



Smart Home mit Open Home Automation Bus (OpenHAB)

Lukas Kiederle
Dominik Ampletzer
Daniel Böning
Fakultät für Informatik

WS 2019/20

Inhaltsverzeichnis

1	Motivation	4
2	Was ist OpenHAB?	4
3	OpenHAB aus technischer Sicht	4
3.1	Was sind Geräte?	4
3.2	Was sind Items?	4
3.3	Geräteerkennung	4
4	Exemplarische Verwendung von OpenHAB	4
5	Fazit	5
5.1	Stärken	5
5.2	Schwächen	5
6	Infos:	5
7	Vorlage mit Samples	6
A	Erster Abschnitt des Anhangs	8

1 Motivation

- Open Hub im Fach Software Architektur untersuchen und praktischen Nutzen feststellen
- test

2 Was ist OpenHAB?

The open Home Automation Bus (openHAB) is an open source, technology agnostic home automation platform which runs as the center of your smart home!

Some of openHAB's strengths are:

Its ability to integrate a multitude of other devices and systems. openHAB includes other home automation systems, (smart) devices and other technologies into a single solution To provide a uniform user interface and a common approach to automation rules across the entire system, regardless of the number of manufacturers and sub-systems involved Giving you the most flexible tool available to make almost any home automation wish come true; if you can think it, odds are that you can implement it with openHAB.

3 OpenHAB aus technischer Sicht

Doku ist schwer verständlich erste schritte klappen leicht, aber danach wird es schwierig

Konzept	Beschreibung
Bindings	sind die openHAB-Komponenten, die die Schnittstelle zur elektronischen Interaktion mit Geräten bereitstellt.
Things	sind die erste von openHAB (Software) generierte Darstellung von Geräten.
Channels	sind die openHAB (Software)-Verbindung zwischen "Dingen und "Gegenständen".
Items	sind die von openHAB (Software) generierte Darstellung von Informationen über die Geräte.
Rules	führen automatische Aktionen durch (im einfachster Form: wenn "dies" passiert, wird openHAB "das" tun).
Sitemaps	ist die von openHAB (Software) generierte Benutzeroberfläche (Website), die Informationen präsentiert und Interaktionen ermöglicht.

Tabelle 1: OpenHAB Komponenten

3.1 Was sind Geräte?

3.2 Was sind Items?

3.3 Geräteerkennung

4 Exemplarische Verwendung von OpenHAB

- Wie ist OpenHAB installiert (OpenHAB cloud oder auf raspi?)
- Welche Geräte haben wir mit OpenHAB verbunden?
- Wie haben wir die Geräte verbunden?

- On the server the configuration is stored somewhere in userdata (/var/lib/openhab2 for apt-get installs). In an upgrade the userdata folder is preserved when using apt-get.

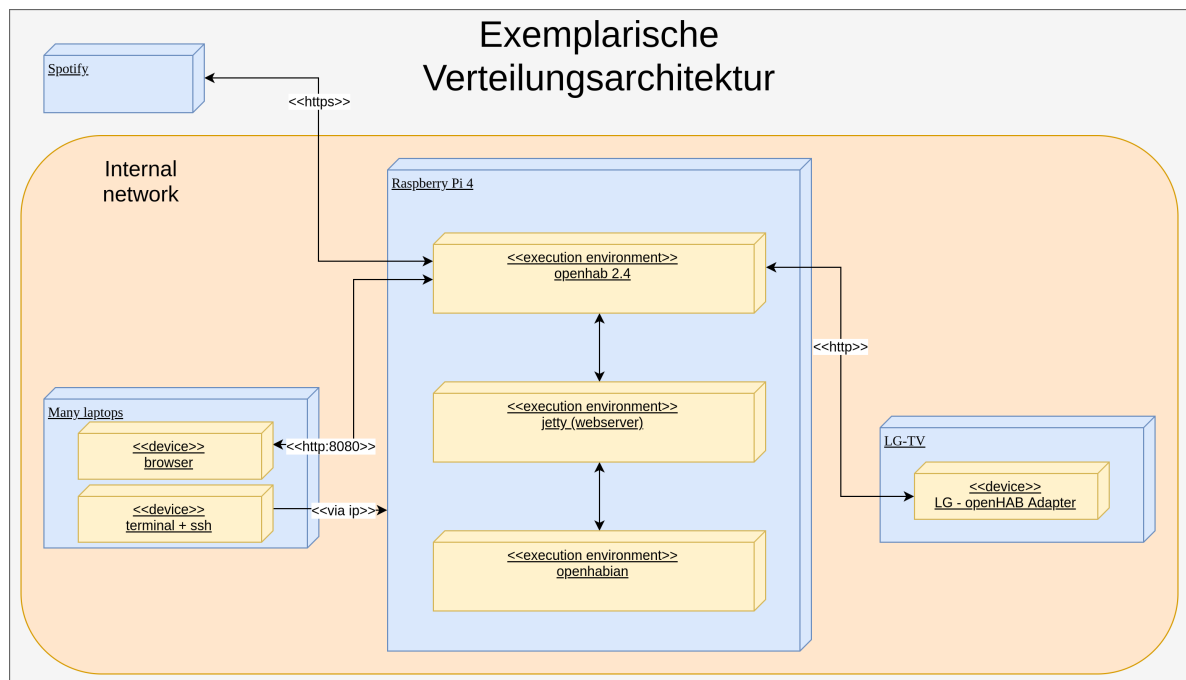


Abbildung 1: Verteilungsarchitektur

5 Fazit

5.1 Stärken

5.2 Schwächen

6 Infos:

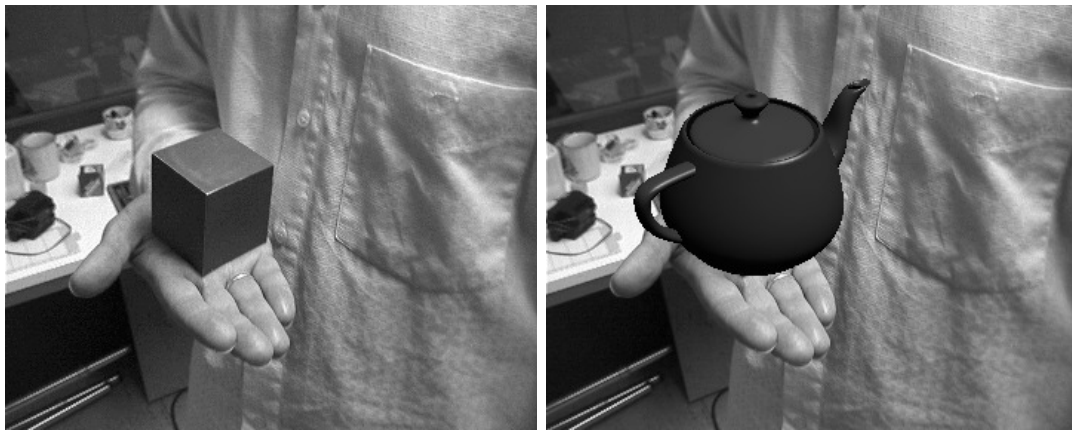
Ausgangslage Untersuchen Sie die Architektur und Features von OpenHAB und schreiben Sie ein Beispielanwendung. Mit myOpenHub existiert eine kostenlose Plattform die sie nutzen können.

Beantworten Sie dabei

- Aktueller Status des Projekts und
- Integration der Big Player wie Alexa und Google Home
- Welche Tools und Konzepte und APIs gibt es
- Welche Deployment Modi und Betriebsmodi existieren
- Untersuchen Sie auch Aspekte wie Datenintegriertät und Sicherheit

Unterlagen Linkes

- <https://www.myopenhab.org/>
- <https://www.openhab.org/>
- <https://jaxenter.de/openhab-2-4-78711>



(a) Originalbild

(b) erweitertes Bild

Abbildung 2: Beispiel eines Augmented Reality Systems: es folgt eine Beschreibung (Bilder aus [Sch01])

7 Vorlage mit Samples

Codebeispiel:

```

1 public class JavaExample
2 {
3     public static void main(String[] args)
4     {
5         int test = 5;
6         int result = 10;
7
8         result += test;
9     }
10 }
```

Codebeispiel 1: Java Beispiel

Einen Überblick findet man z.B. in [Aue00].

Ein Beispiel wird in Abb. 2 gezeigt. Das verwendete Objekt ist in Abb. 2a dargestellt, das Ergebnis in Abb. 2b.

Eine Formel

$$f(x) = \frac{1}{3}x + 5, \quad x \in \mathbb{R}. \quad (1)$$

Und noch eine:

$$\mathbf{M} = \mathbf{A}\mathbf{x}\pi, \quad \mathbf{A} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}, \mathbf{x} \in \mathbb{R}^2. \quad (2)$$

Tabelle 2 gibt einen Überblick über XYZ.

Sequence	ARTS	wman	stcams	ARTVZ	ARTSUZ
# Frames	190	40	400	270	190
# relative movements	17955	780	79800	36315	17955
# movements after pre-sel.	14336	623	37915	21788	14343
min. angle in seq.	0.233°	5.95°	0.154°	0.00000171°	0.0388°
max. angle in seq.	81.7°	180°	47.3°	80.3°	80.9°
min. angle after pre-sel.	12.9°	21.1°	17.3°	16.3°	12.9°
max. angle after pre-sel.	81.7°	161°	47.3°	80.3°	80.9°

Tabelle 2: Datenselektion für verschiedene Testdatensätze.

A Erster Abschnitt des Anhangs

In diesem Anhang wird ...

Literatur

- [Aue00] T. Auer. *Hybrid Tracking for Augmented Reality*. Dissertation, Technische Universität Graz, Graz, Austria, 2000.
- [Sch01] J. Schmidt, I. Scholz und H. Niemann. Placing Arbitrary Objects in a Real Scene Using a Color Cube for Pose Estimation. In B. Radig und S. Florczyk, Hg., *Pattern Recognition, 23rd DAGM Symposium*, Bd. 2191 von *Lecture Notes in Computer Science*, S. 421–428. Springer-Verlag, Berlin, Heidelberg, New York, 2001.