

Dokumentation der Projektarbeit - Carrera Bahn

Florian Weber - 44907

9. August 2018

Inhaltsverzeichnis

1 Vorwort	3
1.1 Zustand der Carrera Bahn vor der Projektarbeit	4
1.2 Probleme der vorhandenen Carrera Bahn und Zielsetzung zur Projektarbeit	5
2 Funktion - Hardware	6
2.1 Sensoren	7
2.2 Human Human Maschine Interface	7
2.3 Arduino	8
2.4 RaspberryPi	8
2.5 Tiefsetzsteller	9
3 Software	10
3.1 RaspberryPi	10
3.2 Arduino	10
3.2.1 Interrupts	10
3.2.1.1 Timer	11
3.2.1.2 Pin Change Interrupt	11
3.2.1.3 Analog Digital Converter Interrupt	13
3.2.2 Regler	13
3.2.3 Analog Digital Wandler	15
3.2.4 PWM Generierung Tiefsetzsteller	15
4 Bedienungsanleitung	18
4.1 Einschalten	18
4.2 Betrieb	18
4.2.1 Manuelles Fahren	19
4.2.2 Automatisiertes Fahren	19
4.2.2.1 Auto-Wait	19
4.2.2.2 Auto-Run	19
4.3 Ausschalten	19
5 Zusammenfassung	20
6 Quellenverzeichnis	21
7 Anhang	22

Abbildungsverzeichnis

1.1	Überblick über die Carrera Bahn mit den Photovoltaik Modulen, der Steuerung mit dem Human Interface Device (HMI) sowie der Bahn mit den markierten Sensorpositionen	4
2.1	Signalflussbild der Steuerung. Arduino liest Signale von Sensoren, sowie Tastern parallel aus und misst die Ausgangsspannung der Tiefsetzsteller (TSS) und Handregler. Auf Grundlage dieser Daten, generiert der Arduino die PWM Signale für die TSS und leitet die Sensordaten per Universal Asynchronous Receiver Transmitter (UART), an den RaspberryPi, zur Rundenzzeitmessung weiter.	7
2.2	HMI mit Arduino, RaspberryPi und TSS	8
3.1	Interruptgesteuerter Programmablauf [scout1]	11
3.2	Kaskadenreglung Bahngeschwindigkeit	14
3.3	Zustandsautomat MUX des ADC. Die Zustände(S0 bis S1) beschreiben, welcher ADC Pin des Mikrocontrollers gerade durch den MUX mit dem ADC verbunden ist. Die Transitionsbedingung (links) beschreibt das Ereignis, mit dem man von einem Zustand in den Nächsten wechselt. Ein Punkt markiert den Schritt in den Initialzustand (S0) des Automats und ein Pfeil einen Sprung zu einem darunter definierten Zustand.	16
3.4	Zustandsautomat des Timers zur PWM Generierung sowie resultierendes Ausgangssignal bei konstantem DutyCycle	17
4.1	Zustandsautomat Betriebsmodi	18

Kapitel 1

Vorwort

Die Carrera Bahn ist in Abbildung 1.1 dargestellt. Sie ermöglicht es, zwei Autos gegeneinander antreten zu lassen. Dabei kann bei jedem Auto gewählt werden, ob es automatisch fährt oder durch einen Nutzer manuell gesteuert wird. Die Energieversorgung der jeweiligen Bahn kann unabhängig davon gewählt werden. Es ist dadurch zum Beispiel möglich, als Studierender ein Auto mit Netzstrom manuell, gegen ein automatisch fahrendes Auto, welches mit Solarstrom betrieben wird, zu steuern. Dies soll die Chancengleichheit der zwei Energieversorgungen demonstrieren.

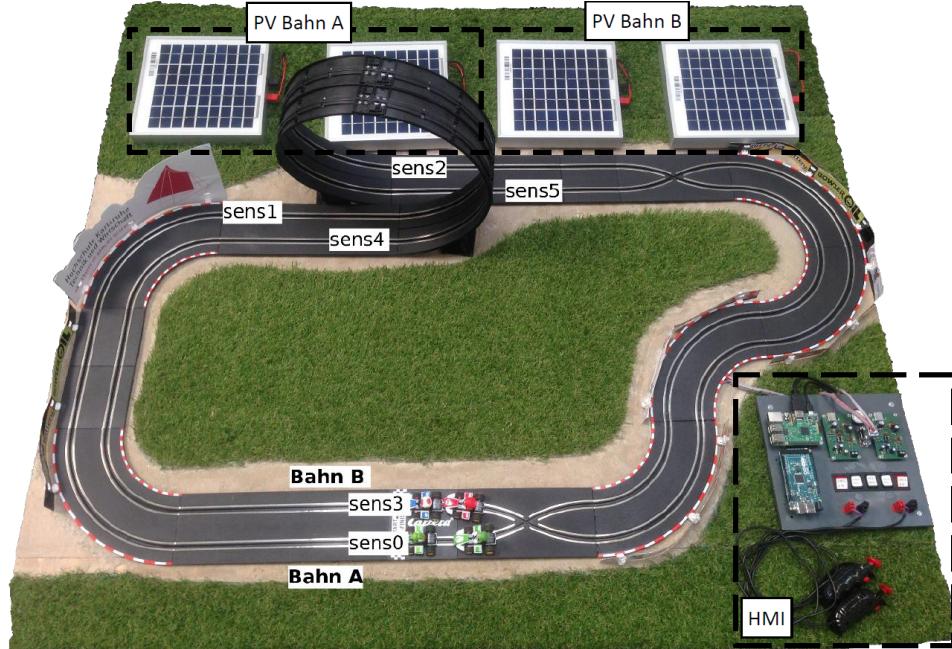


Abbildung 1.1: Überblick über die Carrera Bahn mit den Photovoltaik Modulen, der Steuerung mit dem Human Interface Device (HMI) sowie der Bahn mit den markierten Sensorpositionen

1.1 Zustand der Carrera Bahn vor der Projektarbeit

Zu Beginn des Projekts ist die Carrera Bahn auf dem Stand, dass die Fahrzeuge schon konventionell sowie automatisiert betrieben werden können. Außerdem ist die Rundenzeitmessung und deren Visualisierung bereits realisiert. Bei der Energieversorgung kann zwischen Solarstrom und Netzversorgung gewählt werden. Die Solarstromversorgung wird pro Bahn durch 2 Solarpanels und einem Tiefsetzsteller mit konstantem Dutycycle hergestellt, die Netzstromversorgung mit einem 15V Schaltnetzteil.

Die manuelle Steuerung der Fahrzeuge durch den Nutzer ist realisiert, indem die klassischen Carrera Handregler, als variablen Vorwiderstand zu den Fahrzeugen eingesetzt werden. Im automatisierten Modus ist es möglich, mit je einem 5W Potentiometer die Geschwindigkeit des langsamen Streckenabschnittes einzustellen. In dem schnellen Steckenabschnitt (dem Looping) überbrückt ein Relais diesen Potentiometer und es liegt die volle Betriebsspannung, der jeweiligen Energieversorgung am Auto an.

1.2 Probleme der vorhandenen Carrera Bahn und Zielsetzung zur Projektarbeit

Der zuvor erwähnte Aufbau der vorhandenen Anlage vor der Projektarbeit weist einige Probleme auf:

- 1. Solarstromversorgung und Netzversorgung sind nicht chancengleich ausgeführt. (Die Netzversorgung stellt eine stabilisierte Spannungsquelle dar, die Solarstromversorgung eine unstabilisierte Quelle.)
- 2. Temperaturdrift des Widerstands des Potentiometers um den Arbeitspunkt im automatisierten Modus.
- 3. Framerate der Visualisierung ist zu gering, sodass diese immer die selbe Zahlensequenz nach dem Komma anzeigt.
- 4. Manchmal wird durch einen Aliasingeffekt das Überfahren eines Sensors in der Bahn nicht erkannt und die Geschwindigkeit wird nicht umgeschalten. (Echtzeitfähigkeit des Betriebssystems Raspian ist nicht gegeben)

Die oben genannten Probleme sind durch ein neues Steuer-/Regelkonzept, sowie ein Mikrocontroller mit echtzeitfähiger Software gelöst.

Kapitel 2

Funktion - Hardware

Im Folgenden wird der grundlegende Aufbau der Carrera Bahn nach Abschluss der Projektarbeit erklärt.

Diese Beschreibung ist immer nur für Bahn-A, da die Bahn-B analog dazu funktioniert. Dazu wird immer wieder auf die Abbildung 2.1, sowie auf die Abbildung 1.1 Bezug genommen.

Die Sensoren in den Schienen teilen die Bahn in 3 Streckenabschnitte auf:

- 1. Startlinie → Vor dem Looping
- 2. Vor dem Looping → Nach dem Looping
- 3. Nach dem Looping → Startlinie

Auf Abschnitt 1 und Abschnitt 3 wird im automatisierten Modus die mittlere Geschwindigkeit des Autos geregelt. Im Looping (Streckenabschnitt 2) wird die Spannung auf einen konstanten Wert geregelt. Die Grenze dafür ist durch die Position der Sensoren festgelegt und somit nicht variabel. In Abbildung 2.1 ist eine Übersicht über den Signalfuss der Carrera Bahn dargestellt. Auf der Bahn stellt der Arduino das zentrale Element dar. Dieser liest die Sensoren in den Schienen, sowie die Taster des Human Machine Interfaces (HMI) parallel ein und gibt die Signale der LEDs, welche den aktuellen Zustand des jeweils aktiven Modus signalisieren, parallel aus. Die analogen Größen (Ausgangsspannung Tiefsetzsteller (TSS), Spannung über Strommessshunt TSS, Ausgangsspannung Spannungsteiler Handregler) sind an den Analog-Digital-Wandler (ADC) des Arduinos angeschlossen. Der Arduino generiert außerdem die zwei PWM-Signale, die von den Tiefsetzstellern benötigt werden, über einen 8-bit Hardwaretimer. Dies ist genauer in Abschnitt 3.2.4 beschrieben. Um eine Visualisierung zu realisieren ist ein RaspberryPi per Universal Asynchronous Receiver Transmitter (UART) seriell angebunden. Wie die anderen Kommunikationsverbindungen, ist auch diese Verbindung nur unidirektional ausgeführt. Die genaue Implementierung der Schnittstellen ist in den jeweiligen Kapiteln genauer beschrieben.

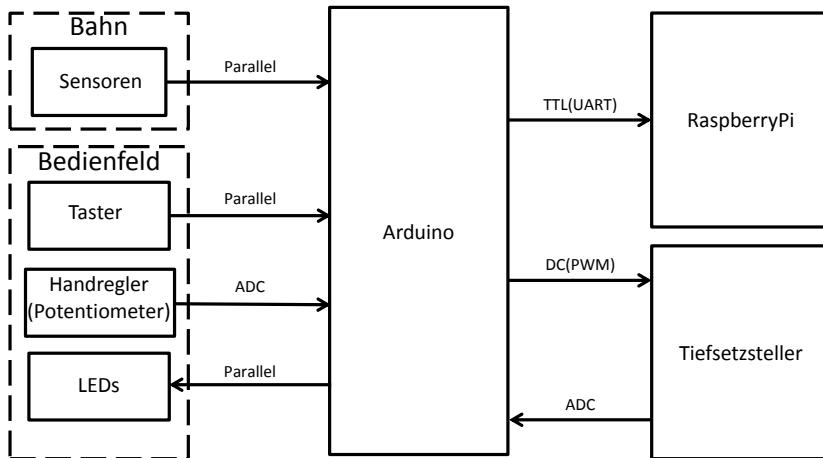


Abbildung 2.1: Signalflussbild der Steuerung. Arduino liest Signale von Sensoren, sowie Tastern parallel aus und misst die Ausgangsspannung der Tiefsetzsteller (TSS) und Handregler. Auf Grundlage dieser Daten, generiert der Arduino die PWM Signale für die TSS und leitet die Sensordaten per Universal Asynchronous Receiver Transmitter (UART), an den RaspberryPi, zur Rundenzeitmessung weiter.

2.1 Sensoren

Wie in Abbildung 1.1 zu sehen ist, gibt es pro Bahn 3 Sensoren. Diese sind als Gabellichtschranken ausgeführt. Sensor 0 befindet sich am Start von Bahn A, Sensor 1 vor dem Looping und Sensor 2 nach dem Looping.

Sensor 0 wird ausschließlich zur Zeitmessung genutzt. Sensor 1 wird genutzt um ein Signal zu generieren, so dass die Steuerung das Auto im Automatik-Modus für den Looping beschleunigen kann. Das Signal von Sensor 2 wird schließlich genutzt um nach dem Looping wieder die langsame Geschwindigkeit zu triggern. Sensor 3 bis 5 stellen die selben Signale, analog zu Bahn A, von Bahn B bereit. Im manuellen Modus dienen die Sensoren nur zur Zeitmessung für die Visualisierung.

Da die Flanke eines Sensors nur sehr kurz ist, lässt sich diese nicht per Polling ohne Aliasing Effekte digitalisieren. Stattdessen werden die Signale der Bahnsensoren durch Hardware Pin Change Interrupts (PCINT) des Arduino digitalisiert. Die Funktionsweise dieser PCINTs ist genauer im Abschnitt 3.2.1.2 erklärt

2.2 Human Human Maschine Interface

Wie in Abbildung 2.2 dargestellt, besteht das Human Maschine Interface (HMI) aus 3 Wechseltaster mit Mittelstellung sowie einem Wechselschalter mit Mittelstellung.

Der Wechselschalter ist zum Auswählen der Energieversorgung der jeweiligen Bahn. Hierbei stehen die 2 Versorgungsmöglichkeiten Solar oder Netz zur Aus-

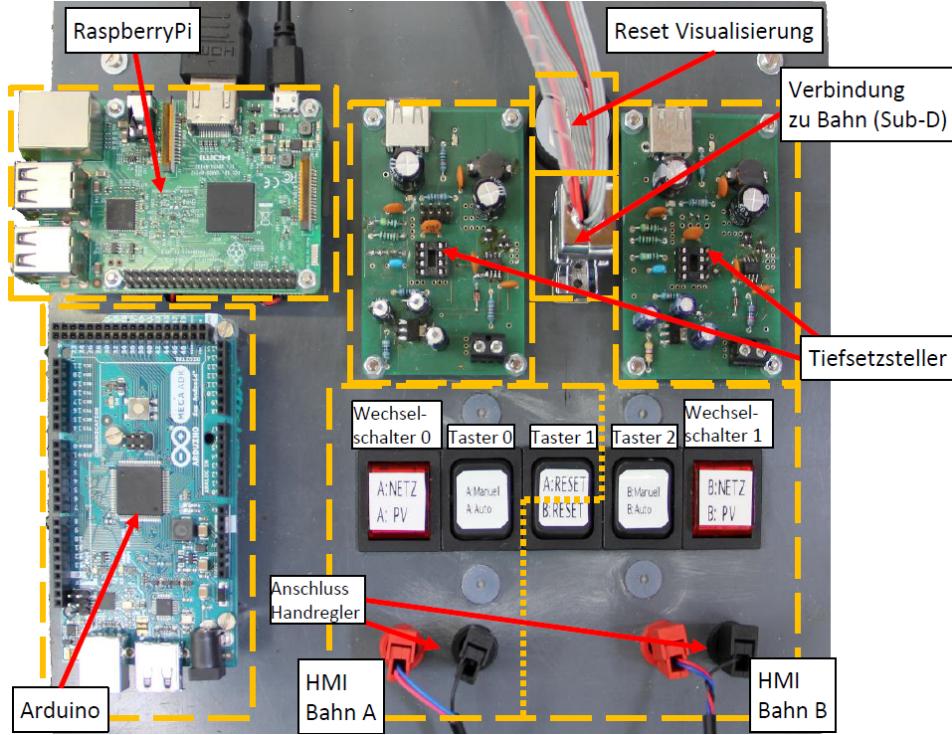


Abbildung 2.2: HMI mit Arduino, RaspberryPi und TSS

wahl. Ist dieser Wechselschalter in Mittelstellung, wird die Bahn nicht versorgt und das Auto steht unabhängig des gewählten Modus. Über Taster 0 beziehungsweise Taster 1 lässt sich der Modus der Bahn auswählen. Taster 0 steht für den manuellen Modus Von Bahn A, Taster 1 für den automatisierten. Der aktuell ausgewählte Modus wird durch die LEDs über bzw unter den Tastern signalisiert. Mit Taster 2 lässt sich der Regler der Bahngeschwindigkeit, genauer Sollspannung außerhalb des Loopings, auf seinen Startwert zurücksetzen. Global existiert noch ein weiterer Taster um die Visualisierung (Rundenzeitmessung) zurückzusetzen.

2.3 Arduino

Beim Arduino handelt es sich um einen Arduino Mega 2560 ADK.

Dieser ist mit einem ATmega2560 der Firma Microchip bestückt.

Dies sind zum Beispiel die Abblockkondensatoren an der Versorgungsspannung, aber auch einen USB-Seriell Wandler, der genutzt wird, um sich Daten parallel zum Prozess an ein Terminal auszugeben. Letzteres lässt sich sehr gut für das Debugging nutzen.

2.4 RaspberryPi

Die Visualisierung ist durch ein RaspberryPi Model 3 B+ realisiert. Dieser empfängt per UART die codierten Signale der Sensoren, sowie des Tasters „Re-

set Visualisierung "(siehe Abbildung 2.2). Die Visualisierung ist zu Beginn der Projektarbeit bereits vorhanden und in Form eines Python Skripts implementiert.

2.5 Tiefsetzsteller

Die Tiefsetzsteller fungieren als Stellglieder der Spannungsregelungen der Schienen (innerer Regelkreis der Kaskadenregelung). Dabei sind die Bahnen jeweils direkt an die Ausgänge der beiden TSS angeschlossen. Der Arduino generiert die zwei PWM Signal für die TSS. Die Ausgangsspannung der TSS wird vom Arduino gemessen und durch die PWM Signale auf ihre aktuellen Sollwerte geregelt. Die Ausgangsspannung eines TSS ist lediglich durch die Leerlaufspannung eines PV-Strangs nach oben hin begrenzt. Da diese größer sein kann wie die Referenzspannung des ADC (interne Referenzspannung von 2.56V), wird sie über einen Spannungsteiler angepasst und kann damit auf einen Kanal des Analog-Digital-Wandlers des Mikrocontrollers geführt werden. Des Weiteren ist über ein Shunt eine Strommessung realisiert. Der Wert liegt zwar im Arduino digital vor, wird allerdings nicht weiter verarbeitet und ist lediglich für weiterführende Projekte gedacht.

Kapitel 3

Software

3.1 RaspberryPi

Bei der Software, die auf dem RaspberryPi ausgeführt wird, handelt es sich um ein Python Skript. Das Script bekommt die Signale der Sensoren, sowie des Tasters „Reset Visualisierung“, über die serielle Schnittstelle „ttyAMA0“, gesendet und führt eine Rundenzeitmessung je Bahn durch. Diese Zeitmessung wird auf dem Bildschirm angezeigt. Zum Rendern der schriften sowie dem Hintergrundbild, ist die Open Source Bibliothek „PyGame“ in Verwendung. Das Bild ist separiert in einen Hintergrund und einem Block der den dynamischen Inhalt der Rundenzeitmessung enthält. Um die Framerate entgegen der Version aus einer vorherigen Arbeit zu steigern, wird lediglich der dynamische Inhalt framweise neu gerendert.

3.2 Arduino

Die Software des Arduinos ist nicht in der Arduino Entwicklungsumgebung geschrieben, da dies einen direkten Zugriff auf die Hardware erschwert und der Programmablauf bereits vorgegeben wäre. Stattdessen ist die Software in der integrierten Entwicklungsumgebung (IDE) „Atmelstudio 7.0“ entwickelt. Der Bootloader des Arduino wurde dazu entfernt. Dies ermöglicht nun einen direkten Zugriff auf die Prozessorregister und damit Konfiguration der einzelnen Komponenten des Mikrocontrollers, auf dem Arduino. Dies ist notwendig, um das Timing des Controllers exakt zu steuern und ist effizienter als für alle Hardwarekomponenten eine Bibliothek zu nutzen, wie es die Arduino Entwicklungsumgebung vorsehen würde.

3.2.1 Interrupts

Der Programmablauf ist interruptgesteuert und folgt damit dem Modell in Abbildung 3.1. Dies hat den Vorteil, dass das Timing nicht mehr von der Länge der MainLoop abhängt und Vorgänge wie zum Beispiel der Regelalgorithmus immer mit der selben Frequenz ausgeführt werden. In der Mainloop des Programms werden zeitunkritische Aufgaben erledigt, wie die LEDs der HMI zu

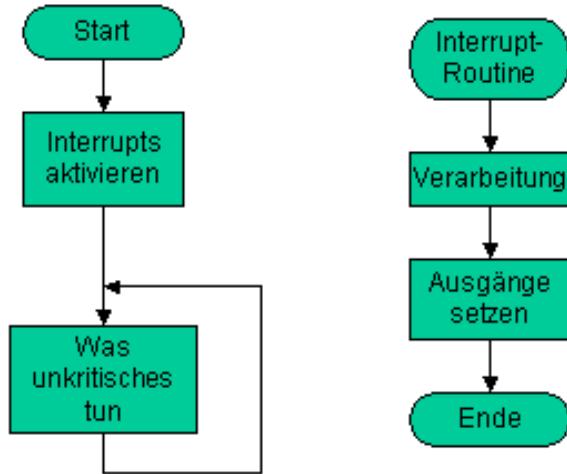


Abbildung 3.1: Interruptgesteuerter Programmablauf [scout1]

aktualisieren. Interruptquellen des Programms sind:

- Timer (Abschnitt 3.2.1.1)
 1. Timer1, Compareregister B match
 2. Timer3, Compareregister A match
 3. Timer4, Compareregister A match
- Pin Change Interrupts (Abschnitt 3.2.1.2)
 4. PCINT0_vect
 5. PCINT1_vect
 6. PCINT2_vect
- Analog Digital Converter
 7. ADC_vect (Abschnitt 3.2.1.3)

3.2.1.1 Timer

Für die Funktion der Steuerung werden viele Timer benötigt.

Da im Mikrocontroller allerdings nur begrenzt Hardwaredtimer zur Verfügung stehen, ist deren Funktionalität in einem Softwaredtimer nachgebildet. Dieser bezieht seinen Takt von dem Hardwaredtimer „Timer4“. Die Verwendung der Hard- sowie Softwaredtimer kann der Tabelle 3.1 entnommen werden.

3.2.1.2 Pin Change Interrupt

Wenn ein Auto auf, beispielsweise Sensor 0 (Bahn A, am Start), fährt, wird der Pegel kurze Zeit *Low* und nach Verlassen des Sensors wieder *High*.

Sensor 0 ist nach Tabelle 3.2 an PCINT16 angeschlossen. Aus dem Datenblatt

Timer	Funktion
Hardwaretimer	
Timer0	Generierung der 2 PWM Kanäle für die Tiefsetzsteller
Timer1	Auslösen der Analog Digital Wandlung
Timer2	Ohne Verwendung
Timer3	Trigger für Spannungsregelung
Timer4	Trigger für Softwaretimer
Softwaretimer	
0..1	Zeitmessung Abschnitt 3 (Nach dem Looping → Startlinie)
2..7	Entprellen der Bahnsensoren
8..14	Entprellen der HID Taster
15..16	Ohne Verwendung
17	Trigger für Zeitmessung Resettaster Visualisierung (langer Tastendruck)

Tabelle 3.1: Belegung der Hard- sowie Softwaretimer

des Mikrocontrollers (ATmega2560) geht hervor, dass für die Pin Change Interrupts, drei Interruptvektoren vorgesehen sind. Dabei besteht eine Zuordnung von jeweils immer 8 PCINT Pins an einen Interruptvektor. Diese Zuordnung beginnt bei dem Pin PCINT0 und PCINT0vect. Durch das Überfahren des Autos über den Sensor, wird also das letzte Pin Change Interrupt, PCINT2_vect, zweimal ausgelöst. In der Interrupt Service Routine (ISR) muss nun unterschieden werden, durch welchen Pin, das Interrupt ausgelöst wurde. Die Lösung dieses Problems ist gegeben, indem der Signalpegel der PCINT Pins in der letzten ISR gesichert wurden. Nun wird das aktuelle Eingangsbyte des Ports mit dem zuvor gespeicherten bitweise exklusiv-oder verknüpft. Ist das Ergebnis der Verknüpfung nicht „0“, entspricht die Stelle der logischen „1“ im Byte, der Nummer des PCINT Pins gezählt von dem ersten zugeordneten Pin des Interruptvektors. So ist das Ergebnis der exklusiv-oder Verknüpfung dieses Beispiels mit Sensor 0: 00000001 da sich das nullte Bit verändert hat. In der ISR muss nun weiter, zwischen den zwei Möglichkeiten, unterschieden werden:

- *High→Low* Übergang
- *Low→High* Übergang

Hat ein *High→Low* Übergang stattgefunden, wird ein Event erzeugt und je nach PCINT Pin unterschiedlich behandelt. Bei einem *Low→High* Übergang, kann das Ereignis verworfen werden.

Das Entprellen des Eingangs ist implementiert, indem nach dem Auslösen eines Events, die PCINT Funktion für den zugehörigen Pin deaktiviert wird, sodass dieser das Interrupt nicht mehr auslösen kann. Zusätzlich wird ein Softwaretimer gestartet, der die PCINT Funktion des Pins, nach dessen Ablauf wieder aktiviert. Mit diesem einfachen Prinzip wird sichergestellt, dass das Auto beim

Überfahren des Sensors, das dementsprechende Event nur einmal triggert. Analog zu dem Sensor 0, ist dies für jeden Sensor sowie Taster implementiert. Die Belegung der benutzten Pin Change Interrupts kann Tabelle 3.2 entnommen werden.

Zugehörigkeit	Signal	Bezeichnung
PCINT0_vect	PCINT4	Button: B-Automatik
	PCINT5	Button: B-Manuell
	PCINT6	Button: A-Automatik
PCINT1_vect	PCINT9	Button: A-Reset
	PCINT10	Button: B-Reset
PCINT2_vect	PCINT16	Sensor: 0
	PCINT17	Sensor: 1
	PCINT18	Sensor: 2
	PCINT19	Sensor: 3
	PCINT20	Sensor: 4
	PCINT21	Sensor: 5
	PCINT22	Button: Reset/Shutdown Pi
	PCINT23	Button: A-Manuell

Tabelle 3.2: Belegung der Pin Change Interrupts

3.2.1.3 Analog Digital Converter Interrupt

Zum Betrieb des Zustandsautomats (Abbildung 3.3) welcher den Multiplexer des ADC steuert ist ein Interrupt notwendig, welches ausgelöst wird, wenn der ADC eine Messung abgeschlossen hat. Dieser Automat ist genauer in Abschnitt 3.2.3 beschrieben.

3.2.2 Regler

Die Regelung für die Bahngeschwindigkeit ist als Kaskadenregelung (Abbildung 3.2) ausgeführt. Dem Führungsregler wird eine konstante Sollzeit für Streckenabschnitt 3 vorgegeben. Dieser gibt nun, im Automatikmodus, die Sollspannung für den Folgeregler vor. Im manuellen Modus entspricht die Sollspannung einer skalierten Größe des jeweiligen Handreglers. Der Folgeregler hat als Stellgröße den Duty-Cycle des zugehörigen Tiefsetzstellers und regelt die Spannung auf der Schiene auf den gegebenen Wert. Der Regelalgorithmus des Spannungsreglers wird in festen Zeitabständen, vorgegeben durch OCR3 (Overflow Compare Register Timer3), zyklisch aufgerufen. Der Regelalgorithmus des Reglers der Bahngeschwindigkeit wird immer dann aufgerufen, wenn ein neuer Zeitwert für den Streckenabschnitt 3 vorliegt. Dieses Vorgehen ist durch die geringe Abtastrate des Führungsregles sehr störanfällig (Zum Beispiel wenn man das Auto in Streckenabschnitt 3 festgehalten wird), allerdings ist es die einzige Möglichkeit, einen solche Regelung mit den vorhandenen Sensoren zu realisieren. Die Bedingung für eine Kaskadenregelung (inner Regelkreis mindestens 10mal schneller

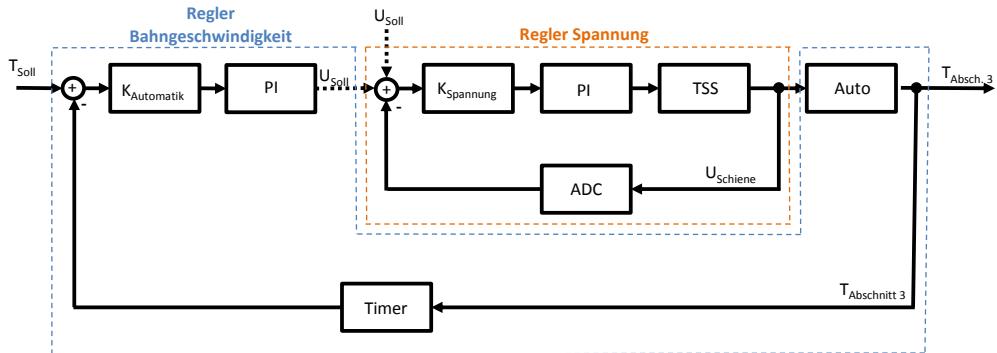


Abbildung 3.2: Kaskadenreglung Bahngeschwindigkeit

als der Äußere) ist sicher eingehalten.

Der Vorfaktor des Führungsreglers ist eher verhältnismäßig klein gewählt, um ein Überschwingen möglichst zu Verhindern, da dies bedeuten würde, dass das Auto die Strecke verlässt. Die gerade beschriebene Regelstrategie ist als solche nur im Automatik-Modus aktiv.

Im manuellen Modus wird die Sollspannung direkt durch den Handregler vorgegeben.

3.2.3 Analog Digital Wandler

Der Mikrocontroller des Arduinos (Atmega2560) hat bereits einen 10-bit Analog Digital Converter (ADC) auf dem Chip integriert, sodass auf einen externen Wandler verzichtet wird. Da der Wandler immer nur eine Messung durchführen kann, hat der Hersteller einen Multiplexer (MUX) integriert, um zwischen den einzelnen ADC Pins (Kanälen), des Mikrocontrollers durchzuschalten. Die Belegung der ADC Pins ist in Tabelle 7.3 enthalten.

Immer wenn die angestoßene Messung des ADC abgeschlossen ist, wird ein Interrupt ausgelöst.

Die Steuerung des MUX erfolgt über ein Zustandsautomat (siehe Abbildung 3.3), der immer dann ein Schritt weiter springt, wenn dieses Interrupt eintritt. In jedem Schritt des Automats, wird schematisch dasselbe durchgeführt:

- Letzter gemessener Wert in zugehörige Variable speichern
- Nächste Messung vorbereiten (Multiplexer steuern und Messung anstoßen)

3.2.4 PWM Generierung Tiefsetzsteller

Wie aus Abbildung 3.4b hervorgeht, ist das PWM Signal direkt eine Funktion des aktuellen Zählerstands von Timer0, sowie dem Inhalt des jeweiligen Overflow Compare Registers OCR0A/B. Die PWM Generierung ist durch den Mikrocontroller in Hardware implementiert und muss lediglich aktiviert werden. Die Konfiguration dieser PWM Generierung ist in der Funktion initTimer implementiert und wird einmal zu Programmstart aufgerufen. Der Hardwartertimer setzt nun den jeweiligen Pin beim Überlauf des 8-bit Timers (Wert 0) auf High-Pegel und beim Erreichen des Wertes im OCR0AB Registers (zum Beispiel bei DutyCycle = 50% OCR0A = 127) auf Low-Pegel. Dieses Verhalten des Hardwartertimers ist zur Veranschaulichung nochmal in Abbildung 3.4a als Zustandsautomat dargestellt.

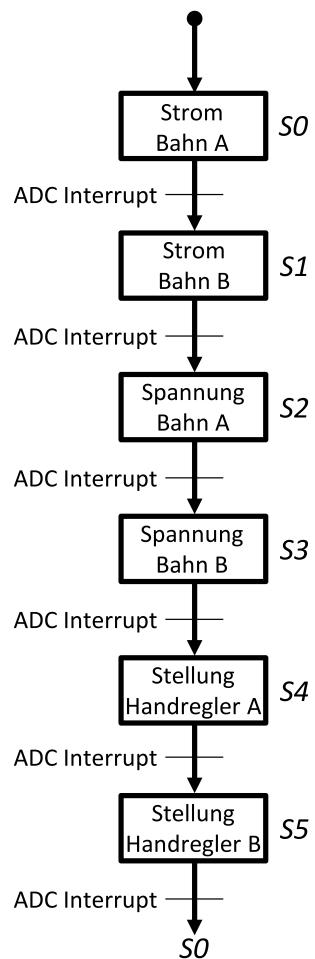
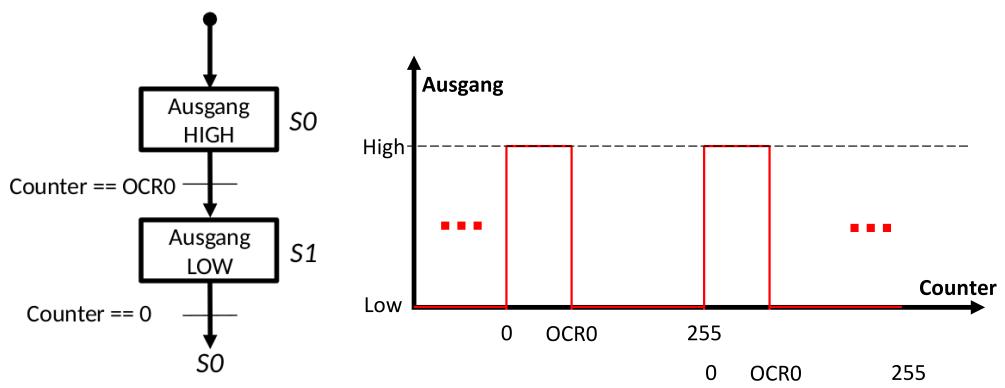


Abbildung 3.3: Zustandsautomat MUX des ADC. Die Zustände(S0 bis S1) beschreiben, welcher ADC Pin des Mikrocontrollers gerade durch den MUX mit dem ADC verbunden ist. Die Transitionsbedingung (links) beschreibt das Ereignis, mit dem man von einem Zustand in den Nächsten wechselt. Ein Punkt markiert den Schritt in den Initialzustand (S0) des Automats und ein Pfeil einen Sprung zu einem darunter definierten Zustand.



(a) Zustandsautomat PWM (b) Ausgang PWM Pin als Funktion des Zählerstands Generierung

Abbildung 3.4: Zustandsautomat des Timers zur PWM Generierung sowie resultierendes Ausgangssignal bei konstantem DutyCycle

Kapitel 4

Bedienungsanleitung

4.1 Einschalten

Die Anlage muss zum Einschalten lediglich mit der Netzversorgung verbunden werden. Sobald die Anlage Spannung hat, bootet der RaspberryPi selbstständig und startet die Visualisierung. Ab diesem Punkt ist die Carrera Bahn betriebsbereit und im Modus manuelles Fahren (Abschnitt 4.2.1).

4.2 Betrieb

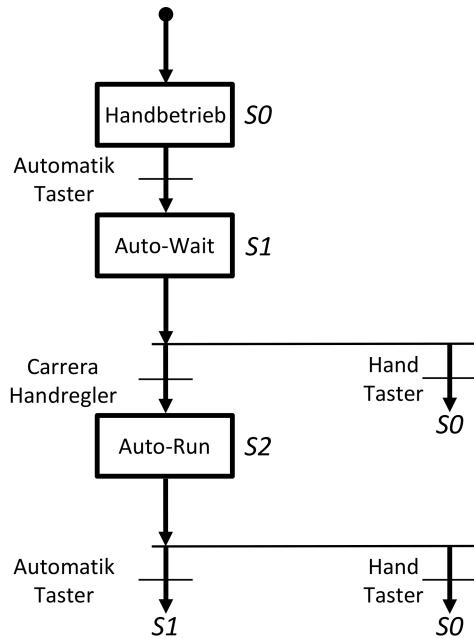


Abbildung 4.1: Zustandsautomat Betriebsmodi

Die Carrera Bahn beherrscht 2 Modi.

- Manuelles Fahren

- Automatisiertes Fahren

Die Modi können unabhängig voneinander auf beiden Bahnen gewählt werden, sodass man zum Beispiel manuell gegen ein automatisiertes Fahrzeug antreten kann. Die Wahl eines dementsprechenden Modus wird durch eine Led über, beziehungsweise unter, des jeweiligen Tasters des gewählten Modus signalisiert. Außerdem kann die Energieversorgung jeder Bahn mit dem entsprechenden Wechselschalter ausgewählt werden. Unabhängig des gewählten Modus, wird in der Visualisierung die Zeit der 2 Abschnitte, sowie die Rundenzeit angezeigt. Nach 30 Runden ist das Rennen vorbei und die Visualisierung wird statisch. Der Wechsel zwischen den Modi findet nach Abbildung 4.1 statt und ist in den jeweiligen Abschnitten genauer erklärt.

4.2.1 Manuelles Fahren

Im Modus Manuelles Fahren kann das Fahrzeug konventionell über die orginalen Carrera Handregler gesteuert werden.

4.2.2 Automatisiertes Fahren

Der Automatisierte Modus ist aufgeschlüsselt in 2 Zustände:

- Auto-Wait
- Auto-Run

4.2.2.1 Auto-Wait

Immer wenn in den Modus des Automatisierten Fahrens gewechselt wird, startet die Steuerung in Auto-Wait und das Auto steht. Durch kurzes durchdrücken des zugehörigen Handreglers, wechselt das Auto in den Auto-Run Zustand.

4.2.2.2 Auto-Run

Im Auto-run Zustand fährt das Auto selbständig. Durch die Regelung der mittleren Geschwindigkeit des langsam Streckenabschnitts, braucht das Auto einige Runden um die optimale Spannung, für diese Geschwindigkeit zu finden. In der Visualisierung ist die Strecke von der Startlinie bis vor den Looping in Streckenabschnitt 1 zusammengefasst. Der Rest einer Runde (vor dem Looping bis zur Startlinie) bildet Streckenabschnitt 2.

4.3 Ausschalten

Um die Anlage ordnungsgemäß herunterzufahren, ist der Reset Taster am HMI (Abbildung 2.2 - Reset Visualisierung) mindestens 5 Sekunden gedrückt zu halten. Nun muss man warten bis der RaspberryPi komplett heruntergefahre ist. Dies ist daran zu erkennen, dass die grüne Led auf dem RaspberryPi nichtmehr blinkt und der Bildschirm in den Standby-Modus schaltet.

Kapitel 5

Zusammenfassung

Die Zu Beginn definierten Ziele der Projektarbeit wurden durch das neue Steuer-/Regelkonzept, sowie eine neue Hardware Architektur, fast alle erreicht. Lediglich die Robustheit der Anlage ist nicht vollsändig gegeben, da gelegentlich ein Auto im Looping herunterfällt. Durch längere Tests und Analyse der Fehlerbilder, hat sich herausgestellt, dass dies kein Problem der Automatisierung und Regelung selbst darstellt, sondern vielmehr der schlechten Qualität der zugekauften Carrera Bahn. Man hat herausgefunden dass im Looping die Stromschiene auf der Bahn, ein wenig in der Oberfläche versenkt ist und der Übergang zwischen den zusammengesteckten Streckenstücken einen unstetigen Verlauf hat. Dadurch ergibt sich eine Diskontinuität des Stroms durch den Antrieb des Fahrzeugs im Looping, was zu Geschwindigkeitsverlust, sowie letztendlich zum Absturz des Fahrzeugs führt. Biegt man nun die Strombürsten des Fahrzeugs weiter in Richtung Schiene um die schlechte Mechanische Beschaffenheit auszugleichen, taucht die Führungsnahe nicht mehr weit genug in die Bahn ein und das Fahrzeug fliegt aus der Kurve oder triggert die Sensoren nichtmehr verlässlich. Ein weitere Randbedingung für die Realisierung war dass die Automatisierung unabhängig von der lange der Strecke funktionieren sollte. Aufgrund dieser Forderung musste die Funktionalität, das Auto auf der Geraden zu beschleunigen verworfen werden, da dies nun nichtmehr in Abhängigkeit einer konstanten Zeit realisiert werden kann. Als weiterführende Verbesserung könnte man zusätzliche Sensoren vor der Kurve zum abbremsen einbauen. Ein weiteren Vorschlag zur Weiterarbeit wäre die Energieversorgung des RaspberryPi, sowie des Arduino auch autark über die Solarpanels zu ermöglichen.

Kapitel 6

Quellenverzeichnis

Scout1. (September 2004). Interrupt Programme.gif – Mikrocontroller.net.

Von Mikrocontroller.net: https://www.mikrocontroller.net/articles/Datei:Interrupt_Programme.gif abgerufen

Kapitel 7

Anhang

Sub-D Pin	Funktion
1	VCC (5V)
2	GND
3	-
4	-
5	-
6	Sensor 0
7	Sensor 1
8	Sensor 2
9	Sensor 3
10	Sensor 4
11	Sensor 5
12	Schiene A - Plus
13	Schiene A - Minus
14	Schiene B - Plus
15	Schiene B - Minus

Tabelle 7.1: Pinbelegung der Sub-D Buchse auf dem HMI

Raspberry Pin	Funktion
1	VCC MCU (3V3)
2	VCC Input (5V)
3→5	-
6	GND Input
7	-
8	-
9	-
10	RXD Uart
11→40	-

Tabelle 7.2: Pinbelegung GPIO RaspberryPi

Arduino Pin	Atmel Pin	Funktion
0		Ohne Funktion
1		Ohne Funktion
2		Ohne Funktion
3		Ohne Funktion
4	OC0B	PWM Tiefsetzsteller Schiene B
5		Ohne Funktion
6		Ohne Funktion
7		Ohne Funktion
8		Ohne Funktion
9		Ohne Funktion
10	PCINT4	Taster HID „Schiene B - Automatik“
11	PCINT5	Taster HID „Schiene B - Manuell“
12	PCINT6	Taster HID „Schiene A - Automatik“
13	OC0A	PWM Tiefsetzsteller Schiene A
14	PCINT10	Taster HID „Schiene B - Reset Regler Bahngeschwindigkeit“
15	PCINT9	Taster HID „Schiene A - Reset Regler Bahngeschwindigkeit“
16		Ohne Funktion
17		Ohne Funktion
18		Serielle Verbindung zu RaspberryPi
19→45		Ohne Funktion
46	PL3	HID LED „Schiene B - Manuell“
47	PL2	HID LED „Schiene B - Automatik“
48	PL1	HID LED „Schiene A - Manuell“
49	PL0	HID LED „Schiene A - Automatik“
A1→A0	ADC1→ADC0	Shunt Tiefsetzsteller Schiene A
A3→A2	ADC3→ADC2	Shunt Tiefsetzsteller Schiene B
A4	ADC4	Spannung Schiene A
A5	ADC5	Spannung Schiene B
A6	ADC6	Carrera Handregler Schiene A
A7	ADC7	Carrera Handregler Schiene B
A8	PCINT16	Sensor 0 (Schiene A - Startlinie)
A9	PCINT17	Sensor 1 (Schiene A - vor dem Looping)
A10	PCINT18	Sensor 2 (Schiene A - nach dem Looping)
A11	PCINT19	Sensor 3 (Schiene B - Startlinie)
A12	PCINT20	Sensor 4 (Schiene B - vor dem Looping)
A13	PCINT21	Sensor 5 (Schiene B - nach dem Looping)
A14	PCINT22	Taster HID „Reset Rundenzeit Visualisierung“
A15	PCINT23	Taster HID „Schiene A - Manuell“

Tabelle 7.3: Pinbelegung des Arduino