

Diplomarbeit

29. Januar 2024

Gesamtprojekt RoboGlove - Bionische Hand

3D-Druck, Mechanik und User-Interface-Programmierung
Amir Al-Maytah 5BHEL Betreuer: Dipl.-Ing. Christoph Diemberger
Fachlehrer: Robert Offner

Mikrokontroller-Programmierung, Testmanagement und Gesamtintegration
Fabian Schweitzer 5BHEL Betreuer: Dipl.-Ing. Christoph Diemberger
Fachlehrer: Robert Offner

Hardwareentwicklung, PCB-Design und Projektleitung
Ladislav Szabo 5BHEL Betreuer: Dipl.-Ing. Christoph Diemberger
Fachlehrer: Robert Offner

Ausgeführt im Schuljahr 2023/24

Eidesstattliche Erklärung

Ich erkläre an Eides statt, dass ich die vorliegende Diplomarbeit selbstständig und ohne fremde Hilfe verfasst, andere als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel nicht benutzt und die den benutzen Quellen wörtlich und inhaltlich entnommenen Stellen als solche erkenntlich gemacht habe.

A handwritten signature in blue ink, appearing to read 'Amir Al-Maytah'.

Amir Al-Maytah

A handwritten signature in blue ink, appearing to read 'Fabian Schweitzer'.

Fabian Schweitzer

A handwritten signature in blue ink, appearing to read 'Ladislaus Szabo'.

Ladislaus Szabo

Danksagung

Wir möchten uns herzlich bei unserem Betreuer Dipl.-Ing. Christoph Diemberger bedanken, der uns bei diesem Projekt grundlegend unterstützt und motiviert hat.

Des Weiteren gilt unser Dank auch Fachlehrer Robert Offner und allen anderen Lehrpersonen, die uns in der Werkstatt betreut und geholfen haben.

Wir danken allen, die uns im Rahmen dieses Projekts zur Seite standen.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	5
1.1	Kurzfassung	5
1.2	Abstract	5
1.3	Ausgangslage	5
1.4	Untersuchungsanliegen der individuellen Themenstellungen	5
1.5	Allgemeine Zielsetzung	6
1.6	Terminplan (Milestones)	6
1.7	Geplantes Ergebnis der Prüfungskandidaten	6
1.8	Entwicklungsteam	6
2	Anforderungen der einzelnen Projektteile	7
2.1	Mechanik	7
2.1.1	Handschuh Amir	7
2.1.2	Roboterhand Amir	7
2.2	Hardware	7
2.2.1	Handschuh Laci	7
2.2.2	Roboterhand Laci	7
2.3	Software	8
2.3.1	Handschuh Fabian	8
2.3.2	Roboterhand Fabian	8
2.3.3	User Interface Laci	9
3	Detaillierte Beschreibung der Projektteile	9
3.1	Handschuh (Eingabe) Fabian	9
3.2	Roboterhand (Ausgabe) Amir	9
3.3	User Interface Laci	10
4	Mechanische Entwicklung	10
4.1	Handschuh Amir	10
4.2	Roboterhand Amir	10
5	Hardwareentwicklung	10
5.1	Handschuh	10
5.1.1	Überlegungen, Simulationen und Berechnungen Laci	10
5.1.2	Versuchsaufbauten und Messungen Laci	14
5.1.3	Schaltungsdesign Laci	14
5.1.4	Platinendesign Laci	16
5.2	Roboterhand	16
5.2.1	Simulationen und Versuchsaufbauten Laci	16
5.2.2	Überlegungen und Dimensionierung Laci	16
5.2.3	Schaltplandesign Laci	16
5.2.4	Platinendesign Laci	16

6 Softwareentwicklung	16
6.1 Handschuh	16
6.1.1 Konzepte und Überlegungen Fabian	16
6.1.2 Realisierung und Gliederung Fabian	17
6.2 Roboterhand	17
6.2.1 Konzepte und Überlegungen Fabian	17
6.2.2 Realisierung und Gliederung Fabian	17
6.3 User Interface	17
6.3.1 Entwicklungsumgebung Laci	17
6.3.2 Konzepte und Überlegungen Laci	17
6.3.3 Realisierung und Gliederung Laci	17
7 Abschluss und Zusammenfassung	17
8 Anhang	17
9 Quellen -und Literaturverzeichnis	17
10 Abbildungsverzeichnis	17

1 Einleitung

1.1 Kurzfassung

Aufgabenstellung: Im Rahmen eines Diplomprojekts soll eine Roboterhand mittels eines Handschuhs gesteuert werden. Dazu müssen verschiedene Sensoren auf Genauigkeit getestet und anschließend die ausgewerteten Daten kabellos an die Roboterhand übertragen werden. Die Bewegungen der Finger sollen mit Motoren nachgebildet werden und die Stellungen dieser soll im User-Interface dargestellt werden.

Realisierung: Die Bewegungen der menschlichen Hand werden mit Flexsensoren am Handschuh erfasst. Die benötigten Daten werden anschließend über ein drahtloses Protokoll an die Roboterhand übertragen. Die Bewegungen der Roboterfinger werden mit Servomotoren realisiert. Als User-Interface soll eine Application dienen.

Ergebnis: Die Handbewegungen können korrekt ausgewertet und übertragen werden. Der Benutzer trägt den Handschuh und greift ein Objekt. Die Servomotoren interpretieren mittels des PCBs die empfangenen Daten und ermöglichen es der Roboterhand ebenfalls das gleiche Objekt zu greifen. Beim Öffnen der Hand muss sich die Roboterhand in ihre Ausgangsstellung zurückbewegen.

1.2 Abstract

Task: As part of a feasibility study, a robotic hand is to be controlled by means of a glove. For this purpose, various sensors must be tested for accuracy and the evaluated data then transmitted wirelessly to the robotic hand. The positions of the fingers are to be displayed in a user interface.

Realization: The movements of the human hand are recorded with Flex sensors on the glove. The required data is then transmitted to the robotic hand via Bluetooth. A website will serve as the user interface.

Result: The hand movements can be correctly evaluated and transmitted. The user wears the glove and grasps an object. The servo motors interpret the received data by means of the PCB and enable the robot hand to also grasp the same object. When the hand is opened, the robot hand must also move back to its starting position.

1.3 Ausgangslage

Es gibt Produktionsbereiche, die klinisch sauber gehalten werden müssen, da durch Menschen Kontaminationen entstehen können. Für dieses Vorhaben soll ein Prototyp einer Roboterhand, die über einen Sensorhandschuh kabellos gesteuert wird, entwickelt und aufgebaut werden. Diverse Parameter der Roboterhand sollen in einem Interface für den Benutzer dargestellt werden.

1.4 Untersuchungsanliegen der individuellen Themenstellungen

Mit dieser Diplomarbeit soll eine Roboterhand nach einem fertigen Design aufgebaut werden, die mit einem kabellos angebundenen Handschuh gesteuert wird. Zu diesem Zweck müssen verschiedene Sensoren getestet werden, die die Fingergelenksstellung messen. Deren Daten müssen ausgelesen und mittels kabelloser Schnittstelle an die Roboterhand übertragen werden (Schweitzer). Um die Fingerbewegungen an der Roboterhand nachzustellen, muss folglich eine Motoransteuerung entwickelt werden (Szabo). Um die elektronischen Bauelemente unterzubringen, muss ein entsprechendes Gehäuse, in Form einer menschlichen Hand beziehungsweise eines Arms, gefertigt werden. Zusätzlich soll ein Interface erstellt werden, in dem der Benutzer Daten des Roboterarms und des Handschuhs einsehen kann. (Al-Maytah)

1.5 Allgemeine Zielsetzung

Ziel des Projekts ist es, eine Roboterhand zu bauen, die über einen kabellos verbundenen Handschuh gesteuert werden kann. Das Ziel ist es, Daten der Fingergelenkssensoren auszulesen, zu übertragen und die Bewegungen mit der Roboterhand nachzustellen. Endziel ist es, Daten richtig zu verarbeiten und die Roboterhand entsprechend zu bewegen. Daten sollen in einem Interface dargestellt werden.

1.6 Terminplan (Milestones)

Lastenheft fertig – 10.10.2023

Kostenkalkulationen fertig – 24.10.2023

Prototypen proof of concept – 21.11.2023

Hardwaredesign fertig – 05.12.2023

PCB-Design fertig – 09.01.2024

Softwareimplementierung für Integrationstest fertig - 30.01.2024

Integration aller Komponenten – 06.02.2024

User Interface fertiggestellt – 13.02.2024

Abnahme durch die Projektbetreuer – 12.03.2024

1.7 Geplantes Ergebnis der Prüfungskandidaten

Es soll eine Erfassung der Sensordaten möglich sein. Diese sollen übertragen und empfangen werden können. Die Roboterhand soll die Finger nach der Vorgabe des Handschuhs bewegen können. Als Endergebnis soll eine halbvolle 500mL Plastikflasche umschlossen und in der Luft gehalten werden. In dem Interface, dem User-Interface, sollen wichtige Daten dargestellt und Parameter verändert werden können.

1.8 Entwicklungsteam

Folgende Schüler des TGMs haben, das in Punkt 1.1 zusammengefasste, Projekt entwickelt und gefertigt:

Projektleiter: Ladislaus Szabo (Hardwareentwicklung, PCB-Design, Projektleitung)

Mitarbeiter: Fabian Schweitzer (Mikrokontroller-Programmierung, Testmanagement, Gesamtintegration)

Amir Al-Maytah (3D-Druck, Mechanik, Userinterface-Programmierung)

Die folgenden beiden Betreuer haben uns jeder Zeit geholfen:

Dipl.Ing. Christoph Diemberger

Fachlehrer Robert Offner

2 Anforderungen der einzelnen Projektteile

2.1 Mechanik

2.1.1 Handschuh **Amir**

Folgende mechanische Anforderungen muss der Handschuh nach Abschluss des Projekts erfüllen:

2.1.2 Roboterhand **Amir**

Folgende mechanische Anforderungen muss der Handschuh nach Abschluss des Projekts erfüllen:

- Die Roboterhand soll mittels 3D-Druck gefertigt werden.
- Die Servomotoren der Elektronik werden mithilfe von Schnüren mit den jeweiligen Fingern verbunden.
- Die Finger sollen sich sowohl zum Handballen als auch vom Handballen weg kontrolliert bewegen können.
- Die Finger sollen sich zitterfrei bewegen können.

2.2 Hardware

2.2.1 Handschuh **Laci**

Folgende elektronische Anforderungen muss der Handschuh nach Abschluss des Projekts erfüllen:

2.2.2 Roboterhand **Laci**

Folgende elektronische Anforderungen muss die Roboterhand nach Abschluss des Projekts erfüllen:

- Die Bewegung der Finger muss mit Sensoren erfasst werden.
- Die Sensordaten müssen mit einem Mikrokontroller ausgewertet werden können.
- Der zur Datenerfassung gewählte Mikrokontroller muss die I2C-Kommunikation unterstützen, die Möglichkeit für eine kabellose Kommunikation aufweisen, analoge und digitale Eingänge haben und programmierbar sein.
- Es muss möglich sein, mindestens 30 verschiedene Sensorwerte, von minimaler bis maximaler Fingerbeugung, zu erfassen.
- Der RoboGlove muss die Möglichkeit zur Versorgung mit einem Akku oder einer Batterie und einem Netzteil aufweisen.
- Jeder Finger der „Bionic Hand“ soll durch einen eigenen Motor gesteuert werden.
- Jeder dieser Motoren muss individuell regelbar sein, um die Griffkraft der Hand zu kontrollieren.
- Jeder Finger soll sich zum Handballen beugen und wieder strecken lassen.
- Diese Bewegungen sollen störungsfrei und ohne zittern erfolgen.

2.3 Software

2.3.1 Handschuh **Fabian**

Folgende Software Anforderungen muss der Handschuh nach Abschluss des Projekts erfüllen:

- Der Widerstand jedes Flexsensors, der an jedem Handschuh jeweils über jedem Finger angebracht ist, soll einzeln ausgelesen werden können. Die Software soll damit feststellen, wie sehr der Flexsensor gebogen ist.
- Ein Multiplexer soll angesteuert werden, damit der Wert des jeweiligen Flexsensors ausgelesen werden kann. Ein ADC, der die Spannung misst, wandelt die analogen Werte in digitale um. Dieser muss ebenso zur Messung der einzelnen Werte ausgelesen werden.
- Diese Daten sollen erfolgreich eingelesen werden und direkt an die Empfängerplatine über den Funkstandard ESP-NOW gesendet werden.
- Die von der Handschuhplatine gesendeten Daten sollen erfolgreich empfangen und gespeichert werden. Eine Bestätigung soll im Serial Monitor gesehen werden können.
- Die Software muss bei jedem Finger etwas anders agieren, da die Widerstandswerte der verschiedenen Flexsensoren stark variieren. Es soll bei jedem Finger eine gleich gute Steuerung der Roboterhand möglich sein.
- Es muss immer wieder (alle 10ms) der Strom gemessen werden. Mit einem Timing Interrupt muss also zwischen dem Bewegen der Finger immer wieder dieser gemessen werden.
- Es sollen unterschiedliche Modi erstellt werden, je nachdem, was mit der Roboterhand gehalten werden soll. Die Griffkraft soll je nach Objekt variieren.

2.3.2 Roboterhand **Fabian**

Folgende Software Anforderungen muss der Handschuh nach Abschluss des Projekts erfüllen:

- Die von der Senderplatine, über ESP-NOW, gesendeten Daten sollen erfolgreich empfangen und verarbeitet werden.
- Eine Fehlerkorrektur sorgt dafür, dass die empfangenen Daten korrigiert werden können, um starke Werteabweichungen, die durch Fehlmessungen entstehen, zu reduzieren.
- Die Servos, die zur Steuerung der einzelnen Finger der Roboterhand nötig sind, sollen über die Software einzeln angesprochen werden können. Der jeweils richtige Wert (der Biegung) des jeweiligen Flexsensors soll dann die idente Bewegung des Fingers verursachen.
- Die empfangenen Werte sollen ebenso an das User Interface per UART übertragen werden, um sie dort grafisch darzustellen.
- Die Werte, die im User Interface eingestellt werden, sollen von der Empfängerplatine verarbeitet werden. Die Finger sollen sich dann exakt so viel bewegen, wie es im User Interface eingestellt wird.

2.3.3 User Interface **Laci**

3 Detaillierte Beschreibung der Projektteile

3.1 Handschuh (Eingabe) **Fabian**

Der Handschuh ermöglicht dem Benutzer die Roboterhand zu steuern. Dies geschieht durch Flexsensoren, die an den Fingern des Handschuhs angebracht sind. Wird ein Finger gebeugt, so ändert sich der Widerstandswert des Sensors. Diese Änderungen werden von einem Mikrokontroller erfasst, der per Kabel über UART die Werte kontinuierlich ausliest. Anschließend wird die kabellose Übertragung über den Funkstandard ESP-NOW realisiert. Das Senden an die Roboterhand wird vorbereitet. Damit der Handschuh funktioniert, bedarf es einer Spannungsversorgung. Diese wird in Form einer Batterie oder eines Akkus vorgesehen sein, funktioniert aber allenfalls über ein USB-C Kabel. Für einen möglichen stationären Betrieb kann der Handschuh auch mit einem Netzteil betrieben werden. Die Passform des Handschuhs soll möglichst komfortabel sein, um eine möglichst lange Benützung zu ermöglichen. Dies setzt eine gut überlegte Integration der Elektronik voraus. Die Flexsensoren sollen fest auf dem Handschuh befestigt sein. Die Widerstandswerte sind ansonsten bei jedem Mal biegen unterschiedlich, wenn die Flexsensoren nicht an einer Stelle am Handschuh bleiben, sondern sich verschieben. Diese Montage wird bei diesem Projekt auch bestmöglich beachtet. Der Handschuh ist so gebaut, dass er auch von Personen ohne elektronische Ausbildung und ohne Vorwissen bedient werden kann. Das liegt daran, dass nur die Finger gebeugt oder gestreckt werden müssen. Jede Handbewegung kann also gemacht werden, die Werte werden per Software automatisch richtig verarbeitet.

Folgende Richtlinien und Normen werden vom Handschuh erfüllt:

Die Software des Roboterhandschuhs ist dafür verantwortlich die sich verändernden Widerstandswerte der Flexsensoren jeweils einzeln einzulesen. Über die UART-Schnittstelle wird die Software auf den ESP32 hochgeladen. Dabei werden direkt aus dem in der Schaltung verbauten ADC-Werte, über die I2C-Schnittstelle, ausgelesen. Man erhält bereits digitale Werte, die der ESP32 dann direkt in einer festgelegten Reihenfolge an die Empfängerplatine, bei der Roboterhand, per ESP-NOW Übertragung senden kann.

3.2 Roboterhand (Ausgabe) **Amir**

Die Roboterhand ist die Ausgabe des Projekts und wird vom Roboterarm gesteuert. Jeder Finger wird von einem Servomotor bewegt. Dieser ist durch zwei dünne Schnüre mit dem korrespondierenden Finger verbunden. Die vom Handschuh kommenden Daten werden von einem Mikrokontroller ausgewertet und in ein PWM-Signal (Pulsweitenmodulation) zur Ansteuerung der Servomotoren umgewandelt. Jeder Finger hat drei Gelenke und kann daher kontrolliert gebeugt und wieder gestreckt werden. Die komplette Roboterhand wird mittels 3D-Druck gefertigt. Silikonprofile auf den Fingern versichern das Objekte nicht mehr aus dem Griff der Hand rutschen können.

Folgende Richtlinien und Normen werden von der Roboterhand erfüllt:

Die Software des Roboterarmes ist dafür verantwortlich, dass die von der Handschuhplatine, via ESP32, gesendeten Daten erfolgreich empfangen und gespeichert werden. Die Software wird hierzu per UART-Schnittstelle auf den ESP32 hochgeladen. Die Daten der Flexsensoren, die man bereits erhalten hat, sollen dann verarbeitet werden. Anhand des Widerstandwertes und der jeweiligen Veränderung, wird dann der Winkel des Servos eingestellt. Eine Fehlerkorrektur soll sicherstellen, dass die Griffkraft passend eingestellt wird. Jeder Flexsensor hat unterschiedliche Widerstandswerte, es muss also über jeden Finger eine gezielte Software geschrieben werden, damit man schlussendlich durch das Zusammenspiel aller Finger die Griffkraft richtig einstellen kann. Falsche Messungen sollen bestmöglich korrigiert werden, sodass die Servos jeweils die richtigen Winkeleinstellungen erhalten. Der ESP32 stellt hierbei die Zentrale der Steuerung dar.

3.3 User Interface **Laci**

4 Mechanische Entwicklung

4.1 Handschuh **Amir**

4.2 Roboterhand **Amir**

5 Hardwareentwicklung

5.1 Handschuh

5.1.1 Überlegungen, Simulationen und Berechnungen **Laci**

Bewegungserfassung der Fingerbeugung:

Die Bewegungen des Benutzers müssen gemessen werden können. Das bedeutet, dass eine Form von Messschaltung notwendig ist um die Beugung der Finger interpretieren zu können. Dies könnte man durch das Messen des Beugungswinkels realisieren. Allerdings hat jeder Finger drei Gelenke, wodurch man diese auch bei der Roboterhand individuell steuern müsste. Die zweite Möglichkeit wäre, durch eine visuelle Aufnahme die Bewegung des Handschuhs und dadurch des Benutzers aufzuzeichnen. Da dies allerdings nur in dafür vorgesehenen, mit Kameras ausgestatteten, Räumen funktionieren würde, ist dies für uns auch keine sinnvolle Möglichkeit. Schließlich haben wir uns für die Erfassung der Fingerbewegungen mittels Flexsensoren entschieden. Diese ändern den Widerstand je nach der aktuell vorherrschenden Beugung. Bei dieser Art der Bewegungserfassung muss man nicht jedes Fingergelenk einzeln steuern und braucht auch keine externen Kameras. Somit ist bei dieser Methode der Datenerfassung ein sehr flexibler Verwendungsbereich des Handschuhs gewährleistet. Um die Änderungen der Widerstandsstreifen messen und verarbeiten zu können ist nun eine Schaltung notwendig. Diese muss Wertdifferenzen erkennen und in ein geeignetes Format zur Weiterverarbeitung mit einem Mikrokontroller umwandeln können.

Auslesen der Sensoren:

Das Auslesen der Flexsensoren kann durch einen einfachen Spannungsteiler erfolgen. Dabei ist die Genauigkeit allerdings nicht optimal und ist daher nicht für unsere Anwendung geeignet. Als Lösung für dieses Problem haben wir an eine OPV-Messschaltung gedacht. Diese soll mit einem Shuntwiderstand die Spannungsdifferenz messen, die sich bei einer Veränderung des flexiblen Widerstands ergibt. Durch eine geeignete Verstärkung des OPVs kann diese mit einer Referenzspannung verglichen werden.

Simulation hier einfügen

Die Flexsensoren (Rflex) beziehen ihre Versorgung über einen Shunt-Widerstand (Rs). Je nach Belastung, ändert sich der Spannungsabfall an diesem (Je größer die Beugung des Sensors, desto kleiner ist der Spannungsabfall). Die Spannungsdifferenz am Shunt-Widerstand wird von einem Operationsverstärker verstärkt. Bei der Auswahl des OPVs sind einige Punkte zu beachten, um eine korrekte und genaue Erfassung der Fingerbeugung zu gewährleisten.

Folgende Kriterien müssen folglich bei der Wahl des Operationsverstärkers beachtet werden:

- Ausgangspegel bei gewählter Versorgungsspannung:

Zunächst wurde das Kriterium der Versorgungsspannung betrachtet. Da wir maximal 5V Gleichspannung in der gesamten Schaltung verwenden wollen, muss der OPV mit dieser geringen Spannung immer noch verstärken. Da am positiven Verstärkereingang eine maximale Spannung von 3.3V anliegt, muss dies bei Verstärkern mit einer geeigneten Supply Range auch mit nur 5V Versorgungsspannung gewährleistet sein.

- Referenzspannung:

Ein weiteres Kriterium ist das Vorhandensein eines Referenzspannungsanschlusses. Da der OPV keine Rail-to-Rail Technologie besitzt, muss der Ausgangsspannungspegel auf ein gewisses Minimum angehoben werden. In unserem Fall ist dies +1V. Würde diese Referenzspannung nicht vorhanden sein, so würde der OPV falsche Werte erzeugen, da dieser erst ab einer verstärkten Spannung am Ausgang von ca. 750mV korrekt funktioniert.

Aufgrund dieser Kriterien und der Notwendigkeit von Genauigkeit und geringer Störungseigenschaften, fiel die Wahl des Operationsverstärkers auf den INA129 instrumentation amplifier.

Der Shunt-Widerstand wurde nicht berechnet. Dieser wurde einfach durch Probieren in der Simulation bestimmt.

Ein Tiefpassfilter (Rf und Cf) ist hinter den Ausgang des OPVs geschaltet, um mögliche Spannungsstörungen (Ripple), zusätzlich zu dem ohnehin schon sehr störungsarmen Ausgangssignal des INA129, herauszufiltern. Der zu GND geschaltete Widerstand (R1), entlastet den Eingang des folgenden ADCs. Der Tiefpassfilter wurde folgendermaßen dimensioniert.

Berechnung des Tiefpassfilters:

$$f_g = 20kHz \quad \tau = \frac{1}{\omega_g} = \frac{1}{2\pi \cdot 20kHz}$$

$$f_g = \frac{\omega_g}{2\pi} \quad \tau = R * C$$

$$C = 68nF \quad R = \frac{\tau}{68nF} = 117\Omega$$

Berechnung der OPV Verstärkung:

$$\text{Verstärkungsgleichung laut Datenblatt: } G = 1 + \frac{49.4k\Omega}{R_g}$$

$$\text{Gain gewählt mit 46.} \quad R_g = 1.1k\Omega$$

Die Verstärkung wurde so gewählt, dass diese mit dem Shunt-Widerstand für den ADC optimal geeignet ist. (Simulation)

Umwandlung der Differenzwerte in ein geeignetes Format:

Um nun die analogen Ausgangswerte des Operationsverstärkers nach der Verstärkung der Spannungsdifferenzen am Flexsensor für den Mikrokontroller möglichst effizient und brauchbar zu machen, ist eine Umwandlung in ein digitales Signal notwendig. Diese Funktion wird mit einem ADC umgesetzt. Bei der Wahl dieses Logikbauteils, sind, wie beim OPV, einige Kriterien zu beachten um die korrekte Funktion der Schaltung weiterhin zu gewährleisten.

Folgende drei Kriterien sind maßgeblich bei der Wahl der Analog-Digital-Wandler zu beachten:

- Genauigkeit, Auflösung und Aussteuerbereich:

$$\text{Aussteuerbereich} = 0 - 3.3V$$

$$\text{bei 10Bit ADC: } LSB = 3.22mV$$

Wegen der 1V Referenzspannung des OPVs ist der Ausgangspegel 1V - 3.3V

$$ADC\text{Ausgangsstufen} = \frac{2.3V}{3.22mV} = 713$$

Der reale Ausgangspegel des OPVs liegt wie bei der Simulation in Punkt Auslesen der Sensoren ermittelt zwischen 1.277V bis 2.416V. Das bedeutet, dass eine Auflösung von 10Bit und ein Aussteuerbereich von 0V - 3.3V ausreichend ist, um den kompletten Wertebereich sehr genau abzudecken. Zusätzlich haben wir uns noch dazu entschieden alle Logikbauteile die eine Kommunikation mit dem Mikrokontroller erfordern mit dem I2C Bussystem anzuschließen. Daher muss der Analog-Digital-Wandler diese Art der Kommunikation ebenfalls unterstützen. Aufgrund dieser Auswahlkriterien ist die Wahl des Bauteils auf den MAX11611 gefallen.

Vervielfachung der Schaltung für alle Flexsensoren:

Um die zuvor beschriebene Schaltung nun nicht für jeden Flexsensor einzeln bauen zu müssen, wäre eine Art Schalter vorteilhaft. Dieser soll in Sekundenbruchteilen zwischen allen Sensoren durchschalten. Das bedeutet also, dass zwischen dem Shunt-Widerstand und R_{flex} in der Simulation dieses Bauteil platziert werden muss.

Für diesen Zweck ist ein Multiplexer bestens geeignet. Folgende Kriterien muss dieser erfüllen.

- Versorgung und Kanäle:

Die Versorgung muss an den Rest der Schaltung angepasst sein, das bedeutet, dass entweder 3.3V oder 5V in Frage kommen. Bei einer Anzahl von einem Flexsensor pro Finger, also fünf, muss der Multiplexer mindestens 5 Kanäle aufweisen, wobei mehr Kanäle für mögliche zukünftige Erweiterungen kein Problem sind. All diese Eingänge müssen auf einen Ausgang geschaltet werden.

- Ansteuerung:

Die Ansteuerung muss mit einem Mikrokontroller möglich sein. Hier bleibt also die Wahl zwischen analogen und digitalen Anschlüssen, oder ein I2C Anschluss um mit dem Rest der Schaltung kompatibel zu bleiben.

Folglich viel die Wahl auf den MUX508IDR. Dieser ist ein 8:1 Channel Multiplexer, der über 5V versorgt werden kann und über drei Analoganschlüsse für die Auswahl des Kanals verfügt.

Bewegungserfassung der Handgelenksdrehung:

Um die Drehung des Handgelenks zu erfassen ist ein anderer Sensor als ein Flexsensor notwendig. Dieser neue Sensor muss die Funktion eines Gyroskops haben und folglich die Positionen von X, Y -und Z-Achse übermitteln. Dieser Übermittlung muss per I2C-Bus erfolgen, um die Kompatibilität mit der restlichen Schaltung zu ermöglichen.

Ausgewählt wurde der Sensor MPU-6000, da dieser schon eingebaute ADCs hat, um die Achswerte vor der Übertragung zu digitalisieren.

Mikrokontroller:

Bei der Auswahl des Mikrokontrollers wurden sehr viele Aspekte beachtet. Dieser ist das Herzstück der Schaltung und ermöglicht allen Komponenten zusammen zu funktionieren und diese auch zu steuern.

Folgende Kriterien müssen vom dem verwendeten Mikrokontroller folglich erfüllt werden:

- Performancerelevante Ressourcen:

Zu beachten ist hierbei vor allem der vorhandene Flash-Speicher, die CPU und der On-Chip Memory. Hierbei gilt grundsätzlich natürlich je mehr, desto besser. Das gleiche gilt ebenfalls für den Flash-Speicher.

- Versorgung und Anschlüsse:

Um mit der Schaltung kompatibel zu sein, muss der Mikrokontroller mit 3.3V oder 5V versorgt werden können. Zusätzlich sollte der Chip möglichst wenig Leistung brauchen. Es sollten mindestens zehn I/O-Anschlüsse vorhanden sein.

- Unterstützte Bussysteme:

Da die wir bei der Schaltung einheitlich auf das I2C Bussystem setzen, muss zumindest dieses von dem gewählten Mikrokontroller unterstützt werden. Als zweite Pflichtunterstützung gilt die UART-Kommunikation. Die Funktion und Notwendigkeit dieser wird in Punkt **(externe Anschlüsse)** erläutert.

- Möglichkeiten der drahtlosen Übertragung:

Da die Flexsensorwerte drahtlos Übertragen werden müssen, muss der Mikrokontroller eine Form dieser Übertragung unterstützen. Vorzuglicher Weise ist die Antenne für die Übertragung schon vorhanden, damit weitere Schaltungsteile nicht notwendig sind. Hier kämen zum Beispiel Bluetooth oder Wifi in Frage.

- Programmierbarkeit:

Der Chip muss mit einer schon verfügbaren Entwicklungsumgebung programmierbar sein. Wichtig ist in diesem Bezug vor allem die Debugmöglichkeit, da bei einigen Mikrokontrollern ein extra Debugtool um viel Geld erworben werden muss. Eine Programmierung im Terminal kommt ebenfalls nicht in Frage.

- Größe und Formfaktor:

Schlussendlich dürfen sich alle Kriterien jedoch nicht zu sehr auf die Größe des Mikrokontrollers auswirken. Diese sollte natürlich so klein wie möglich sein und trotzdem Bauteile wie eine Antenne aufweisen.

Nach beachtung aller Kriterien haben wir uns für einen ESP32 Mikrokontroller entschieden. Hierbei blieb allerdings die Wahl zwischen dem reinen Chip und dem Modul, bei dem die Antenne und andere Funktionalitäten, die andernfalls selbst gebaut werden müssten, schon integriert sind. Nach Abwägungen von Größe und Performance, haben wir uns für das ESP32-WROOM-32E-N16 Modul entschieden. Dieses hat eine integrierte Antenne, reichlich Performance und viel Flash-Speicher. Der Formfaktor ist bei allen diesen Funktionalitäten immer noch im Rahmen.

Akkuversorgung:

Die Stromversorgung der gesamten Schaltung soll schlussendlich mit einem Akku erfolgen. Zu diesem Zweck,

5.1.2 Versuchsaufbauten und Messungen Laci

5.1.3 Schaltungsdesign Laci

Nach den generellen Überlegungen, die zu der Entwicklung der Schaltung des Handschuhs beigetragen haben, wird in diesem Punkt das genaue Schaltungsdesign erläutert.

Externe Anschlüsse:

- Anschluss zur Programmierung des Mikrokontrollers:

Für die Programmierung des Mikrokontrollers wird ein USB Anschluss benötigt. Dieser sollte möglichst kompatibel mit den neuesten Computern sein, weswegen wir uns für USB-C-Typ2.0 entschieden haben. Um das Serial Signal der USB Schnittstelle für den Mikrokontroller lesbar zu machen, muss dieses für die UART-Kommunikation umgewandelt werden. Hierzu muss der Mikrokontroller diese auch unterstützen. Mit einer Serial-UART-Bridge, wird das Signal umgewandelt. Der Chip wird von +3.3V versorgt. Von der USB-Buchse werden die beiden Datenleitungen D+ und D- mit verbunden. Anschließend wird das umgewandelte Signal über die UART-Leitungen an den ESP32 Mikrokontroller übertragen. Wichtig zu beachten ist hierbei, dass die UART-Leitungen ausgekreuzt sein müssen. Die Funktion der Anschlüsse RTS und DTR wird in Punkt **Mikrokontroller** erläutert.

USB C und Serial Uart Bridge hier einfügen

- Anschluss der Flexsensoren:

Die Flexsensoren könnten natürlich einfach angelötet werden, jedoch ist die einfache Wartung bei einem fehlerhaften Sensor ebenfalls zu berücksichtigen. Aufgrund dessen wird eine 6-Pin-JST-Buchse

als Anschluss verwendet. Alle GND-Pins werden auf einen zusammengefasst, um möglichst viel Platz zu sparen.

JST Flexsensoren hier einfügen

- Anschluss des Akkus:

Der Akku wird ebenfalls mit einer JST-Buchse mit der Schaltung verbunden anstatt diesen anzulöten. Da der Akku einen Versorgungs- und GND-Anschluss hat, wird eine 2-Pin-JST-Buchse verwendet.

JST Akku hier einfügen

Mikrokontroller:

Der ESP32-Chip wird mit +3.3V versorgt. Wichtig zu beachten ist dadurch, dass ein Logic-HIGH somit auch 3.3V und nicht 5V ist! Die Versorgung wird mit einem Kondensator stabilisiert. Für alle Busleitungen, also I2C und UART, wurden Widerstände in Serie hinzugefügt, um die Kommunikationsleitungen vor Spannungsspitzen oder Überspannung zu schützen. Die Funktion wäre auch ohne diese gegeben. Für die Datenleitungen SDA und SCL des I2C-Busses sind zwei $10k\Omega$ PullUp-Widerstände vorgesehen. Zusätzlich wird ebenfalls der Anschluss IO16 mit einem PullUp-Widerstand auf 3.3V gezogen, da dies so vom Datenblatt vorgegeben wird. Die Funktionen der einzelnen Anschlüsse werden in den folgenden Punkten gemeinsam mit den damit verbundenen Bauteilen näher erläutert.

ESP32 hier einfügen

Mikrokontroller Buttons:

In der Schaltung sind drei Taster verbaut. Diese sind alle mit dem Mikrokontroller verbunden und erfüllen verschiedene Funktionen.

- Upload Button:

Dieser Button ist mit dem IO0-Anschluss des ESP32 verbunden und muss bei dem Hochladen von Code kurzzeitig gedrückt werden, um den Mikrokontroller in den Upload-Modus zu versetzen. Der Pin IO0 ist standardmäßig für diese Funktion vorgesehen und sollte für nichts anderes verwendet werden.

- Reset Button:

Dieser Button ist mit dem EN (Enable)-Anschluss des ESP32 verbunden. Die Funktion dieses Tasters ist es, den ESP32 jederzeit zurücksetzen zu können falls dieser abstürzt oder ein anderweitiges Problem auftritt, durch das dieser nicht mehr korrekt funktioniert.

- Programmable Button:

Die Funktion dieses Buttons kann frei durch den programmierten Code gewählt werden.

Status LEDs:

Die beiden Leuchtdioden sind als Statusanzeige gedacht. Eine POWER LED, die immer leuchtet wenn die Schaltung mit +5V versorgt wird. Die Funktion der anderen LED ist, sowie bei einem Button, frei wählbar und ist deswegen mit Pin IO13 des ESP32 verbunden.

LEDs hier einfügen

Akku Versorgung:
Multiplexer:
Operationsverstärker:
Analog-Digital-Wandler:
Gyroskop-Sensor:
Akku Versorgung:

5.1.4 Platinendesign **Laci**

5.2 Roboterhand

5.2.1 Simulationen und Versuchsaufbauten **Laci**

5.2.2 Überlegungen und Dimensionierung **Laci**

5.2.3 Schaltplandesign **Laci**

5.2.4 Platinendesign **Laci**

6 Softwareentwicklung

6.1 Handschuh

6.1.1 Konzepte und Überlegungen **Fabian**

Datenübertragung: Es gibt viele Möglichkeiten die Werte, die man von jedem einzelnen Flexsensor ausliest, zu übertragen. Wichtig ist es, dass dies einfach und auf eine sehr stabile Weise funktioniert. Anfangs war Bluetooth die favorisierte Option, später dann aber Wifi. Schlussendlich wurde es dann ESP-NOW, das auf 2,4GHz funkt und am ehesten mit Wifi verglichen werden kann. Es können pro Sendung 250 Byte gesendet werden. Ebenso ist eine Kommunikation zwischen mehreren ESP32 in beide Richtungen möglich. Der Standard gilt allerdings wirklich nur für den ESP32, was allerdings aufgrund der Wahl von nur diesen letztgenannten, keine Probleme darstellt.

6.1.2 Realisierung und Gliederung **Fabian**

6.2 Roboterhand

6.2.1 Konzepte und Überlegungen **Fabian**

6.2.2 Realisierung und Gliederung **Fabian**

6.3 User Interface

6.3.1 Entwicklungsumgebung **Laci**

6.3.2 Konzepte und Überlegungen **Laci**

6.3.3 Realisierung und Gliederung **Laci**

7 Abschluss und Zusammenfassung

8 Anhang

9 Quellen -und Literaturverzeichnis

10 Abbildungsverzeichnis