

Zusammenfassung

Im Auftrag des Industriepartner Variosystems wurde ein kostengünstiger, auf dem BeagleBone Black basierender Platinencomputer entwickelt. Der BeagleBone Black, im weiteren Text als BBB bezeichnet, ist ein vollständiger Computer für Linux-basierte Betriebssysteme. Standardmässig wird es mit dem Betriebssystem Debian ausgeliefert, welches für diese BA ebenfalls benutzt wird. Im Verlauf dieser Arbeit wurden insgesamt 5 Exemplare hergestellt, die alle bei Variosystems bestückt wurden. Mit einem Cape, einer aufsteckbaren Platine für den BBB, wurde der Computer mit WLAN, Bluetooth Low-Energy, GSM/GPRS und einem Touchscreen ergänzt. Dieses Cape ist nicht nur mit dem von uns gebauten BBB-Derivat kompatibel, sondern auch mit dem kommerziell erhältlichen, originalen BBB. Die Kombination des BBB mit dem Cape wird im Folgenden Communication-Bone, oder kurz ComBone genannt. Der Name ist eine Wortkombination des englischen Wortes "Communication" für die Kommunikationsfähigkeit des Capes über verschiedene Kanäle, sowie dem Wort "Bone", welches bereits im Namen des originalen BBB genutzt wird.

Bei der Entwicklung der Hard- und Software ist darauf geachtet worden, dass die einzelnen Funktionen möglichst modular sind. Wenn bestimmte Funktionen nicht benötigt werden, wie zum Beispiel der HDMI Anschluss des BBB oder die WLAN-Funktion des Capes, können die entsprechenden Bauteile bei der Produktion einfach nicht bestückt werden. Dies kann, besonders bei grösseren Stückzahlen, viel Geld sparen. Des Weiteren können auch einige Module, beziehungsweise Funktionen, einfach kopiert und in anderen Projekten verwendet werden.

Ein möglicher Einsatzbereich dieses Computers mit dem Cape ist die Verbindung von einem Gerät, wie etwa ein Sensor oder ein abgelegener Stromgenerator, mit dem Internet. Der ComBone kann sich mit einer LAN-Verbindung, mit WLAN oder über das mobile GSM Netz, wie es auch ein Mobiltelefon verwendet, ins Internet einwählen. Dies macht den ComBone zu einem hochflexibles Gerät, welches diverse Einsatzmöglichkeiten hat.

Abstract

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Vorwort	1
1.2	EEROS	1
1.3	Klarstellung der Benennungen	1
1.4	Aufgabenstellung	2
2	EEROS aktueller Stand	3
2.1	EEROS generell.....	3
2.2	Aktuelle Implementierung des Sequencers	3
2.3	Fallbeispiel 'EEDURO Delta Roboter'	4
3	Anforderungen an den Sequencer	5
3.1	Formulierung der Anforderungen	5
3.2	Ziele	5
3.3	Nicht Ziele	6
3.4	Test Cases	6
4	Aufbau des Sequencers	11
4.1	Sequencer	11
4.2	Grundsätzlicher Ablauf	11
4.3	Base Sequence	11
4.4	Sequence	14
4.5	Step	14
4.6	Condition	14
4.7	Monitor	15
5	Fazit	17
5.1	section	17
	Quellenverzeichnis	18

1 Einleitung

1.1 Vorwort

1.2 EEROS

EEROS (Easy, Elegant, Reliable, Open and Safe) ist ein open source Software Framework, welches an der NTB entwickelt wurde und auch immer noch weiter Entwicklung wird. Das Ziel von EEROS ist, möglichst einfach, zuverlässig und einfach in der Bedienung zu sein. Da das Framework besonders auch in industriellen Robotern zum Einsatz kommen soll, ist besonders auch die Zuverlässigkeit der Software ein wichtiger Punkt. Für die Software wird die objektorientierte Programmiersprache C++ verwendet.

EEROS kann in vier Hauptbereiche unterteilt werden.

1. Die HAL (Hardware Abstraction Layer) welche als Schnittstelle zur Hardware dient.
2. Das CS (Control System). Im CS wird die Regelung des Roboters aufgebaut. In diesem System wird aber nicht nur die Regelung gerechnet, sondern auch Aufgaben wie die Berechnung der Vorwärts- und inversen Kinematik werden hier erledigt.
3. Der Sequencer steuert den Ablauf des Roboters. Hier werden nicht nur Wegpunkte aufgelistet, sondern auch das allgemeine Verhalten definiert.
4. Im SS (Safety System) werden sicherheitsrelevante Parameter überwacht. Das SS arbeitet unabhängig vom CS und vom Sequencer. Es löst einen Not-Aus aus, wenn der Roboter ausserhalb der zulässigen Parameter operiert. Ein möglicher Grund für einen Not-Aus wäre zum Beispiel, wenn sich der Roboterarm in einem Sicherheitsbereich zu schnell bewegt.

1.3 Klarstellung der Benennungen

Mit den meisten Programmiersprachen werden in englisch codiert. Auch die offizielle Onlinedokumentation [EER-17] von EEROS, und die Benennung von Komponenten und Konzepten, ist in Englisch. In diesem Dokument wird an vielen Stellen bewusst darauf verzichtet, englische Bezeichnungen auf Deutsch zu übersetzen. Dies kann zu Deutsch - Englischen Mischwörter führen. Solche Mischwörter sind zwar nicht elegant, können aber besser für die Verständlichkeit sein und werden deshalb mit Absicht verwendet. Auch einige Eigennamen, wie z.B. *Sequencer* anstelle von *Sequencer* werden in diesem Dokument nicht auf Deutsch übersetzt.

In dieser Arbeit wird oft von drei verschiedenen Kategorien von Entwicklern gesprochen. Es wird zwischen EEROS-, Steuerungs-, und Applikationsentwickler unterschieden.

Der **EEROS-Entwickler** hat vertiefte Kenntnisse der Programmiersprache C++ und vom EEROS Framework. Seine Hauptaufgabe ist die Weiterentwicklung des Frameworks, welches vom Steuerungsentwickler verwendet wird.

Der **Steuerungsentwickler** hat ebenfalls gute C++ Kompetenzen und nutzt das Framework, um eine Steuerung für einen Roboter zu entwickeln. Dafür muss er seine Software speziell auf den Roboter anpassen. Er bereitet auch erste Sequenzen für den Applikationsentwickler vor. Oft wird die Entwicklung der Steuerung und der Applikation von der selben Person übernommen.

Um den Ablauf des Roboters anzupassen, kann der **Applikationsentwickler** bestehende Sequenzen einfach anpassen. Dazu werden nur grundlegende Programmierfähigkeiten benötigt. Mit etwas erweiterten Kenntnissen kann er auch neue Sequenzen erstellen.

1.4 Aufgabenstellung

In der aktuellen Version von EEROS existiert bereits eine erste Version von einem Sequencer. Dieser ist in seiner Funktionalität und Übersichtlichkeit aber stark eingeschränkt. Oft musste auf Tricks zurück gegriffen werden, damit bestimmte Aufgaben mit dem bestehenden Sequencer gelöst werden konnten. Um eine bestehende Sequenz anpassen zu können, auch wenn der Ablauf nur geringfügig geändert werden soll, ist schon viel Fachwissen notwendig.

In dieser Vertiefungsarbeit sollen diese beide Probleme gelöst werden. Es soll ein neuer Sequencer entwickelt werden, der flexibel für verschiedenste Arten von Robotern eingesetzt werden kann. Die Sequenzen, welche den Ablauf des Roboters beschreiben, sollen dabei möglichst einfach und übersichtlich aufgebaut sein. Dank dem einfachen Aufbau soll es auch für einen Applikationsentwickler möglich sein, Sequenzen anzupassen und zu erstellen, auch wenn dieser Entwickler keine vertiefte Kenntnisse von C++ besitzt.

2 EEROS aktueller Stand

2.1 EEROS generell

2.2 Aktuelle Implementierung des Sequencers

Für EEROS besteht bereits ein rudimentärer *Sequencer*. Im folgenden Kapitel wird die bestehende Implementierung kurz erklärt. In der Onlinedokumentation [EER-17] wird noch vertiefter in die Details des bestehenden *Sequencers* eingegangen, als in dieser Arbeit.

2.2.1 Sequencer

Die Grundlage bildet ein Sequencer-Objekt, das in einem Nicht-Realtime-Thread läuft. In so einem *Sequencer* können eine Serie von blockierenden *Sequences* aufgerufen werden. Wenn mehrere parallele *Sequences* aufgerufen werden sollen, muss für jede *Sequence* ein eigener *Sequencer* erstellt werden.

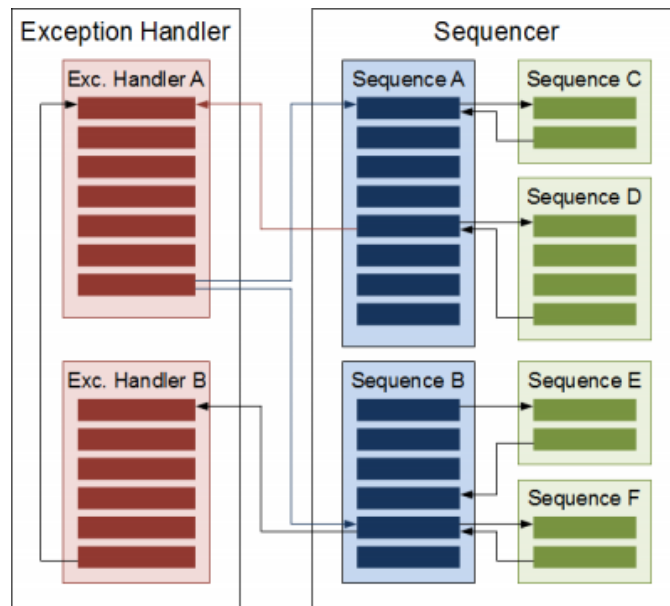


Abbildung 2.1: Schematische Darstellung des bestehenden Sequencers [EEW-17]

2.2.2 Sequence

Eine *Sequence* führt als erstes eine benutzerdefinierte Initialisierungsfunktion aus. Als nächstes wird eine *preCondition* überprüft. Fehlt die Überprüfung, wird die *Sequence* abgebrochen. Bei einem positiven Ergebnis wird der Hauptteil, eine Abfolge von definierten *Steps* ausgeführt. Dem letzten *Step* folgt noch eine Überprüfung einer *postCondition*. Läuft der *Sequencer* im *stepping-mode*, wird die *Sequence* bei jedem *yield()* pausiert und wird erst fortgeführt, wenn der Befehl dazu gegeben wird. [EEW-17]

```

1 init();
2 yield();
3
4 if(!checkPreCondition())
5     return SequenceResult<void>(result::preConditionFailure);
6 yield();
7
8 run();

```

```

9 yield();
10
11 if(!checkPostCondition())
12     return SequenceResult<void>(result::postConditionFailure);
13 yield();
14
15 exit();
16 return SequenceResult<void>(result::success);

```

2.2.3 Step

Ein *Step* ist eine vom *Steuerungsentwickler* festgelegte Einheit, die von einem *yield()* Befehl unterteilt wird. *Steps* können im *stepping-mode* einzeln abgearbeitet werden.

2.2.4 Sub-Sequence

Subsequences sind sehr ähnlich wie normale *Sequenzen*. Sie können verwendet werden, wenn ein ähnlicher Ablauf mehrmals wiederholt werden soll. Durch eine Übergabe von Parameter an eine solche *Subsequence* kann sie sehr flexibel gestaltet werden. Wenn die *Subsequence* parallel, also nicht-blockierend, aufgerufen werden soll, muss sie einem neuen Sequencer übergeben werden.

```

1 class SequenceB : public Sequence<> {
2 public:
3     SequenceB(std::string name, Sequencer* seq, Robot& r) : Sequence<void, double>(name, seq, robot(r)) { }
4
5     void run() {
6         robot.moveZ(5);
7         sleep(3);
8         yield();
9         robot.moveZ(0);
10    }
11
12 private:
13     Robot& robot;
14 };

```

2.2.5 Error-Handler

Der *Error-Handler* wird in der Onlinedokumentation zwar erwähnt, im Sourcecode von EEROS sind aber keine Spuren von der Implementierung zu finden. Der Dokumentation zu folge soll er *Exceptions* behandeln. Je nach *Exception* soll er flexibel reagieren, um Probleme zu beheben.

2.3 Fallbeispiel 'EEDURO Delta Roboter'

Der *EEDURO Delta Roboter* ist ein Roboter, dessen Hardware und auch Software an der NTB entwickelt wurde. Die Steuerung ist mit EEROS und dem bestehenden *Sequencer* aufgebaut. Im folgenden Kapitel wird der Quellcode der Steuerung analysiert um herauszufinden, welche Aspekte des bestehenden *Sequencers* brauchbar sind, und wo er noch Lücken aufweist.

Der Quellcode der Steuerungssoftware ist auf folgendem Git-Repository zu finden:

<https://github.com/ClaudiaVisentin/eeduro-platform>

Die Software wurde vom Stand 10.10.2016 mit dem Hash `a25bcfa752516723f067f5a5166e8f09e60fc6e8` verwendet.

2.3.1 asdf

3 Anforderungen an den Sequencer

3.1 Formulierung der Anforderungen

Im folgenden Kapitel werden die Anforderungen an den *Sequencer* beschrieben. Die Kapitel *Ziele*, *Nicht Ziele* und *Test Cases* beschreiben die Anforderungen auf verschiedene Arten. In *Ziele* und *Nicht Ziele* wird abstrakt beschrieben, welche Funktionen der neue *Sequencer* beinhalten, beziehungsweise nicht beinhalten muss. Im Kapitel *Test Cases* werden verschiedene Fälle beschrieben die mit dem neuen *Sequencer* möglichst elegant gelöst werden sollen.

3.2 Ziele

3.2.1 Einfaches Interface für den Applikationsentwickler

Mit dem bestehenden *Sequencer* sind vertiefte Programmierkenntnisse notwendig, um eine Sequenz zu erstellen, oder abzuändern. Sequenzen sind nicht intuitiv verständlich. Es werden Kenntnisse vom *Control System* und dem *Safety System* benötigt, um einen neuen Ablauf für den Roboter schreiben zu können. Zurzeit werden Sequenzen von den Steuerungsentwickler geschrieben.

Wenn der Roboter fertig entwickelt worden ist, soll er an einen Kunden übergeben werden können. Der Kunde, oder der Betreiber des Roboters, soll dann Änderungen im Ablauf des *Sequencers* vornehmen können, ohne dass er vertiefte Kenntnisse von der Programmiersprache C++ oder von der inneren Funktionsweise des Roboters haben muss. Dafür ist es notwendig, dass der Steuerungsentwickler den Roboter so abstrahiert, dass die Sequenzen aus logischen und verständlichen Schritten bestehen.

3.2.2 Flexibel einsetzbar für verschiedenste Arten von Roboter

Auch wenn die Sequenzen möglichst einfach aufgebaut werden sollen, muss der *Steuerungsentwickler* für alle möglichen Kategorien von Robotern Sequenzen bauen können. Verschiedene Arten von Roboter haben verschiedene Anforderungen. Das *Control System* von einem Roboterarm mit sechs Freiheitsgraden unterscheidet sich stark von einer Fertigungsstrassen mit mehreren Förderbändern. Trotz diesen Unterschieden soll es möglich sein, für beide Kategorien von Robotern sinnvolle Sequenzen zu erstellen. Das bedeutet, dass der *Steuerungsentwickler* möglichst viele Freiheiten beibehält, ohne dass er durch das *Framework* unnötig begrenzt wird.

3.2.3 Parallele und blockierende Sequenzen

Wie bereits im bestehenden Sequencer verwirklicht wurde, sollen Sequenzen blockierend und nicht-blockierend aufgerufen werden können. Diese Funktion von blockierenden und parallel ausgeführten Sequenzen soll auch im neuen *Sequencer* beibehalten werden.

3.2.4 Exception Handling

Eine *Exception* ist ein Ereignis, dass nicht immer auftritt, aber auftreten kann. Zu solchen *Exception*, oder Ausnahmen, gehören zum Beispiel:

1. Ein blockiertes Förderband
2. Ein Timeout
3. Der Roboter soll ein Paket abholen, dass nicht vorhanden ist

Solche Ausnahmen sollen im *Sequencer* erkannt werden können und flexibel darauf reagiert werden können. Eine solche Reaktion könnte eine spezielle Sequenz sein, die versucht, eine solche Ausnahme zu behandeln. Alternativ soll aber auch die aktuelle Sequenz abgebrochen, oder neu gestartet werden können.

3.2.5 Zugriff auf Control System

Der aktuelle *Sequencer* nutzt ein Pointer auf das *Control System* um Blöcke direkt auslesen und schreiben zu können. Wenn das *Control System* betrachtet wird, kann nicht festgestellt werden, welche Blöcke vom *Sequencer* ausgelesen oder geschrieben werden. Ein klares Interface zum *Sequencer* wäre wünschenswert, um das *Control System* übersichtlicher zu machen.

3.2.6 Safety System entlasten

Eine Analyse von bestehenden Implementationen des alten *Sequencers* hat gezeigt, dass das *Safety System* viele Aufgaben übernimmt, welche besser vom *Sequencer* übernommen werden sollten. Das *Safety System* sollte möglichst nur eingesetzt werden, um das System zu überwachen. Alle anderen Aufgaben sollen vom *Sequencer* oder vom *Control System* übernommen werden.

3.3 Nicht Ziele

3.3.1 Echtzeit

Das *Control System* und das *Safety System* laufen beide in einem Echtzeit-Task. Der *Sequencer* soll aber bewusst nur mit normaler Priorität laufen und besitzt keine Echtzeit Fähigkeit.

Da der *Sequencer* keine Regelung berechnet, benötigt er keine Echtzeit Fähigkeit. Eine niedrigere Priorität als das *Control System* und das *Safety System* ist notwendig, dass die beiden Systeme nicht vom *Sequencer* beeinträchtigt werden.

3.3.2 Pfadplanung

Die Pfadplanung ist nicht Teil des *Sequencers*, da sie den Rahmen dieser Arbeit sprengen würde.

3.4 Test Cases

3.4.1 Einleitung

Die Testfälle sind so aufgebaut, dass sie möglichst einfach und elementar sind. Jeder *Test Case* beschreibt eine andere Anforderung oder Spezialfall an den *Sequencer*. Alle in der Realität vorkommenden Situation sollte durch einen, oder einer Kombination von mehreren, *Test Cases* beschrieben werden können.

Eine Ausnahme dazu bildet *Test Case 8*. In diesem Testfall wurden möglichst viele verschiedene Situationen vereint.

Mit dem *Sequencer* sollen alle Testfälle sauber und elegant umgesetzt werden werden können.

3.4.2 Test Case 1: Achse einfach

System

- Eine Achse die sich nach links und rechts bewegen kann
- An beiden Enden befindet sich ein Endschalter
- Ein Taster *Taster links*, der die Achse nach links laufen lässt
- Ein Taster *Taster rechts*, der die Achse nach rechts laufen lässt

Aufgabe

- Solange *Taster links* gedrückt bleibt, fährt die Achse nach links
- Solange *Taster rechts* gedrückt bleibt, fährt die Achse nach rechts
- Die Achse hält an, wenn einer der beiden Endschalter erreicht wird

Herausforderungen

- Der *Sequencer* muss die Eingänge *Taster links*, *Taster rechts* und die beiden Endschalter permanent überwachen und auf eine Änderung reagieren.

3.4.3 Test Case 2: EEDURO Delta Roboter Maus

System

- EEDURO Delta Roboter mit Maus

Aufgabe

- Während dem Idle Zustand wird auf einen Input von der Maus gewartet
- Wenn sich die Maus für fünf Sekunden nicht bewegt, wird eine blockierende *Autor-Sort Sequenz* gestartet
- Bewegt sich die Maus innerhalb von fünf Sekunden, dann bewegen sich die Achsen entsprechend der Mausbewegung und der 5-Sekunden-Timer wird neu gestartet

Herausforderungen

- Timeout
- Blockierende Sequenz

3.4.4 Test Case 3: Rendezvous

System

- Greifer Zubringer
- Greifer Abholer
- Paket: Gegenstand, der übergeben wird
- Förderband Zubringer: Hält ständig ein neues Paket bereit für *Greifer Zubringer*
- Förderband Abholer: Transportiert ständig alle Pakete weg, welche vom *Greifer Abholer* abgelegt werden

Ablauf (Siehe Abbildung 3.1)

1. Der *Greifer Zubringer* holt ein neues Paket vom *Förderband Zubringer*
2. Der *Greifer Zubringer* bringt das Paket in Rendezvous-Position
3. Der *Greifer Abholer* übernimmt das Paket vom *Greifer Zubringer*
4. Der *Greifer Abholer* legt das Paket auf das *Förderband Abholer*

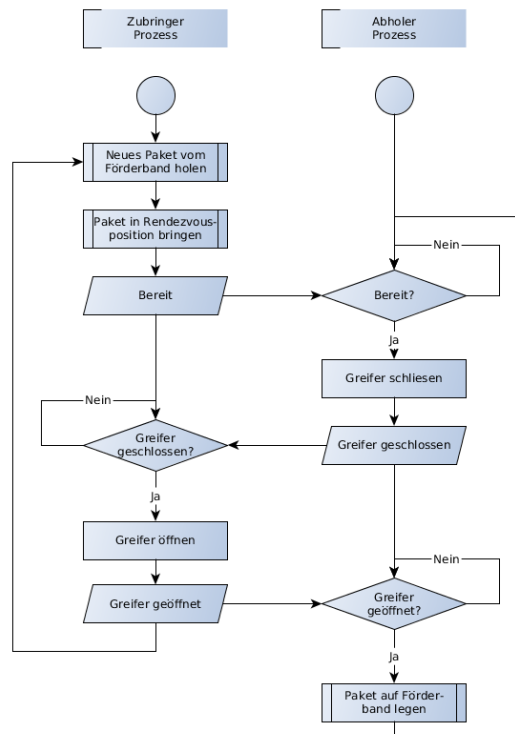


Abbildung 3.1: Test Case 3: Ablaufdiagramm vom

5. Die Sequenz beginnt wieder von Anfang an

Herausforderungen

- Synchronisation von zwei parallellaufenden Sequenzen
- Kommunikation zwischen zwei Sequenzen

3.4.5 Test Case 4: Sequenz pausieren

System

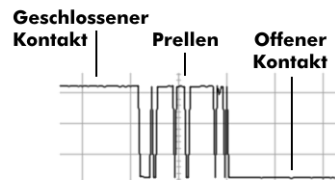
- Roboterarm
- Ein Taster *Taster Pause*, der die Sequenz pausiert

Ablauf

- Der Roboterarm führt eine sich wiederholende Sequenz endlos aus
- Wird *Taster Pause* gedrückt, pausiert die Sequenz
- Wird *Taster Pause* erneut gedrückt, wird die Sequenz fortgeführt

Herausforderungen

- Jede Sequenz muss jederzeit pausiert werden können
- Der Taster gibt nur einen Impuls, nicht eine bleibende Pegeländerung an einem Eingang
- Timeouts müssen pausiert werden

Abbildung 3.2: *Test Case 6*: Signalverlauf bei einem prellenden Schalter

3.4.6 Test Case 5: Zwei Roboterarme

System

- Roboterarm A
- Roboterarm B
- Ein Taster *Taster Pause*, der beide Sequenzen pausiert

Ablauf

- Beide Roboterarme führen sich wiederholende Sequenz endlos aus
- Wird *Taster Pause* gedrückt, pausieren beide Sequenzen

Herausforderungen

- Zwei parallellaufende Sequenzen müssen mit einem Taster pausiert werden können

3.4.7 Test Case 6: Prellender Taster

System

- Ein prellender Taster *Taster A*

Aufgabe

- Ein prellender Taster soll sauber eingelesen werden

Herausforderungen

- Der Taster muss entprellt werden
- Mehrmaliges drücken soll sauber registriert werden, auch wenn der Taster in schneller Abfolge gedrückt wird

3.4.8 Test Case 7: Menü

System

- Ein beliebige Anzahl Taster *Taster A*, *Taster B*, *Taster C*,

Aufgabe

- Wenn sich das System in einem *Idle* Zustand befindet, soll jeder Taster eine andere Sequenz starten

Herausforderungen

- Dieses *Menü* lässt sich nicht im klassischen Sinne als eine Sequenz, also eine Abfolge von Schritten, beschrieben werden. Trotzdem soll eine einfache Implementierung im *Sequencer* möglich sein

3.4.9 Test Case 8: Detailliertes Rendezvous

Dieser *Test Case* basiert auf dem *Test Case 3*, ist aber detaillierter ausgearbeitet. Im Anhang A ist das Ablaufdiagramm der Hauptsequenz *Sequenz Rendezvous* und der blockierenden Subsequenz *Sequenz PickUp* angehängt. Das Ziel von diesem *Test Case* war es nicht einen realistischen Fall abzubilden. Viel mehr dient er dazu, möglichst viele Fälle und Situationen abzubilden, die in einer Sequenz vorkommen können.

Das Ablaufdiagramm besteht aus folgenden Blöcken:

- Rechtecke: einzelne Steps
- Rechtecke mit doppelten, vertikalen Linien: Blockierende Subsequenzen
- Blaue Rauten: Entscheidungen
- Grüne Rauten: Blockierungen, bis Entscheidung wahr wird
- Parallelogramm: Statusvariable wird geändert
- Lange senkrechte Rechtecke: Bedingung, welche über längere Zeit überwacht wird

4 Aufbau des Sequencers

4.1 Sequencer

Das Sequencer-Objekt bildet die Basis für den ganzen *Sequencer*. Für jede Applikation wird nur ein Sequencer Objekt erstellt. Der Sequencer speichert automatisch einen Pointer zu jeder erstellten Sequenz. Da jeder Sequenz eine Referenz auf das Sequencer-Objekt mitgegeben wird, kann von jeder Sequenz aus auf das Sequencer-Objekt zugegriffen werden. Mit den Methoden *getSequenceByID(int ID)* und *getSequenceByName(std::__cxx11::string name)* können Pointer auf andere Sequenzen, auch parallel Laufende, geholt werden. Die Methode *getSafetySystem()* gibt einen Pointer auf das *SafetySystem* zurück.

Jede Applikation hat eine andere *ControlSystem*-Klasse. Aus diesem Grund kann kein Pointer auf das *ControlSystem* im *Sequencer* gespeichert werden, da die spezifische *ControlSystem*-Klasse zur Kompilierzeit von EEROS bekannt sein müsste.

4.2 Grundsätzlicher Ablauf

Im folgenden Abschnitt wird der grundsätzliche Ablauf des *Sequencers* erklärt. Detaillierte Erklärungen zu den einzelnen Komponenten und deren Funktionen befinden sich in den nachfolgenden Kapiteln.

Steps und *Sequenzen* basieren beide auf der Basis-Klasse *BaseSequence*. Der grundsätzliche Ablauf zur Laufzeit ist bei beiden Klassen gleich und läuft in folgender Reihenfolge ab:

1. Überprüfung von aktiven *Exceptions* der aktuellen Sequenz und von Sequenzen, die von der aktuellen Sequenz blockiert werden.
2. Die *PreCondition* wird überprüft, wenn sie vorhanden ist.
3. *action()*: Die eigentliche Aktion der Sequenz wird ausgeführt. Bei einer Sequenz können dies eine Abfolge von *Steps* und / oder Sequenzen sein. Bei einem *Step* kann es nur ein einzelner Befehl an das *ControlSystem* oder an das *SafetySystem* sein.
4. Folgende Punkte werden periodisch, typischerweise mit einer Periodendauer von 100 Millisekunden, überprüft:
 - *checkExitCondition()*: Sobald diese *Condition* zutrifft, wird die Sequenz oder der *Step* beendet. Ist diese *Condition* nicht definiert, wird die Sequenz oder der *Step* sofort beendet.
 - *checkMonitorsOfThisSequence()*: Überprüft alle *Monitore* von der Sequenz und setzt eine *activeException* wenn notwendig.
 - *checkMonitorsOfThisSequence()*: Überprüft alle *Monitore* von den Sequenzen, die durch die aktuelle blockiert werden, und setzt eine *activeException* wenn notwendig.
 - *checkActiveException()*: Überprüft, ob die aktuelle, oder eine blockierte, Sequenz eine *activeException* hat. Ist dies der Fall, dann wird der *RunningState* der aktuellen Sequenz entsprechend gesetzt.
5. Wenn der *RunningState* = *restarting*, dann wird die Sequenz wiederholt.

4.3 Base Sequence

Die *BaseSequence* bildet die Basis-Klasse für die Klassen *Sequence* und *Step*. Wenn in diesem Kapitel eine *Sequence* erwähnt wird, dann gilt das Geschriebene auch für einen *Step*, ausser es wird explizit etwas anderes erwähnt. Diese Klasse beinhaltet den grössten Teil der Intelligenz vom *Sequencer*. Die wichtigsten Methoden und Membervariablen, welche nicht selbsterklärend sind, werden in den folgenden Abschnitten genauer erklärt.

4.3.1 Membervariablen

```
1 BaseSequence* callerSequence
```

Ein Pointer auf die Sequenz, welche die aktuelle Sequenz erzeugt hat. Die *callerSequence* von der *MainSequence* ist ein NULL-Pointer.

```
1 std::vector< BaseSequence* > callerStack
```

Innerhalb von Sequenzen können neue Sequenzen erstellt werden. Es kann zum Beispiel in der Hauptsequenz eine Sequenz *SeqA1* erzeugt werden. In der *SeqA1* kann noch eine Sequenz *SeqA2* erzeugt werden.

In diesem Beispiel enthält *callerStack[0]* von *SeqA2* ein Pointer auf die Hauptsequenz und *callerStack[1]* enthält einen Pointer auf *SeqA1*. Der *callerStack* von *SeqA2* enthält aber keinen Pointer auf sich selbst.

```
1 std::vector< BaseSequence* > callerStackBlocking
```

Der *callerStackBlocking* ist ein Vektor mit Pointer auf alle Sequenzen, die von der aktuellen Sequenz blockiert werden.

Wird im vorherigen Beispiel *SeqA1* nicht-blockieren gestartet, *SeqA2* aber blockierend, dann läuft die Hauptsequenz unabhängig von *SeqA1* und *SeqA2* weiter. *SeqA1* wird aber von *SeqA2* blockiert und läuft erst weiter, wenn *SeqA2* beendet ist.

Unter diesen Umständen hat der *callerStackBlocking* von *SeqA2* nur einen Eintrag mit einem Pointer auf *SeqA1*, da nur diese Sequenz von *SeqA2* blockiert wird.

```
1 bool exceptionIsActive
```

Die Membervariable *lstlisting* wird *true* gesetzt, wenn die Sequenz wegen einer *Exception* abgebrochen oder neu gestartet wird. Eine solche *Exception* wird von einem Monitor ausgelöst. Die Funktion eines Monitors, und der Zusammenhang mit einer *Exception* wird im Kapitel 4.7 genauer beschrieben.

```
1 Monitor* activeException
```

Ein Pointer auf den *Monitor* der aktiven *Exception*.

```
1 std::vector< Monitor* > monitors
```

Alle *Monitors*, die zur Sequenz gehören. Mehr dazu im Kapitel 4.7.

```
1 MonitorTimeout monitorTimeout
```

Der *monitorTimeout* ist für die Überwachung des Timeouts zuständig. Mehr dazu im Kapitel 4.7.4.

```
1 ConditionTimeout conditionTimeout
```

Die zum *monitorTimeout* gehörende *Condition*. Mehr dazu im Kapitel 4.7.4.

```
1 int pollingTime
```

Nach dem *action()*-Teil werden in regelmässigen Abständen die relevanten *Monitore* überprüft. Die *pollingTime* beschreibt in Millisekunden, wie lange gewartet wird, bevor alle *Monitore* erneut überprüft werden.

```
1 runningStateEnum runningState
```

Der *runningState* beschreibt den aktuellen Zustand der Sequenz. Folgende Zustände sind möglich:

- idle
- running
- paused
- aborting
- aborted
- terminated
- restarting

Besonders in der Methode *actionFramework()* spielt der *runningState* eine grosse Rolle.

4.3.2 Virtuelle Methoden

```
1 virtual int start() = 0
```

Diese Methode wird aufgerufen, wenn die Sequenz gestartet wird. Sie ruft die Methode *actionFramework()* auf. Die Methode wird von den abgeleiteten Klassen *Step* und *Sequence* überschrieben.

```
1 virtual bool checkPreCondition()
```

Es kann sein, dass eine Sequenz erst gestartet werden darf, wenn bestimmte Bedingungen erfüllt sind. Werden die definierten Bedingungen nicht erfüllt, wird die Sequenz übersprungen. Wenn die Methode nicht überschrieben wird, wird die Sequenz ohne Überprüfung ausgeführt.

In einer benutzerdefinierten Sequenz kann die Methode überschrieben werden. Die Sequenz wird dann nur ausgeführt, wenn der Rückgabewert einem booleschen *true* entspricht. Bei einem Rückgabewert *false* wird die Sequenz übersprungen.

```
1 virtual bool checkExitCondition();
```

Ein *Step*, oder eine *Sequenz* wird erst dann beendet, wenn diese Methode den Wert *true* zurück gibt, oder wenn der *Step* durch eine *Exception* abgebrochen wird. Wird *checkExitCondition()* nicht überschrieben, dann wird eine *Sequence* sofort nach der *action()*-Methode, die bei einem *Step* nur ein kurzer Befehl ans *ControSystem* sein soll, beendet.

checkExitCondition() kann bei einer benutzerdefinierten *Sequence* überschrieben werden. Eine mögliche Implementierung wäre bei einem benutzerdefinierten *Step* "*moveTo(x, y)*", dass der *Step* erst dann abgeschlossen ist, wenn der Roboter die Position erreicht hat.

```
1 virtual int action() = 0
```

Diese Methode wird von allen benutzerdefinierten Sequenzen überschrieben und enthält den Hauptteil vom Code, den der *Steuerungsentwickler* schreibt.

Ein *Step* soll in einer Anwendung eine ganz spezifische Aufgabe übernehmen. Wenn der Roboter zu einer bestimmten Koordinate fahren soll, dann wäre *moveTo(x, y)* ein möglicher, benutzerdefinierter *Step*. In der benutzerdefinierten Klasse *MoveTo* würde man dann die Methode *action()* überschreiben,

und die notwendigen Befehle an das *ControlSystem* eingefügt. Die *action()*-Methode selbst darf nicht blockierend sein, da ansonsten die *Monitore* während der Blockierung nicht überprüft werden.

Die Methode *action()* von einer *Sequenz* kann mehrere blockierende *Steps* und *Sequenzen* beinhalten, aber sie darf sonst keine blockierende Befehle beinhalten. Wenn eine blockierende Funktion benötigt wird, muss ein benutzerspezifischer *Step* mit einer entsprechenden *excitCondition* benutzt werden.

4.3.3 Sonstige Methoden

```
1 int actionFramework()
```

actionFramework() wird von der *run()*-Methode aufgerufen. In dieser Methode werden alle *Monitore* und *Conditions* überprüft. Die Methode *action()* wird von hier aus aufgerufen, wenn keine *Exception* vorliegt und die Überprüfung der *PreCondition* erfolgreich war. Wenn erforderlich, wird *action()* mehrmals aufgerufen.

4.4 Sequence

Die Klasse *Sequence* wird von den Klassen *BaseSequence* und *ThreadSequence* abgeleitet.

Wenn eine *Sequence* erstellt wird, wird automatisch ein Thread gestartet, in dem die *run()*-Methode läuft. Der Thread wird dann sofort schlafen gelegt.

Wird die *Sequence* dann von der Hauptsequenz oder einer anderen Sequenz aus nicht blockierend gestartet, dann wird die Methode *actionFramework()* im Thread ausgeführt. Wird sie aber blockierend gestartet, dann wird die *actionFramework()*-Methode in der *start()*-Methode aufgerufen, welche die *callerSequence* blockiert.

4.5 Step

Im Gegensatz zur *Sequence* wird die Klasse *Step* nur von der *BaseSequence* und nicht von einem *Thread* abgeleitet.

Ein *Step* erzeugt nie einen Thread und wird mit *start()* immer blockierend gestartet.

4.6 Condition

Condition ist eine einfache Klasse, die als Basis-Klasse für benutzerdefinierte *Condition*-Klassen dient. *Condition*-Objekte werden für *Monitoren*, siehe Kapitel 4.7, gebraucht.

In einer solchen Klasse soll ein beliebig komplexer oder einfacher Zustand überprüft werden. Beispiele für solche Zustände sind:

- Endanschlag erreicht.
- Taster mit Toggle-Funktion. Die *Condition* ist *true*, wenn der Taster einmal gedrückt wird. Wird der Taster erneut gedrückt, ist sie *false*.
- Der Roboter hat sich in den letzten 5 Sekunden nicht bewegt.

Solche Klassen erlauben es, einfache und komplexe Zustände einheitlich in einer Klasse zu abstrahieren.

```
1 virtual bool validate() = 0
```


Diese Methode wird vom *Steuerungsentwickler* überschrieben. Alle Überprüfungen von Zuständen im *ControlSystem*, oder von anderen Sequenzen, finden hier statt. In dieser Methode können auch Zustände oder Variablen gespeichert werden, und Zeitmessungen durchgeführt werden.

```
1 bool isTrue ()
```

Überprüft, ob eine *Condition* wahr ist.

4.7 Monitor

Monitore, oder deutsch *Beobachter*, sind ein zentraler Bestandteil vom Sequencer. Sie erlauben es, gewisse Zustände des Roboters permanent zu überwachen und zu reagieren, wenn eine Veränderung eintritt. *Monitore* eignen sich gut, um Ausnahmefälle, sogenannte *Exceptions* abzudecken.

Ein *Monitor* wird einer *Sequence* oder einem *Step* zugewiesen. Diese *Sequence* ist dann der Besitzer, oder *owner*, des *Monitors*. Der *Monitor* wird anschliessend von allen Sequenzen und *Steps*, welche die Besitzer-Sequenz blockieren, überprüft.

Ein *Monitor* besteht aus folgenden Hauptkomponenten:

1. Condition
2. Exception Sequence
3. Behavior

4.7.1 Condition

Der Zustand, der überwacht wird. Ein *Condition*-Objekt muss erzeugt werden, und einem *Monitor* als Pointer übergeben werden. Die *Condition* wird regelmässig, abhängig von der *pollingTime* der *Sequence*, überprüft.

4.7.2 Exception Sequence

Eine *Exception Sequence* muss ausserhalb des Monitors erzeugt werden, und als Pointer dem Monitor übergeben werden. Sobald die *Condition* wahr wird, wird die *Exception Sequence* gestartet. Es kann auch keine *Exception Sequence* übergeben werden.

4.7.3 Behavior

Das *Behavior* definiert das Verhalten nachdem die *Exception Sequence* gestartet wurde.

Folgende *Behavior* sind möglich:

1. **nothing**: Die Sequenz wird ganz normal weitergeführt.
2. **abortOwner**: Die Besitzer-Sequenz des Monitors, und alle Unter-Sequenzen der Besitzer-Sequenz, wird abgebrochen.
3. **restartOwner**: Die Besitzer-Sequenz wird abgebrochen und neu gestartet.
4. **abortCallerofOwner**: Die *callerSequence*, und damit natürlich auch die Besitzer-Sequenz, wird abgebrochen.
5. **restartCallerofOwner**: Die *callerSequence* wird abgebrochen und neu gestartet.

4.7.4 Timeout Monitor

Jede Sequenz besitzt standardmässig bereits einen *Monitor*. Der *Timeout Monitor* kann verwendet werden, um bei einer Sequenz, oder bei einem *Step*, einen Timeout zu überwachen. Der *Monitor* besitzt bereits eine spezialisierte *Condition*. Die *Exception Sequence* und das *Behavior* können aber wie bei jedem anderen *Monitor* gesetzt werden.

5 Fazit

5.1 section

Quellenverzeichnis

[EER-17] *Homepage: EEROS*

<http://eeros.org>

Stand vom 27.01.2017

[EEW-17] *Homepage: EEROS Wiki*

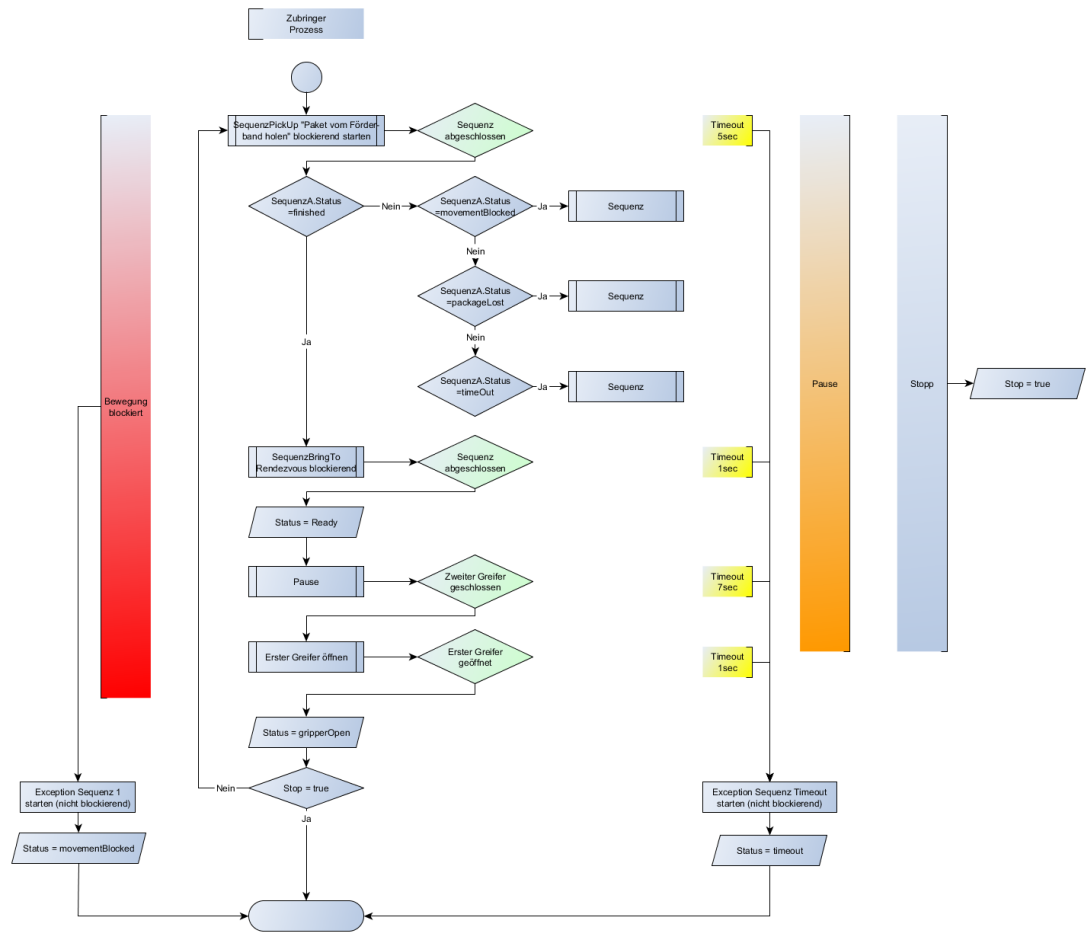
<http://wiki.eeros.org>

Stand vom 27.01.2017

Anhang

A Test Case 8

A.1 Sequenz Rendezvous



A.2 Sequenz Pickup

