U N I K A S S E L V E R S I T 'A' T

Seminararbeit

Von C# nach Python:
Software-Konzeptionierung einer robotergestützten Lagerverwaltung Analyse bestehender Software und Konzeptionierung einer integrierten Python-Anwendung mit kameragestützen Validierungsprozessen in der Industrie 4.0-Plattform Modellfabrik μ Plant

Lennart Schink



Matrikelnummer: 33237484
Gutachter: Univ.-Prof. Dr.-Ing. Andreas Kroll
Betreuer: Dip.-Ing. Axel Dürrbaum
Tag der Abgabe: 8. Juni 2023
MRT-Nr.: N.N





Inhaltsverzeichnis

Αb	bkürzungsverzeichnis											
Syı	mbolverzeichnis	XIII										
Ind	dex	ΧV										
1.	Motivation und Zielsetzung											
2.	Softwarearchitektur der bestehenden Software	3										
3.	Weiteres Kapitel 3.1. Unterkapitel											
4.	Tips & Tricks 4.1. Makros 4.2. Tabellen 4.3. Symbolverzeichnis 4.4. Abkürzungsverzeichnis 4.5. Index 4.6. Nützliche Umgebungen 4.6.1. Programm-Quellcode 4.7. Mathematische Umgebungen	. 7 . 8 . 8 . 9 . 9										
5.	Zusammenfassung und Ausblick	11										
Α.	Dies ist der erste Anhang	XVI										
Lit	reraturverzeichnis	XIX										

Tabellenverzeichnis

4.1.	leuer Spaltentyp	7
4.2.	Neue Spaltentypen	8

Abbildungsverzeichnis

Listings

Listings/Demo1.py .																	9
Listings/Demo2.pv .																	ç

Symbolverzeichnis

Symbol	Bedeutung	Einheit	Bemerkung
π	Kreiszahl		
c	Lichgeschwindigkeit	m/s^2	im Vakkum
g	Erdbeschleunigung		
g	Erdbeschleunigung	m/s^2	

Index

```
listings, 9
Abkürzungsverzeichnis, 8
Glossar, 8
Index, 9
Makros, 7
Symbolverzeichnis, 8
Tabellen, 7
Vektor, 10
```

1 Motivation und Zielsetzung

Das Institut für Mess- und Regelungstechnik an der Universität Kassel hat in den letzten Jahren eine Modellfabrik μ Plant gebaut. Aus über 70 Einzelarbeiten ist ein modernes Industrie-4.0 Konzept geschaffen worden. Teil der μ Plant ist ein vollautomatisiertes Lager. Das Lager besteht aus einem abgetrennten Raum, dessen Zugang über eine Tür mit einem Türschalter überwacht ist. In diesen Bereich können Turtlebots einfahren. In dem abgetrennten Bereich steht ein Industrieroboter und ein Lagerregal mit ausgewiesenen 18 Lagerplätzen. Außerdem befindet sich neben einer Andockstation für den Turtlebot auch noch eine Werkbank.

Ein pneumatischer Greifer des Industrieroboters kann Paletten, die je mit bis zu zwei Bechern bestückt werden können, zwischen dem mobilen Roboter und dem Lagerregal frei bewegen. Von einem PC-Arbeitsplatz aus können mittels Software die Lagerprozesse überwacht werden. Außerdem kann im Fehlerfall eingeschritten werden und es können manuell Prozesse ausgelöst werden.

Die Software ist derzeit in 3 Teile aufgeteilt: Einerseits gibt es die Lagerverwaltung - die Hauptsoftware. Sie bildet die automatisierten Prozesse ab und verfügt über ein GUI welches u.A. den Bestand visualisiert. Daneben gibt es den Warehouse Controller, der dazu verwendet wird manuell Lagerprozesse auszulösen, und ein RFID-Tool was für manuelle RFID - Prozesse benutzt wird.

Mit dem Wechsel des Betriebssystems von Windows 7 auf Windows 10 ist die Kompatibilität der in C# implementierten Software nicht mehr gegeben. Außerdem laufen Teilfunktionen des Programms nicht fehlerfrei oder tolerieren kaum Fehlbedienungen. Die Dreiteilung der Software ist im Allgemeinen auch nicht mehr erwünscht.

Diese Seminararbeit beschäftigt sich mit der Analyse der bestehenden Software: Es wird ermittelt, aus welchen Programmteilen und Funktionen die Software besteht. Aus den Erkenntnissen wird ein Konzept entwickelt wie die Drei Software Teile zusammengeführt werden könnten um so die Grundlage für eine Migration der Software nach Python zu schaffen

Erkenntnisse aus der studentische Arbeit von [Hügler] sollen überprüft und vertieft werden um Anforderungen an Kameras und arUco Marker zu ermitteln, die später eine automatisierte Inventur ermöglicehn sollen.

2 Softwarearchitektur der bestehenden Software

Analysemethoden der Informatik für Software sind in der Regel für die verschiedenen Design-Phasen einer Software entwickelt worden. Eine von mir durchgeführte Recherche ergab, dass sich Analyse-Tools und Methoden für bestehende Software vor Allem darauf fokussieren die Performance, Speichermanagement und Benutzererfahrung zu bewerten. Die Architektur einer Software spielt dabei eine untergeordnete Rolle. Für die Neuentwicklung der bestehenden Software werden im Folgenden die Klassen und Objekte sowie ihre Wechselwirkungen dargestellt und anschließend analysiert und bewertet.

In einem C# - Projekt sind UI und Logik in getrennten Dateien implementiert. XAML-Dateien sind eine angepasste Form von XML-Dateien. Sie legen fest wie etwas gerendert wird während XAML.CS- Dateien die dahinterliegende Buisiness-Logik abbilden. Am Beispiel des Haupt-GUI des Programms soll der prinzipielle Aufbau gezeigt werden. Wegen der Komplexizität wird der Umfang jedoch nicht für das gesamte Programm fortgesetzt.

3 Weiteres Kapitel

3.1. Unterkapitel

3.1.1. Abschnitt

Unterabschnitt

Die Unterabschnittsebene sollte nicht mehr im Inhaltsverzeichnis auftauchen.

4 Tips & Tricks

Do's and Dont's in LATEX: https://mast.queensu.ca/~andrew/LaTeX/latex-dos-and-donts.pdf

4.1. Makros

TEX-Makros def oder LATEX-Makos newcommand definieren für einheitliche Schreibweisen im Dokument:

4.2. Tabellen

Mit MATLAB kann man es berechnen!

Eigene Formate für Spalten in Tabellen mit dem Paket tabularx definieren:

\newcolumntype{R}{>{\raggedleft\arraybackslash}X}

Tabelle 4.1.: Neuer Spaltentyp

label 1	label 2	label 3	label 4
item 1	item 2	item 3	item 4

Zahlen ausrichten in Spalten mit Paket dcolumn (und gleichzeitig ersetzen des Dezimaltrenners "." durch ein Komma ",")

\newcolumntype{d}[1]{D{.}{,}{#1} }

Hilfe: https://en.wikibooks.org/wiki/LaTeX/Tables

Symbol	Wert
π	3,1415
-е	-2,71

Tabelle 4.2.: Neue Spaltentypen

4.3. Symbolverzeichnis

Ein Symbolverzeichnis kann automatisch mit dem Paket nomencl angelegt werden:

Mit dem Befehl \Symbol{symbol}{bedeutung} wird das Symbol im Text angegeben und gleichzeitig in das Symbolverzeichnis aufgenommen:

Die Zahl \Symbol{\$\pi\$}{Kreiszahl} ist transzendent.

Die Zahl π ist transzendent.

Es können auch Einheit und Kommentar angegeben werden:

```
Symbol mit Text: Die
\SymbolT{$g$}{Erdbeschleunigung}
wirkt immer.

Symbol mit Text und Einheit: Die
\SymbolU{$g$}{Erdbeschleunigung}{m/s^2}
wirkt immer.
```

Mit Text, Einheit und Bemerkung: Die \SymbolB{\\$c\}{Lichgeschwindigkeit}{m/s^2}{im Vakkum} ist maximal.

Symbol mit Text: Die Erdbeschleunigung g wirkt immer.

Symbol mit Text und Einheit: Die Erdbeschleunigung g wirkt immer.

Mit Text, Einheit und Bemerkung: Die Lichgeschwindigkeit c ist maximal.

Das Symbolverzeichnis muss mit dem Befehl makeindex manuell erstellt werden:

```
latex MRT-Bericht.tex
makeindex MRT-Bericht.nlo -s nomencl.ist -o MRT-Bericht.nls
latex MRT-Bericht.tex
```

Hilfe: https://www.ctan.org/pkg/nomencl?lang=de

4.4. Abkürzungsverzeichnis

Ein Abkürzungsverzeichnis wird in LATEXals Glossar mit dem Befehl \Glossar{abkuerzung}{kurz}{lang} erstellt:

```
Hier ein Eintrag für das AbkVz:
\Glossar{svm}{SVM}{Support Vector Machine}
Hier ein Eintrag für das AbkVz: Support Vector Machine (SVM)
Hilfe: https://en.wikibooks.org/wiki/LaTeX/Glossary
```

4.5. Index

LATEXerstellt automatisch einen Index mit dem Befehl \Index{eintrag} angelegt:

```
\LaTeX erstellt automatisch einen Index-Eintrag mit dem Befehl
''\Index{Index}'.
```

LATEX erstellt automatisch einen Index-Eintrag mit dem Befehl "Index".

Hilfe: https://en.wikibooks.org/wiki/LaTeX/Indexing

4.6. Nützliche Umgebungen

4.6.1. Programm-Quellcode

Listings können mit dem Paket listings in ein Dokument aufgenommen werden.

```
a = 1
b = 2
c = sqrt(a^2 + b^2)
                                                                3
```

Man kann auch Befehle wie var i = 0; direkt im Text angeben!

Dateien automatisch in das Dokument einfügen:

```
\lstinputlisting[language=Python]{Demo1.py}
```

```
Demo 1 als Python-Quelltext :
  # This program prints Hello, world!
   print('Hello, world!')
   Demo 2 mit Zeilennummern:
1 # This program adds two numbers
3 \text{ num1} = 1.5
4 \text{ num} 2 = 6.3
6 # Add two numbers
```

7 sum = float(num1) + float(num2)

2

```
8
9 # Display the sum
10 print('The sum of {0} and {1} is {2}'.format(num1, num2, sum))
Hilfe: https://en.wikibooks.org/wiki/LaTeX/Source_Code_Listings
```

4.7. Mathematische Umgebungen

Schreibweise von Vektoren/Matrizen vereinfachen:

Vektor

$$\mathbf{v_s}^{\mathrm{T}} = (11, 12, 13)$$
 (4.1)

$$\mathbf{v_z} = \begin{pmatrix} 11\\21\\31 \end{pmatrix} \tag{4.2}$$

g ist 9.8055 in m/s^2

Die Umgebungen des Paketes amsmath verwenden weniger vertikalen Platz und können ausgerichtet werden

$$\dot{x} = A(t) \cdot x + B \cdot u \tag{4.3}$$

$$y = C \cdot x + D \cdot u \tag{4.4}$$

$$\begin{split} \dot{\mathbf{x}} &= \mathbf{A}(t) \cdot \mathbf{x} + B \cdot u \\ y &= \mathbf{C} \cdot \mathbf{x} + D \cdot u \end{split}$$

Zusammenfassung und Ausblick

Hier wird die Arbeit zusammengefasst und eun Ausblick auf offene Fragestellungen gebeben.

A Dies ist der erste Anhang

Hier Text einfügen.

Literaturverzeichnis