Inhaltsverzeichnis

[Allgemeines 3](#_Toc410803335)

[Unser Projekt „LeapMotionRobot“ 3](#_Toc410803336)

[Erklärung 3](#_Toc410803337)

[Welche Anforderungen sollen erfüllt werden? 3](#_Toc410803338)

[Vorgehensweise 3](#_Toc410803339)

[Die Hardware 3](#_Toc410803340)

[LeapMotion 3](#_Toc410803341)

[Der Arduino 3](#_Toc410803342)

[Das Motorshield 3](#_Toc410803343)

[Das Bluetoothshield 3](#_Toc410803344)

[Der Distanzmesser 3](#_Toc410803345)

[Der „Roboter“ 3](#_Toc410803346)

[Die Software 3](#_Toc410803347)

[C# 3](#_Toc410803348)

[Erklärung 3](#_Toc410803349)

[Anforderungen an das Programm 3](#_Toc410803350)

[Code 3](#_Toc410803351)

[Erklärung/Interpretation des Codes 3](#_Toc410803352)

[Arduino 3](#_Toc410803353)

[Erklärung 3](#_Toc410803354)

[Anforderungen an das Programm 3](#_Toc410803355)

[Code 3](#_Toc410803356)

[Erklärung/Interpretation des Codes 3](#_Toc410803357)

# Allgemeines

## Unser Projekt „LeapMotionRobot“

### Erklärung

Ein von uns entworfener Roboter soll ferngesteuert werden können. Als Antrieb dienen zwei Gleichstrommotoren, welche über einen Arduino angesteuert werden können. Ebenfalls zum Ansprechen der Motoren wird ein Motorshield benötigt, welches als Steckbrett verwendet wird und auf den Arduino hinaufgesteckt wird. Für die Kommunikation wird Aurduinoseitig ein Bluetoothshield verwendet, welches die Bewegungsdaten in Empfang nimmt.  
Die Fernkommunikation erfolgt clientseitig mittels einer LeapMotion (wird noch erklärt), die über Bluetooth Bewegungsdaten der Hand weiter an das Bluetoothshield sendet.

### Welche Anforderungen sollen erfüllt werden?

Der Roboter soll nur mithilfe einer Hand gesteuert werden. Je nach Neigung der Hand (nach links oder rechts bzw. nach vorne oder hinten) soll der Roboter entweder nach links oder rechts bzw. nach vorne oder zurück fahren. Ist die Hand nicht geneigt, soll der Roboter stehen bleiben.  
In weiterer Folge soll noch realisiert werden, dass der Roboter mit verschiedenen Geschwindigkeiten fahren kann.  
Des Weiteren soll der Roboter gegen kein Hindernis (Mauer, Stuhl, Tisch, etc.) fahren.

### Vorgehensweise

Zu Beginn musste recherchiert werden, was alles notwendig war, um das geplante Projekt starten zu können. Dazu wurde auch ein Pflichtenheft erstellt. Dann wurden die Arbeiten aufgeteilt in Arduino – Programmierung, C# - Programmierung (für LeapMotion) und zusammenfügen der Hardware.  
Anfangs wurden Testprogramme geschrieben und getestet, diese wurden dann schrittweise zusammengefügt. Fehler wurden solange ausgebessert, bis die Muss-Kriterien erfüllt waren.  
Danach wurden noch die Kann-Kriterien ausgearbeitet und in die bereits existierenden Programme implementiert.

# Die Hardware

## LeapMotion

Die LeapMotion ist ein Sensor, entwickelt von der gleichnamigen Firma, welcher die Neigung, Position, Konturen und Bewegungen einer menschlichen Hand erkennen kann. Über eine spezielle Software werden die angeführten Aspekte am Desktop angezeigt.  
Die LeapMotion kann man mit einer Kinect – Steuerung (für die Spielekonsole Xbox) verglichen werden.

## Der Arduino

Für unser Projekt wird ein Arduino Uno verwendet.  
Dieser Mikrocontroller bekommt Bewegungsdaten der Hand über das Bluetoothshield, welche dann der Arduino in Steuersignale für die Motoren umwandelt. Diese Steuersignale gibt der Arduino danach weiter an das Motorshield.

## Das Motorshield

Dies ist eine spezielle Hardware, welche die Steuersignale, die vom Arduino weitergegeben wurden, verarbeitet und an die Motoren weiterleitet. Je nach Signal werden beide Motoren eingeschaltet, nur der rechte Motor oder nur der linke Motor.

## Das Bluetoothshield

Ist die Schnittstelle zwischen dem Mikrocontroller (Arduino) und dem PC. Das Bluetoothshield nimmt die Daten vom PC entgegen und gibt diese an den Arduino weiter.

## Der Distanzmesser

Der Distanzmesser ist ein Infrarotsensor, welcher ein Hindernis erkennen soll. Durch einen Infrarotstrahl wird die Distanz zu einem Hindernis gemessen. Je nach Abstand zum Hindernis wird durch den Distanzmesser eine LED zum Leuchten gebracht, welche signalisiert, dass das Hindernis nicht mehr weit entfernt ist. Wird der Abstand noch kleiner, dann wird der Roboter zum Stillstand gebracht und dieser kehrt dann automatisch um.

## Der „Roboter“

Alle Teile zusammengesetzt, ausgenommen von der LeapMotion, inklusive anderer benötigter Hardware (Batterien, Kabel, Räder, etc.) ergeben den Roboter.

# Die Software

## C#

### Erklärung

Auf Basis von C# wurde eine Software entwickelt, welche die Gesten der Hand über dem LeapMotion-Controller einliest, interpretiert und über Bluetooth an den Arduino sendet.

### Anforderungen an das Programm

Am Anfang soll das Programm eine Bluetooth-Verbindung mit dem Roboter (Arduino) aufbauen, wobei der ausgehende Port des PCs vom Benutzer eingegeben werden kann. Das Programm ist ein Konsolenprogramm.

Die Position der Hand wird mit ihren konkreten Positionswerten laufend eingelesen. Aufgrund dieser Werte soll in Folge ein Code generiert werden, welcher an den Arduino gesendet wird.

Natürlich ist auch Exception-Handling einzubauen, welches absichert, dass das Programm im Falle von nicht vorgesehenen Benutzerinteraktionen nicht abstürzt.

### Code

Dass eine Kommunikation zwischen zwei oder mehreren Geräten über einen speziellen Code funktionieren muss, ist wahrscheinlich jedem klar.

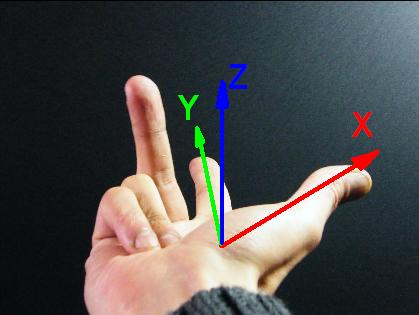
Von uns wurde für die Kommunikation LeapMotion (bzw. PC) und Arduino dafür ein eigener Code entworfen, der im C#-Programm zusammengestellt und über Bluetooth gesendet wird.

### Erklärung/Interpretation des Codes

Der im C#-Programm erstellte und im Arduino-Programm interpretierte Code sieht wie folgt aus: AxxxBxxxC

An erster Stelle, also zwischen A und B, steht die Zahl für die Geschwindigkeit, welche abhängig von der Neigung der Hand ist.

Zur Erklärung des Codes werden folgende Achsen der Hand herangezogen:

Ist die Hand mit den Fingerspitzen maximal nach unten und mit dem Arm maximal nach oben geneigt, d.h. Fingerspitzen in Richtung negativer Z- und Arm in Richtung positiver Z-Achse, so ist der erste Wert zwischen A und B 0. Umgekehrt, wenn die Fingerspitzen maximal in Richtung positiver Z- und der Arm in Richtung negativer Z-Achse geneigt ist, so ist der Wert 200. Befindet sich die Hand genau in Position der Y-Achse, also ist die Hand in Richtung Y-Achse gerade, so ist der Wert 100.

Der zweite Wert zwischen B und C ist analog dazu aufgebaut. Dieser gibt an, ob, in welche Richtung und wie stark gelenkt werden soll. Ist die Hand maximal nach links geneigt, d.h. die X-Achse maximal in Richtung positiver Z-Achse, so ist der Wert 0. Umgekehrt ist der Wert, wenn die Hand maximal nach rechts, d.h. die X-Achse maximal in Richtung der negativen Z-Achse geneigt ist, 200. Ist die Hand gerade, also in Richtung der X-Achse waagrecht, so ist dieser Wert 100.

Die Zahl 100 beschreibt also für beide Fälle das Neutrum.

Um eine gute Steuerung gewährleisten zu können, muss um den Neutralbereich (100) eine Toleranzzone eingebaut werden, da es menschlich kaum möglich ist, die Hand exakt waagrecht zu halten. Ebenso muss ab einer gewissen Neigung alles darüber bzw. darunter als Maximum betrachtet werden, da sonst ein einwandfreies Funktionieren des LeapMotion-Controllers nicht gewährleistet ist.

Diese Toleranz- bzw. Maximumsgrenze wurde ausgemessen.

Sinnvolle Werte:

Toleranzbereich Pitch (Vor/Zurück): 10

Toleranzbereich Roll (Lenken): 12

Maximalwert Pitch: 50

Maximalwert Roll: 50

Der Code ist ein Prozentwert, da jeder Teil auf einer Spanne von beruht. Das heißt, in der Berechnung des Codes müssen für Pitch die Spanne von 40 auf 100, für Roll die Spanne von 38 auf 100 ausgeweitet werden.

## Arduino

### Erkläurung

### Anforderungen an das Programm

### Code

### Erklärung/Interpretation des Codes

# Testläufe