-3636046>. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

Pack, Robert T. et al. (2012): An overview of ALS technology. In: Renslow, Michael S. (Hg.), Manual of airborne topographic lidar, S. 7 – 97, American Society for Photogrammetry and Remote Sensing, Bethesda, Maryland, Vereinigte Staaten.

Phillips, Dusty (2015): Python 3 Object-oriented Programming. 2. Auflage, Packt Publishing Ltd., Birmingham, Vereinigtes Königreich.

Raspberry Pi Foundation (2017): Setting up a Raspberry Pi as an access point in a standalone network. In: Raspberry Pi Documentation, Cambridge, Vereinigtes Königreich, <https://www.raspberrypi.org/documentation/configuration/wireless/access-point.md>. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

RS Components Ltd. (2015): Raspberry Pi 3 Model B Datasheet. Corby, Vereinigtes Königreich, <http://docs-europe.electrocomponents.com/webdocs/14ba/0900766b814ba5fd.pdf>. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

Schnabel, Patrick (2017a): Raspberry Pi als WLAN-Router einrichten (WLAN-Access-Point). Elektronik Kompendium, Ludwigsburg, <http://www.elektronik-kompendium.de/sites/raspberry-pi/2002171.htm>. (letzter Aufruf: 11. Dez. 2017).

Schnabel, Patrick (2017b): Raspberry Pi: Belegung GPIO (Banana Pi und WiringPi). Elektronik Kompendium, Ludwigsburg, <http://www.elektronik-kompendium.de/sites/raspberry-pi/1907101.htm>. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

Schulz, Jesper (2016): Aufbau und Betrieb eines Zeilenlaserscanners an einem Multikopter. Masterthesis (unveröffentlicht), HafenCity Universität - Geomatik, Hamburg.

Theis, Thomas (2011): Einstieg in Python. 3. Auflage, Galileo Press, Bonn.

Trimble Inc. (2017): Datasheet Trimble S7 Total Station. Sunnyvale, Kalifornien, Vereinigte Staaten, <https://drive.google.com/file/d/0BxW3dqQ5gdnTV2l2SWVqYXhQbTQ/view>. (letzter Aufruf: 12. Dez. 2017).

uBlox AG (2011): NEO-6_DataSheet. Thalwil, Schweiz, https://www.u-blox.com/sites/default/files/products/documents/NEO-6_DataSheet_%28GPS.G6-HW-09005%29.pdf. (letzter Aufruf: 12. Dez. 2017).

Velodyne Lidar Inc. (2014): VLP-16 Envelope Drawing (2D). San Jose, Kalifornien, Vereinigte Staaten von Amerika, <http://velodynelidar.com/docs/drawings/86-0101%20REV%20B1%20ENVELOPE,VLP-16.pdf>.

Velodyne Lidar Inc. (2016): VLP-16 User's Manual and Programming Guide. San Jose, Kalifornien, Vereinigte Staaten von Amerika.

Velodyne Lidar Inc. (2017a): HDL-32E & VLP-16 Interface Box. San Jose, Kalifornien, Vereinigte Staaten von Amerika, http://velodynelidar.com/docs/notes/63-9259%20REV%20C%20MANUAL,INTERFACE%20BOX,HDL-32E,VLP-16,VLP-32_Web-S.pdf. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

Velodyne Lidar Inc. (2017b): VLP-16 Data Sheet. Velodyne Lidar Inc., San Jose, Kalifornien, Vereinigte Staaten von Amerika.

Wilken, Mathias (2017): Untersuchung der RTK-Performance des INS/GNSS iNAT M200 Systems. Bachelorthesis (unveröffentlicht), HafenCity Universität - Geomatik, Hamburg.

Willemse, Thomas (2016): Fusionsalgorithmus zur autonomen Positionsschätzung im Gebäude, basierend auf MEMS-Inertialsensoren im Smartphone. Dissertation, HafenCity Universität - Geomatik, Hamburg.

Witte, Bertold; Schmidt, Hubert (2006): Vermessungskunde und Grundlagen der Statistik für das Bauwesen. 6. Auflage, Herbert Wichmann Verlag, Heidelberg.

Zoller + Fröhlich GmbH (2017): Z+F IMAGER 5010 Datenblatt. http://www.zf-laser.com/fileadmin/editor/Datenblaetter/Z_F_IMAGER_5010_Datenblatt_D.pdf. (letzter Aufruf: 10. Dez. 2017).

Abbildungsverzeichnis

2.1	Reflektiertes Signal je nach Oberfläche, nach Beraldin et al. (2010, S. 28)	6
2.2	MPU-9250 – Low-Cost-MEMS-IMU-Modul wie es in vielen Consumer-Geräten und Multikoptern verwendet wird (schwarzes Bauteil mittig auf der Platine, eigene Aufnahme)	8
3.1	Laserscanner Velodyne VLP-16 (eigene Aufnahme)	10
3.2	iMAR iNAT-M200-Flat im Prototypen des modularen Gehäuses, Leitungen führen zu den GNSS-Antennen (eigene Aufnahme)	12
3.3	GNSS-Antennen (links und rechts) des iMAR iNAT-M200-Flat an Prototypen des modularen Gehäuses (eigene Aufnahme)	12
3.4	Raspberry Pi 3 (eigene Aufnahme)	14
3.5	Multikopter Copterproject CineStar 6HL mit Gimbal Freefly MöVI M5 (eigene Aufnahme)	15
3.6	uBlox NEO-M8N mit Keramik-Patchantenne, das Vorgängermodell NEO-6M mit PPS-Ausgang wurde verwendet (eigene Aufnahme)	17
3.7	Messung des Signals am uBlox NEO-6M (grün: Ausgangssignal; rot: Signal nach Nutzung eines Pegelwandlers; 1000 Punkte entsprechen 5 V)	18
3.8	Entwurf der Schaltung zum Anschluss des GNSS-Modules an den Laserscanner	18
3.9	Entwurf der Schaltung für die Steuerung des Raspberry Pi	19
3.10	Schematisches Layout der Lochstreifenplatine	21
3.11	Fertige Lochstreifenplatine aufgesteckt auf den Raspberry Pi	22
3.12	Endgültiger Schaltplan	22
4.1	Strahlengang im Laserscanner VLP-16, Werte in Millimetern, nach Velodyne Lidar Inc. (2014)	26
4.2	Vereinfachter Ablaufplan des Skriptes	28
5.1	UML-Klassendiagramm	30
6.1	Weboberfläche des Skriptes (beide links) und des Laserscanners (rechts)	42
7.1	Messung der PPS-Signale (grün: iMAR iNAT-M200-FLAT; rot: uBlox-Chips; 1000 Punkte entsprechen 5 Volt)	44

7.2	Messungen mit dem Velodyne VLP-16, Zoller+Fröhlich Imager 5010 und dem Trimble S7	44
7.3	Punktwolke des Velodyne VLP-16 vor (links) und nach (rechts) der Korrektur der Horizontalrichtung am Beispiel eines Pfeilers in der Tiefgarage	45
7.4	Abweichung der Messungen des VLP-16 zu zwei Ebenen der Tachymeter-Messung in Geomagic Wrap	46
7.5	Messung im geodätischen Labor	47
8.1	Prototyp des Messsystems (noch ohne Akkumulatoren)	50

Tabellenverzeichnis

3.1 Spannungs- und Strombedarf der einzelnen Module (Velodyne Lidar Inc., 2017b; iMAR Navigation GmbH, 2015; RS Components Ltd., 2015)	16
4.1 Aufbau der Daten des Netzwerkpaketes, nach Velodyne Lidar Inc. (2016, S. 12)	24
6.1 IP-Adressen-Verteilung	39
7.1 Abweichungen der Ebenen bei der Messung im geodätischen Labor . . .	47

Anhang

A Python-Skripte

A.1 vdAutoStart.py

```
1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.12.12
7  """

9  import configparser
10 import multiprocessing
11 import os
12 import signal
13 import sys
14 import time
15 import glob
16 import urllib
17 from datetime import datetime
18 from multiprocessing import Queue, Manager
19 from threading import Thread

21 from flask import Flask, request, send_file
22 from vdBuffer import VdBuffer
23 from vdTransformer import VdTransformer

25 from vdGNSSTime import VdGNSSTime

28 class VdAutoStart(object):

30     """ main script for automatic start """

32     def __init__(self, web_interface):
33         """
34             Constructor
35             :param web_interface: Thread with Flask web interface
36             :type web_interface: Thread
37         """
38         self.__vd_hardware = None
39         print("Data Interface for VLP-16\n")

41         # load config file
42         self.__conf = configparser.ConfigParser()
43         self.__conf.read("config.ini")

45         # variables for child processes
```

```

46         self.__pBuffer = None
47         self.__pTransformer = None

49         # pipes for child processes
50         manager = Manager()
51         self.__gnss_status = "(unknown)"
52         # self.__gnssReady = manager.Value('gnssReady',False)
53         self.__go_on_buffer = manager.Value('_go_on_buffer', False)
54         self.__go_on_transform = manager.Value('_go_on_transform', False)
55         self.__scanner_status = manager.Value('_scanner_status', "(unknown)")
56         self.__dataset_cnt = manager.Value('_dataset_cnt', 0)
57         self.__date = manager.Value('_date', None)

59         # queue for transformer
60         self.__queue = Queue()

62         # attribute for web interface
63         self.__web_interface = web_interface

65         # check admin
66         try:
67             os.rename('/etc/foo', '/etc/bar')
68             self.__admin = True
69         except IOError:
70             self.__admin = False

72         # check raspberry pi
73         try:
74             import RPi.GPIO
75             self.__raspberry = True
76         except ModuleNotFoundError:
77             self.__raspberry = False

79         self.__gnss = None

81     def run(self):
82         """ start script """
83

84         # handle SIGINT
85         signal.signal(signal.SIGINT, self.__signal_handler)

87         # use hardware control on raspberry pi
88         if self.__raspberry:
89             print("Raspberry Pi was detected")
90             from vdHardware import VdHardware
91             self.__vd.hardware = VdHardware(self)
92             self.__vd.hardware.start()
93         else:
94             print("Raspberry Pi could not be detected")
95             print("Hardware control deactivated")

97         # set time by using gnss
98         if self.__conf.get("functions", "use_gnss_time") == "True":
99             self.__gnss = VdGNSSTime(self)
100            self.__gnss.start()

102    def start_transformer(self):
103        """ Starts transformer processes """
104        print("Start transformer...")

```

```

105     # number of transformer according number of processor cores
106     if self.__conf.get("functions", "activateTransformer") == "True":
107         self.__go_on_transform.value = True
108         n = multiprocessing.cpu_count() - 1
109         if n < 2:
110             n = 1
111         max = int(self.__conf.get("functions", "maxTransformer"))
112         if max < n:
113             n = max
114         self.__pTransformer = []
115         for i in range(n):
116             t = VdTransformer(i, self)
117             t.start()
118             self.__pTransformer.append(t)

120         print(str(n) + " transformer started!")

122     def start_recording(self):
123         """ Starts recording process """
124         if not (self.__go_on_buffer.value and self.__pBuffer.is_alive()):
125             self.__go_on_buffer.value = True
126             print("Recording is starting...")
127             self.__scanner_status.value = "recording started"
128             # buffering process
129             self.__pBuffer = VdBuffer(self)
130             self.__pBuffer.start()
131             if self.__pTransformer is None:
132                 self.start_transformer()

134     def stop_recording(self):
135         """ stops buffering data """
136         print("Recording is stopping... (10 seconds timeout before kill)")
137         self.__go_on_buffer.value = False
138         self.__date.value = None
139         if self.__pBuffer is not None:
140             self.__pBuffer.join(10)
141             if self.__pBuffer.is_alive():
142                 print("Could not stop process, it will be killed!")
143                 self.__pBuffer.terminate()
144                 print("Recording terminated!")
145             else:
146                 print("Recording was not started!")

148     def stop_transformer(self):
149         """ Stops transformer processes """
150         print("Transformer is stopping... (10 seconds timeout before kill)")
151         self.__go_on_transform.value = False
152         if self.__pTransformer is not None:
153             for pT in self.__pTransformer:
154                 pT.join(15)
155                 if pT.is_alive():
156                     print(
157                         "Could not stop process, it will be killed!")
158                     pT.terminate()
159                     print("Transformer terminated!")
160                 else:
161                     print("Transformer was not started!")

163     def stop_web_interface(self):

```

```

164         """ Stop web interface -- not implemented now"""
165         # Todo
166         # self._web_interface.exit()
167         # print("Web interface stopped!")
168         pass
169
170     def stop_hardware_control(self):
171         """ Stop hardware control """
172         if self._vd.hardware is not None:
173             self._vd.hardware.stop()
174             self._vd.hardware.join(5)
175
176     def stop_children(self):
177         """ Stop child processes and threads """
178         print("Script is stopping...")
179         self.stop_recording()
180         self.stop_transformer()
181         self.stop_web_interface()
182         self.stop_hardware_control()
183         print("Child processes stopped")
184
185     def end(self):
186         """ Stop script complete """
187         self.stop_children()
188         sys.exit()
189
190     def __signal_handler(self, sig_no, frame):
191         """
192             handles SIGINT-signal
193             :param sig_no: signal number
194             :type sig_no: int
195             :param frame: execution frame
196             :type frame: frame
197         """
198         del sig_no, frame
199         print('Ctrl+C pressed!')
200         self.stop_children()
201         sys.exit()
202
203     def shutdown(self):
204         """ Shutdown Raspberry Pi """
205         self.stop_children()
206         os.system("sleep 5s; sudo shutdown -h now")
207         print("Shutdown Raspberry...")
208         sys.exit(0)
209
210     def check_queue(self):
211         """ Check, whether queue is filled """
212         if self._queue.qsize() > 0:
213             return True
214         return False
215
216     def check_recording(self):
217         """ Check data recording by pBuffer """
218         if self._pBuffer is not None and self._pBuffer.is_alive():
219             return True
220         return False
221
222     def check_receiving(self):

```

```

223     """ Check data receiving """
224     x = self._dataset_cnt.value
225     time.sleep(0.2)
226     y = self._dataset_cnt.value
227     if y - x > 0:
228         return True
229     return False

231     # getter/setter methods
232     def __get_conf(self):
233         """
234             Gets config file
235             :return: config file
236             :rtype: configparser.ConfigParser
237             """
238             return self.__conf

240     conf = property(__get_conf)

242     def __get_gnss_status(self):
243         """
244             Gets GNSS status
245             :return: GNSS status
246             :rtype: Manager
247             """
248             return self.__gnss_status

250     def __set_gnss_status(self, gnss_status):
251         """
252             Sets GNSS status
253             :param gnss_status: gnss status
254             :type gnss_status: str
255             """
256             self.__gnss_status = gnss_status

258     gnss_status = property(__get_gnss_status, __set_gnss_status)

260     def __get_go_on_buffer(self):
261         """
262             Should Buffer buffer data?
263             :return: go on buffering
264             :rtype: Manager
265             """
266             return self.__go_on_buffer

268     go_on_buffer = property(__get_go_on_buffer)

270     def __get_go_on_transform(self):
271         """
272             Should Transformer transform data?
273             :return: go on transforming
274             :rtype: Manager
275             """
276             return self.__go_on_transform

278     go_on_transform = property(__get_go_on_transform)

280     def __get_scanner_status(self):
281         """

```

```

282         Gets scanner status
283         :return:
284         :rtype: Manager
285         """
286         return self.__scanner_status
287
288     scanner_status = property(__get_scanner_status)
289
290     def __get_dataset_cnt(self):
291         """
292             Gets number of buffered datasets
293             :return: number of buffered datasets
294             :rtype: Manager
295             """
296             return self.__dataset_cnt
297
298     dataset_cnt = property(__get_dataset_cnt)
299
300     def __get_date(self):
301         """
302             Gets recording start time
303             :return: timestamp starting recording
304             :rtype: Manager
305             """
306             return self.__date
307
308     def __set_date(self, date):
309         """
310             Sets recording start time
311             :param date: timestamp starting recording
312             :type date: datetime
313             """
314             self.__date = date
315
316     #: recording start time
317     date = property(__get_date, __set_date)
318
319     def __is_admin(self):
320         """
321             Admin?
322             :return: Admin?
323             :rtype: bool
324             """
325             return self.__admin
326
327     admin = property(__is_admin)
328
329     def __get_queue(self):
330         """
331             Gets transformer queue
332             :return: transformer queue
333             :rtype: Queue
334             """
335             return self.__queue
336
337     queue = property(__get_queue)
338
339     # web control

```

```

341 app = Flask(__name__)

344 @app.route("/")
345 def web_index():
346     """ index page of web control """
347     runtime = "(inactive)"
348     pps = "(inactive)"
349     if ms.date.value is not None:
350         time_diff = datetime.now() - ms.date.value
351         td_sec = time_diff.seconds + \
352             (int(time_diff.microseconds / 1000) / 1000.)
353         seconds = td_sec % 60
354         minutes = int((td_sec // 60) % 60)
355         hours = int(td_sec // 3600)

357     runtime = '{:02d}:{:02d}:{:06.3f}'.format(hours, minutes, seconds)

359     pps = '{:.0f}'.format(ms.dataset_cnt.value / td_sec)

361     elif ms.go_on_buffer.value:
362         runtime = "(no data)"

364     output = """<html>
365     <head>
366         <title>VLP16-Data-Interface</title>
367         <meta name="viewport" content="width=device-width; initial-scale=1.0;" />
368         <link href="/style.css" rel="stylesheet">
369         <meta http-equiv="refresh" content="5; URL=/">
370     </head>
371     <body>
372     <content>
373         <h2>VLP16-Data-Interface</h2>
374         <table>
375             <tr><td id="column1">GNSS-status:</td>
376             <td>"""+ms.gnss_status+"""</td></tr>
377             <tr><td>Scanner:</td>
378             <td>"""+ms.scanner_status.value+"""</td></tr>
379             <tr><td>Datasets</td>
380                 <td>"""+str(ms.dataset_cnt.value)+"""</td></tr>
381             <tr><td>Queue:</td>
382                 <td>"""+str(ms.queue.qsize())+"""</td></tr>
383             <tr><td>Recording time:</td>
384                 <td>"""+runtime+"""</td>
385             </tr>
386             <tr><td>Points/seconds:</td>
387                 <td>"""+pps+"""</td>
388             </tr>
389         </table><br />
390         """
391     if ms.check_recording():
392         output += """<a href="/stop" id="stop">
393             Stop recording</a><br />"""
394     else:
395         output += """<a href="/start" id="start">
396             Start recording</a><br />"""
397     # <a href="/exit" id="exit">Terminate script<br />
398     #   (control by SSH available only)</a><br />
399     output += """

```

```

400         <a target="vlp" href="http://" + \
401             ms.conf.get("network", "Config_IP") + \
402             """ id="vlp">Open Velodyne Config</a><br />
403             <a href="/files" id="files">Show files</a><br />
404             <a href="/shutdown" id="shutdown">Shutdown Raspberry Pi</a>
405         </content>
406     </body>
407   </html>"""
408
409   return output
410
411
412 @app.route("/style.css")
413 def css_style():
414     """ css file of web control """
415     return """
416     body, html, content {
417         text-align: center;
418     }
419
420     content {
421         max-width: 15cm;
422         display: block;
423         margin: auto;
424     }
425
426     table {
427         border-collapse: collapse;
428         width: 90%;
429         margin: auto;
430     }
431
432     td {
433         border: 1px solid black;
434         padding: 1px 2px;
435     }
436
437     td#column1 {
438         width: 30%;
439     }
440
441     a {
442         display: block;
443         width: 90%;
444         padding: 0.5em 0;
445         text-align: center;
446         margin: auto;
447         color: #fff;
448     }
449
450     table a {
451         color: #000;
452     }
453
454     a#stop {
455         background-color: #e90;
456     }
457
458     a#shutdown {

```

```

459         background-color: #b00;
460     }
461
462     a#start {
463         background-color: #1a1;
464     }
465
466     a#vlp {
467         background-color: #070;
468     }
469
470     a#exit {
471         background-color: #f44;
472     }
473
474     a#files {
475         background-color: #444;
476     }
477 """
478
479
480 @app.route("/shutdown")
481 def web_shutdown():
482     """ web control: shutdown """
483     ms.shutdown()
484     return """
485     <meta http-equiv="refresh" content="3; URL=/"
486     Shutdown..."""
487
488
489 @app.route("/files")
490 def web_files():
491     """ web control: get files """
492     ausgabe = """<html>
493     <head>
494         <title>VLP16-Data-Interface</title>
495         <meta name="viewport" content="width=device-width; initial-scale=1.0;" />
496         <link href="/style.css" rel="stylesheet">
497     </head>
498     <body>
499     <content>
500         <h2>VLP16-Data-Interface</h2>
501         <h3>File Downloader</h3>
502         <table>"""
503     files = glob.glob(ms.conf.get("file", "namePre") + "*.*")
504     filesS = sorted(files, reverse=True)
505     for f in filesS:
506         ausgabe += "<tr><td>" + f + "</td><td>" + \
507             "{:.1f}".format(os.path.getsize(f) / 1024 / 1024) + \
508             " MB</td><td><a href=\"/file?file=" + \
509             urllib.parse.quote_plus(f) + \
510             "\">Download </a></td></tr>"
511
512     ausgabe += "</table></body></html>"
513     return ausgabe
514
515
516 @app.route("/file", methods=[ 'GET' ])
517 def web_file():

```

```

518     if request.method == 'GET':
519         datei = request.args.get('file')
520         if datei.startswith(ms.conf.get("file", "namePre")):
521             return send_file(datei, as_attachment=True)
522         return ""
523
524
525 @app.route("/exit")
526 def web_exit():
527     """ web control: exit """
528     ms.end()
529     return """
530     <meta http-equiv="refresh" content="3; URL=/">
531     Terminating...
532
533
534 @app.route("/stop")
535 def web_stop():
536     """ web control: stop buffering """
537     ms.stop_recording()
538     return """
539     <meta http-equiv="refresh" content="3; URL=/">
540     Recording is stopping...
541
542
543 @app.route("/start")
544 def web_start():
545     """ web control: start buffering """
546     ms.start_recording()
547     return """
548     <meta http-equiv="refresh" content="3; URL=/">
549     Recording is starting...
550
551
552 def start_web():
553     """ start web control """
554     print("Web server is starting...")
555     app.run('0.0.0.0', 8080)
556
557
558 if __name__ == '__main__':
559     w = Thread(target=start_web)
560     ms = VdAutoStart(w)
561     w.start()
562     ms.run()

```

A.2 vdBuffer.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-
3
4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.12.12
7  """
8
9  import os
10 import signal

```

```

11  import socket
12  from datetime import datetime
13  from multiprocessing import Process
14
15  from vdInterface import VdInterface
16
17
18  class VdBuffer(Process):
19
20      """ process for buffering binary data """
21
22      def __init__(self, master):
23          """
24              Constructor
25              :param master: instance of VdAutoStart
26              :type master: VdAutoStart
27          """
28
29      # constructor of super class
30      Process.__init__(self)
31
32      # safe pipes
33      # self.__master = master
34      self.__go_on_buffering = master.go_on_buffer
35      self.__scanner_status = master.scanner_status
36      self.__datasets = master.dataset_cnt
37      self.__queue = master.queue
38      self.__admin = master.admin
39      self.__date = master.date
40      self.__conf = master.conf
41
42      self.__file_no = 0
43
44      @staticmethod
45      def __signal_handler(sig_no, frame):
46          """
47              handles SIGINT-signal
48              :param sig_no: signal number
49              :type sig_no: int
50              :param frame: execution frame
51              :type frame: frame
52          """
53
54          del sig_no, frame
55          # self.master.end()
56          print("SIGINT vdBuffer")
57
58      def __new_folder(self):
59          """
60              creates data folder """
61          # checks time for file name and runtime
62          self.__date.value = datetime.now()
63          dir = self.__conf.get("file", "namePre")
64          dir += self.__date.value.strftime(
65              self.__conf.get("file", "timeFormat"))
66          self.__folder = dir + "/_buffer"
67
68          # make folder
69          os.makedirs(self.__folder)
70          os.makedirs(dir + "/_transformed")
71          print("Data folder: " + self.__folder)
72
73      def run(self):
74
75

```

```

70     """ starts buffering process """
71     signal.signal(signal.SIGINT, self.__signal_handler)

73     # open socket to scanner
74     sock = VdInterface.get_data_stream(self.__conf)
75     self.__scanner_status.value = "Socket connected"

77     buffer = b''
78     datasets_in_buffer = 0

79     self.__datasets.value = 0

82     # process priority
83     if self.__admin:
84         os.nice(-18)

86     transformer = self.__conf.get(
87         "functions",
88         "activateTransformer") == "True"
89     measurements_per_dataset = int(self.__conf.get(
90         "device", "valuesPerDataset"))
91     bufferTakt = int(self.__conf.get(
92         "file", "takt"))

94     sock.settimeout(1)
95     while self.__go_on_buffering.value:
96         try:
97             # get data from scanner
98             data = sock.recvfrom(1248)[0]

100            if datasets_in_buffer == 0 and self.__file_no == 0:
101                self.__new_folder()
102                # RAM-buffer
103                buffer += data
104                datasets_in_buffer += 1
105                self.__datasets.value += measurements_per_dataset
106                # safe data to file every 1500 datasets
107                # (about 5 or 10 seconds)
108                if (datasets_in_buffer >= bufferTakt) or \
109                    (not self.__go_on_buffering.value):
110                    # write file
111                    f = open(
112                        self.__folder + "/" + str(self.__file_no) + ".bin",
113                        "wb")
114                    f.write(buffer)

116                    f.close()

118                    if transformer:
119                        self.__queue.put(f.name)

121                    # clear buffer
122                    buffer = b''
123                    datasets_in_buffer = 0

125                    # count files
126                    self.__file_no += 1

128                    if data == 'QUIT':

```

```

129                     break
130             except socket.timeout:
131                 print("No data")
132                 continue
133             sock.close()
134             self.__scanner_status.value = "recording stopped"
135             print("Disconnected!")

```

A.3 vdTransformer.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.12.12
7  """
8  import os
9  import signal
10 import subprocess
11 from multiprocessing import Process
12 from queue import Empty

14 from vdDataset import VdDataset

16 from vdTxtFile import VdTxtFile
17 from vdXYZFile import VdXYZFile
18 from vdSQLite import VdSQLite
19 from vdObjFile import VdObjFile

22 class VdTransformer(Process):
24     """ Process for transforming data from Velodyne VLP-16 """
26     def __init__(self, number, master):
27         """
28             Constructor
29             :param number: number of process
30             :type number: int
31             :param master: instance of VdAutoStart
32             :type master: VdAutoStart
33         """
35     # constructor of super class
36     Process.__init__(self)

38     self.__queue = master.queue
39     self.__number = number
40     self.__admin = master.admin
41     self.__go_on_transform = master.go_on_transform
42     self.__conf = master.conf

44     @staticmethod
45     def __signal_handler(sig_no, frame):
46         """
47             handles SIGINT-signal
48             :param sig_no: signal number

```

```

49         :type sig_no: int
50         :param frame: execution frame
51         :type frame: frame
52         """
53     del sig_no, frame
54     # self.master.end()
55     print("SIGINT vdTransformer")

56
57     def run(self):
58         """ starts transforming process """
59         signal.signal(signal.SIGINT, self.__signal_handler)

60
61         if self.__admin:
62             os.nice(-15)

63
64         old_folder = ""

65
66         print("Transformer started!")
67         while self.__go_on_transform.value:
68             try:
69                 # get file name from queue
70                 filename = self.__queue.get(True, 2)
71                 folder = os.path.dirname(filename)
72                 dir = os.path.dirname(folder)
73                 trans = self.__conf.get("file", "transformer")
74                 fileformat = self.__conf.get("file", "format")
75                 new_file = ""
76
77                 if fileformat == "txt":
78                     new_file = dir + "/txt_file" + str(self.__number)
79                 elif fileformat == "obj":
80                     new_file = dir + "/obj_file" + str(self.__number)
81                 elif fileformat == "xyz":
82                     new_file = dir + "/xyz_file" + str(self.__number)
83                 elif fileformat == "sql":
84                     new_file = dir + "/sqlite"

85                 if trans == "python":
86                     if folder != old_folder:
87                         if fileformat == "txt":
88                             vd_file = VdTxtFile(
89                                 self.__conf, new_file)
90                         elif fileformat == "obj":
91                             vd_file = VdObjFile(
92                                 self.__conf, new_file)
93                         elif fileformat == "xyz":
94                             vd_file = VdXYZFile(
95                                 self.__conf, new_file)
96                         elif fileformat == "sql":
97                             vd_file = VdSQLite(
98                                 self.__conf, new_file)
99                     old_folder = folder

100
101             f = open(filename, "rb")

102             # count number of datasets
103             file_size = os.path.getsize(f.name)
104             dataset_cnt = int(file_size / 1206)

105
106             for i in range(dataset_cnt):

```

```

108             # read next
109             vd_data = VdDataset(self.__conf, f.read(1206))

111             # convert data
112             vd_data.convert_data()

114             # add them on writing queue
115             vd_file.add_dataset(vd_data.get_data())

117                 # write file
118                 vd_file.write()
119                 # close file
120                 f.close()
121                 break
122             else:
123                 # print(filename)
124                 # print(fileformat)
125                 # print(new_file)
126                 result = subprocess.run(
127                     ['./' + trans, "bin", filename, fileformat, new_file],
128                     stdout=subprocess.PIPE)
129                 print(result.stdout.decode('utf-8'))

131             # delete binary file
132             if self.__conf.get("file", "deleteBin") == "True":
133                 os.remove(f.name)
134             else:
135                 fname = os.path.basename(filename)
136                 os.rename(filename, dir + "/_transformed/" + fname)
137             except Empty:
138                 print("Queue empty!")
139             continue

```

A.4 vdInterface.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.19
7  """

9  import socket
10 import sys

13 class VdInterface(object):
14     """ interface to velodyne scanner """
15
16     @staticmethod
17     def get_data_stream(conf):
18         """
19             Creates socket to scanner data stream
20             :param conf: configuration file
21             :type conf: configparser.ConfigParser
22             :return: socket to scanner
23

```

```

24         :rtype: socket.socket
25         """
26     return VdInterface.get_stream(conf.get("network", "UDP_IP"),
27                                 int(conf.get("network", "UDP_PORT_DATA")))
28
29     @staticmethod
30     def get_gnss_stream(conf):
31         """
32             Creates socket to scanner gnss stream
33             :param conf: configuration file
34             :type conf: configparser.ConfigParser
35             :return: socket to scanner
36             :rtype: socket.socket
37             """
38
39     return VdInterface.get_stream(conf.get("network", "UDP_IP"),
40                                 int(conf.get("network", "UDP_PORT_GNSS")))
41
42     @staticmethod
43     def get_stream(ip, port):
44         """
45             Creates socket to scanner stream
46             :param ip: ip address of scanner
47             :type ip: str
48             :param port: port of scanner
49             :type port: int
50             :return: socket to scanner
51             :rtype: socket.socket
52             """
53
54     # Create Datagram Socket (UDP)
55     try:
56         # IPv4 UDP
57         sock = socket.socket(type=socket.SOCK_DGRAM)
58         print('Socket created!')
59     except socket.error:
60         print('Could not create socket!')
61         sys.exit()
62
63     # Sockets Options
64     sock.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.SO_REUSEADDR, 1)
65     sock.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.SO_BROADCAST, 1)
66     # Allows broadcast UDP packets to be sent and received.
67
68     # Bind socket to local host and port
69     try:
70         sock.bind((ip, port))
71     except socket.error:
72         print('Bind failed.')
73
74     print('Socket connected!')
75
76     # now keep talking with the client
77     print('Listening on: ' + ip + ':' + str(port))
78
79     return sock

```

A.5 vdGNSSTime.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.12.10
7  """

9  import os
10 import socket
11 from datetime import datetime
12 from threading import Thread
13 import time

15 import serial
16 from vdInterface import VdInterface

19 class VdGNSSTime(Thread):
20     """ system time by gnss data """
21
22     def __init__(self, master):
23         """
24             Constructor
25             :param master: instance of VdAutoStart
26             :type master: VdAutoStart
27         """
28
29         Thread.__init__(self)
30         self.__tScanner = None
31         self.__tSerial = None
32         self.__master = master
33         self.__conf = master.conf
34         self.__time_corrected = False

35     def run(self):
36         """
37             starts threads for time detection
38         """
39
40         self.__master.gnss_status = "Connecting..."
41
42         # print("Serial")
43         # get data from serial port
44         self.__tSerial = Thread(target=self.__get_gnss_time_from_serial())
45         self.__tSerial.start()
46
47         # print("Scanner")
48         # get data from scanner
49         self.__tScanner = Thread(target=self.__get_gnss_time_from_scanner())
50         self.__tScanner.start()

53     def __get_gnss_time_from_scanner(self):
54         """
55             gets data by scanner network stream """
56         time.sleep(1)
57         sock = VdInterface.get_gnss_stream(self.__conf)
58         sock.settimeout(1)
59         # self.__master.gnss_status = "Wait for fix..."
60         while not self.__time_corrected:

```

```

60         try:
61             data = sock.recvfrom(2048)[0] # buffer size is 2048 bytes
62             message = data[206:278].decode('utf-8', 'replace')
63             if self.__get_gnss_time_from_string(message):
64                 break
65             except socket.timeout:
66                 continue
67             # else:
68             #     print(message)
69             if data == 'QUIT':
70                 break
71         sock.close()

73     # noinspection PyArgumentList
74     def __get_gnss_time_from_serial(self):
75         """ get data by serial port """
76         time.sleep(1)
77         ser = None
78         try:
79             port = self.__conf.get("serial", "GNSSport")
80             ser = serial.Serial(port, timeout=1)
81             # self.__master.gnss_status = "Wait for fix..."
82             while not self.__time_corrected:
83                 line = ser.readline()
84                 message = line.decode('utf-8', 'replace')
85                 # print (message)
86                 if self.__get_gnss_time_from_string(message):
87                     break
88                 # else:
89                 #     print(message)
90             except serial.SerialTimeoutException:
91                 pass
92             except serial.serialutil.SerialException:
93                 print("Could not open serial port!")
94         finally:
95             if ser is not None:
96                 ser.close()

98     def __get_gnss_time_from_string(self, message):
99         if message[0:6] == "$GPRMC":
100             # print(message)
101             p = message.split(",")
102             if p[2] == "A":
103                 print("GNSS-Fix")
104                 timestamp = datetime.strptime(p[1] + "D" + p[9],
105                                              '%H%M%S.000%d%m%y')
106                 self.__set_system_time(timestamp)
107                 self.__time_corrected = True
108                 self.__master.gnss_status = "Got time!"
109                 return True
110             return False

112     def __set_system_time(self, timestamp):
113         """
114             sets system time
115             :param timestamp: current timestamp
116             :type timestamp: datetime
117             :return:
118             :rtype:

```

```

119      """
120      # os.system("timedatectl set-ntp 0")
121      # os.system("timedatectl set-time \"\" +
122      #           timestamp.strftime("%Y-%m-%d %H:%M:%S") + "\"")
123      # os.system(" timedatectl set-ntp 1")
124      os.system("sudo date -s \"\" +
125                  timestamp.strftime("%Y-%m-%d %H:%M:%S") + "\"")
126      self.__master.gnss_status = "System time set"

128  def stop(self):
129      """ stops all threads """
130      self.__master.gnss_status = "Stopped"
131      self.__time_corrected = True

```

A.6 vdHardware.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.12.07
7  """

9  import RPi.GPIO as GPIO
10 import time
11 from threading import Thread
12 import threading

15 class VdHardware(Thread):

17     """ controls hardware control, extends Thread """

19     def __init__(self, master):
20         """
21             Constructor
22             :param master: instance of VdAutoStart
23             :type master: VdAutoStart
24         """
25         Thread.__init__(self)

27         GPIO.setmode(GPIO.BCM)

29         self.__taster_start = 5 # start
30         self.__taster_stop = 13 # stop
31         self.__taster_shutdown = 26 # shutdown

33         # led-pins:
34         # 0: receiving
35         # 1: queue
36         # 2: recording
37         self.__led = [2, 4, 17]
38         self.__receiving = False
39         self.__queue = False
40         self.__recording = False

42         self.__master = master

```

```

44     # activate input pins
45     # recording start
46     GPIO.setup(self.__taster_start, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)
47     # recording stop
48     GPIO.setup(self.__taster_stop, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)
49     # shutdown
50     GPIO.setup(self.__taster_shutdown, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)

52     # activate outputs
53     for l in self.__led:
54         GPIO.setup(l, GPIO.OUT)    # GPS-Fix
55         GPIO.output(l, GPIO.LOW)

57     self.__go_on = True

59     def run(self):
60         """ run thread and start hardware control """
61         GPIO.add_event_detect(
62             self.__taster_start,
63             GPIO.FALLING,
64             self.__start_pressed)
65         GPIO.add_event_detect(
66             self.__taster_stop,
67             GPIO.FALLING,
68             self.__stop_pressed)
69         GPIO.add_event_detect(
70             self.__taster_shutdown,
71             GPIO.FALLING,
72             self.__shutdown_pressed)

74     self.__timer_check_leds()

76     def __timer_check_leds(self):
77         """ checks LEDs every second """
78         self.__check_leds()
79         if self.__go_on:
80             t = threading.Timer(1, self.__timer_check_leds)
81             t.start()

83     def __check_leds(self):
84         """ check LEDs """
85         self.__set_recording(self.__master.check_recording())
86         self.__set_receiving(self.__master.check_receiving())
87         self.__set_queue(self.__master.check_queue())

89     def __start_pressed(self, channel):
90         """ raised when button 1 is pressed """
91         self.__master.start_recording()

93     def __stop_pressed(self, channel):
94         """ raised when button 1 is pressed """
95         self.__master.stop_recording()

97     def __shutdown_pressed(self, channel):
98         """ raised when button 1 is pressed """
99         self.__master.shutdown()

101    def __switch_led(self, led, yesno):

```

```

102         """
103         switch led
104         :param led: pin of led
105         :type led: int
106         :param yesno: True = on
107         :type yesno: bool
108         """
109         if yesno:
110             GPIO.output(self._led[led], GPIO.HIGH)
111         else:
112             GPIO.output(self._led[led], GPIO.LOW)

114     def __update_leds(self):
115         """ switch all LEDs to right status """
116         self.__switch_led(0, self.__receiving)
117         self.__switch_led(1, self.__queue)
118         self.__switch_led(2, self.__recording)

120     def __set_receiving(self, yesno):
121         """
122             set receiving variable and led
123             :param yesno: True = on
124             :type yesno: bool
125             """
126             if self.__receiving != yesno:
127                 self.__receiving = yesno
128                 self.__update_leds()

130     def __set_queue(self, yesno):
131         """
132             set queue variable and led
133             :param yesno: True = on
134             :type yesno: bool
135             """
136             if self.__queue != yesno:
137                 self.__queue = yesno
138                 self.__update_leds()

140     def __set_recording(self, yesno):
141         """
142             set recording variable and led
143             :param yesno: True = on
144             :type yesno: bool
145             """
146             if self.__recording != yesno:
147                 self.__recording = yesno
148                 self.__update_leds()

150     def stop(self):
151         """ stops thread """
152         self.__go_on = False
153         GPIO.cleanup()

```

A.7 vdFile.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

```

```

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.27
7  """

9  import datetime
10 from abc import abstractmethod, ABC

12 from vdPoint import VdPoint

15 class VdFile(ABC):

17     """ abstract class for saving data """

19     def __init__(self, conf, filename=""):
20         """
21             Creates a new ascii-file
22             :param conf: configuration file
23             :type conf: configparser.ConfigParser
24             :param filename: name and path to new file
25             :type filename: str
26         """
27         self.__conf = conf
28         # create file
29         self.__writing_queue = []
30         self._open(filename)

32     def __get_writing_queue(self):
33         """
34             Returns points in queue
35             :return: points in queue
36             :rtype: VdPoint[]
37         """
38         return self.__writing_queue

40     writing_queue = property(__get_writing_queue)

42     def clear_writing_queue(self):
43         """
44             clears writing queue """
45         self.__writing_queue = []

46     def _make_filename(self, file_format, file_name=""):
47         """
48             generates a new file_name from timestamp
49             :param file_format: file suffix
50             :type file_format: str
51             :return: string with date and suffix
52             :rtype: str
53         """
54
55         if file_name == "":
56             name = self.__conf.get("file", "namePre")
57             name += datetime.datetime.now().strftime(
58                 self.__conf.get("file", "timeFormat"))
59             name = "." + file_format
60             return name
61
62         elif not file_name.endswith("." + file_format):
63             return file_name + "." + file_format
64
65         return file_name

```

```

64     def write_data(self, data):
65         """
66             adds data and writes it to file
67             :param data: ascii data to write
68             :type data: VdPoint []
69         """
70         self.add_dataset(data)
71         self.write()
72
73     def add_point(self, p):
74         """
75             Adds a point to write queue
76             :param p: point
77             :type p: VdPoint
78         """
79         self.__writing_queue.append(p)
80
81     def add_dataset(self, dataset):
82         """
83             adds multiple points to write queue
84             :param dataset: multiple points
85             :type dataset: VdPoint []
86         """
87         self.__writing_queue.extend(dataset)
88
89     def read_from_txt_file(self, filename, write=False):
90         """
91             Parses data from txt file
92             :param filename: path and filename of txt file
93             :type filename: str
94             :param write: write data to new file while reading txt
95             :type write: bool
96         """
97         txt = open(filename)
98
99         for no, line in enumerate(txt):
100             try:
101                 p = VdPoint.parse_string(self.__conf, line)
102                 self.writing_queue.append(p)
103                 # print("Line {0} was parsed".format(no + 1))
104             except ValueError as e:
105                 print("Error in line {0}: {1}".format(no + 1, e))
106
107             if write and len(self.writing_queue) > 50000:
108                 self.write()
109             if write:
110                 self.write()
111
112     @abstractmethod
113     def write(self):
114         """ abstract method: should write data from writing_queue """
115         pass
116
117     @abstractmethod
118     def _open(self, filename):
119         """
120             abstract method: should open file for writing
121             :param filename: file name

```

```
122         :type filename: str
123         """
124     pass

126     @abstractmethod
127     def close(self):
128         """ abstract method: should close file """
129     pass
```

A.8 vdASCIIFile.py

```

48         :type p: VdPoint
49         :return: point data as string
50         :rtype: str
51         """
52         pass
53
54     def close(self):
55         """ close file """
56         self._file.close()

```

A.9 vdTxtFile.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-
3
4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.27
7  """
8
9  from vdASCIIFile import VdASCIIFile
10 from vdPoint import VdPoint
11
12 class VdTxtFile(VdASCIIFile):
13
14     """ creates and fills an txt-file """
15
16     def _open(self, filename=""):
17         """
18             opens a txt file for writing
19             :param filename: name and path to new file
20             :type filename: str
21         """
22
23         VdASCIIFile._open_ascii(self, filename, "txt")
24
25     def _format(self, p):
26         """
27             Formats point for TXT
28             :param p: VdPoint
29             :type p: VdPoint
30             :return: txt point string
31             :rtype: str
32         """
33
34         format_string = '{:012.1f}\t{:07.3f}\t{:03.0f}\t{:06.3f}\t{:03.0f}\n'
35         return format_string.format(p.time,
36                                     p.azimuth,
37                                     p.vertical,
38                                     p.distance,
39                                     p.reflection)

```

A.10 vdObjFile.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-
3
4  """

```

```

5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.27
7  """
8
9  from vdASCIIFile import VdASCIIFile
10 from vdPoint import VdPoint
11
12
13 class VdObjFile(VdASCIIFile):
14
15     """ creates and fills an obj-file """
16
17     def _open(self, filename=""):
18         """
19             opens a txt file for writing
20             :param filename: name and path to new file
21             :type filename: str
22         """
23         VdASCIIFile._open_ascii(self, filename, "obj")
24
25     def _format(self, p):
26         """
27             Formats point for OBJ
28             :param p: VdPoint
29             :type p: VdPoint
30             :return: obj point string
31             :rtype: str
32         """
33         x, y, z = p.get_xyz()
34         format_string = 'v {:.3f} {:.3f} {:.3f}\n'
35         return format_string.format(x, y, z)

```

A.11 vdXYZFile.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-
3
4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.27
7  """
8
9  from vdASCIIFile import VdASCIIFile
10 from vdPoint import VdPoint
11
12
13 class VdXYZFile(VdASCIIFile):
14
15     """ creates and fills an xyz-file """
16
17     def _open(self, filename=""):
18         """
19             opens a txt file for writing
20             :param filename: name and path to new file
21             :type filename: str
22         """
23         VdASCIIFile._open_ascii(self, filename, "xyz")

```

```

25     def _format(self, p):
26         """
27             Formats point for OBJ
28             :param p: VdPoint
29             :type p: VdPoint
30             :return: obj point string
31             :rtype: str
32         """
33         x, y, z = p.get_xyz()
34         format_string = '{:.3f} {:.3f} {:.3f}\n'
35         return format_string.format(x, y, z)

```

A.12 vdSQLite.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.27
7  """

9  import sqlite3
10 from vdFile import VdFile
11 from vdPoint import VdPoint

14 class VdSQLite(VdFile):
16     """ class for writing data to sqlite database """
18     def _open(self, filename):
19         """
20             opens a new db file
21             :param filename: name of db file
22             :type filename: str
23         """
24         filename = self._make_filename("db", filename)
25         print(filename)
26         self.__db = sqlite3.connect(filename)
27         self.__cursor = self.__db.cursor()
28         self.__cursor.execute("CREATE TABLE IF NOT EXISTS raw_data (
29                             id INTEGER PRIMARY KEY AUTOINCREMENT,
30                             time FLOAT,
31                             azimuth FLOAT,
32                             vertical FLOAT,
33                             distance FLOAT,
34                             reflection INTEGER)")
35         self.__db.commit()

37     def write(self):
38         """ writes data to database """
39         insert = []
40         for p in self.writing_queue:
41             insert.append((p.time, p.azimuth, p.vertical,
42                           p.distance, p.reflection))

44         self.__cursor.executemany("INSERT INTO raw_data (

```

```

45         "time, azimuth, vertical, "
46         "distance, reflection) "
47         "VALUES (?, ?, ?, ?, ?)", insert)
48     self._db.commit()
49     self.clear_writing_queue()

51     def close(self):
52         """ close database """
53         self._db.close()

```

A.13 vdDataset.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.20
7  """

9  import json

11 from vdPoint import VdPoint

14 class VdDataset(object):

16     """ representation of one dataset of velodyne vlp-16 """

18     def __init__(self, conf, dataset):
19         """
20             Constructor
21             :param conf: config-file
22             :type conf: configparser.ConfigParser
23             :param dataset: binary dataset
24             :type dataset: bytes
25         """

27         self._dataset = dataset
28         self._conf = conf

30         self._vertical_angle = json.loads(
31             self._conf.get("device", "verticalAngle"))
32         self._offset = json.loads(self._conf.get("device", "offset"))
33         self._data = []

35     def get_azimuth(self, block):
36         """
37             gets azimuth of a data block
38             :param block: number of data block
39             :type block: int
40             :return: azimuth
41             :rtype: float
42         """

44         offset = self._offset[block]
45         # change byte order
46         azi = ord(self._dataset[offset + 2:offset + 3]) + \

```

```

47             (ord(self._dataset[offset + 3:offset + 4]) << 8)
48         azi /= 100.0
49         return azi
50
51     def get_time(self):
52         """
53             gets timestamp of dataset
54         :return: timestamp of dataset
55         :rtype: int
56         """
57
58         time = ord(self._dataset[1200:1201]) + \
59                 (ord(self._dataset[1201:1202]) << 8) + \
60                 (ord(self._dataset[1202:1203]) << 16) + \
61                 (ord(self._dataset[1203:1204]) << 24)
62         # print(time)
63         return time
64
65     def is_dual_return(self):
66         """
67             checks whether dual return is activated
68         :return: dual return active?
69         :rtype: bool
70         """
71
72         mode = ord(self._dataset[1204:1205])
73         if mode == 57:
74             return True
75         return False
76
77     def get_azimuths(self):
78         """
79             get all azimuths and rotation angles from dataset
80         :return: azimuths and rotation angles
81         :rtype: list, list
82         """
83
84         # create empty lists
85         azimuths = [0.] * 24
86         rotation = [0.] * 12
87
88         # read existing azimuth values
89         for j in range(0, 24, 2):
90             a = self.get_azimuth(j // 2)
91             azimuths[j] = a
92
93         #: rotation angle
94         d = 0
95
96         # DualReturn active?
97         if self.is_dual_return():
98             for j in range(0, 19, 4):
99                 d2 = azimuths[j + 4] - azimuths[j]
100                if d2 < 0:
101                    d2 += 360.0
102                d = d2 / 2.0
103                a = azimuths[j] + d
104                azimuths[j + 1] = a
105                azimuths[j + 3] = a

```

```

106         rotation[j // 2] = d
107         rotation[j // 2 + 1] = d

109     rotation[10] = d
110     azimuths[21] = azimuths[20] + d

112     # Strongest / Last-Return
113     else:
114         for j in range(0, 22, 2):
115             d2 = azimuths[j + 2] - azimuths[j]
116             if d2 < 0:
117                 d2 += 360.0
118             d = d2 / 2.0
119             a = azimuths[j] + d
120             azimuths[j + 1] = a
121             rotation[j // 2] = d

123     # last rotation angle from angle before
124     rotation[11] = d
125     azimuths[23] = azimuths[22] + d

127     # >360 -> -360
128     for j in range(24):
129         if azimuths[j] > 360.0:
130             azimuths[j] -= 360.0

132     # print (azimuths)
133     # print (rotation)
134     return azimuths, rotation

136     def convert_data(self):
137         """ converts binary data to objects """
138
139         azimuth, rotation = self.get_azimuths()
140         dual_return = self.is_dual_return()

142         # timestamp from dataset
143         time = self.get_time()
144         times = [0.] * 12
145         t_2repeat = 2 * float(self.__conf.get("device", "tRepeat"))
146         if dual_return:
147             for i in range(0, 12, 2):
148                 times[i] = time
149                 times[i + 1] = time
150                 time += t_2repeat
151         else:
152             for i in range(12):
153                 times[i] = time
154                 time += t_2repeat

156         t_between_laser = float(self.__conf.get("device", "tInterBeams"))
157         t_recharge = float(self.__conf.get("device", "tRecharge"))
158         part_rotation = float(self.__conf.get("device", "ratioRotation"))

160         # data package has 12 blocks with 32 measurements
161         for i in range(12):
162             offset = self.__offset[i]
163             time = times[i]
164             for j in range(2):

```

```

165         azi_block = azimuth[i * 2 + j]
166         for k in range(16):
167             # get distance
168             dist = ord(self._dataset[4 + offset:5 + offset]) \
169                 + (ord(self._dataset[5 + offset:6 + offset]) << 8)
170             if dist > 0:
171                 dist /= 500.0
172
173             reflection = ord(self._dataset[6 + offset:7 + offset])
174
175             # interpolate azimuth
176             a = azi_block + rotation[i] * k * part_rotation
177             # print(a)
178
179             # create point
180             p = VdPoint(
181                 self._conf, round(
182                     time, 1), a, self._vertical_angle[k],
183                     dist, reflection)
184             self._data.append(p)
185
186             time += t_between_laser
187
188             # offset for next loop
189             offset += 3
190             time += t_recharge - t_between_laser
191
192     def get_data(self):
193         """
194             get all point data
195             :return: list of VdPoints
196             :rtype: list
197         """
198         return self._data

```

A.14 vdPoint.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-
3
4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.11.19
7  """
8
9  import math
10
11
12 class VdPoint(object):
13     """
14         Represents a point """
15
16     _dRho = math.pi / 180.0
17
18     def __init__(self, conf, time, azimuth, vertical, distance, reflection):
19         """
20             Constructor
21             :param conf: config file

```

```

22     :type conf: configparser.ConfigParser
23     :param time: recording time in microseconds
24     :type time: float
25     :param azimuth: Azimuth direction in degrees
26     :type azimuth: float
27     :param vertical: Vertical angle in degrees
28     :type vertical: float
29     :param distance: distance in metres
30     :type distance: float
31     :param reflection: reflection 0-255
32     :type reflection: int
33     """
34     self.__time = time
35     self.__azimuth = azimuth
36     self.__vertical = vertical
37     self.__reflection = reflection
38     self.__distance = distance
39     self.__conf = conf
40
41     @staticmethod
42     def parse_string(conf, line):
43         """
44             Parses string to VdPoint
45             :param conf: config file
46             :type conf: configparser.ConfigParser
47             :param line: Point as TXT
48             :type line: str
49             :return: Point
50             :rtype: VdPoint
51             :raise ValueError: malformed string
52         """
53         d = line.split()
54         if len(d) > 4:
55             time = float(d[0])
56             azimuth = float(d[1])
57             vertical = float(d[2])
58             distance = float(d[3])
59             reflection = int(d[4])
60             return VdPoint(conf, time, azimuth,
61                           vertical, distance, reflection)
62         else:
63             raise ValueError('Malformed string')
64
65     def __deg2rad(self, degree):
66         """
67             converts degree to radians
68             :param degree: degrees
69             :type degree: float
70             :return: radians
71             :rtype: float
72         """
73         return degree * self.__dRho
74
75     def get_xyz(self):
76         """
77             Gets local coordinates
78             :return: local coordinates x, y, z in metres
79             :rtype: float, float, float
80         """

```

```

81     beam_center = float(self.__conf.get("device", "beamCenter"))

83         # slope distance to beam center
84         d = self.distance - beam_center

86             # vertical angle in radians
87             v = self.vertical_radians

89             # azimuth in radians
90             a = self.azimuth_radians

92             # horizontal distance
93             s = d * math.cos(v) + beam_center

95                 x = s * math.sin(a)
96                 y = s * math.cos(a)
97                 z = d * math.sin(v)

99             return x, y, z

101     def __get_time(self):
102         """
103             Gets recording time
104             :return: recording time in microseconds
105             :rtype: float
106         """
107         return self.__time

109     def __get_azimuth(self):
110         """
111             Gets azimuth direction
112             :return: azimuth direction in degrees
113             :rtype: float
114         """
115         return self.__azimuth

117     def __get_azimuth_radians(self):
118         """
119             Gets azimuth in radians
120             :return: azimuth direction in radians
121             :rtype: float
122         """
123         return self.__deg2rad(self.azimuth)

125     def __get_vertical(self):
126         """
127             Gets vertical angle in degrees
128             :return: vertical angle in degrees
129             :rtype: float
130         """
131         return self.__vertical

133     def __get_vertical_radians(self):
134         """
135             Gets vertical angle in radians
136             :return: vertical angle in radians
137             :rtype: float
138         """
139         return self.__deg2rad(self.vertical)

```

```

141     def __get_reflection(self):
142         """
143             Gets reflection
144             :return: reflection between 0 and 255
145             :rtype: int
146         """
147         return self.__reflection
148
149     def __get_distance(self):
150         """
151             Gets distance
152             :return: distance in metres
153             :rtype: float
154         """
155         return self.__distance
156
157     # properties
158     time = property(__get_time)
159     azimuth = property(__get_azimuth)
160     azimuth_radians = property(__get_azimuth_radians)
161     vertical = property(__get_vertical)
162     vertical_radians = property(__get_vertical_radians)
163     reflection = property(__get_reflection)
164     distance = property(__get_distance)

```

A.15 config.ini

```

1 [network]
2 Config_IP = 192.168.1.111
3 UDP_IP = 0.0.0.0
4 UDP_PORT_DATA = 2368
5 UDP_PORT_GNSS = 8308
6
7 [serial]
8 # Serieller Port
9 #Raspberry
10 GNSSport = /dev/ttyS0
11 #Ubuntu
12 #GNSSport = /dev/ttyUSBO
13
14 [functions]
15 # Zeitgleiche Transformation zu txt aktivieren
16 activateTransformer = True
17
18 # maximale Prozessanzahl
19 maxTransformer = 1
20
21 # GNSS-Zeit verwenden
22 use_gnss_time = True
23
24 [file]
25 # Binaere Dateien nach deren Transformation loeschen
26 deleteBin = False
27
28 # Dateiformat nach Transformation (txt, xyz, obj, sql)
29
30 # Dateiformat nach Transformation (txt, xyz, obj, sql)

```

```

31  format = txt

33 #Takt zur Speicherung in Paketen (Buffer -> HDD)
34 takt = 1500

36 # Format der Zeit am Dateinamen
37 timeFormat = '%Y-%m-%dT%H:%M:%S'

39 # Dateipfad/-praefix der zu speichernden Datei
40 namePre = '_daten/'

42 # Name des Transformer: python oder Name der ausfuehrbaren Datei
43 transformer = vdTrans_arm32

46 [device]
47 # Zeit zwischen den Messungen der Einzelstrahlen
48 tInterBeams = 2.304

50 # Zeit zwischen zwei Aussendungen des gleichen Messlasers
51 tRepeat = 55.296

53 # Hoehenwinkel der 16 Messstrahlen
54 verticalAngle = [-15, 1, -13, 3, -11, 5, -9, 7, -7, 9, -5, 11, -3, 13, -1, 15]

56 # Anteil der Zeit zwischen Einzellasern an Wiederholungszeit,
57 # fuer Interpolation des Horizontalwinkels
58 ratioRotation = 0.04166666666666664
59 #tZwischenStrahl / tRepeat

61 # Zeit nach letztem Strahl bis zum naechsten
62 tRecharge = 20.736
63 #tRepeat - 15 * tZwischenStrahl

65 # Abstand des Strahlzentrums von der Drehachse
66 beamCenter = 0.04191

68 valuesPerDataset = 384
69 #12*32

71 # Bytes pro Messdatenblock
72 offsetBlock = 100
73 # 3 * 32 + 4

75 # Versatz vom Start fuer jeden Messblock
76 offset = [0, 100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1100]
77 #list(range(0,1206,offsetBlock))[0:12]

```

A.16 convBin.py

```

1 #!/usr/bin/env python
2 # -*- coding: utf-8 -*-

4 """
5 @author: Florian Timm
6 @version: 2017.12.12
7 """

```

```

9  import configparser
10 import os
11 from glob import glob
12 import subprocess
13 from vdDataset import VdDataset
14 from vdTxtFile import VdTxtFile
15 from vdXYZFile import VdXYZFile
16 from vdSQLite import VdSQLite
17 from vdObjFile import VdObjFile

19 # load config file
20 conf = configparser.ConfigParser()
21 conf.read("config.ini")

23 pfad = input("Pfad zu bin-Dateien (/test/ordner):")
24 new_filename = input("Neuer Dateiname:")
25 fformat = input("Dateiformat (xyz,txt,obj,sql):")

27 trans = conf.get("file", "transformer")

29 fs = glob(pfad + "/*.bin")

31 if len(fs) > 0:

33     for filename in fs:
34         folder = os.path.dirname(filename)
35         new_file = folder + "/" + new_filename

37         # python transformer
38         if trans == "python":
39             new_file = None
40             if fformat == "sql":
41                 new_file = VdSQLite(conf, new_file)
42             elif fformat == "txt":
43                 new_file = VdTxtFile(conf, new_file)
44             elif fformat == "obj":
45                 new_file = VdObjFile(conf, new_file)
46             elif fformat == "xyz":
47                 new_file = VdXYZFile(conf, new_file)

49         print(filename)

51         bin_file = open(filename, "rb")

53         # Calculate number of datasets
54         fileSize = os.path.getsize(bin_file.name)
55         print("FileSize: " + str(fileSize))
56         cntDatasets = fileSize // 1206
57         print("Datasets: " + str(cntDatasets))

59         for i in range(cntDatasets):
60             vdData = VdDataset(conf, bin_file.read(1206))
61             vdData.convert_data()
62             new_file.write_data(vdData.get_data())
63             bin_file.close()

65         # c++ transformer
66     else:
67         result = subprocess.run(

```

```

68             [ './' + trans ,
69              "bin" ,
70              filename ,
71              fformat ,
72              new_file] ,
73              stdout=subprocess.PIPE)
74         print(result.stdout.decode('utf-8'))

76     if trans == "python":
77         new_file.close()

```

A.17 convTxt.py

```

1  #!/usr/bin/env python
2  # -*- coding: utf-8 -*-

4  """
5  @author: Florian Timm
6  @version: 2017.12.11
7  """
8  import configparser
9  import os

11 from vdTxtFile import VdTxtFile
12 from vdXYZFile import VdXYZFile
13 from vdSQLite import VdSQLite
14 from vdObjFile import VdObjFile

16 filename = input("TXT-Datei:")
17 new_filename = input("Neuer Dateiname:")
18 fileformat = input("Dateiformat (xyz,txt,obj,sql):")

20 conf = configparser.ConfigParser()
21 conf.read("config.ini")

23 folder = os.path.dirname(filename)

25 new_file = None
26 if fileformat == "sql":
27     new_file = VdSQLite(conf, folder + "/" + new_filename)
28 elif fileformat == "txt":
29     new_file = VdTxtFile(conf, folder + "/" + new_filename)
30 elif fileformat == "obj":
31     new_file = VdObjFile(conf, folder + "/" + new_filename)
32 elif fileformat == "xyz":
33     new_file = VdXYZFile(conf, folder + "/" + new_filename)
34 new_file.read_from_txt_file(filename, True)

```

B C++-Quelltexte

B.1 main.cpp

```
1  /*!
2   * \brief      main method
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9 #include <iostream>
10 #include <stdio.h>
11 #include <list>
12 #include <iterator>
13 #include <string>
14 using namespace std;
15 #include "VdXYZ.h"
16 #include "VdPoint.h"
17 #include "VdDataset.h"
18 #include "VdFile.h"
19 #include "VdXYZFile.h"
20 #include "VdTxtFile.h"
21 #include "VdObjFile.h"
22 #include "VdSQLite.h"
23 extern "C" {
24 #include "iniparser/iniparser.h"
25 }
26
27 dictionary * ini = NULL;
28
29 void loadini() {
30     ini = iniparser_load("config.ini");
31 }
32
33 void transformBin2x(std::string binFile, VdFile* newFile) {
34     /**
35      * transforms bin files to several
36      * file formats
37      * @param binFile bin file
38      * @param newFile file object to write
39      */
40
41     ifstream file(binFile.c_str(), ios::binary | ios::in);
42
43     if (file.is_open()) {
44         file.seekg(0, ios::end);
45         int length = file.tellg();
```

```

46     file.seekg(0, ios::beg);

48     cout << "FileSize: " << length << endl;
49     int cntDatasets = (int) (length / 1206);
50     cout << "DataSets: " << cntDatasets << endl;

52     for (int i = 0; i < cntDatasets; i++) {

54         //while (!file.eof()) {
55         char dataset[1206];
56         file.read(dataset, 1206);
57         VdDataset vd = VdDataset(ini, dataset);
58         vd.convertData();

59         std::list<VdPoint> p = vd.getData();
60         newFile->addDataset(&p);
61     }
62 }
63 newFile->write();
64 }
65 file.close();
66 }

68 void start(string old_format, string filename_old, string new_format,
69             string filename_new) {
70 /**
71 * transforms files
72 * @param old_format format of input file (bin, txt)
73 * @param filename_old name of input file
74 * @param new_format format of output file (txt, xyz, obj, sql)
75 * @param filename_new name of output file
76 */
77 if (old_format == "bin") {
78     cout << "Input: bin" << endl;
79     cout << "Output: ";
80     if (new_format == "txt") {
81         cout << "txt" << endl;
82         VdTxtFile txt(filename_new);
83         transformBin2x(filename_old, &txt);
84     } else if (new_format == "xyz") {
85         cout << "xyz" << endl;
86         VdXYZFile xyz = VdXYZFile(filename_new);
87         transformBin2x(filename_old, &xyz);
88     } else if (new_format == "obj") {
89         cout << "obj" << endl;
90         VdObjFile obj = VdObjFile(filename_new);
91         transformBin2x(filename_old, &obj);
92     } else if (new_format == "sql") {
93         cout << "sql" << endl;
94         VdSQLite sql = VdSQLite(filename_new);
95         transformBin2x(filename_old, &sql);
96     } else {
97         cout << "unknown file format" << endl;
98     }
99
100 } else if (old_format == "txt") {
101     cout << "not implemented!" << endl;
102 } else {
103     cout << "unknown file format" << endl;
104 }

```

```

105  }

107 int main(int argc, char* argv[]) {
108     /**
109      * main method, starts program
110      * @param argc number of arguments
111      * @param argv arguments
112      * @return 0
113      */
114

115     loadini();

116
117     if (argc == 3) {
118         string filename_old = argv[1];
119         string filename_new = argv[2];
120         string old_end = filename_old.substr(filename_old.length() - 3);
121         string new_end = filename_new.substr(filename_new.length() - 3);
122         //transformBin2Obj(argv[1], argv[2]);
123         start(old_end, filename_old, new_end, filename_new);
124
125     } else if (argc == 5) {
126         start(argv[1], argv[2], argv[3], argv[4]);
127     } else {
128         cout << "No parameters!" << endl;
129         cout << "usage: veloTrans [bin|txt] old_file [txt|xyz|obj|sql] new_file"
130             << endl;
131     }
132     return (0);
133 }

```

B.2 VdFile.h

```

1  /*!
2   * \brief      class for writing data
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */

9 #ifndef VDFILE_H_
10 #define VDFILE_H_

12 #include <list>
13 #include <string>
14 #include "VdFile.h"
15 #include "VdPoint.h"

17 class VdFile {
18 public:
19     std::list<VdPoint>& getWritingQueue();
20     void clearWritingQueue();
21     std::string makeFilename(std::string file_format, std::string file_name =
22         std::string(""));
23     void addPoint(VdPoint point);
24     void addDataset(std::list<VdPoint>* dataset);
25     void writeData(std::list<VdPoint>* data);
26     virtual void write() = 0;

```

```

28 protected:
29     virtual void open(std::string filename = "") = 0;
30     virtual void close() = 0;
31     std::list<VdPoint> writingQueue;
32 };

34 #endif /* VDFILE_H_ */

```

B.3 VdFile.cpp

```

1  /*!
2   * \brief      class for writing data
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */
8 #include <string>
9 #include <iostream>
10 #include <list>
11 using namespace std;
12 #include "VdFile.h"

14 list<VdPoint*>& VdFile::getWritingQueue() {
15     /**
16      * Returns points in queue
17      * @return points in queue
18      */
19     return this->writingQueue;
20 }

22 void VdFile::clearWritingQueue() {
23     /** clears writing queue */
24     this->writingQueue.clear();
25 }

27 inline bool ends_with(string const & value, string const & ending) {
28     if (ending.size() > value.size())
29         return (false);
30     return (equal(ending.rbegin(), ending.rend(), value.rbegin()));
31 }

33 string VdFile::makeFilename(string file_format, string file_name) {
34     /**
35      * generates a new file_name from timestamp
36      * @param file_format file suffix
37      * @param file_name file name
38      * @return string with date and suffix
39      */
40     string file_ending = string(".") + file_format;
41     if (file_name.empty()) {
42         return (string("noname") + file_ending);
43     } else if (ends_with(file_name, file_ending)) {
44         return (file_name);
45     }
46     return (file_name + file_ending);
47 }

```

```

49 void VdFile::writeData(list<VdPoint>* dataset) {
50     /**
51      * adds data and writes it to file
52      * @param data ascii data to write
53      */
54     this->addDataset(dataset);
55     this->write();
56 }
57
58 void VdFile::addPoint(VdPoint point) {
59     /**
60      * Adds a point to write queue
61      * @param p point
62      */
63     this->writingQueue.push_back(point);
64 }
65
66 void VdFile::addDataset(list<VdPoint>* dataset) {
67     /**
68      * adds multiple points to write queue
69      * @param dataset multiple points
70      */
71     this->writingQueue.insert(this->writingQueue.begin(), dataset->begin(),
72                               dataset->end());
73 }

```

B.4 VdASCIIFile.h

```

1  /*!
2   * \brief      class for writing data to ascii file
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9 #ifndef VDASCIIFILE_H_
10 #define VDASCIIFILE_H_
11
12 #include "VdFile.h"
13 #include <fstream>
14
15 class VdASCIIFile: public VdFile {
16 public:
17     void write();
18 protected:
19     void openASCII(std::string filename, std::string file_format);
20     void write2file(std::string data);
21     void close();
22     virtual std::string format(VdPoint point) = 0;
23
24     FILE* file;
25 };
26
27 #endif /* VDASCIIFILE_H_ */

```

B.5 VdASCIIFile.cpp

```
1  /*!
2   * \brief      class for writing data to ascii file
3   *
4   * \author     Florian Timm
5   * \version    2017.11.29
6   * \copyright  MIT License
7   */
8
9  #include <string>
10 #include <stdio.h>
11 #include <vector>
12 #include <fstream>
13 #include <iostream>
14 using namespace std;
15 #include "VdPoint.h"
16 #include "VdASCIIFile.h"
17 #include "iniparser/iniparser.h"
18
19 void VdASCIIFile::openASCII(string filename, string file_format) {
20     /**
21      * opens ascii file for writing
22      * @param filename file name
23      */
24     filename = this->makeFilename(file_format, filename);
25     this->file = fopen(filename.c_str(), "at");
26 }
27
28 void VdASCIIFile::write2file(string data) {
29     /**
30      * writes ascii data to file
31      * @param data data to write
32      */
33     if (this->file != NULL) {
34         fputs(data.c_str(), this->file);
35     }
36 }
37
38 void VdASCIIFile::write() {
39     /** writes data to file */
40     string txt;
41     for (VdPoint p : this->writingQueue)
42         txt += this->format(p);
43     this->write2file(txt);
44     this->clearWritingQueue();
45 }
46
47 void VdASCIIFile::close() {
48     /** close file */
49     fclose(this->file);
50 }
```

B.6 VdObjFile.h

```
1  /*!
2   * \brief      represents a file for writing data
3   *
```

```

4   * \author Florian Timm
5   * \version 2017.11.30
6   * \copyright MIT License
7   */

9 #ifndef VDOBJFILE_H_
10 #define VDOBJFILE_H_

12 #include "VdASCIIFile.h"

14 class VdObjFile: public VdASCIIFile {
15 public:
16     VdObjFile(std::string filename = "");

18 protected:
19     void open(std::string filename = "");
20     string format(VdPoint point);
21 };

23 #endif /* VDOBJFILE_H_ */

```

B.7 VdObjFile.cpp

```

1  /*
2   * \brief represents a file for writing data
3   *
4   * \author Florian Timm
5   * \version 2017.11.30
6   * \copyright MIT License
7   */

9 #include <string>
10 #include <vector>
11 #include <fstream>
12 using namespace std;
13 #include "VdXYZ.h"
14 #include "VdObjFile.h"

16 VdObjFile::VdObjFile(string filename) {
17     // TODO Auto-generated constructor stub
18     this->open(filename);
19 }

21 void VdObjFile::open(std::string filename) {
22     /**
23      * opens a txt file for writing
24      * @param filename name and path to new file
25      */
26     this->openASCII(filename, string("obj"));
27 }

29 string VdObjFile::format(VdPoint point) {
30     /**
31      * Formats point for OBJ
32      * @param point VdPoint
33      * @return obj point string
34      */
35     VdXYZ xyz = point.getXYZ();

```

```

36     char result[50];
37     sprintf(result, "v %.3f %.3f %.3f\n", xyz.getX(), xyz.getY(), xyz.getZ());
38     return (string(result));
39 }

```

B.8 VdTxtFile.h

```

1  /*!
2   * \brief      class for writing raw data to txt file
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9 #ifndef VDTXTFILE_H_
10 #define VDTXTFILE_H_
11
12 #include <string>
13 #include "VdASCIIFile.h"
14 #include "VdPoint.h"
15 using namespace std;
16
17 class VdTxtFile: public VdASCIIFile {
18 public:
19     VdTxtFile(string filename = "");
20
21 protected:
22     void open(string filename = "");
23     string format(VdPoint);
24 };
25
26 #endif /* VDTXTFILE_H_ */

```

B.9 VdTxtFile.cpp

```

1  /*!
2   * \brief      class for writing raw data to txt file
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9 #include "VdTxtFile.h"
10 #include <string>
11 using namespace std;
12
13 VdTxtFile::VdTxtFile(string filename) {
14     /**
15      * constructor
16      * @param filename: name and path to new file
17      */
18     this->open(filename);
19 }
20
21 void VdTxtFile::open(std::string filename) {

```

```

22     /**
23      * opens a txt file for writing
24      * @param filename: name and path to new file
25      */
26     this->openASCII(filename, string("txt"));
27 }

29 string VdTxtFile::format(VdPoint point) {
30     /**
31      * Formats point for Txt
32      * @param point: VdPoint
33      * @return txt point string
34      */
35     VdXYZ xyz = point.getXYZ();
36     char result[40];
37     sprintf(result, "%012.1f\t%07.3f\t%03d\t%06.3f\t%03d\n",
38             point.getAzimuth(), point.getVertical(), point.getDistance(),
39             point.getReflection());
40     return (string(result));
41 }

```

B.10 VdXYZFile.h

```

1  /* !
2   * \brief      class for writing data to xyz file
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.30
6   * \copyright MIT License
7   */

9 #ifndef VDXYZFILE_H_
10 #define VDXYZFILE_H_

12 #include <string>
13 #include "VdASCIIFile.h"
14 using namespace std;

16 class VdXYZFile: public VdASCIIFile {
17 public:
18     VdXYZFile(string filename = "");

20 protected:
21     void open(string filename);
22     string format(VdPoint point);
23 };

25 #endif /* VDXYZFILE_H_ */

```

B.11 VdXYZFile.cpp

```

1  /* !
2   * \brief      class for writing data to xyz file
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.30
6   * \copyright MIT License

```

```

7     */

9 #include "VdXYZFile.h"
10 #include <string>
11 #include <iostream>
12 using namespace std;

14 VdXYZFile::VdXYZFile(string filename) {
15     /**
16      * konstruktor
17      * @param filename name for new file
18      */
19     this->open(filename);
20     this->writingQueue = list<VdPoint>();
21 }

23 void VdXYZFile::open(string filename = "") {
24     /**
25      * opens a txt file for writing
26      * @param filename name and path to new file
27      */
28     openASCII(filename, "xyz");
29 }

31 string VdXYZFile::format(VdPoint point) {
32     /**
33      * Formats point for OBJ
34      * @param point VdPoint
35      * @return obj point string
36      */
37     VdXYZ xyz = point.getXYZ();
38     // '{:.3f} {:.3f} {:.3f}\n'
39     char result[50];
40     sprintf(result, "%.3f %.3f %.3f\n", xyz.getX(), xyz.getY(), xyz.getZ());
41     //cout << result;
42     return (string(result));
43 }

```

B.12 VdSQLLite.h

```

1  /*!
2   * \brief      class for writing data to sqlite database
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */

9 #ifndef VDSQLITE_H_
10 #define VDSQLITE_H_

12 #include "VdFile.h"
13 #include <sqlite3.h>
14 #include <string>
15 using namespace std;

17 class VdSQLLite: public VdFile {
18 public:

```

```
19     VdSQLite(string filename = "");  
20     void write();  
21 protected:  
22     void open(std::string filename = "");  
23     void close();  
24 private:  
25     sqlite3 *db;  
26     sqlite3_stmt *stmt;  
27 };  
  
29 #endif /* VDSQLITE_H */
```

B.13 VdSQLite.cpp

```
1  /*!
2   * \brief      class for writing data to sqlite database
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.29
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9  #include "VdSQLite.h"
10 #include <stdio.h>
11 #include <iostream>
12 #include <sqlite3.h>
13 using namespace std;
14
15 VdSQLite::VdSQLite(string filename) {
16     /**
17      * constructor
18      * @param filename name of db file
19      */
20     this->open(filename);
21     sqlite3 *db;
22 }
23
24 void VdSQLite::open(string filename) {
25     /**
26      * opens a new db file
27      * @param filename name of db file
28      */
29     char *zErrMsg = 0;
30     filename = this->makeFilename(string("db"), filename);
31     sqlite3_open(filename.c_str(), &this->db);
32
33     string sql =
34         "CREATE TABLE IF NOT EXISTS raw_data (id INTEGER PRIMARY KEY AUTOINCREMENT,
35             time FLOAT, azimuth FLOAT, vertical FLOAT, distance FLOAT, reflection
36             INTEGER)";
37     sqlite3_exec(this->db, sql.c_str(), 0, 0, &zErrMsg);
38     sqlite3_prepare_v2(db,
39         "INSERT INTO raw_data (time, azimuth, vertical, distance, reflection) VALUES
40             (?, ?, ?, ?, ?)",
41         -1, &stmt, 0);
42 }
43
44 void VdSQLite::write() {
45     sqlite3_bind_double(stmt, 1, time);
46     sqlite3_bind_double(stmt, 2, azimuth);
47     sqlite3_bind_double(stmt, 3, vertical);
48     sqlite3_bind_double(stmt, 4, distance);
49     sqlite3_bind_double(stmt, 5, reflection);
50     sqlite3_step(stmt);
51 }
```

```

42     /** writes data to database */
43     char *zErrMsg = 0;
44     sqlite3_exec(this->db, "BEGIN TRANSACTION;", 0, 0, &zErrMsg);
45     for (VdPoint p : this->writingQueue) {
46         sqlite3_bind_double(stmt, 1, p.getTime());
47         sqlite3_bind_double(stmt, 2, p.getAzimuth());
48         sqlite3_bind_double(stmt, 3, p.getVertical());
49         sqlite3_bind_double(stmt, 4, p.getDistance());
50         sqlite3_bind_int(stmt, 5, p.getReflection());
51         sqlite3_step(stmt);
52         sqlite3_reset(stmt);
53     }
54     sqlite3_exec(this->db, "END TRANSACTION;", 0, 0, &zErrMsg);
55     this->clearWritingQueue();
56 }
57 void VdSQLite::close() {
58     /* close database */
59     sqlite3_close(db);
60 }
```

B.14 VdDataset.h

```

1  /*!
2  * \brief      represents a dataset
3  *
4  * \author    Florian Timm
5  * \version   2017.11.30
6  * \copyright MIT License
7  */

9 #ifndef VDDATASET_H_
10 #define VDDATASET_H_

12 #include "VdPoint.h"
13 #include <list>
14 #include "iniparser/iniparser.h"

16 class VdDataset {
17 public:
18     VdDataset(dictionary * conf, char * dataset);
19     void convertData();
20     const std::list<VdPoint>& getData() const;

22 private:
23     std::list<VdPoint> data;
24     double getAzimuth(int);
25     double getTime();
26     bool isDualReturn();
27     void getAzimuths(double[], double[]);

29     char * dataset;
30     dictionary * conf;
31     int verticalAngle[16] = { -15, 1, -13, 3, -11, 5, -9, 7, -7, 9, -5, 11, -3,
32                             13, -1, 15 };
33     double tRepeat;
34     int offsets[12] = { 0, 100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1000,
35                         1100 };
```

```

37  };
38 #endif /* VDDATASET_H_ */

```

B.15 VdDataset.cpp

```

1  /*!
2   * \brief      represents a dataset
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.30
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9  #include <iostream>
10 #include <fstream>
11 #include <list>
12 #include <iterator>
13 using namespace std;
14 #include "VdXYZ.h"
15 #include "VdPoint.h"
16 #include "VdDataset.h"
17 #include "iniparser/iniparser.h"
18
19 VdDataset::VdDataset(dictionary * conf, char * dataset) {
20     this->dataset = dataset;
21     this->conf = conf;
22     list<VdPoint> data;
23     tRepeat = iniparser_getdouble(conf, "device:trepeat", 55.296);
24 }
25
26 double VdDataset::getAzimuth(int block) {
27     /**
28      * gets azimuth of a data block
29      * @param block number of data block
30      * @return azimuth
31     */
32
33     int offset = this->offsets[block];
34     // change byte order
35     double azi = 0;
36     azi = (unsigned char) dataset[offset + 2];
37     azi += ((unsigned char) dataset[offset + 3]) << 8;
38     azi /= 100.0;
39     return azi;
40 }
41
42 double VdDataset::getTime() {
43     /**
44      * gets timestamp of dataset
45      * @return timestamp of dataset
46     */
47
48     double time = ((double) (unsigned char) dataset[1200])
49         + (((unsigned int) (unsigned char) dataset[1201]) << 8)
50         + (((unsigned int) (unsigned char) dataset[1202]) << 16)
51         + (((unsigned int) (unsigned char) dataset[1203]) << 24);
52     return time;
53 }

```

```

55  bool VdDataset::isDualReturn() {
56      /**
57      * checks whether dual return is activated
58      * @return dual return active?
59      */
60
61      int mode = (unsigned char) dataset[1204];
62      //cout << mode << endl;
63      if (mode == 57) {
64          //cout << "dr" << endl;
65          return true;
66      }
67      return false;
68  }
69
70  const std::list<VdPoint>& VdDataset::getData() const {
71      /**
72      * returns all point data
73      * @return point data
74      */
75      return data;
76  }
77
78  void VdDataset::getAzimuths(double azimuths[], double rotation[]) {
79      /**
80      * get all azimuths and rotation angles from dataset
81      * @return azimuths and rotation angles
82      */
83
84      // read existing azimuth values
85      for (int j = 0; j < 24; j += 2) {
86          double a = this->getAzimuth((int) j / 2);
87          azimuths[j] = a;
88      }
89
90      // rotation angle
91      double d = 0;
92      // DualReturn active?
93      if (this->isDualReturn()) {
94          for (int j = 0; j < 19; j += 4) {
95              double d2 = azimuths[j + 4] - azimuths[j];
96              if (d2 < 0) {
97                  d2 += 360.0;
98              }
99              d = d2 / 2.0;
100             double a = azimuths[j] + d;
101             azimuths[j + 1] = a;
102             azimuths[j + 3] = a;
103             rotation[(int) j / 2] = d;
104             rotation[(int) j / 2 + 1] = d;
105         }
106         rotation[10] = d;
107         azimuths[21] = azimuths[20] + d;
108     }
109     // Strongest / Last-Return
110     else {
111         for (int j = 0; j < 22; j += 2) {
112             double d2 = azimuths[j + 2] - azimuths[j];

```

```

113         if (d2 < 0) {
114             d2 += 360.0;
115         }
116         d = d2 / 2.0;
117         double a = azimuths[j] + d;
118         azimuths[j + 1] = a;
119         rotation[(int) j / 2] = d;
120     }
121 }
122 // last rotation angle from angle before
123 rotation[11] = d;
124 azimuths[23] = azimuths[22] + d;

126 // >360 -> -360
127 for (int j = 0; j < 24; j++) {
128     while (azimuths[j] > 360.0) {
129         azimuths[j] -= 360.0;
130     }
131 }
133 }

135 void VdDataset::convertData() {
136     /** converts binary data to objects */
137     double t_between_laser = iniparser_getdouble(conf, "device:tinterbeams",
138         2.304);
139     double t_recharge = iniparser_getdouble(conf, "device:trecharge", 20.736);
140     double part_rotation = iniparser_getdouble(conf, "device:ratiорotation",
141         0.0416666666666664);

143     // create empty lists
144     double azimuth[24];
145     double rotation[12];
146     this->getAzimuths(azimuth, rotation);

148     bool dual_return = this->isDualReturn();

150     // timestamp from dataset
151     double time = this->getTime();
152     double times[12] = { };
153     double t_2repeat = 2 * tRepeat;
154     if (dual_return) {
155         for (int i = 0; i < 12; i += 2) {
156             times[i] = time;
157             times[i + 1] = time;
158             time += t_2repeat;
159         }
160     } else {
161         for (int i = 0; i < 12; i++) {
162             times[i] = time;
163             time += t_2repeat;
164         }
165     }
166     double azi_block, a;

168     // data package has 12 blocks with 32 measurements
169     for (int i = 0; i < 12; i++) {
170         int offset = this->offsets[i];
171         time = times[i];

```

```

172     for (int j = 0; j < 2; j++) {
173         azi_block = azimuth[(int) i * 2 + j];
174         for (int k = 0; k < 16; k++) {
175             // get distance
176             double dist = ((unsigned char) this->dataset[4 + offset])
177                     + (((unsigned char) this->dataset[5 + offset]) << 8);
178             if (dist > 0.0) {
179                 dist /= 500.0;
180
181                 int reflection = (unsigned char) this->dataset[offset + 6];
182
183                 // interpolate azimuth
184                 a = azi_block + rotation[i] * k * part_rotation;
185
186                 // create point
187                 VdPoint p(time, a, verticalAngle[k], dist, reflection);
188
189                 data.push_back(p);
190             }
191             time += t_between_laser;
192
193             // offset for next loop
194             offset += 3;
195         }
196         time += t_recharge - t_between_laser;
197     }
198 }
199 }
```

B.16 VdPoint.h

```

1  /*!
2  * \brief      represents a point
3  *
4  * \author    Florian Timm
5  * \version   2017.11.30
6  * \copyright MIT License
7  */
8
9 #ifndef VDPOINT_H_
10 #define VDPOINT_H_
11 #include "VdXYZ.h"
12
13 class VdPoint {
14 public:
15     VdPoint();
16     VdPoint(double, double, int, double, int);
17     virtual ~VdPoint();
18     static double deg2rad(double degree);
19     VdXYZ getXYZ();
20     double getAzimuth();
21     void setAzimuth(double azimuth);
22     double getDistance();
23     void setDistance(double distance);
24     int getReflection();
25     void setReflection(int reflection);
26     double getTime();
27     void setTime(double time);
```

```

28     int getVertical();
29     void setVertical(int vertical);
30     static double dRho;
31
32 private:
33     double time_;
34     double azimuth_;
35     int vertical_;
36     double distance_;
37     int reflection_;
38 };
39
40 #endif /* VDPOINT_H_ */

```

B.17 VdPoint.cpp

```

1  /*!
2   * \brief      represents a point
3   *
4   * \author    Florian Timm
5   * \version   2017.11.30
6   * \copyright MIT License
7   */
8
9  #include <math.h>
10 #include <vector>
11 #include <iostream>
12 #include "VdXYZ.h"
13 #include "VdPoint.h"
14 #define PI 3.141592653589793238463
15
16 VdPoint::VdPoint() {
17     time_ = 0;
18     azimuth_ = 0;
19     vertical_ = 0;
20     distance_ = 0;
21     reflection_ = 0;
22 }
23
24 VdPoint::VdPoint(double time, double azimuth, int verticalAngle,
25                   double distance, int reflection) {
26     /**
27      * Constructor
28      * @param time recording time in microseconds
29      * @param azimuth Azimuth direction in degrees
30      * @param vertical Vertical angle in degrees
31      * @param distance distance in metres
32      * @param reflection reflection 0-255
33      */
34     time_ = time;
35     azimuth_ = azimuth;
36     vertical_ = verticalAngle;
37     distance_ = distance;
38     reflection_ = reflection;
39 }
40
41 double VdPoint::dRho = PI / 180.0;

```

```

43  VdPoint::~VdPoint() {
44      /** destructor stub */
45  }

47  double VdPoint::deg2rad(double degree) {
48      /**
49       * converts degree to radians
50       * @param degree degrees
51       * @return radians
52       */
53      return degree * dRho;
54  }

56  VdXYZ VdPoint::getXYZ() {
57      /**
58       * Gets local coordinates
59       * @return local coordinates x, y, z in metres
60       */
61      double beam_center = 0.04191;

63      // slope distance to beam center
64      double d = distance_ - beam_center;

66      // vertical angle in radians
67      double v = deg2rad(vertical_);

69      // azimuth in radians
70      double a = deg2rad(azimuth_);

72      // horizontal distance
73      double s = d * cos(v) + beam_center;

75      double x = s * sin(a);
76      double y = s * cos(a);
77      double z = d * sin(v);

79      return VdXYZ(x, y, z);
80  }

82  double VdPoint::getAzimuth() {
83      /**
84       * returns azimuth
85       * @return azimuth in degrees
86       */
87      return (azimuth_);
88  }

90  double VdPoint::getDistance() {
91      /**
92       * returns the distance
93       * @return distance
94       */
95      return (distance_);
96  }

98  int VdPoint::getReflection() {
99      /**
100       * returns the reflection
101       * @return reflection between 0 - 255

```

```

102     */
103     return (reflection_);
104 }

106 double VdPoint::getTime() {
107     /**
108      * returns time
109      * @return time in microseconds
110      */
111     return (time_);
112 }

114 int VdPoint::getVertical() {
115     /**
116      * returns the vertical angle
117      * @return vertical angle in degrees
118      */
119     return (vertical_);
120 }

```

B.18 VdXYZ.h

```

1  /*!
2  * \brief      represents a coordinate
3  *
4  * \author    Florian Timm
5  * \version   2017.11.30
6  * \copyright MIT License
7 */

9 #ifndef VDXYZ_H_
10 #define VDXYZ_H_

12 class VdXYZ {
13 public:
14     VdXYZ();
15     VdXYZ(double x, double y, double z);
16     virtual ~VdXYZ();
17     double getX();
18     void setX(double x);
19     double getY();
20     void setY(double y);
21     double getZ();
22     void setZ(double z);

24 private:
25     double x_;
26     double y_;
27     double z_;
28 };

30 #endif /* VDXYZ_H_ */

```

B.19 VdXYZ.cpp

```

1  /*!
2  * \brief      represents a coordinate

```

```

3   *
4   * \author Florian Timm
5   * \version 2017.11.30
6   * \copyright MIT License
7   */

9 #include "VdXYZ.h"

11 VdXYZ::VdXYZ() {
12     /** constructor */
13     this->x_ = -999;
14     this->y_ = -999;
15     this->z_ = -999;
16 }

18 VdXYZ::VdXYZ(double x, double y, double z) {
19     /**
20      * constructor
21      * @param x x coordinate
22      * @param y y coordinate
23      * @param z z coordinate
24      */
25     this->x_ = x;
26     this->y_ = y;
27     this->z_ = z;
28 }

30 VdXYZ::~VdXYZ() {
31     /** destructor stub */
32 }

34 double VdXYZ::getX() {
35     /**
36      * returns x coordinate
37      * @return x coordinate
38      */
39     return (x_);
40 }

42 void VdXYZ::setX(double x) {
43     /**
44      * sets x coordinate
45      * @param x x coordinate
46      */
47     this->x_ = x;
48 }

50 double VdXYZ::getY() {
51     /**
52      * returns y coordinate
53      * @return y coordinate
54      */
55     return (y_);
56 }

58 void VdXYZ::setY(double y) {
59     /**
60      * sets y coordinate
61      * @param y y coordinate

```

```
62      */
63      this->y_ = y;
64  }

66  double VdXYZ::getZ() {
67  /**
68   * returns z coordinate
69   * @return z coordinate
70   */
71  return (z_);
72 }

74  void VdXYZ::setZ(double z) {
75  /**
76   * sets z coordinate
77   * @param z z coordinate
78   */
79  this->z_ = z;
80 }
```

C Arduino-Quelltext

C.1 ppsVergleich.ino

```
1 #include <LiquidCrystal.h>
2 LiquidCrystal lcd(8, 9, 4, 5, 6, 7);

4 const int kanal1 = 31;
5 const int kanal2 = 33;

7 int state = LOW;
8 int laststate = LOW;
9 unsigned long time1 = 0, time2 = 0;

11 void setup() {
12     // Display 2 Zeilen a 16 Zeichen
13     lcd.begin(16, 2);
14     // Schreibposition setzen
15     lcd.setCursor(0, 0);
16     // Schreibt Text
17     lcd.print("Zeitdifferenz:");
18     lcd.setCursor(0, 1);

20     pinMode(kanal1, INPUT);
21     pinMode(kanal2, INPUT);

23     Serial.begin(9600);
24 }

26 void loop() {
27     state = digitalRead(kanal1);
28     time1 = micros();
29     // erste Flanke
30     if (laststate == LOW && state == HIGH) {
31         laststate = LOW;
32         state = LOW;
33         // solange, bis 2. Flanke
34         do {
35             laststate = state;
36             state = digitalRead(kanal2);
37             time2 = micros();
38         } while (!(laststate == LOW && state == HIGH));

40         // Zeitdiff berechnen und ausgeben
41         unsigned long diff = time2 - time1;
42         String wert = String(diff);
43         int pos = 16 - wert.length();
44         if (pos <= 0) {
45             pos = 0;
```

```
46     wert = "zu lang";
47 }
48 lcd.setCursor(pos, 1);
49 Serial.println(diff);
50 lcd.print(diff);
51 laststate = LOW;
52 state = LOW;
53 delay(500);
54 lcd.clear();
55 lcd.setCursor(0, 0);
56 // Schreibt Text
57 lcd.print("Zeitdifferenz:");
58 lcd.setCursor(0, 1);
59 }
60 laststate = state;
61 }
```

D Beispieldateien

D.1 Rohdaten vom Scanner

Netzwerk-Header

Flag (FF EE) Horizontalrichtung

Strecke Reflektionsgrade

Timestamp Return-Modus

```
0000      ff ff ff ff ff ff 60 76 88 00 00 00 00 08 00 45 00
0010      04 d2 00 00 40 00 ff 11 b4 aa c0 a8 01 c8 ff ff
0020      ff ff 09 40 09 40 04 be 00 00 ff ee 02 4d 00 00
0030      0f 00 00 0a 00 00 16 f0 01 04 00 00 0d 00 00 0a
0040      00 00 0d 00 00 06 00 00 0b 00 00 08 00 00 10 00
0050      00 05 92 01 05 00 00 04 00 00 0f 00 00 07 00 00
0060      0f 00 00 0a 00 00 16 e6 01 08 00 00 0d 00 00 0a
0070      00 00 0d 00 00 06 00 00 0b 00 00 08 00 00 10 00
0080      00 05 7e 01 05 00 00 04 00 00 0f 00 00 07 ff ee
0090      02 4d 00 00 0f 00 00 0a 00 00 16 f0 01 04 00 00
...
04d0      05 00 00 04 00 00 0f 00 00 07 8c 25 44 63 39 22
```

D.2 Dateiformat für Datenspeicherung als Text

```
1 210862488 36.18 -15 2.234 46
2 210862490.304 36.188 1 2.18 46
3 210862492.60799998 36.197 -13 2.214 41
4 210862494.91199997 36.205 -3 2.16 42
5 210862497.21599996 36.213 -11 2.204 50
6 210862499.51999995 36.222 5 2.164 55
7 210862501.82399994 36.23 -9 2.184 47
8 210862504.12799993 36.238 7 2.17 42
9 210862506.43199992 36.247 -7 2.192 43
10 210862508.7359999 36.255 9 2.21 40
11 210862511.0399999 36.263 -5 2.186 41
12 210862513.3439999 36.272 11 2.206 46
13 210862515.64799988 36.28 -3 2.182 47
```

```

14 210862517.95199987 36.288 13 2.192 42
15 210862520.25599986 36.297 -1 2.16 43
16 210862522.55999985 36.305 15 2.214 47
17 210862545.59999985 36.38 -15 2.224 45
18 210862547.90399984 36.388 1 2.168 48
19 210862550.20799983 36.397 -13 2.192 39
20 210862552.51199982 36.405 -3 2.152 44

```

D.3 Dateiformat für Datenspeicherung als OBJ

```

1 v 1.2746902491848617 1.7429195788236858 -0.5673546405787847
2 v 1.2869596160904488 1.7591802795096634 0.037314815679491506
3 v 1.274630423722104 1.741752967944279 -0.48861393562976563
4 v 1.274145749563782 1.7405806715041912 -0.1108522655586169
5 v 1.2786300911436552 1.7461950253652434 -0.41254622081367376
6 v 1.2739693304356217 1.7392567142322626 0.1849523301273779
7 v 1.2752183957072614 1.7404521494414935 -0.33509670321802815
8 v 1.2733984465128143 1.7374593339109177 0.25934893100706025
9 v 1.2865822747749043 1.7548695003015347 -0.26203005656197353
10 v 1.291164267762529 1.7606036538453675 0.33916399930907415
11 v 1.2881769097946472 1.756015963302377 -0.1868697564678264
12 v 1.2815890463056323 1.7464602478174986 0.4129278388044268
13 v 1.2894233312788135 1.7566219901831923 -0.11200365659596165
14 v 1.264708293723956 1.7224476905470605 0.4836650124342007
15 v 1.2784663490171557 1.7406120436549135 -0.036965767550745834
16 v 1.2670514982720475 1.7245661497369091 0.5621782596767342
17 v 1.2750371359697306 1.730682783609054 -0.5647664501277595
18 v 1.2859745413187607 1.7450184890932041 0.0371053868022441
19 v 1.267982802947427 1.7200385827982603 -0.4836650124342007
20 v 1.2754723412692703 1.729692556621396 -0.11043357790867334

```

Erklärung

Hiermit versichere ich, dass ich die beiliegende Bachelor-Thesis ohne fremde Hilfe selbstständig verfasst und nur die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe.

Wörtlich oder dem Sinn nach aus anderen Werken entnommene Stellen sind unter Angabe der Quellen kenntlich gemacht.

Hamburg, den 12. Dez. 2017

Ort, Datum

Florian Timm