

Kapitel 1

Software

Wie bereits in den letzten Abschnitten erläutert wird der Regler als diskretes System implementiert. Deshalb spielt die verwendete Hardware und darauf ausgeführte Software eine zentrale Rolle. Dieser Umstand wird dadurch verstärkt, dass sämtliche Versuche, wie z.B. die Justierung der Sensoren, Systemidentifikation und Erprobung verschiedener Reglerkonzepte, in Form eines Programms durchgeführt werden. Aus diesem Grund widmet sich dieser Abschnitt dem Aufbau einer Software-Infrastruktur, welche die effiziente Entwicklung von mechatronischen Anwendungen ermöglicht.

1.1 Zielplattform, Sensorik und Aktorik

In diesem Projekt wird ein BeagleBone Black in Kombination mit einer Linux-Distribution verwendet um die digitale Regelung zu realisieren. Die Plattform basiert auf einem AM335x Sitara ARM Cortex-A8 Prozessor, der mit einer Taktrate von 1GHz betrieben wird. Des weiteren steht eine single precision NEON FPU, für die Berechnung von Gleitkommaoperationen, zur Verfügung. Diese Rechnerarchitektur reduziert die nötige Rechenezeit für gewöhnliche Filter- und Regelungsalgorithmen auf wenige Mikrosekunden. Somit kann die, durch die Rechnung resultierende Totzeit, des digitalen Systems bei dem Reglerentwurf vernachlässigt werden. Das Linux-Betriebssystem bringt weitere Vorteile für die Entwicklung des Gesamtsystems mit sich. Zunächst existiert eine Vielzahl von Werkzeugen für die Entwicklung von Embedded-Linux-Anwendungen. Dadurch wird der nötige Zeitaufwand für die Implementierung des Reglerprogramms reduziert werden. Des weiteren kann bei der Entwicklung auf Pakete und Bibliotheken der Linux-Gemeinde zurückgegriffen werden. Somit können auch komplexe Subsysteme, wie z.B. der hier verwendete WebSocketServer, in das Gesamtsystem eingebettet werden. Zuletzt kann das Dateisystem genutzt werden um Konfigurationen für Filter- und Regleralgorithmen auszutauschen, wodurch die Erprobung von verschiedenen Reglerkonzepten vereinfacht wird. Allerdings muss der Einfluss des Betriebssystems auf das Zeitverhalten der Regelung kritisch betrachtet werden. Einerseits kann die Abtastung an äquidistanten Stützstellen nicht mehr garantiert werden. Andererseits entsteht durch die Verwendung von Linux-Treibern Verzögerungen, die zu weiteren Totzeiten führen. Deshalb beschäftigt sich der nächste Abschnitt mit der verwendeten Peripherie und deren softwareseitige Auswertung.

1.1.1 Peripherie

Auf dem Würfelgehäuse sind insgesamt sechs MPU9250-Module[Datenblatt MPU] montiert. Die Module besitzen jeweils einen Beschleunigungs- und Drehratensensor, welche genutzt werden um einen Teil des Zustandvektors zu bestimmen. Die Kommunikation zwischen den Sensormodulen und dem BeagleBone Black erfolgt über einen SPI-Bus. Das das SPI-Modul des BeagleBone Black nur einen ChipSelectPin besitzt wird dieser über einen AnalogSwitch[DatenBlatt] mit den Sensoren verbunden. Drei digitale Ausgänge des BeagleBone Black

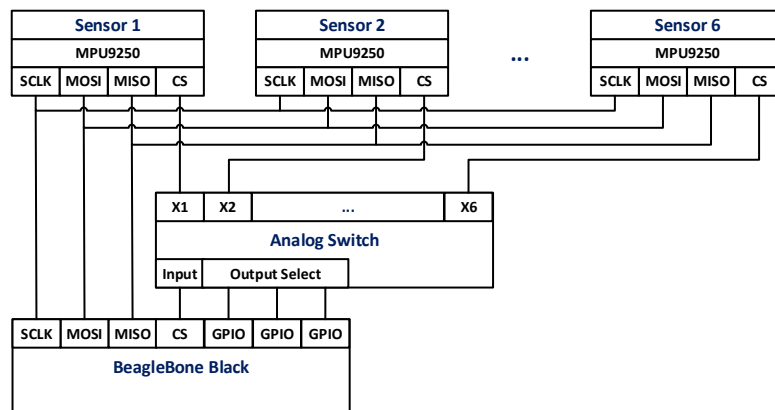


Abbildung 1.1: Blockschaltbild Sensorkommunikation, Quelle: eigene Darstellung

sind mit den Steuereingängen des Schalters verbunden um die ChipSelect-Leitung auf den Ausgang des gewünschten Sensors zu legen. Im Quellcode werden die Peripheriegeräte durch Klassen repräsentiert. Für die Steuerung der Digitalausgänge wird die Klasse *CGPIO* implementiert, welche als Konstruktorargument die Nummer des zu konfigurierenden Pins entgegennimmt. Des weiteren bietet sie Methoden zum Setzen bzw. Rücksetzen des Ausgangs. Hierfür wird die Schnittstelle des Treibers im Dateisystem verwendet. Zur Steuerung des Switches wird die Klasse *CSwitch* aus drei Instanzen des Typs *CGPIO* komponiert und implementiert die Methoden *selectXi()* um die Schalterausgänge auszuwählen. Analog wird für die Konfiguration und Auswertung der Sensoren die Klasse *CMPU9250* implementiert. Zur Interaktion mit dem SPI-Treiber wird die Posix-Funktion *ioctl()* verwendet, welche zu einer kürzeren Ausführungszeit der Treiberaufrufe führt und im Vergleich zu der Dateisystemschnittstelle detaillierte Konfigurationsoptionen bietet. Die Klasse nutzt die SPI-Schnittstelle um die Sensoren in der *init()*-Methode zu konfigurieren. Anschließend können über die Methode *fetchData()* die aktuellen Beschleunigungs- und Winkelgeschwindigkeitswerte ausgelesen werden.

Die letztendliche Anwenderschnittstelle bietet die Klasse *CSensorSystem*, welche aus einer Instanz des Typ *CSwitch* und *CMPU9250* komponiert wird. Im Konstruktor werden die sechs Sensoren initialisiert und anschließend über die Methode *fetchSensorData()* ausgelesen. Die Daten werden in der Struktur *SSensorData* gespeichert, welche Membervariablen für die Messwerte besitzt.

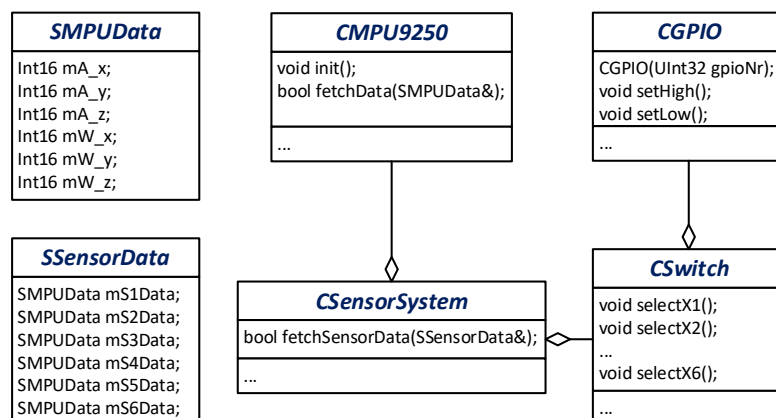


Abbildung 1.2: Klassendiagramm der Sensorschnittstelle, Quelle: eigene Darstellung

Die Stellgrößen der Regelung werden durch drei Motoren generiert, die jeweils über einen Treiberbaustein kontrolliert werden. Jeder Motortreiber ist mit zwei digitalen Ausgängen verbunden. Diese steuern die Freigabe und Drehrichtung des Motors. Die Vorgabe des Drehmoments erfolgt über ein PWM-Signal. Zusätzlich erfassen die Motortreiber die Drehzahl und geben diese in Form eines Analogsignals an das BeagleBone Black zurück. Die Klasse *CPWM* ermöglicht das Setzen eines Duty-Cycles, wobei die Treiberschnittstelle im Dateisystem verwendet wird. Eine Instanz dieser Klasse wird in *CMotor* genutzt um das gewünschte Drehmoment einzustellen. Des weiteren werden zwei Instanz von *CGPIO* genutzt um die Freigabe und Drehrichtung des Motors einzustellen. Für das Auslesen der ADC-Werte wird ebenfalls eine Klasse *CADC* angelegt. Da der Linux-Treiber für die Nutzung der AD-Wandler teilweise fehlerhaft ist wird ein alternative Vorgehensweise zur Nutzung der Peripherie genutzt.

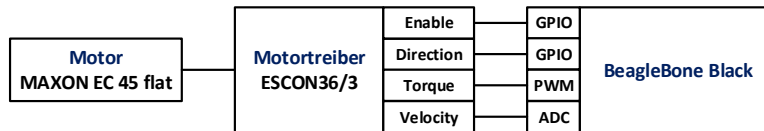


Abbildung 1.3: Blockschaltbild der Motoransteuerung, Quelle: eigene Darstellung

Hierbei wird mittels der Posix-Funktion *mmap()* der Adressbereich der ADC-Peripherie in den Userspace gelegt. Dadurch kann in der Anwendung direkt auf die ADC-Register zugegriffen werden. Durch diesen Ansatz ergeben sich zwei Vorteile. Einerseits werden dem Nutzer keine Einschränkungen durch die Treiberschnittstelle aufgezwungen. Andererseits wird die nötige Zeit der AD-Wandlung durch den direkten Zugriff auf die Register reduziert. Allerdings ist diese Vorgehensweise mit einem größeren Implementierungsaufwand verbunden und wird deshalb nur genutzt wenn die Einschränkungen des Treibers nicht annehmbar sind. die Klasse *CSensorSystem* wird um eine Instanz von *CADC* erweitert und umfasst somit die vollständige Sensorik des Systems. Um die Peripherie vollständig zu kapseln wird die Klasse *CHardware* aus einer Instanz von *CMotor* und *CSensorSystem* komponiert.

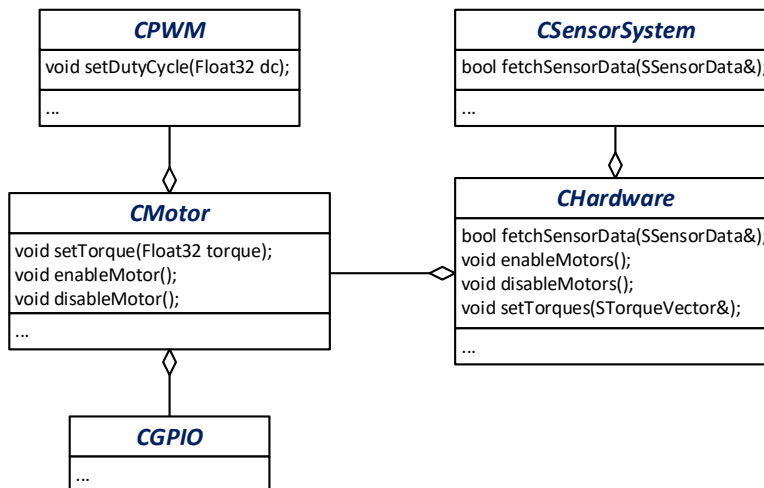


Abbildung 1.4: Klassendiagramm der Hardwareansteuerung, Quelle: eigene Darstellung

1.2 Implementierung des Signalflusses

Im nächsten Schritt muss der Signalfluss implementiert werden. Hierfür wird ein Ansatz der Template-Metaprogrammierung verwendet, um ein einheitliches Konzept für die Umsetzung von Singalverarbeitungsalgorithmen zu schaffen. Ebenso soll das Konzept Änderung im Singalfluss ermöglichen, ohne dabei größere Eingriffe im Quellcode vornehmen zu müssen. Als Beispiel wird das folgende Blockschaltbild verwendet. Zunächst wird eine, auf den Sensorwerten basierende, Zustandsschätzung durchgeführt. Dieser Vektor wird anschließend gefiltert und zur Berechnung des Reglers genutzt.

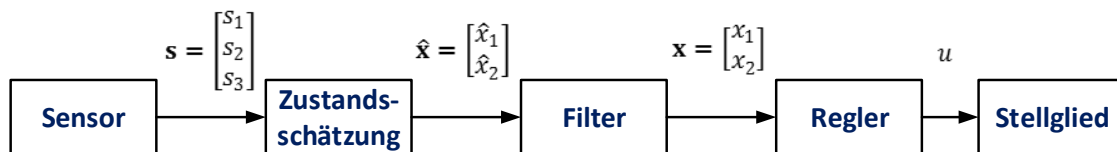


Abbildung 1.5: Blockschaltbild des Signalflusses, Quelle: eigene Darstellung

Für die Implementierung werden die Signale als Datenobjekte implementiert. Das heißt es werden Strukturen oder Klassen entworfen, welche die Daten enthalten und ggf. Methoden für den Zugriff oder Bearbeitung bieten. Für dieses Beispiel repräsentieren die Strukturen *SSensorData* und *SStateVector* den Sensor- bzw. Zustandsvektor. Für die Modellierung der Stellgröße genügt eine *float*-Variable.

```

1 struct SSensorData
2 {
3     Float32 mS1;
4     Float32 mS2;
5     Float32 mS3;
6 };
7 struct SStateVector
8 {
9     Float32 mX1;
10    Float32 mX2;
11 };
12 using UType = Float32;
  
```

Die Systeme im Signalfluss werden als Klassen implementiert, die als Aktionsobjekte bezeichnet werden. Die Klassen werden nach dem folgenden Schema entworfen, wobei als Beispiel ein Objekt zur Filter Zustandsschätzung aufgezeigt wird.

```

1 class CStateEstimate
2 {
3 public:
4     using InputType = SSensorData;
5     using OutputType = SStateVector;
6 public:
7     const OutputType& calcOutput(const InputType& input);
8     const OutputType& getValue() const;
9     ...
10 private:
11     OutputType mOutput;
12 };
  
```

Die Aktionsobjekte definieren zunächst ihren Ein- und Ausgangstyp. Die Berechnung des Systems erfolgt über die Methode *calcOutput()*. Nun müssen die Aktionsobjekte zu dem vor-

gegebenen Signalfluss zusammengefasst werden. Um diesen Schritt im Entwicklungsprozess zu erleichtern, soll ein Konzept implementiert werden, dem eine Typenliste der Aktionsobjekte übergeben wird und daraus das Blockschaltbild erzeugt. Für die Implementierung der Typenliste wird der Ansatz nach [ModernCppDes] verwendet. Zunächst wird die leere Struktur *CNullType* definiert, welche als Terminierungssymbol in der Typenliste fungiert. Die Liste wird mit Hilfe der Templatestruktur *TTypeList* implementiert, welche als Parameter einen Anfangs- und Endtypen entgegennimmt.

```

1 struct CNullType{};

3 template<class HeadType, class TailType>
4 struct TTypeList
5 {
6     using Head = HeadType;
7     using Tail = TailType;
8 };

```

Die obige Implementierung unterstützt lediglich Listen der Länge zwei. Deshalb werden Makros verwendet, die rekursive Instanzierungen des Templates nutzen um die Listen beliebiger Länge zu erhalten. Mittels dieser Makros kann dann auch die Typenliste der Aktionsobjekte erzeugt werden.

```

1 #define TYPELIST_1(T1)          TTypeList<T1, CNullType>
2 #define TYPELIST_2(T1, T2)     TTypeList<T1, TYPELIST_1(T2)>
3 #define TYPELIST_3(T1, T2, T3) TTypeList<T1, TYPELIST_2(T2, T3)>
4 ...
5 using ActionObjList = TYPELIST_3(CStateEstimate, CFilter, CController);

```

Um nun die Aktionstypen zu einem Signalfluss-Objekt zusammenzufügen, wird das Muster der linearen Typenhierarchie nach [ModernCppDesign] angewandt. Dessen Aufbau erinnert an eine verkettete Liste, wobei allerdings Typen durch Vererbung verknüpft werden. Die Templateklasse *TActionHolder* wird als Träger für die Aktionsobjekte entworfen.

```

1 template<class ActionObj, class Base>
2 class TActionHolder : public Base, public ActionObj
3 {
4 public:
5     void calcOutput(const ActionObj::InputType& input)
6     {
7         ActionObj::calcOutput(input);
8         Base::calcOutput(ActionObj::getValue());
9     }
10 };
11 template<class ActionObj>
12 class TActionHolder<ActionObj, CNullType> :
13     public CNullType, public ActionObj
14 {
15 public:
16     void calcOutput(const ActionObj::InputType& input)
17     {
18         ActionObj::calcOutput(input);
19     }
20 };

```

Im allgemeinen Fall wird dem Template der Typ eines Aktionsobjektes *ActionObj* und eine beliebige Elternklasse *Base* übergeben, die beide an *TActionHolder* vererben. In der *calcOutput()*-Methode wird zunächst die Berechnung des Aktionsobjektes durchgeführt und anschließend *calcOutput()* der zweiten Elternklasse aufgerufen.

Des weiteren besteht eine Templatespezialisierung für den Fall, dass ein Aktionstyp und *CNullType*, der das Ende der Typenliste signalisiert, übergeben werden. Nun wird in der *calcOutput()*-Methode lediglich das Aktionsobjekt berechnet, da das Ende der Typenliste und somit des Signalflusses erreicht ist.

Die zweite Templateklasse ist *TLinHierarchy*, mit dem folgenden Prototyp.

```

1  template<class TList,
2      template<AtomicType, class Base> class Unit,
3      class Root = CNullType>
4  class TLinHierarchy;
```

Der erste Templateparameter ist die Typenliste, welche die zu generierende Typenhierarchie vorgibt. Der zweite Parameter ist eine Templateklasse, die als Träger der Objekte aus der Typenliste agiert. In diesem Anwendungsfall wird die zuvor definierte Templateklasse *TActionHolder* verwendet. Der letzte Parameter ist der Terminierungstyp der Hierarchie, welcher als Standardargument *CNullType* übergeben wird. Analog zu *TActionHolder* werden durch Spezialisierungen zwei Fälle unterschieden. Zunächst sei der Fall betrachtet, dass der Parameter *TList* eine Typenliste aus zwei beliebigen Typen ist.

```

1  template<class T1, class T2, template<class, class> class Unit, class Root>
2  class TLinHierarchy<TTypeList<T1, T2>, Unit, Root>
3      : public Unit<T1, TLinHierarchy<T2, Unit, Root> >
4  {};
```

Diese Instanziierung wird solange genutzt bis das Ende der ursprünglichen Typenliste erreicht ist. Die instantiierte Klasse von *TLinHierarchy*, ist eine leere Klasse die von *Unit* erbt. *Unit* wird wiederum mit *TLinHierarchy* instantiiert, wobei lediglich der zweite Parameter *T2* übergeben wird. Dadurch wird die ursprüngliche Typenliste schrittweise abgearbeitet. Die zweite Templatespezialisierung wird genutzt um die Generation am Ende der Typenliste zu terminieren. Dies ist der Fall wenn *TLinHierarchy* mit einer Typenliste der Länge eins instantiiert wird.

```

1  template<class T, template<class, class> class Unit, class Root>
2  class TLinHierarchy<TYPELIST_1(T), Unit, Root>
3      : public Unit<T, Root>
4  {};
```

Für das hier aufgeführte Beispiel ergibt sich die folgende Vererbungshierarchie. Der Vorteil dieses Konzept, welches mit einem nicht zu vernachlässigenden Programmieraufwand verbunden ist, zeigt sich bei der letztendlichen Nutzung. Sind die Aktionsobjekte definiert können sie in wenigen Zeilen zu dem Signalfluss zusammengesetzt werden.

```

1  using ActionList = TYPELIST_3(CStateEstimate, CFilter, CController);
2  using SignalFlow = TLinHierarchy<ActionList, TActionHandler>;
3  SignalFlow mySF;
```

Sollen nun im Projektverlauf einzelne Elemente ausgetauscht oder erweitert werden muss lediglich die Typendefinition von *ActionList* geändert werden. Da die Hierarchie mittels Vererbung realisiert wird, können durch die Angabe des Namensraum die Methoden aller Elternklassen verwendet werden. Beispielsweise zeigt der folgende Ausschnitt die Abfrage aller berechneten Signale.

```

1  SStateVector x_estimate = mySF.CStateEstimate::getValue();
2  SStateVector x_filtered = mySF.CFilter::getValue();
3  UType        u          = mySF.CController::getValue();
```

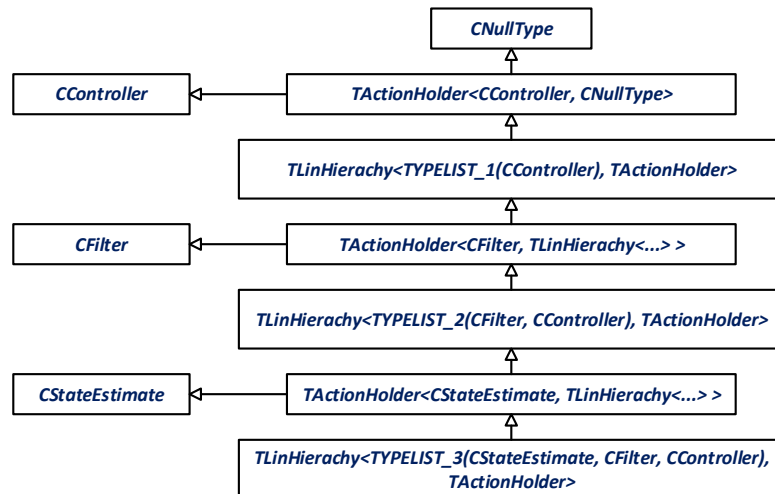


Abbildung 1.6: Klassendiagramm der generierten Hierarchie, Quelle: eigene Darstellung

Ebenso können zur Laufzeit konfigurierbare Elemente oder Verzweigungen implementiert werden. Angenommen zur Filterung sollen entweder ein Komplementär-Filter (*CCompFilter*) oder ein Tiefpass erster Ordnung (*CPT1*) genutzt werden. Dann kann eine Klasse *CFilterSystem* aus diesen beiden komponiert werden, die zusätzliche Methoden zur Filterauswahl bietet.

```

1  class CFilterSystem
2  {
3  public:
4      using InputType  = SStateVector;
5      using OutputType = SStateVector;
6  public:
7      const OutputType& calcOutput(const InputType& input)
8      {
9          mCompFilter.calcOutput(input);
10         mPT1Filter.calcOutput(input);
11
12         return this->getValue();
13     }
14     const OutputType& getValue()
15     {
16         switch(mActiveFilter)
17         {
18             case EFilter::CompFilter:
19                 return mCompFilter.getValue();
20             case EFilter::PT1Filter:
21                 return mPT1Filter.getValue();
22             default:
23                 return input;
24         }
25     }
26     void setFilter(EFilter filter)
27     {
28         mActiveFilter = filter;
29     }
30 private:
31     CCompFilter mCompFilter;
32     CPT1        mPT1Filter;
33     EFilter     mActiveFilter;
34 };

```

Analog können auch komplexere Verzweigungen realisiert werden, wobei *TLinHierachy* zur Generation von Teilzweigen des Blockschaltbildes verwendet werden kann.

1.3 Komponentenarchitektur für mechatronische Anwendungen

In dem letzten Abschnitt wurden die elementaren Funktionen des Regelkreises, wie die Peripherieinteraktion und der Signalfluss, implementiert. Um eine effiziente Versuchsdurchführung zu ermöglichen müssen allerdings weitere Funktionalitäten bereitstehen. Einerseits muss einzelne Elemente des Regelkreises während der Ausführung konfigurierbar sein. Beispielsweise soll zwischen unterschiedlichen Regler umgeschaltet werden und einzelne Parameter geändert werden können. Des weiteren müssen die gemessenen und berechneten Werte des Signalflusses an einen Entwicklungsrechner übertragen werden. Dort werden die Daten visualisiert und für eine spätere Analyse gespeichert. Folglich muss ein Kommunikationskonzept implementiert werden um Daten zwischen der Ziel- und Entwicklungsplattform auszutauschen. Um die Berechnung des Regelkreises und die Kommunikationsaufgaben voneinander zu trennen wird eine Komponentenarchitektur eingeführt. Die erste Komponente, welche als Regelungskomponente bezeichnet wird, führt die Berechnung des Signalflusses und die Interaktion mit den Peripheriegeräten durch. Des weiteren übernimmt sie die logische Steuerung der Versuchsabläufe. Die Kommunikationskomponente ist für die Verbindung mit dem Entwicklungsrechner verantwortlich und ermöglicht den Datenaustausch zwischen den beiden Plattformen. Hierfür wird ein WebSocketServer verwendet (siehe Abschnitt...). Durch die Verwendung der

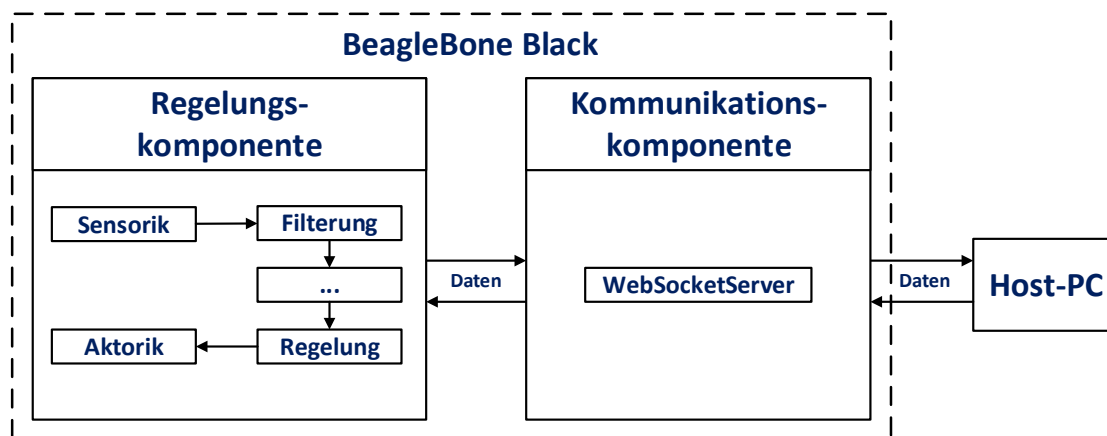


Abbildung 1.7: Blockschaltbild Gesamtsystem, Quelle: eigene Darstellung

Komponentenarchitektur entstehen einige Vorteile. Zunächst können die beiden Komponenten in unterschiedlichen Threads ausgeführt werden. Dadurch wird die Bearbeitung der beiden Aufgabenbereiche zum Großteil entkoppelt. Der Datenaustausch zwischen den Komponenten reduziert sich auf eine kontrollierte Schnittstelle, wodurch die Fehleranfälligkeit des Gesamtsystems minimiert wird. Des weiteren können die Aufgaben priorisiert werden, da der Scheduler eine preemptive Round-Robin-Strategie verfolgt. Somit kann die Ausführung der Regelungskomponente, welche für die Bearbeitung der zeit- und sicherheitsrelevanten Aufgaben zuständig ist, gegenüber der Kommunikationseinheit priorisiert werden. Hieraus resultiert, dass das Zeitverhalten der Regelung als deterministisch angenommen werden kann.

Für die Implementierung wird das Interface *IRunnable* definiert, welches virtuelle Me-

thoden zur Initialisierung und Ausführung der Komponenten vorschreibt. Diese Schnittstelle wird von der abstrakten Klasse *AComponentBase* geerbt, welche Membervariablen zum Datenaustausch besitzt. Die letztendlichen Komponenten werden in Form der beiden Klassen *CControlComp* und *CCommComp* realisiert. Die Erzeugung der Threads erfolgt mit Hilfe der Klasse *CThread*, deren Instanz als Trägerobjekte der Threads agieren.

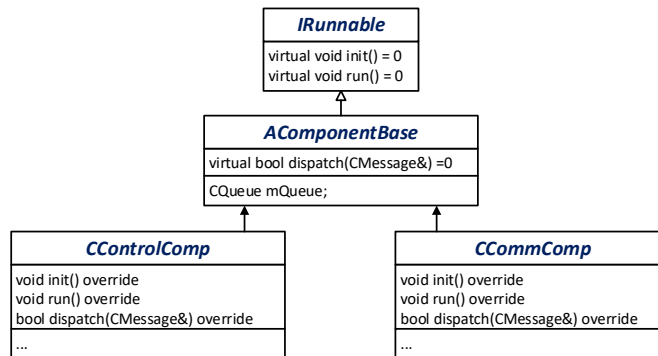


Abbildung 1.8: Klassendiagramm der Komponenten, Quelle: eigene Darstellung

Im nächsten Schritt muss ein Weg zum Datenaustausch zwischen den Komponenten etabliert werden. Einerseits müssen Messdaten und Signale aus dem Regelkreis von der Regelungs- und die Kommunikationseinheit gesendet werden, welche diese anschließend an den Host-PC weiterleitet. Andererseits werden die Steuerbefehle des Host-PCs von der Kommunikationskomponente empfangen und an die Regelungskomponente gereicht. Da in diesem Anwendungsfall lediglich Datenpakete versendet werden, die kleiner als 32 Byte sind, werden Nachrichten für deren Austausch verwendet. Die Nachrichten werden in Form der Klasse *CMessage* implementiert, welche aus einem Datenfeld, einem Ereignis und einem Zeitstempel komponiert werden. Das Ereignis wird als Enumeration realisiert und gibt den Inhalt der Daten bzw. den jeweiligen Befehl wieder. Der Zeitstempel gibt den Abtastzeitpunkt der Signale aus dem Regelkreis wieder.

```

1  enum class EEvent
2  {
3      DEFAULT_IGNORE = 0,
4      ASDF = 1
5  }
6  class CMessage
7  {
8  public:
9      EEvent getEvent() const;
10     UInt8* getDataPtr();
11     ...
12  public:

14  private:
15     static constexpr UInt32 sDataSize = 32U;

17     EEvent mEvent;
18     Float32 mTime;
19     UInt8 mData[sDataSize];
20 };
  
```

Des weiteren besitzt die Klasse Methoden und Konstruktoren um die Datenfelder entsprechend zu füllen und auszulesen. Um die Nachrichten zu empfangen besitzen die Komponenten

Eingangspuffer die als Queues implementiert werden. Die Erzeugung der Nachrichten wird von einem Proxy übernommen, der Methoden für die unterschiedlichen Ereignisse bereitstellt. Des weiteren kennt der Proxy die Queues der Komponenten und legt neue Nachrichten, in Abhängigkeit von dem jeweiligen Event, in die Eingangspuffer des zugehörigen Empfängers.

```
1  class CProxy
2  {
3      public:
4          bool transmitStateVector(const StateVector& x);
5          ...
6  };
```

Mit Hilfe der Nachrichtenkommunikation kann auch das Ablaufschema der Komponenten verallgemeinert werden. Beim Starten der Threads werden die Komponenten zunächst über den Aufruf ihrer *init()*-Methoden initialisiert, anschließend wird die *run()*-Methode ausgeführt, welche in diesem Fall eine Endlosschleife darstellt. In einem Durchlauf wird geprüft ob neue Nachrichten vorhanden sind, ist dies der Fall wird die Nachricht über die *dispatch()*-Methode verarbeitet. Andernfalls legt sich der Thread schlafen bis neue Nachrichten zur Verfügung stehen. Hieraus ergeben sich zwei Vorteile. Einerseits werden die Komponenten nach einem einheitlichen Konzept entworfen, lediglich die Implementierung der *init()*- und *dispatch()*-Methode unterscheiden sich, andererseits wird durch die Synchronisation der Komponenten deren Laufzeit reduziert.

1.4 Entwurf der Regelungskomponente

Die Aufgabe der Regelungskomponente besteht darin den Kontroll- und Signalfluss der verschiedenen Versuche zu steuern. Diese Umsetzung erfolgt mit Hilfe eines Zustandsautomats, welcher die Trennung der Kontrolllogik und der auszuführenden Aktionen ermöglicht. Des weiteren kann die Applikation bei diesem Ansatz problemlos durch weitere Versuche und Anwendungsfälle erweitert werden. Prinzipiell lässt sich der logische Ablauf der Komponente mit einem einfachen Zustandsdiagramm modellieren. Auf der obersten Ebene existiert ein *Standby*-Zustand, der die Inaktivität der Komponente widerspiegelt. Des weiteren enthält diese Ebene Zustände für die verschiedenen Versuche. Diese werden betreten, wenn die Komponente ein Event mit dem entsprechenden Befehl zur Ausführung des Versuchs erhält.

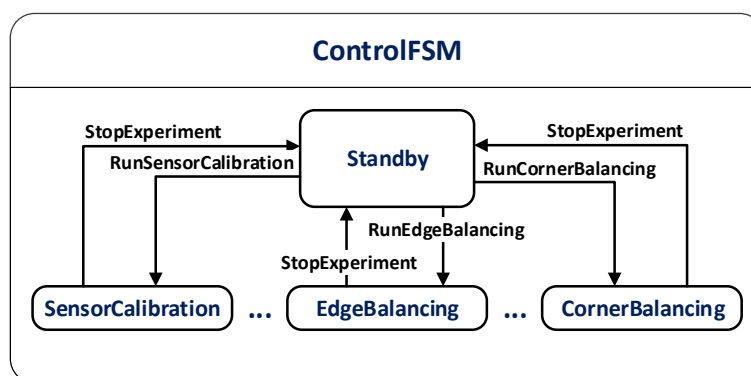


Abbildung 1.9: Zustandsdiagramm der Kontrol-Komponente, Quelle: eigene Darstellung

Ein solches Zustandsdiagramm kann z.B. mit einer objektorientierten Adaption der Methode von Samek [Wie Kapitel14] implementiert werden. Hierbei werden Zustände als Methoden der FSM realisiert, wobei für Oberzustände eigene Klassen entworfen werden, die wiederum Methoden für die jeweiligen Unterzustände besitzen. Die Referenzierung des aktuellen Zustandes erfolgt über einen Funktionszeiger, der auf die Methode des entsprechenden Zustandes gerichtet ist.

Als Basis der Typenhierarchie dient die abstrakte Klasse *AState*, welche den Zustandstypen als Methodenzeiger definiert, eine Standardimplementierung der *dispatch()*-Methode vorgibt und statische Membervariablen deklariert um die Verarbeitung interner Events zu ermöglichen.

```

1  class AState
2  {
3  protected:
4      using StatePtr = bool (AState::*) (CMessage&);
5  public:
6      virtual bool onInitial(CMessage& msg) = 0;
7      virtual bool dispatch(CMessage& msg);
8      ...
9  protected:
10     StatePtr mStatePtr;
11     static constexpr StatePtr sInitial =
12         static_cast<StatePtr>(AState::onInitial);
13     static CMessage sInternalQueue;
14     static UInt32 sQueueSize;
15 };
  
```

Die Methode *onInitial()* wird verwendet um die FSM und Oberzustände über ein *Init*-Event zu initialisieren. Die *dispatch()*-Methode beschränkt sich auf den Aufruf des aktuellen Zustands.

```

1  bool AState::dispatch(CMessage& msg)
2  {
3      return *(this->mStatePtr) (msg);
4  }

```

Die auszuführenden Aktionen, wie z.B. die Berechnung des Regelkreises, werden in der Klasse *CActionHandler* gekapselt. Dadurch erfolgt eine klare Trennung des Kontroll- und Signalflusses. Prinzipiell besitzt *CActionHandler* Methoden, die jeweils beim Betreten und Verlassen der Zustände aufgerufen wird. Zusätzlich kann er um nötige Hilfsmethoden erweitert werden.

```

1  class CActionHandler
2  {
3  public:
4      void enterStandby();
5      void exitStandby();
6      void enterSensorCalibration();
7      void exitSensorCalibration();
8      ...
9      void sampleSensorCalibration();
10     void sampleEdgeBalancing();
11     ...
12 private:
13     CThread      mTimerThread;
14     CTimerTask   mTimerTask;

16     CHardware      mHardware;
17     EdgeBalancingSF mEdgeBalancingSF;
18     ConrnerBalacingSF mCornerBalacingSF;
19 };

```

Für die Zeitgebung wird einer separater Timer-Task *CTimerTask* verwendet, der von *CActionHandler* verwaltet wird. Die Timerklasse kann mittels der Methoden *pause()* und *resume()* pausiert bzw. gestartet werden. Während der Ausführung schläft der Timer für eine konfigurierbare Abtastzeit und erzeugt anschließend über den Proxy ein *TIMERTICK*-Event, welches an die Regelungskomponente weitergeleitet wird.

```

1  class CTimerTask : public IRunnable
2  {
3  public:
4      void run() override
5      {
6          while(true)
7          {
8              mRunningSem.take(true);
9              mRunningSem.give();
10             usleep(mPeriod);
11             mProxyPtr->timerTick();
12         }
13     }
14     bool pause(bool waitForever){return mRunningSem.take(waitForever);}
15     bool resume(){mRunningSem.give();}
16     void setPeriod(Int32 period){mPeriod = period;};
17     ...
18 private:
19     CBinarySemaphore mRunningSem;
20     Int32            mPeriod;

```

```

21  CProxy*          mProxyPtr;
22  };

```

Der Ansatz nach Samek bringt bei diesen Anwendungsfall einen Nachteil mit sich. Für die meisten Versuche genügt eine simple Kontrolllogik, weshalb diese meisten als einfacher Unterzustand realisiert werden. Das hat eine flache Zustandshierarchie zur Folge, die der Anzahl von Versuchen entsprechend breit ist. In der Implementierung resultiert hieraus eine umfangreiche Klasse *CFSM*, da diese für jeden Unterzustand um eine Methode erweitert wird. Ebenso nimmt der Umfang der Klasse *CActionHandler* mit der Anzahl der Versuche kontinuierlich zu. Dieses Problem kann zwar durch die Aufteilung in mehrere Actionhandler vermieden werden, allerdings wird dadurch die Komplexität von *CFSM* weiter erhöht. Diese Problematik wird dadurch verschärft, dass es sich bei der Zustandsmaschine um den Kern der Anwendung und somit kritischsten Abschnitt der Anwendung handelt. Die zu Grunde liegende Komponentenarchitektur wird zu Projektbeginn erstellt und danach kaum manipuliert. Die dagegen wird während des Projektverlauf ständig manipuliert, weshalb eine unübersichtliche Implementierung besonders negativ auffällt. Deshalb wird im nächsten Schritte eine alternative Vorgehensweise vorgestellt, die sich die spezielle Struktur des Zustandsdiagrammes zu Nutze macht um eine übersichtliche Implementierung zu schaffen.

Zunächst sei angemerkt, dass es nicht möglich ist direkt zwischen zwei Versuchszuständen zu wechseln. Ein Versuchszustand kann nur aus dem Zustand *Standby* betreten werden. Des weiteren wird nach dem Verlassen eines Versuchszustandes immer in *Standby* gewechselt. Dadurch kann die Kontrolllogik der Zustandsmaschine verallgemeinert werden. Ist der momentane Unterzustand nicht *Standby* und es trifft ein *StopExperiment*-Event ein, so wird der Zustand verlassen und in *Standby* gewechselt. Befindet sich die FSM in *Standby* wird bei Eintreffen eines Events geprüft ob ein Zustandswechsel erfolgen muss. Diese Prüfung kann an die Zustände abgegeben werden. Somit stellt in diesem Fall die Zustandsmaschine lediglich eine Anfrage an alle Versuchszustände ob diese betreten werden möchten.

Die Implementierung der Zustandsmaschine setzt sich folglich aus einem *Standby*-Zustand und einer Liste von Versuchszuständen zusammen. Um eine übersichtliche Codestruktur zu erhalten werden diese als Klassen entworfen, die von der abstrakten Basisklasse *AState* erben.

```

1  class AState
2  {
3  public:
4      virtual bool dispatch(CMessage&) = 0;
5      virtual bool tryEntry(CMessage&, AState*&) = 0;
6      virtual void onEntry() = 0;
7      virtual void onExit() = 0;
8  private:
9      static CMessage sInternalQueue;
10     static UInt32 sQueueSize;
11 };

```

Die Methode *dispatch()* dient zur Verteilung von eintreffenden Nachrichten. Mit Hilfe von *tryEntry()* kann die Zustandsmaschine prüfen ob der Zustand, in Abhängigkeit des Events, betreten werden möchte. Der folgende Ausschnitt zeigt eine mögliche Implementierung für den Zustand *SensorCalibration*.

```

1  bool CSensorCalibration::tryEntry(CMessage& msg, AState*& statePtr)
2  {
3      EEvent event = msg.getEvent();

```

```

4   if(EEvent::RUN_SENSORCALIBRATION == event)
5   {
6       statePtr = this;
7       return true;
8   }
9   return false;
10 }
```

Das zweite Argument ist eine Zeigerreferenz auf den Zustandsreiger der FSM. Falls ein Zustand betreten werden soll überschreibt er die Referenz mit seinem `this`-Zeiger und gibt `true` zurück um den Konsum des Events zu signalisieren. Die Methoden `onEntry()` und `onExit()` werden zum Betreten bzw. Verlassen des Zustandes verwendet. Um auch die auszuführenden Aktionen zu trennen, wird für jede Zustandsklasse ein Actionhandler implementiert. Diese erben von der Klasse `CActionBase`, die gemeinsame Ressourcen als statische Membervariablen deklariert. Ein Beispiel wären hierfür Instanzen der Klassen `CHardware` oder `CTimerTask`.

Um die Zustandsklassen zu einer Liste zusammenzufassen wird wieder eine lineare Templatehierarchie verwendet. Hierfür muss zunächst ein Trägerobjekt `TStateHolder` entworfen werden.

```

1  template<class State, class Base>
2  class TStateHolder : public Base
3  {
4      bool tryEntry(CMessage& msg, AState*& statePtr)
5      {
6          bool consumed = mState.tryEntry(msg, statePtr);
7          if(consumed == false)
8          {
9              return Base::tryEntry(msg, statePtr);
10         }
11         return consumed;
12     }
13 private:
14     State mState;
15 };
16 template<class State>
17 class TStateHolder<State, CNullType> : public CNullType
18 {
19 public:
20     bool tryEntry(CMessage& msg, AState*& statePtr)
21     {
22         return mState.tryEntry(msg, statePtr);
23     }
24 private:
25     State mState;
26 };
```

Analog zu `TActionHolder` wird mittels einer Templatespezialisierung unterschieden ob das Ende der Typenliste erreicht ist. Ist dies nicht der Fall wird zunächst geprüft ob der getragene Zustand betreten werden soll. Trifft dies nicht zu wird die `tryEntry()`-Methode des nächsten Elements in der Hierarchie aufgerufen. Ein Unterschied zu `TActionHolder` ist, dass eine Komposition aus dem Zustandsobjekt verwendet wird. Dadurch werden die Methoden des Zustandes geschützt. Die FSM kann lediglich auf den, über den Zustandszeiger referenzierten, Zustand zugreifen. Die Implementierung der Zustandsmaschine basiert ebenfalls auf einem Template, welchem die Typenliste der Versuchszustände übergeben wird. Des weiteren erbt die Templateklasse von `AState` um zugriff auf die interne Queue zu erhalten.

```

1  template<class StateList>
```

```

2  class TFSM : public AState
3  {
4  public:
5      bool dispatch(CMessage& msg) override;
6      bool tryEntry(CMessage& msg, AState*& statePtr) override;
7      void onEntry() override;
8      void onExit() override;
9      bool onStandby(CMessage& msg);
10     void handleUnconsumedEvent(CMessage& msg);
11 private:
12     AState*          mStatePtr;
13     TLinHierach<StateList> mStateList;
14     CAction          mAction;
15 };

```

Neben dem Interface von *AState* besitzt die Klasse zwei weitere Methoden. Wobei die erste den Zustand *Standby* repräsentiert. Die zweite Methode wird genutzt um nicht konsumierte Events, was für gewöhnlich einem Fehlverhalten der FSM entspricht, abfängt. Zunächst wird die *dispatch()*-Methode betrachtet. Hier wird zunächst der aktuelle Unterzustand aufgerufen. Falls das Ereignis nicht konsumiert und es sich um *StopExperiment* handelt, wird der aktuelle Unterzustand verlassen und in *Standby* gewechselt. Zuletzt wird die interne Queue abgearbeitet.

```

1  template<class StateList>
2  bool TFSM<StateList>::dispatch(CMessage& msg)
3  {
4      bool consumed = false;
5      if(mStatePtr == nullptr)
6      {
7          consumed = this->onStandby(msg);
8      }
9      else
10     {
11         consumed = mStatePtr->dispatch(msg);
12     }

14     if(consumed == false)
15     {
16         EEvent event = msg.getEvent();
17         if(EEvent::StopExperiment == event)
18         {
19             mStatePtr->onExit();
20             mStatePtr = nullptr;
21             mAction.entryStandby();
22         }
23     }

25     while(squeueSize > 0U)
26     {
27         CMessage internalMsg(sInternalQueue);
28         sQueueSize = 0U;
29         consumed = mStatePtr->dispatch(internalMsg);
30     }
31     return consumed;
32 }

```

Im Zustand *Standby* wird das Ereignis an alle Unterzustände übergeben um zu prüfen, ob diese betreten werden sollen.

```

1  template<class StateList>
2  bool TFSM<StateList>::onStandby(CMessage& msg)
3  {
4      bool consumed = this->tryEntry(msg);

```

```

5   if(consumed == true)
6   {
7       mAction.exitStandby();
8       mStatePtr->onEntry();
9   }
10  return consumed;
11 }

```

Die Methode *tryEntry()* stößt lediglich die Abfrage der Unterzustände an.

```

1  template<class StateList>
2  bool TFSM<StateList>::tryEntry(CMessage& msg, AState*& statePtr)
3  {
4      return mStateList.tryEntry(msg, statePtr);
5  }

```

Die Vorteile dieses Konzept verdeutlichen sich wieder bei der Anwendung. Für jeden Versuch wird eine Zustandsklasse und Actionhandler entworfen, wodurch eine übersichtliche Projektstruktur entsteht. Um die letztendliche Zustandsmaschine zu erhalten wird lediglich *TFSM* mit der gewünschten Liste von Zustandstypen instantiiert.

```

1  using StateList  = TYPELIST_4(CSensorCalib, CADCCalib,
2                                CEdgeBalance, CCornerBalance);
3  using ControlFSM = TFSM<StateList>;
4  ControlFSM myFSM;

```

Sollen weitere Zustände hinzugefügt oder entfernt werden muss lediglich die Typdefinition von *StateList* angepasst werden. Um Coderedundanzen zu vermeiden kann für die Unterzustände auch eine Templateklasse entworfen werden, die das Eintrittsereignis und den Actionhandler als Parameter entgegennimmt. Die Unterzustände spezialisieren dann lediglich die Methoden *dispatch()*, *onEntry()* und *onExit()*.

```

1  /* TSubState.h */
2  template<const EEvent entryEvent, class Action>
3  class TSubState : public AState
4  {
5  public:
6      bool tryEntry(CMessage& msg, AState*& statePtr) override
7      {
8          if(entryEvent == msg.getEvent())
9          {
10             statePtr = this;
11             return true;
12         }
13         return false;
14     };
15     bool dispatch(CMessage& msg) override;
16     void onEntry() override;
17     void onExit() override;
18 private:
19     Action mAction;
20 };

```

```

1  /* CADCCalib.cpp */
2  using CADCCalib = TSubState<EEvent::RunADCCalib, CADCCalibAction>;
3  template<>
4  bool CADCCalib::dispatch(CMessage& msg)
5  {
6      EEvent event = msg.getEvent();
7      if(EEvent::TIMERTICK == event)
8      {
9          mAction.sampleADCCalib();

```

```
10     return true;
11 }
12 ...
13 return false;
14 }
15 template<>
16 void CADCCalib::onEntry()
17 {
18     cout << "Entering ADC-Calibration . . . " << endl;
19     mAction.resumeTimer();
20 }
21 template<>
22 void CADCCalib::onExit()
23 {
24     cout << "Exiting ADC-Calibration . . . " << endl;
25     mAction.pauseTimer();
26 }
```
