

RaHM-Lab: Positionsregelung Drohne

T3100

für die Prüfung zum
Bachelor of Science

im Studiengang Informatik
an der DHBW Karlsruhe

von

Michael Maag

17.05.2022

Bearbeitungszeitraum

6 Monate

Matrikelnummer

6170558

Gutachter der DHBW Karlsruhe

Prof. Dr. Marcus Strand

Michael Maag
Freidorfstraße 14
97957 Wittighausen

Eigenständigkeitserklärung

Ich versichere hiermit, dass ich meine Ausarbeitung T3100 mit dem Thema “RaHM-Lab: Positionsregelung Drohne“ selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Wittighausen, 17.05.2022

Unterschrift

Inhaltsverzeichnis

Abbildungsverzeichnis	I
Abkürzungsverzeichnis	II
Tabellenverzeichnis	III
Code-Verzeichnis	V
1 Einleitung	1
2 Problemstellung.....	2
3 Methodik	3
3.1 Begriffe.....	3
3.2 Eingesetzte Software	3
3.2.1 ROS	3
3.2.2 Ubuntu - Betriebssystem	4
3.2.3 Visual Studio - IDE	4
4 Quadrokopter als System.....	5
4.1 Orientierungsmerkmale.....	5
4.2 Geometrien	5
4.3 Freiheitsgrade.....	7
4.4 Pose	7
4.4.1 lokale Pose	7
4.4.2 globale Pose	7
5 Regelsysteme.....	9
5.1 Regelkreis	9
5.2 Arten von Reglergliedern	10
5.2.1 P-Glied	10
5.2.2 I-Glied	10
5.2.3 D-Glied.....	11
5.2.4 PID-Regler	12
5.2.5 PT-Glied.....	12
5.2.6 Tt-Glied.....	12
5.3 Stabilität	12
6 Positionsregelung von Quadrokoptern	14
6.1 Positionsregelung von Quadrokoptern mittels Pose.....	14
6.2 Erzeugung von Posen aus Beschleunigungsdaten	14
6.2.1 Berechnung	14
6.2.2 Signalaufarbeitung	14

7	Eingesetzte Hardware.....	20
7.1	COEX Drohne.....	20
7.1.1	Control Stack	20
7.1.2	Funkfernsteuerung	20
7.1.3	Sensorik	20
7.1.4	Aufbau des Bausatzes.....	21
7.1.5	Inbetriebnahme.....	21
7.1.6	Mögliche Lösung der Aufgabenstellung.....	22
7.1.7	Troubleshooting.....	23
7.2	Parrot Drohne	24
7.2.1	Geometrie	24
7.2.2	Control Stack	24
7.2.3	Sensorik	24
7.2.4	Interaktion mittels <i>ROS</i>	25
7.2.5	Inbetriebnahme auf separatem Rechner.....	25
7.2.6	Troubleshooting.....	26
8	Analyse realer Flugdaten.....	27
8.1	Verlauf.....	27
8.2	Analyse.....	31
8.2.1	Lecks der Datenübertragung	31
8.2.2	Offset der Beschleunigungswerte.....	31
8.2.3	Rekonstruktion der Flughöhe	31
9	Software-Architektur.....	33
9.1	Architektur Konzept	33
9.2	<i>Domain Package</i>	34
9.3	<i>DroneController Package</i>	34
9.4	<i>Adapter Package</i>	34
9.5	<i>Controller Package</i>	34
9.6	<i>parrot Package</i>	34
9.7	<i>PosControl Package</i>	34
10	Implementierung.....	35
10.1	Domain Layer.....	35
10.2	Application Layer - <i>DroneController Package</i>	36
10.3	Adapter Layer	36
10.4	PlugIn Layer	36
10.4.1	<i>parrot Package</i>	36
10.4.2	<i>Controller Package</i>	37
10.4.3	<i>PosControl Package</i>	37
10.4.4	<i>calling Package</i>	37

10.4.5 <i>threading</i> Package	37
10.4.6 <i>coex</i> Package	39
11 Ergebnis	41
12 Erweiterungen	42
12.1 Dedektion der Umgebung	42
12.1.1 Vorwärts-Berechnung	42
12.1.2 Rückwärts-Berechnung bei Ringschluss	42
12.2 Sensoriken	42
12.2.1 Abstandssensoren	42
12.2.2 Magnetometer	42
12.2.3 Kamera	42
12.2.4 GPS	42
13 Fazit und Ausblick	43
Literaturverzeichnis	
Anhang	

Abbildungsverzeichnis

1	Orientierungsmerkmale eines Flugobjekts [15]	5
2	wirkende Kräfte am Quadrokopter in x -Anordnung (vgl. [2])	6
3	Geometrien von Quadrokoptern [1]	6
4	wirkende Kräfte für gerollten Quadrokopter (vgl. [13])	8
5	Allgemeines Schema eines Regelkreises [6]	9
6	Sprungantwort eines P-Glieds	10
7	Sprungantwort eines I-Glieds	11
8	Sprungantwort eines D-Glieds	11
9	Sprungantwort eines PID-Glieds	12
10	Sprungantwort eines PT-Glieds	12
11	Originalkurve des Szenarios	16
12	Einfluss von Signalrauschen	17
13	Einfluss von Ausreißern	18
14	Einfluss von konstanter Nullpunkt-Abweichung	19
15	Aufbau des Bausatzes für die Drohne <i>Clover 4.20</i>	21
16	Testflug: StatusID	27
17	Testflug: Höhenverlauf	28
18	Testflug: Beschleunigung zx- und y-Achse	29
19	Testflug: Beschleunigung z-Achse	30
20	Testflug: Rekonstruktion der Flughöhe	32
21	Architektur des Regelungssystems	33
22	Klassendiagramm des <i>calling Packages</i>	38

Abkürzungsverzeichnis

ADC	Analog Digital Converter
GPIO	General Purpose Input Output
HAL	Hardware Abstraction Layer
I/O	Input/Output
IDE	Integrated Development Environment
IEEE	Institute of Electrical and Electronics Engineers
mm	Millimeter
POST	Power-on Self-Test
PWM	Puls Width Modulation
UART	Universal Asynchronous Receiver Transmitter
USB	Universal Serial Bus

Tabellenverzeichnis

Formelverzeichnis

1	Übertragungsfunktion des P-Glieds	10
2	Übertragungsfunktion des I-Glieds	11
3	Übertragungsfunktion des D-Glieds	11
4	Übertragungsfunktion des PID-Glieds	12
5	Übertragungsfunktion des PT-Glieds	12

Code-Verzeichnis

1	Befehl zum Öffnen des <i>OverrideRCIn</i> -Headers	23
2	Definition des Struct MD5Sum für das Template <i>OverrideRCIn</i>	23

1 Einleitung

“Über den Wolken muss die Freiheit wohl grenzenlos sein.“

aus dem Lied *Über den Wolken* von Reinhard Mey, 1973 [7]

Menschen sehnten sich seit jeher, fliegen zu können. **BESCHREIBUNG!** *irgendwas mit Ikarus*

BESCHREIBUNG! *Erste motorisierte Flüge - 1903 Gebrüder Wright*

Dronen als zukünftiges Verkehrsmittel für kurzstreckentransporte

Dronen auf dem Mars, Ingenuity Feb 2021

Anmerkung: Für diese Ausarbeitung werden fachliche Begrifflichkeiten vorausgesetzt, sofern diese nicht innerhalb der Ausarbeitung erklärt werden. Sind Begriffe für Lesende unklar, sind diese an geeigneter Stelle nachzuschlagen. Auf eine voranstehende Erklärung aller genutzten und nicht näher erklärten Begriffe wird in dieser Ausarbeitung verzichtet, um den Rahmen dieser Arbeit einhalten zu können.

2 Problemstellung

Fluggeräte jeder Ausführung können durch Umwelteinflüsse von ihrer Position abgetrieben werden (vgl. [8]). Während der Versuchsdurchführung von Studierenden der DHBW Karlsruhe an einem Quadrokopter hat sich gezeigt, dass sich das Halten einer Position für Piloten mit geringer Erfahrung als schwierig erweist. Beschädigungen der in Laborversuchen eingesetzten Hardware ist zu vermeiden. Die Versuchsdurchführung *Höhenregelung*¹ soll für die Studierenden dahingehend vereinfacht werden, alsdass der eingesetzte Quadrokopter die horizontale Bewegung selbstständig regelt.

Zu entwickeln ist eine Positionsregelung auf Basis der verfügbaren Beschleunigungswerte der Drohne. Optional kann die Regelung um ein bildgestütztes System erweitert werden.

Für die Positionsregelung können unterschiedliche Modi entwickelt werden:

- Halten der Position nach einer manuellen Positionsänderung
- Anfliegen von vorgegebenen Positionen. Hierbei ist ein Überschwingen möglichst zu vermeiden.

Durch die Anschaffung eines neuen Quadroopters erweitert sich die Aufgabenstellung um den Aufbau des Bausatzes und die Inbetriebnahme des Quadroopters, an dem die Positionsregelung implementiert werden soll. Die Anpassung der Versuchsbeschreibung an die geänderte Hardware ist gewünscht.

Eine tabellarisch angelegtes Lastenheft ist **BESCHREIBUNG!** *im Kapitel Anhang...* einzusehen.

¹Bei dem Laborversuch *Höhenregelung* sollen Studierende eine ROS-Node erstellen, welche eine konstante Flughöhe des Quadroopters ermöglicht. Hierzu wird als Rückführungsgröße des Regelkreises die Abstandsmessung zwischen Quadroopter und der darunterliegenden Ebene eingesetzt.

3 Methodik

BESCHREIBUNG!

Analyse des Systems „Drohne“ (Geometrie, Regel- und Messgrößen) Analyse möglicher Messgrößen (Beschleunigungssensorik, evtl. Bilddaten) Analyse realer Messdaten aus Flugversuchen Modellierung des Regelsystems Entwurf eines geeigneten Reglers Implementierung des entworfenen Reglers Testen und optimieren der Regelparameter

3.1 Begriffe

In diesem Kapitel sollen Begrifflichkeiten definiert werden, welche im allgemeinen Sprachgebrauch mehrdeutig belegt sind.

BESCHREIBUNG!

Drohne	Quadrokopter
--------	--------------

3.2 Eingesetzte Software

In diesem Kapitel sollen die für diese Projektarbeit eingesetzten Softwares genannt, um eine Reproduktion der Ergebnisse gewährleisten zu können.

Anmerkung: Die Ausführungen der eingesetzten Software beziehen sich auf den Umgang mit der Drohne *ArDrone 2.0*. Für die Interaktion mit der Drohne *Clover 4.20*, welche zum Projektbeginn eingesetzt wurde, wurde aktuellere Software eingesetzt.

3.2.1 ROS

Das *Robot Operating System (ROS)* ist eine *Open Source* Bibliothek, welche dem Nutzer eine modulare Architektur ermöglicht. Hierbei kommunizieren *Nodes* mittels *Messages* miteinander.(vgl. [11])

Die *ROS* Versionen werden jeweils mit Namen versehen, wobei die Anfangsbuchstaben der Versionen der alphabetischen Nummerierung entsprechen. In diesem Projekt wurde die *ROS*-Version *Indigo* eingesetzt. Diese Version wird auf Grund der Anforderungen des *Driver-Package ardroner_autonomy* eingesetzt. Der Einsatz der aktuellsten *ROS*-Version *noetic* in Zusammenspiel mit *Ubuntu 20.04* konnte das gewünschte Ergebnis nicht erzielen.

Die *ROS-Nodes* wurden mittels *catkin* kompiliert. Für eine korrekte Kompilierung müssen *CMakeList.txt*-Dateien den Befehl `add_compile_options(-std=c++11)` beinhalten

ten.

3.2.2 Ubuntu - Betriebssystem

Als Betriebssystem wird das *UNIX*-basierte Betriebssystem *Ubuntu* auf einer *virtuelle Maschine* in der Version 14.04 eingesetzt. Die Auswahl dieser Version gründet auf den Anforderungen der *ROSIndigo*-Version.(vgl. [12])

Die *virtuelle Maschine* wird durch die Software *VMWare Workstation 15 Pro* virtualisiert.

3.2.3 Visual Studio - IDE

Aus der Präferenz des Autors heraus wurde der Code mittels *Visual Studio 2019 (Community Editon)* erstellt, getestet und anschließend in den *catkin workspace* migriert.

4 Quadroopter als System

4.1 Orientierungsmerkmale

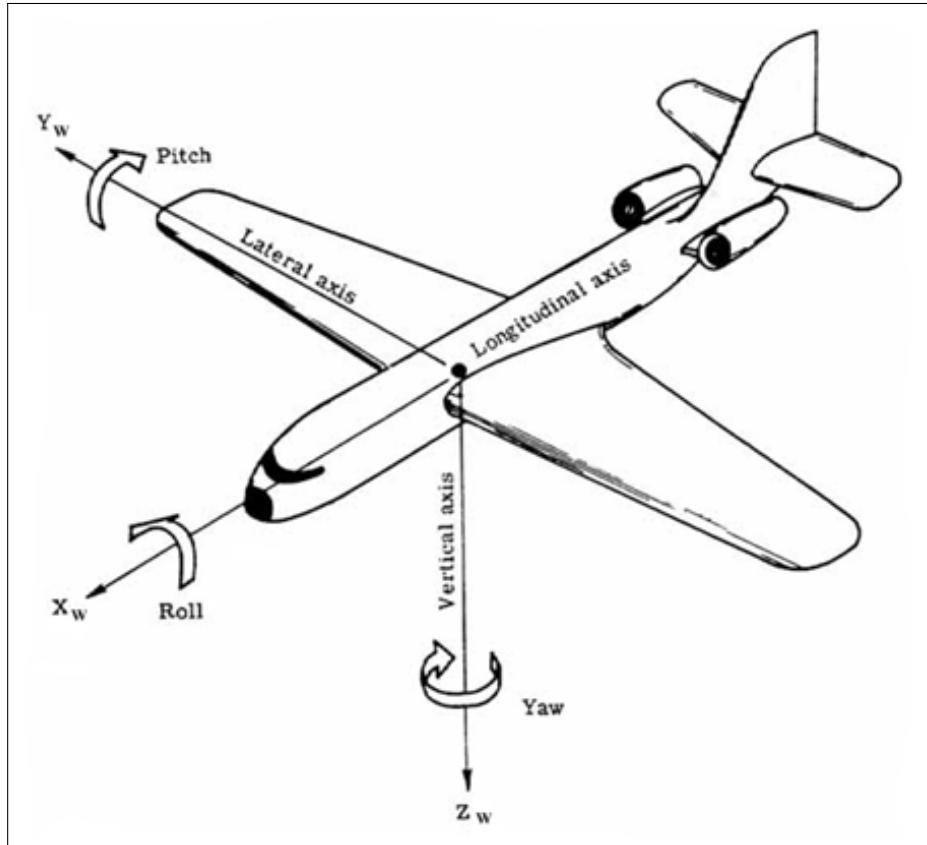


Abbildung 1: ORIENTIERUNGSMERKMALE EINES FLUGOBJEKTS [15]

Abbildung 1 zeigt die Orientierung eines beliebigen Flugobjektes am Beispiel eines Flugzeugs. Die Bezeichner beziehen sich auf ein kartesisches Koordinatensystem und beschreiben jeweils die Rotation um eine Raumachse.

4.2 Geometrien

Bei Quadrooptern handelt es sich um Fluggeräte mit vier Rotoren, welche horizontal angebracht sind. Der Auftrieb wird somit unmittelbar durch die Rotoren induziert.

Das Drehmoment der Rotoren des Quadroopters muss sich aufheben können, um eine unkontrollierbare Rotation um die z-Achse vermeiden zu können. Um die Agilität des Quadroopters beizubehalten zu können, sind die Drehrichtungen der Rotoren zu alternieren. (vgl. [1]) Abbildung 2 (Seite 6) deutet die Kräfte und aus der Rotationsgeschwindigkeit der Rotoren ableitbare Momente eines Quadroopters an. Dies soll als Einleitung für das Kapitel 4.3 *Freiheitsgrade* (Seite 7) dienen und wird an dieser Stelle nicht näher vertieft.

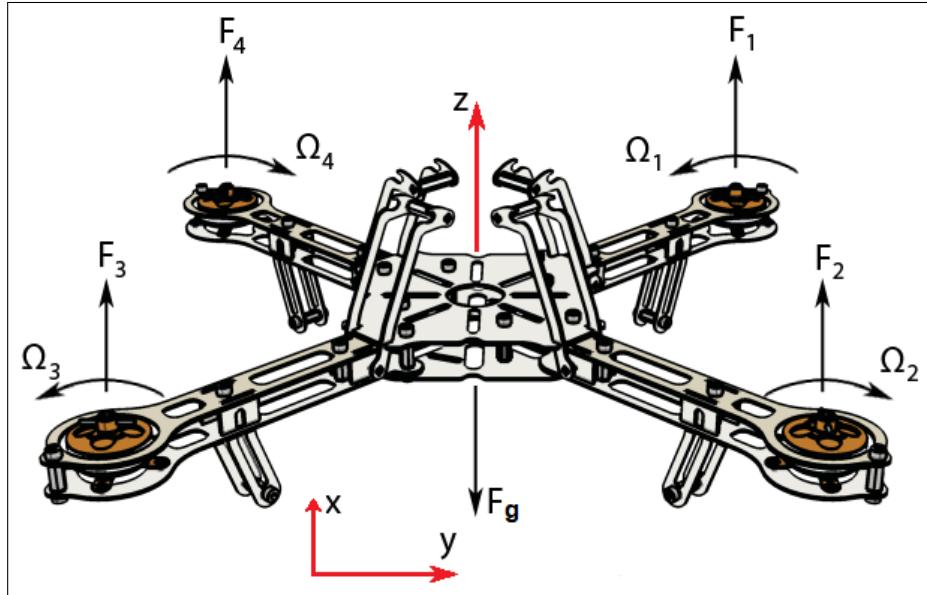


Abbildung 2: WIRKENDE KRÄFTE AM QUADROKOPTER IN x-ANORDNUNG (VGL. [2])

Abbildung 2 zeigt die wirkenden Kräfte an einem Quadrocopter in **x**-Anordnung. Die Achsen des Koordinatensystems sind in **rot** markiert. Alle mit F markierten Pfeile deuten Kräfte an. Die mit Ω markierten gebogenen Pfeile zeigen die Rotationsgeschwindigkeit der einzelnen Rotoren.

Die Rotoren von Quadrokoptern können in zwei verschiedenen Anordnungen angebracht werden (siehe Abbildung 3 (Seite 6)).

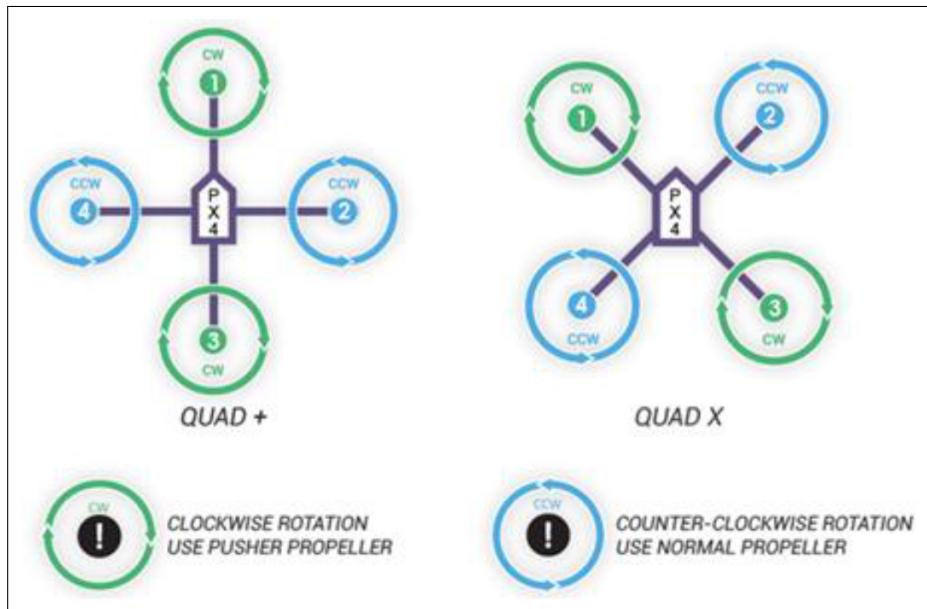


Abbildung 3: GEOMETRIEN VON QUADROKOPTERN [1]

+-Anordnung

In der +-Anordnung befinden sich die Rotoren auf den Objekt-Achsen des Quadroko-

pters. Die Nummerierung der Rotoren erfolgt gemäß Abbildung 3 (Seite 6) (links) im Uhrzeigersinn beginnend mit dem Rotor auf der positiven x-Achse.

x-Anordnung

Die **x**-Anordnung scheint nach online Recherchen weiter verbreitet. Eine mögliche Begründung findet sich in der weniger verdeckten Sicht für Frontkameras oder andere Anbaugeräte.

4.3 Freiheitsgrade

Einem Quadrokopter können sechs Freiheitsgrade zugewiesen werden, jeweils drei der Position und der Orientierung im Raum.

Nachfolgend wird physikalisch begründet, weshalb nur vier der genannten sechs Freiheitsgrade unabhängig regelbar sind.

Wird eine Kraft in der horizontalen Ebene induziert, beschleunigt der Quadrokopter entlang dieser Kraft. Eine solche Kraft wird durch eine Neigung um die x- beziehungsweise y-Achse hervorgerufen (siehe Abbildung 4 (Seite 8)). Aus den genannten Umständen lässt sich ableiten, dass sich eine geänderte Orientierung um die x- beziehungsweise y-Achse auf die Position des Quadroopters auswirkt.

4.4 Pose

Eine Pose ist die Positions- und Lagebeschreibung in einem Raum. **BESCHREIBUNG!**
quelle

4.4.1 lokale Pose

BESCHREIBUNG!

4.4.2 globale Pose

BESCHREIBUNG!

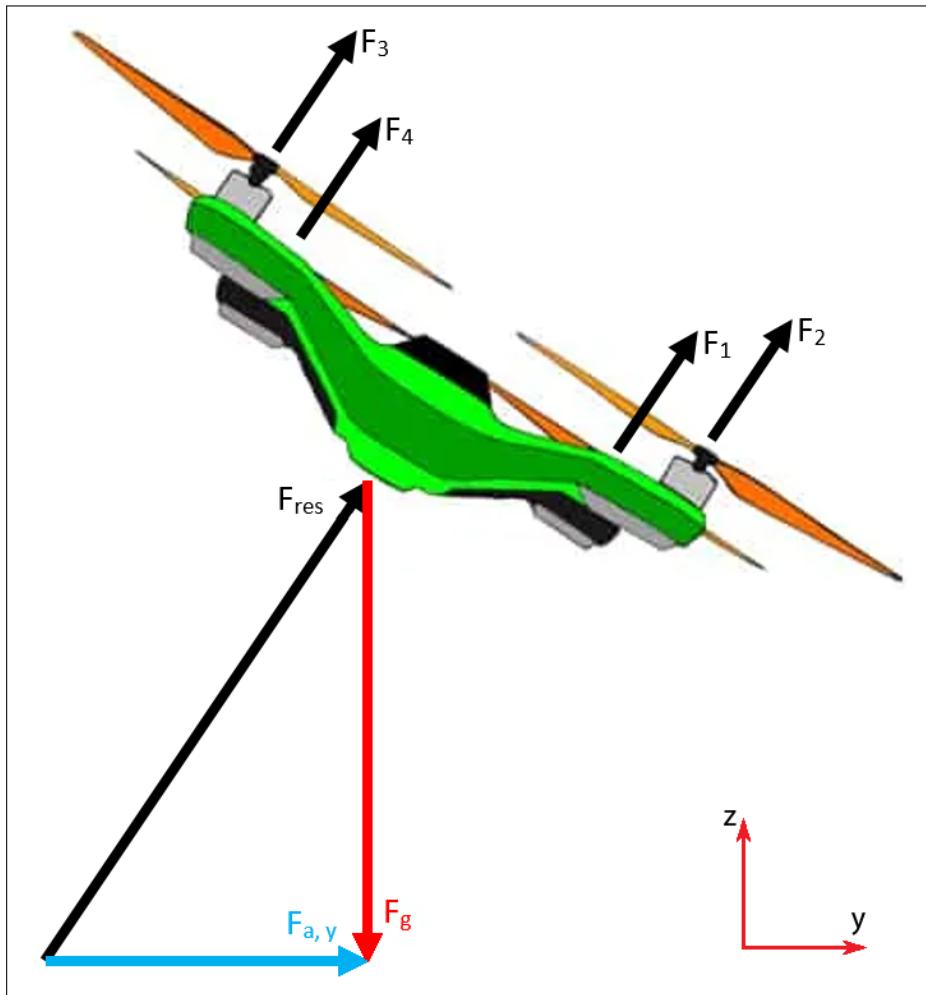


Abbildung 4: WIRKENDE KRÄFTE FÜR GEROLLTEN QUADROKOPTER (VGL. [13])

Abbildung 4 zeigt die auf einen Quadrokopter wirkenden Kräfte, wenn sich dieser in einer gerollten Orientierung befindet. Hier entspricht der Betrag der Kraft entlang der z-Achse der Gewichtskraft.

Die Kraft F_{res} wird mit der Gewichtskraft F_g überlagert. Die hieraus resultierende Kraft kann in drei Kräfte aufgeteilt werden, welche parallel zu den kartesischen Achsen angeordnet sind. Hieraus berechnet sich die Beschleunigung, welche auf den Quadrokopter wirkt.

5 Regelsysteme

In der Norm *DIN IEC 60050-351 (Internationales Elektrotechnisches Wörterbuch – Teil 351: Leittechnik)*, welche Begriffe der Regelungstechnik definiert, wird der Begriff *Regelung* wie folgt beschrieben: [6]

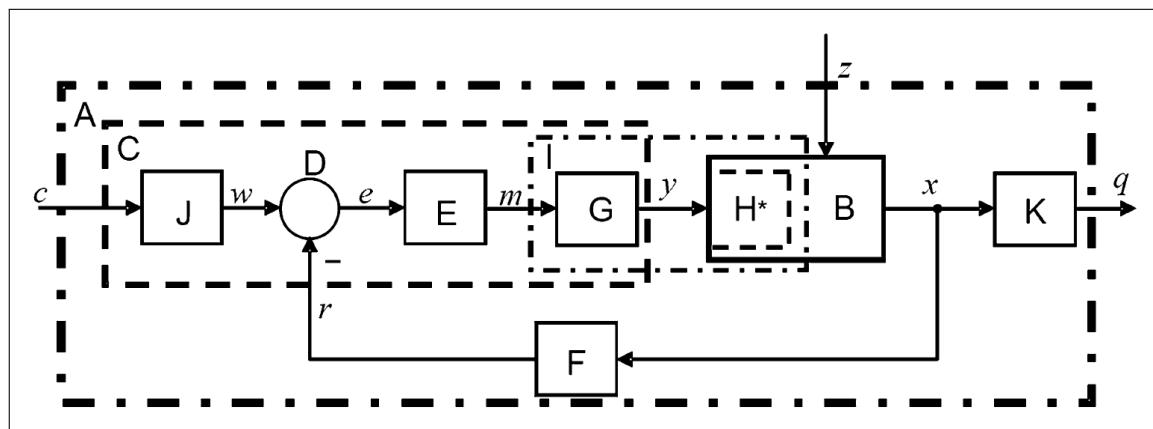
„Vorgang, bei dem fortlaufend eine variable Größe, die Regelgröße, erfasst, mit einer anderen variablen Größe, der Führungsgröße, verglichen und im Sinne einer Angleichung an die Führungsgröße beeinflusst wird.“

Anmerkung: Kennzeichen für das Regeln ist der geschlossene Wirkungsablauf, bei dem die Regelgröße im Wirkungsweg des Regelkreises fortlaufend sich selbst beeinflusst.“

In diesem Kapitel sollen regelungstechnische Grundlagen beschrieben werden.

5.1 Regelkreis

Im Allgemeinen grenzen sich die Konzepte *steuern* und *regeln* durch die Eigenschaft der Rückkopplung des Systems ab. Gesteuerte Systeme wirken lediglich auf Aktoren, wobei geregelte Systeme die Abweichung des *Ist*-Zustandes vom *Soll*-Zustand ermitteln und eine geeignete Veränderung erzielen sollen. (vgl. [6])



A	Regelungssystem	K	Bildung der Aufgabengröße
B	Regelstrecke	c	Zielgröße
C	Regeleinrichtung	w	Führungsgröße
D	Vergleichsglied	e	Regeldifferenz
E	Regelglied	m	Reglerausgangsgröße
F	Messglied	y	Stellgröße
G	Steller	z	Störgröße
H*	Stellglied	x	Regelgröße
I	Stelleinrichtung	q	Aufgabengröße
J	Führungsgrößenbildner	r	Rückführgröße

Abbildung 5: ALLGEIMEINES SCHEMA EINES REGELKREISES [6]

Abbildung 5 zeigt **BESCHREIBUNG!**

5.2 Arten von Reglergliedern

In diesem Kapitel sollen grundlegende Bausteine der Regelungstechnik beschrieben werden. Diesbezüglich erhebt dieses Kapitel keinen Anspruch auf Vollständigkeit. Auf eine detaillierte Beschreibung, welche unter anderem das Zeitverhalten betrachten, soll hier außen vor gelassen werden. Als weitere Einschränkung soll sich die Betrachtung der Bausteine ausschließlich auf zeitdiskrete Systeme beziehen.

5.2.1 P-Glied

Die Abkürzung P in der Bezeichnung *P-Glied* steht für *proportional*. Hierbei wird eine die Eingangsgröße um einen Faktor k_P verstärkt. **BESCHREIBUNG!** *Elektrotechnik oder sehr einfacher Regler* **BESCHREIBUNG!** *dauerhafte Regelabweichung*.

$$y_k = k_P * x_k \quad (1)$$

ÜBERTRAGUNGSFUNKTION DES P-GLIEDS

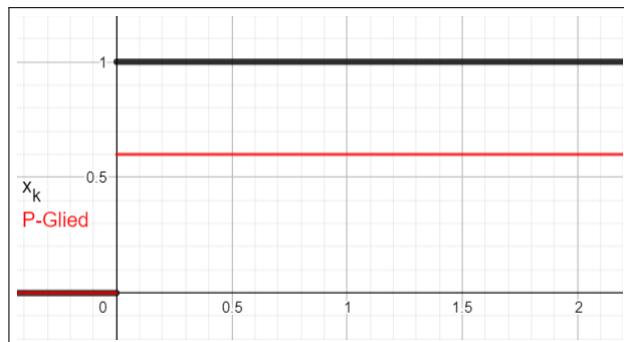


Abbildung 6: SPRUNGANTWORT EINES P-GLIEDS

Abbildung 9 zeigt charakteristischen Sprungantwort des *P-Glieds*. Hier wurde der Parameter k_P mit dem Wert 0,6 gewählt, um die Sichtbarkeit in der Abbildung zu erhöhen.

BESCHREIBUNG! [3] Seite 220

5.2.2 I-Glied

Wie sich aus dem Namen des *Integral-Glieds* ableiten lässt, bildet dieser Baustein ein Integral über dem Eingangssignal. Hierdurch können physikalische Umrechnungen oder Prozesse abgebildet werden. Als Beispiele kann an dieser Stelle der Füllstand eines Tanks oder die Ermittlung einer Geschwindigkeit aus Beschleunigungsdaten genannt werden.

$$y_k = y_{k-1} + k_I * x_k * \Delta t \quad (2)$$

ÜBERTRAGUNGSFUNKTION DES I-GLIEDS

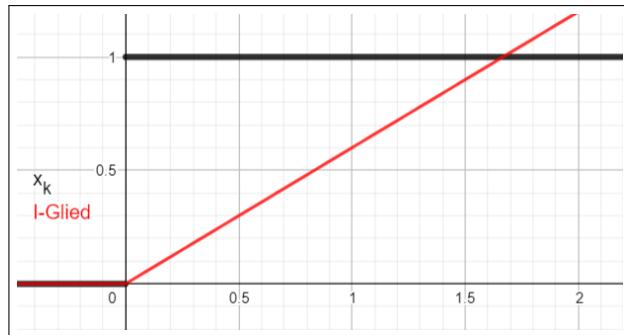


Abbildung 7: SPRUNGANTWORT EINES I-GLIEDS

5.2.3 D-Glied

In der betrachteten Literatur spielen D-Glieder keine signifikante Rolle. (vgl. [3] und [4]) Dennoch sollen sie hier als Grundlage für *PID*-Glieder beschrieben werden.

Bei einem *D-Glied* handelt es sich um ein differentielles Glied. Somit lässt sich hiermit die Veränderung des Eingangssignals ermitteln. (vgl. [9]) **BESCHREIBUNG!** *Diese Quelle iO?*

Das Ausgangssignal des *D-Glieds* kann durch folgende Formel berechnet werden, welche sich aus der Diskretisierung der Differenzationsfunktion ergibt.

$$y_k = k_D * \frac{x_k - x_{k-1}}{\Delta t} \quad (3)$$

ÜBERTRAGUNGSFUNKTION DES D-GLIEDS

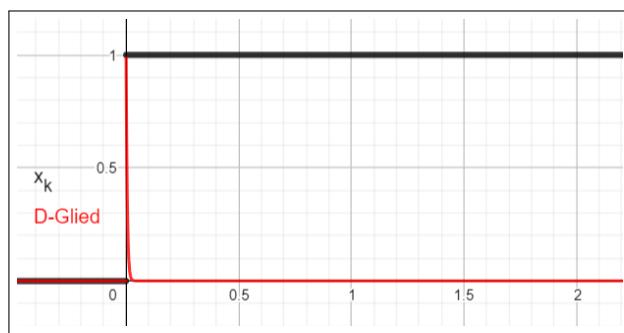


Abbildung 8: SPRUNGANTWORT EINES D-GLIEDS

Abbildung 8 zeigt die Sprungantwort eines *D-Glieds*. Diese ist ein Ausschlag, welcher für den Zeitschritt anhält, in dem sich die ansteigende Flanke des Sprungs befindet.

$$y_k = y_{k(P)} + y_{k(I)} + y_{k(D)} \quad (4)$$

ÜBERTRAGUNGSFUNKTION DES PID-GLIEDS

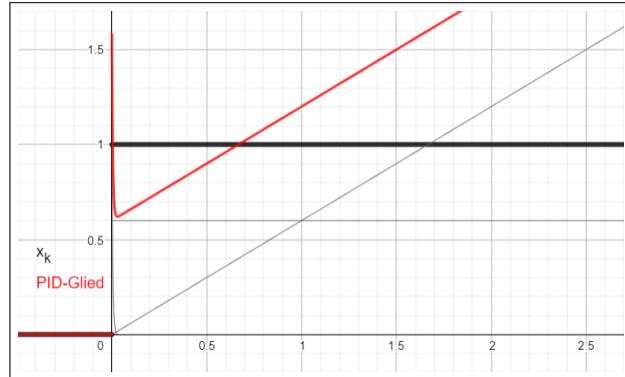


Abbildung 9: SPRUNGANTWORT EINES PID-GLIEDS

Abbildung 9 zeigt die Sprungantwort eines *PID-Glieds*. Hierbei setzt sich das Signal als Summe des P-, des I- und des D-Glieds zusammen, welche in grau angedeutet sind.

5.2.4 PID-Regler

5.2.5 PT-Glied

BESCHREIBUNG! *Dient der Abbildung realer Systeme, welche sich an einen Zustand anpassen müssen. Drehzahlen, Temperaturen etc.*

$$y_k = k_D * \frac{x_k - x_{k-1}}{\Delta t} \quad (5)$$

ÜBERTRAGUNGSFUNKTION DES PT-GLIEDS

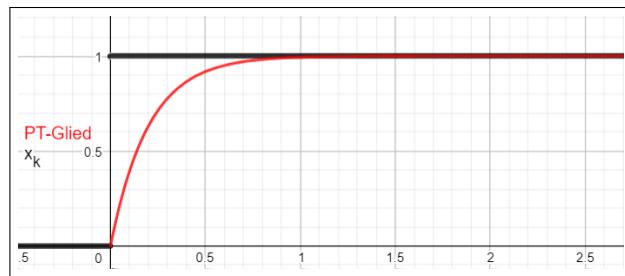


Abbildung 10: SPRUNGANTWORT EINES PT-GLIEDS

Abbildung 10 zeigt **BESCHREIBUNG!**

5.2.6 Tt-Glied

5.3 Stabilität

Die Stabilität eines Regelkreises beschreibt, ob der Regelkreis zum Schwingen neigt. Hierfür wird die Übertragungsfunktion des offenen Regelkreises analysiert. Das Schwin-

gen eines zu regelnden Systems ist zu vermeiden. (vgl. [3] und [10])

An dieser Stelle soll auf eine Beschreibung der Analyse der Stabilität von Regelkreisen verzichtet werden, um den Rahmen dieser Projektarbeit einhalten zu können. Als Schlagworte für interessierte Lesende sei hier das *Bode-Diagramm* und die *Ortskurve* genannt (vgl. [3] und [10]).

6 Positionsregelung von Quadrooptern

6.1 Positionsregelung von Quadrooptern mittels Pose

Die Freiheitsgrade einer Drohne können grundsätzlich separat geregelt werden. Jedoch ist die Kraft in z-Richtung abhängig von der Ausrichtung (Roll und Pitch) des Quadroopters. Dies ist aus Abbildung 4 (Seite 8) ersichtlich. Der Quadroopter wird als Folge einer Veränderung der Roll- und Pitch-Winkel an Höhe verlieren. Der Höhenregler wird diese Veränderung nachführen. Um ein Nachregeln des Quadroopters bei einer Orientierungsänderung in der Horizontalen abschwächen zu können, kann der veränderte Schubbedarf aus den gemessenen oder berechneten Roll- und Pitch-Winkeln abgeleitet und zu dem Schubsignal aufsummiert werden.

Es ist zu beachten, dass sie Parallelität des Quadroopter-Koordinatensystem zum lokalen beziehungsweise globalen Koordinatensystem bei einer Rotation um die z-Achse verloren geht. Hierzu ist die translativen Bewegung entgegengesetzt dieser Rotation zu transformieren. Somit kann die Position bezogen auf das lokale beziehungsweise globale Koordinatensystem ermittelt werden. **BESCHREIBUNG!** *Quelle? evtl Vorlesung?*

6.2 Erzeugung von Posen aus Beschleunigungsdaten

6.2.1 Berechnung

Für die nachfolgend beschriebene Berechnung der Position einer Pose wird angenommen, dass die Orientierung des Quadroopters bekannt ist. Es ist zu berücksichtigen, dass die Beschleunigungssensorik fest im Quadroopter verbaut ist. Der resultierende Kraft-Vektor ist in ein Koordinatensystem zu transformieren, dessen xy-Ebene parallel zu der Start-Orientierung des Quadroopters ausgerichtet ist. **BESCHREIBUNG!** *Quelle?*

Anschließend kann der Kraft-Vektor entlang der Achsen des Quadroopter-Koordinatensystems aufgeteilt werden und die Beschleunigungen auf den Quadroopter zweifach integriert werden. Dieses Vorgehen gelingt lediglich bei idealen Daten. Da in Störungen auf das Signal wirken können, sind geeignete Methoden der Signalverarbeitung anzuwenden. **BESCHREIBUNG!** *Quelle?*

6.2.2 Signalaufarbeitung

Nachfolgend soll auf die Einflüsse einer Messung eingegangen werden, welche sich die Qualität der ermittelten Pose auswirken. Hierzu werden verschiedene Störgrößen am Beispiel eines Szenarios betrachtet und mögliche Gegenmaßnahmen gezeigt.

An dieser Stelle sei angemerkt, dass bei dem Vorgehen der Ansatz für online-Datenverarbeitung

genutzt wurde. Hierbei fließen ausschließlich Daten ein, welche maximal den aktuell betrachteten Zeitstempel aufweisen.

veranschaulichendes Szenario

Im gewählten Szenario wird die z-Achse beziehungsweise Flughöhe als Beispiel betrachtet. Die Kurve setzt sich aus idealisierten Teilstücken zusammen (siehe Abbildung 11 (Seite 16), oben):

- Initialisierung: horizontale Gerade
- Abflug: negativer Cosinus ($1/2$ Schwingung)
- Schweben: horizontale Gerade
- Landung: zwei entgegengesetzte Parabeln²
- Abschalten: horizontale Gerade

Die Beschleunigungsdaten wurden aus der genannten Kurve mittels zweifacher zeitdiskreter Differentiation gebildet (siehe Abbildung 11 (Seite 16), unten).

Durch dieses Vorgehen ist sichergestellt, dass ein Vergleich zwischen originaler Kurve und den rekonstruierten Verläufen gebildet werden kann. In diesem Zusammenhang wurde sichergestellt, dass eine Rekonstruktion ohne aufgeprägte Störgrößen möglich ist. (vgl. [4]) (Seite 123)

Rauschen

Rauschen eines Signals kann durch die Quantisierung von analogen Daten auftreten (vgl. [4]) (Seite 100, Abbildung 4.5) oder in dem Anwendungsfall einer Beschleunigungsmessung auch von Vibrationen des Systems beeinflusst werden. Es ist darauf zu achten, dass Überläufe von digitalen Speichertypen vermieden werden, da diese einen signifikanten Anteil an rauschenden Signalen ausmachen können. (vgl. [4]) (Seite 118)

BESCHREIBUNG! *was dagegen tun? Eigentlich Mittelwert bilden. Aber Mittelwert glättet auch einzelne Werte. Also Höhere Abtastrate!*

Ausreißer

BESCHREIBUNG! *Erklären, wie diese entstehen*

1977 wurde von Tukey beschrieben, dass ein gleitender Median für die Glättung einer Datenreihe eingesetzt werden kann (vgl. [5]) (Seite 210). Im Buch wird ein Median über

²Die Parabeln sind so angeordnet, dass der Berührungszeitpunkt zeitlich in der Mitte der Landungsphase liegt. Da die Parabeln einen identischen Streckfaktor besitzen, entspricht der Übergang zwischen den Parabeln einer knickfreien Kurve.

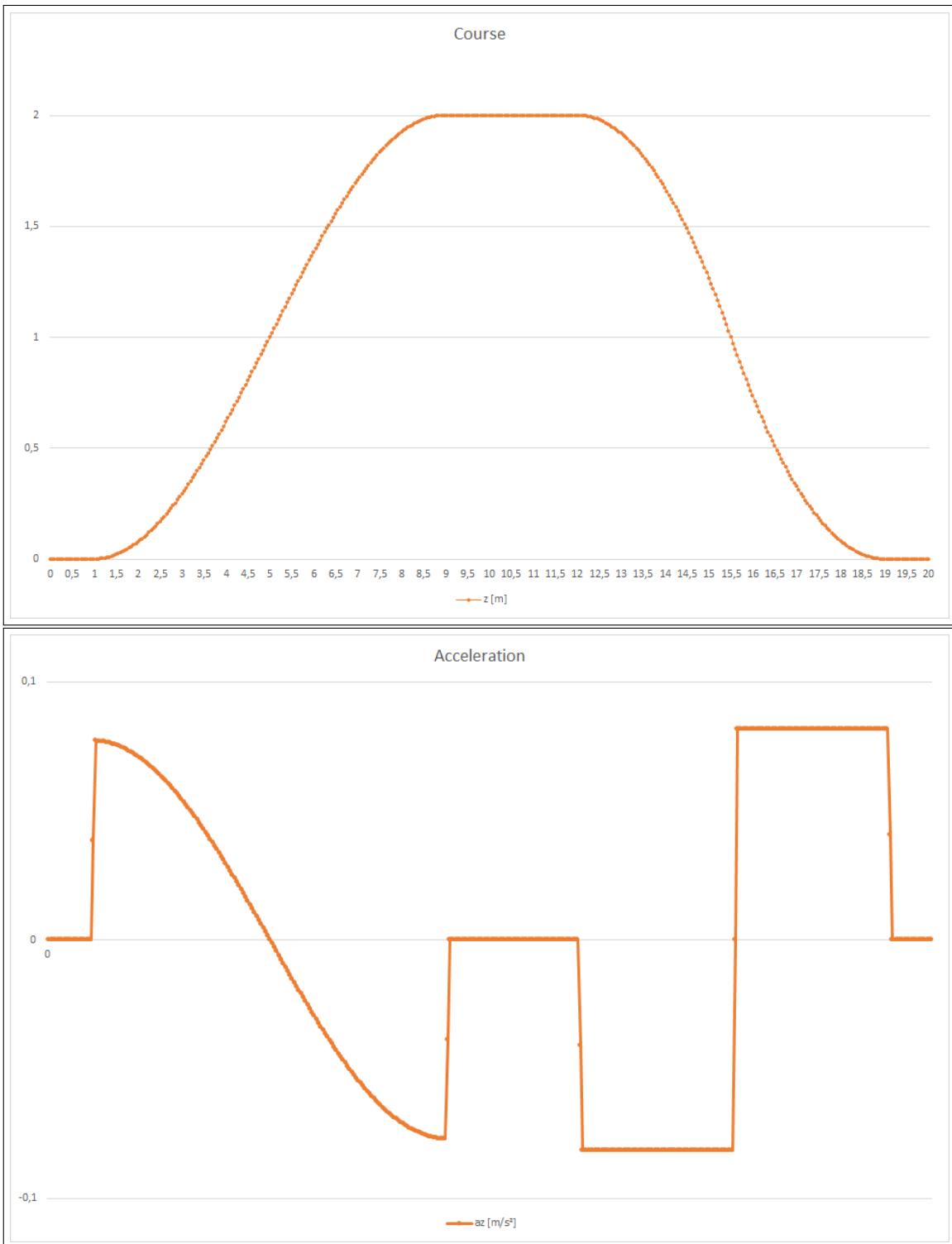


Abbildung 11: ORIGINALKURVE DES Szenarios

In Abbildung 11 sind der idealisierte Höhneverlauf (oben) und die daraus abgeleitete Beschleunigung (unten) aufgetragen. Sofern nicht anderweitig beschrieben, wird im Folgenden eine Abtastrate von 20 Datenpunkten pro Sekunde angenommen.

drei Werte vorgeschlagen. Eine Erweiterung der Anzahl der einbezogenen Werte ist möglich, wobei zu berücksichtigen ist, dass die Median-Funktion bei einer geraden Anzahl

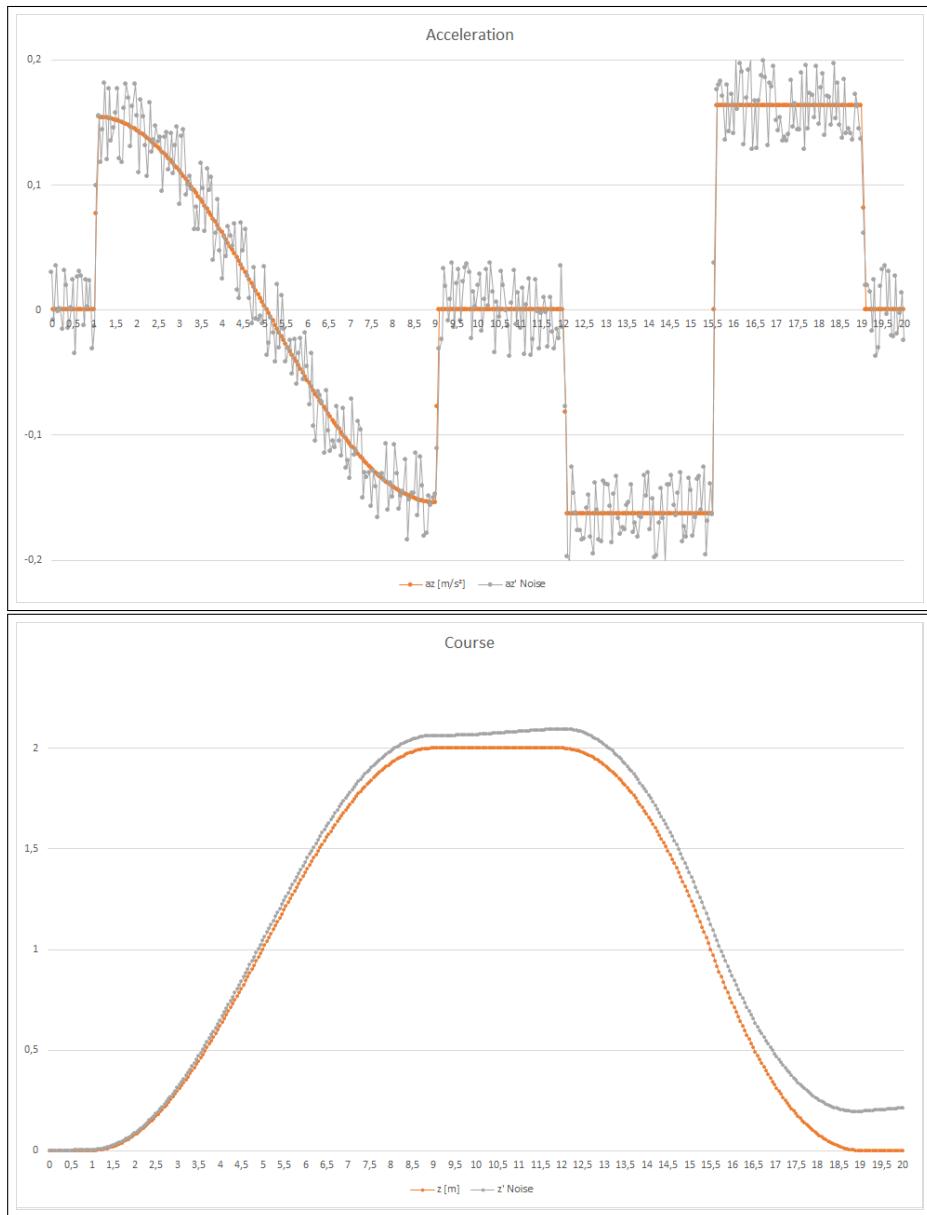


Abbildung 12: EINFLUSS VON SIGNALRAUSCHEN

Um das aufgeprägte Rauschen zu erzeugen wurden Zufallszahlen im Bereich $[-1, 1]$ erzeugt und diese mit dem Faktor einer angenommenen absoluten Genauigkeit (0.375% für einen Wertebereich $[-15 \text{ m/s}^2, 15 \text{ m/s}^2]$) und einer angenommenen relativen Genauigkeit (0.5%) verrechnet.

an Werten den Durchschnitt der mittleren Werte bildet. **BESCHREIBUNG!** *Das ist allgemeinbildung in Mathe. Es gibt zwar ein Buch (H. Cramér, "Mathematical methods of statistics", Princeton Univ. Press (1946) –Info von [https://encyclopediaofmath.org/wiki/Median_\(in_statistics\)](https://encyclopediaofmath.org/wiki/Median_(in_statistics))), aber da kommt man extrem schwer ran. reicht es, hier nur das Buch zu nennen, ohne explizite Seitenzahl?*

konstante Nullpunkt-Abweichung

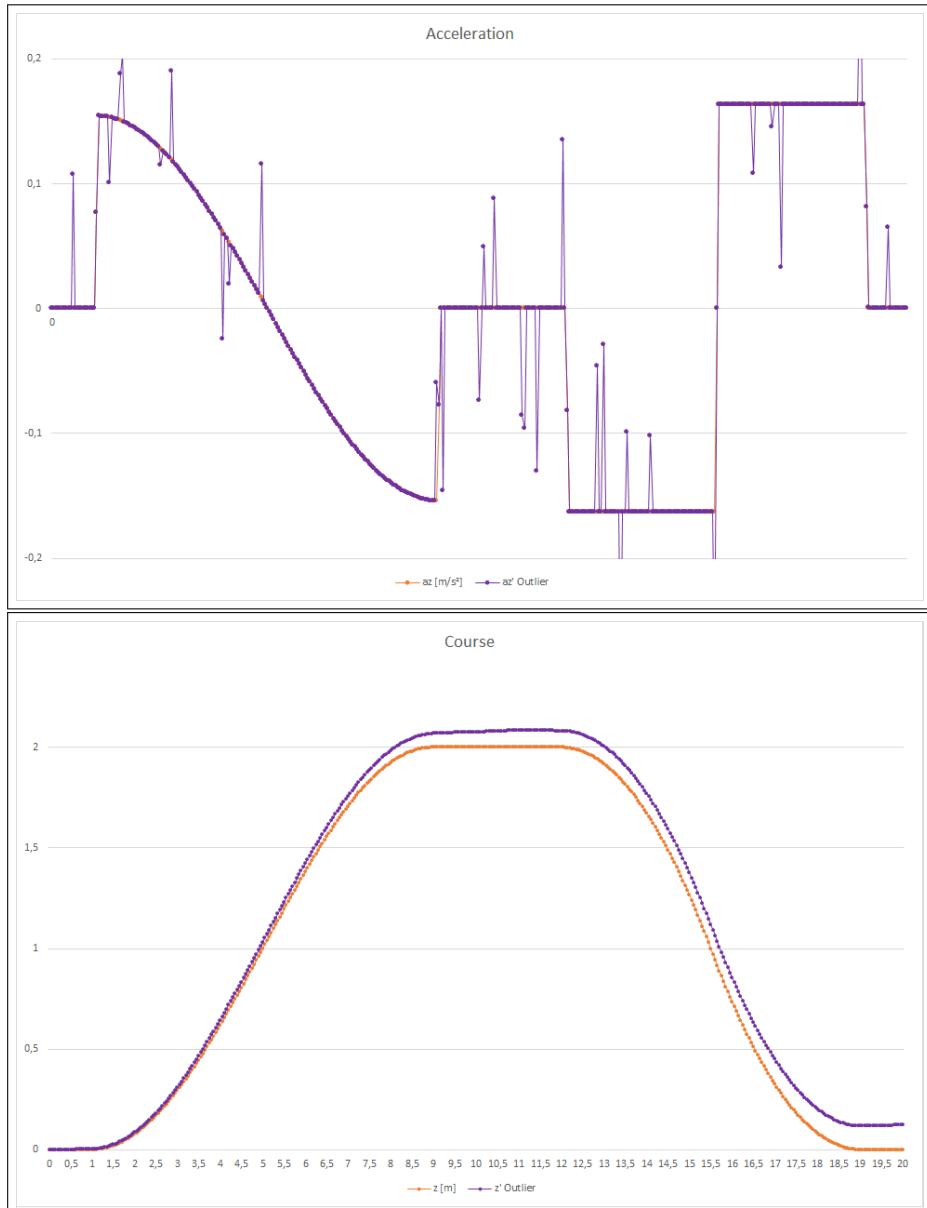


Abbildung 13: EINFLUSS VON AUSREISSERN

Die Höhe der aufgeprägten Ausreißer wurde mittel einer Datenreihe von Zufallszahlen im Bereich $[-1, 1]$, verrechnet mit dem beliebigen Faktor 0.125, generiert. Für die zeitliche Lage wurde eine Datenreihe von Zufallszahlen im Bereich $[0, 1]$ mit einem Schwellwert von 0.925 verglichen. Daraus folgt, dass etwa 7.5% der Datenwerte einen zusätzlichen Wert aufgeprägt bekommen.

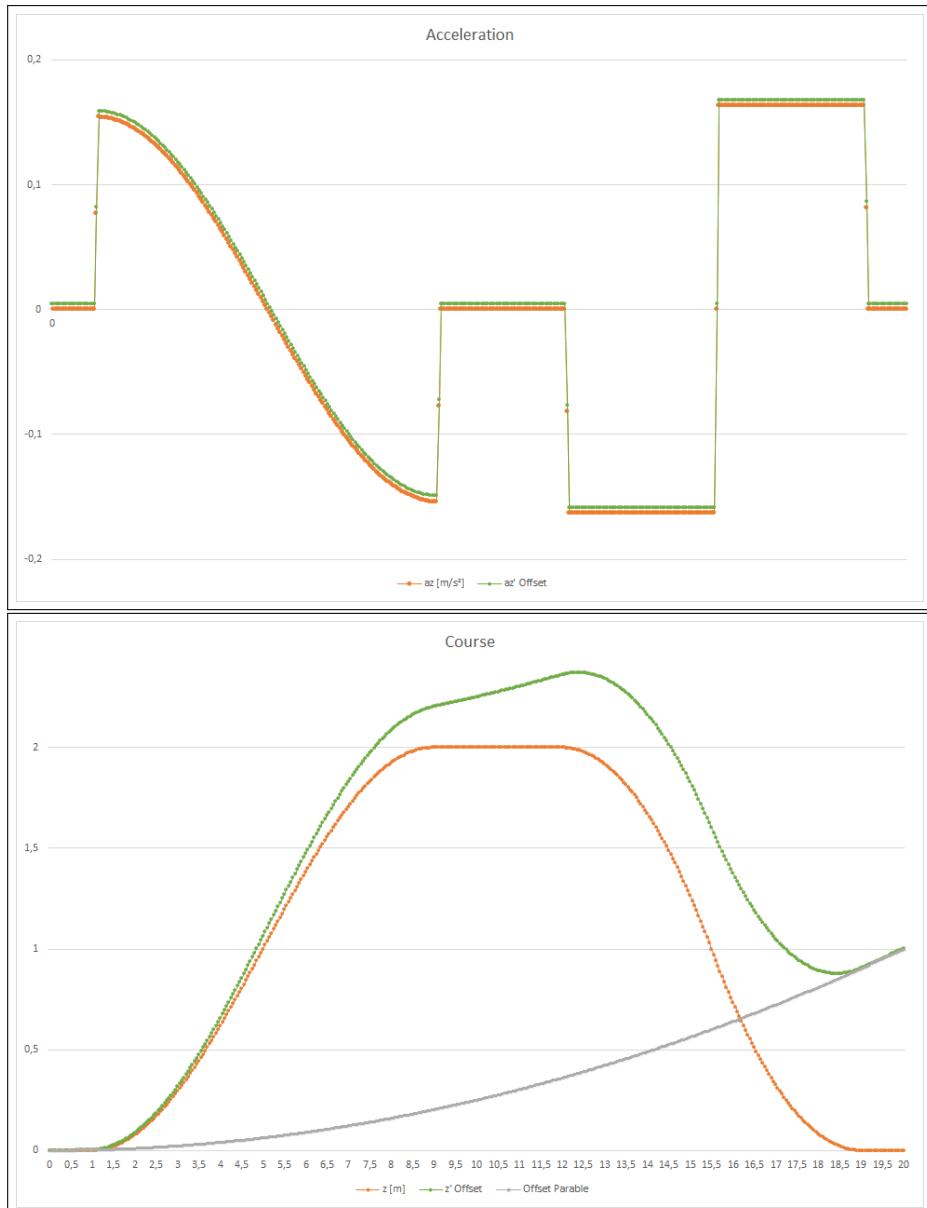


Abbildung 14: EINFLUSS VON KONSTANTER NULLPUNKT-ABWEICHUNG

Die hier gezeigte Abweichung der Beschleunigungsdaten beträgt 0.0025 m/s^2 . Die Superposition der rekonstruierten Kurve entspricht einer in grau dargestellten Parabel mit einem Streckfaktor von $\frac{\Delta a}{2}$.

7 Eingesetzte Hardware

In dieser Projektarbeit wurden zwei unterschiedliche Quadrokopter eingesetzt.

Die zu Beginn der Projektarbeit eingesetzte Quadrokopter des Herstellers *COEX* wird in diesem Kapitel ebenfalls beschrieben. Vorrangig sollen hier Erkenntnisse über das Verhalten dieser Drohne und mögliche Lösungswege der Problemstellung erläutert werden.

Nach Austausch der Hardware wurde die *ArDrone 2.0* des Herstellers *Parrot* genutzt. Dieser Quadrokopter wurde bereits erfolgreich durch die DHBW Karlsruhe im Zuge der Labor-Vorlesung *Robotik* eingesetzt.

7.1 COEX Drohne

Bei dem für die DHBW Karlsruhe neu angeschafften Quadrokopter handelt es sich um das Modell *Clover 4.20* des Unternehmens *Copter Express (COEX)*.

Das Modell *Clover 4.20* wurde vom Hersteller zur Ausbildung und Forschung an Quadrokoptern entwickelt. Das Modell besitzt einen Rahmen, welche die Rotoren bei Kollisionen schützen soll.

Interner Flight Controller, ROS Kommunikation via Pie 4.

Probleme bei Inbetriebnahme - Beispielprogramm des Herstellers bringt nicht das erwartete Ergebnis.

7.1.1 Control Stack

Als *Flight Controller* wird das Modell *PX4 Racer* genutzt. Die Firmware, sowie weitere Software zur Interaktion mit der Drohne *Clover 4.20* werden von *Dronecode Foundation* bereitgestellt.

Die Anbindung an *ROS* wird durch einen *Raspberry Pie 4* realisiert. Hierbei wird der On-Board Computer als *roscore* genutzt.

7.1.2 Funkfernsteuerung

s-Bus ??

7.1.3 Sensorik

BESCHREIBUNG! *EIn bisschen Einleitung*.

- Gyroskop
- Laser-Abstandsmessung zum Boden
- GPS
- Bodenkamera

7.1.4 Aufbau des Bausatzes

Aufbau

BESCHREIBUNG! *Bilder vom Aufbau*



Abbildung 15: AUFBAU DES BAUSATZES FÜR DIE DROHNE *Clover 4.20*

Abbildung 15 zeigt etappenweise den Aufbau des Bausatzes für die Drohne *Clover 4.20*. Hierbei ist die zeitliche Anordnung in der Collage zeilenweise zu interpretieren.

7.1.5 Inbetriebnahme

Konfiguration des Flight Controllers

Testflug

(vgl. [14]) **BESCHREIBUNG!** *Verweis auf Example Code*

7.1.6 Mögliche Lösung der Aufgabenstellung

COEX-Package

Für die Interaktion mit der *COEX*-Drohne wurden diverse Klassen erstellt, um einzelne Aspekte der Interaktion mit der Drohne umsetzen zu können (siehe Kapitel 10.4.6 *coex Package* (Seite 39)).

Nach dem Wechsel auf die andere Drohne wurde die Aktualisierung dieses Package nicht weiter verfolgt. Sofern eine Einbindung der *COEX*-Drohne in die Ergebnisse dieser Projektarbeit durchgeführt werden soll, muss dieses Package entsprechend angepasst werden.

geeignete Topics

Mit dem *ROS-Topic* **blablab BESCHREIBUNG!** kann eine Regelung in der XY-Ebene umgesetzt werden. Die Höhenregelung kann mit set_attitude/thrust eingeführt werden. Somit wäre der Versuch für nachfolgende Studierende sehr viel sicherer und so.

BESCHREIBUNG!

Das *ROS-Topic* **/mavros/rc/override** erlaubt das Überschreiben der RC-Kanäle, somit können einzelne Eingaben durch den Controller übernommen werden. **BESCHREIBUNG!**

hilfreiche Literatur

Nachfolgend sollen Internetseiten genannt werden, welche die Einarbeitung in den Umgang mit der *COEX*-Drohne vereinfachen können.

- <https://clover.coex.tech/en/wifi.html>
- https://clover.coex.tech/en/simple_offboard.html
- https://docs.px4.io/master/en/ros/mavros_offboard.html
- https://docs.px4.io/master/en/flight_modes/offboard.html
- https://mavlink.io/en/services/manual_control.html
- http://wiki.ros.org/mavros#mavros.2FPlugins.manual_control
- https://mavlink.io/en/messages/common.html#SET_POSITION_TARGET_LOCAL_NED

Spezifische Verweise sind im Quellcode des *COEX*-Package hinterlegt.

7.1.7 Troubleshooting

BESCHREIBUNG! *Achtung: der Regler VRA muss so eingestellt sein, dass "manual Flight" verfügbar ist. Andersfalls ist ein Start der Drohne nicht möglich.*

Platinenfehler

BESCHREIBUNG! *Hier anmerken, dass das Problem bisher nicht behoben wurde => Wirkt sich nur auf LED-Streifen aus.*

Bus-System des RC Empfängers

BESCHREIBUNG! *RC-Empfänger gibt per default i-Bus aus, PX4 erwartet s-Bus.*

BESCHREIBUNG! *Bild von Oszilloskop*

Lösung

BESCHREIBUNG! *i-Bus und s-Bus werden durch Halten des Knopfes getauscht. Verweis auf Homepage angeben?*

md5-Sum des Topics OverrideRCIn

Nach erfolgreicher Kompilierung wird nachfolgender Laufzeitfehler ausgegeben, wenn sich ein `ros::Subscriber` oder ein `ros::Publisher` auf das *ROS-Topic /mavros/rc/override* anmeldet:

[ERROR] [1643616625.226584828]: Client [/mavros] wants topic /mavros/rc/override to have datatype/md5sum [mavros_msgs/OverrideRCIn/73b27a463a40a3eda1f9fb1fc86d6f3], but our version has [mavros_msgs/OverrideRCIn/fd1e1c08fa504ec32737c41f45223398].
Dropping connection.

Lösung

Definition von

```
struct MD5Sum<::mavros_msgs::OverrideRCIn_<ContainerAllocator>>
aus
```

```
sudo nano /opt/ros/noetic/include/mavros_msgs/OverrideRCIn.h
```

Code 1: BEFEHL ZUM ÖFFNEN DES OVERRIDERCIN-HEADERS

```
template<class ContainerAllocator>
struct MD5Sum<::mavros_msgs::OverrideRCIn_<ContainerAllocator>>
{
    static const char* value()
    {
        return "73b27a463a40a3eda1f9fb1fc86d6f3";
    }

    static const char* value(const ::mavros_msgs::OverrideRCIn_<ContainerAllocator>&)
    {
```

```

        return value();
    }

    static const uint64_t static_value1 = 0x73b27a463a40a3edULL;
    static const uint64_t static_value2 = 0xa1f9fbb1fc86d6f3ULL;
};

```

Code 2: DEFINITION DES STRUCT `MD5SUM` FÜR DAS TEMPLATE `OVERRIDERCIN`

von dem *Raspberry Pie 4* kopieren und in der Definition des lokalen *ROS OverrideRCIn*-Headers ersetzen. Ein Versuch, den *Raspberry Pie 4* einem Update zu unterziehen, ist fehlgeschlagen. Somit ist eine unmittelbare Synchronisation der Nachrichten-Typen aufwändig.

7.2 Parrot Drohne

Um die Problematik der COEX Drohne zu umgehen, steigt diese Projektarbeit auf die Drohne um, welche die Idee für diese Studienarbeit ergeben hat. Hierbei handelt es sich um die Drohne *ArDrone 2.0*. Nachfolgend soll die Drohne und die eingebaute Sensorik näher beschrieben werden.

7.2.1 Geometrie

Anordnung der Rotoren

BESCHREIBUNG!

X

Abmessungen

BESCHREIBUNG!

7.2.2 Control Stack

BESCHREIBUNG! *Bezeichnung auf deutsch?*

BESCHREIBUNG! *Drohne ist nur Client*

BESCHREIBUNG! *Nutzung von ardrone_autonomy-Package*

7.2.3 Sensorik

- Beschleunigungssensorik
- Magnetometer

- Ultraschall-Abstandsmessung zum Boden
- Frontkamera
- Bodenkamera

7.2.4 Interaktion mittels *ROS*

Treiber *ardrone_autonomy*

Für die Ansteuerung der Drohne *ArDrone 2.0* existiert eine Treiber, welche die Initialisierung und die Kommunikation mit der Drohne anbietet. Als *ROS*-seitige Schnittstelle werden verschiedene *ROS-Topics* und *ROS-Services* angeboten, welche nachfolgend näher beschrieben werden sollen.

Topics

BESCHREIBUNG! *Bild von rqt-graph*

ROS-Topic NavData

Das *ROS-Topic NavData* fasst alle für die verfügbaren Daten des Quadrokopters in einem Nachricht zusammen. hieraus können geeignete Informationen entnommen werden.

ROS-Topic cmd_vel

Nur geschwindigkeits-Daten. Keine tatsächliche Übergabe von Neigungswinkeln und so ODER?? **BESCHREIBUNG!**

Video-Streams

Die Übertragung der Video-Daten der beiden Kameras soll an dieser Stelle lediglich erwähnt werden.

Services

Parameter

7.2.5 Inbetriebnahme auf separatem Rechner

BESCHREIBUNG! *Batterien halten für knapp 1 Minute oder weniger. Neue wurden bestellt, aber waren erst 3 Wochen vor Abgabe verfügbar. In dieser Zeit wurde maßgeblich an der Ausarbeitung geschrieben.*

7.2.6 Troubleshooting

8 Analyse realer Flugdaten

In diesem Kapitel werden die Daten eines Testflugs mit der *ArDrone 2.0* analysiert.

8.1 Verlauf

Dieses Kapitel zeigt die verschiedenen Daten des Flugs, um diese in der nachfolgenden Analyse einordnen zu können.

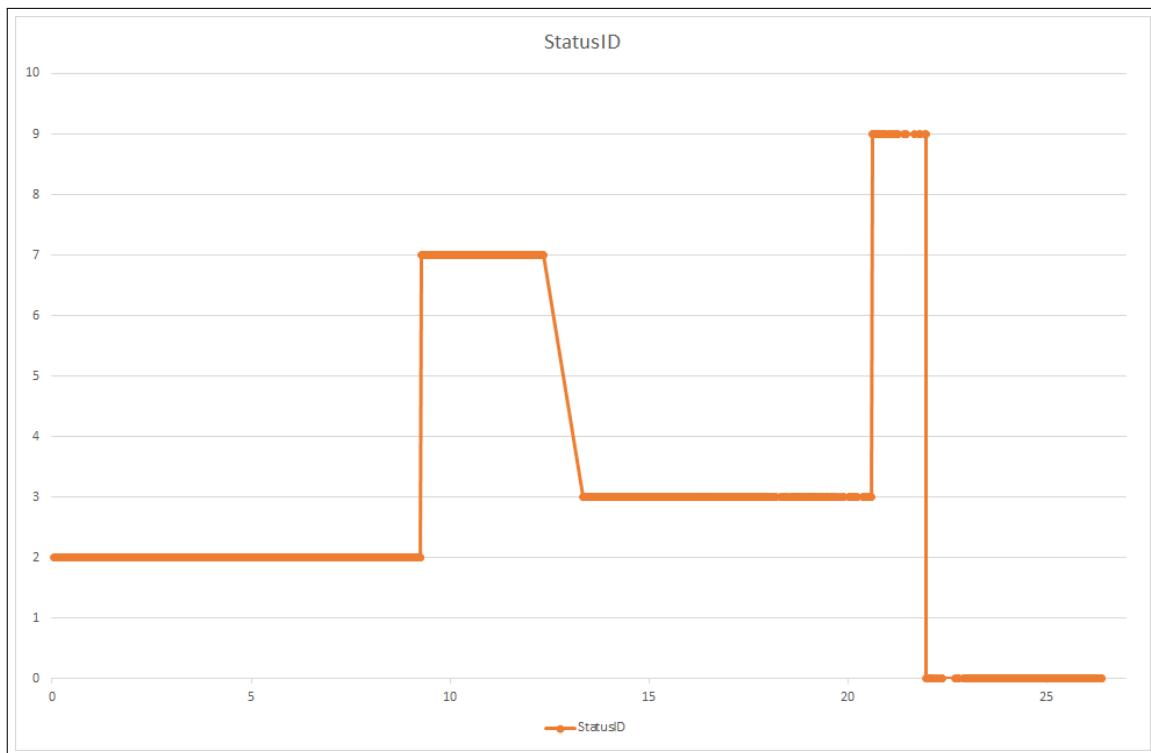


Abbildung 16: TESTFLUG: STATUSID

Der Testflug wird mit der Aufforderung der Status-Änderung bei etwa 9.3 s initialisiert. Davor befindet sich der Quadrokopter ruhend auf einer ebenen Oberfläche. Die hier eingenommene StatusID = 7 entspricht „Goto Fix Point“, wobei hier vermutlich eine Höhe von 0.4 m angenommen werden soll. Zwischen etwa 12.3 s und 13.3 s wird keine Nachricht zum aktualisieren der Daten gesendet. Anschließend wechselt der Status zu „Flying“. Die Status-Änderung bei etwa 20.6 s entspricht einer Notlandung aufgrund niedriger Batterieladung.

BESCHREIBUNG! *Analyse mit Daten der parrot Drohne*

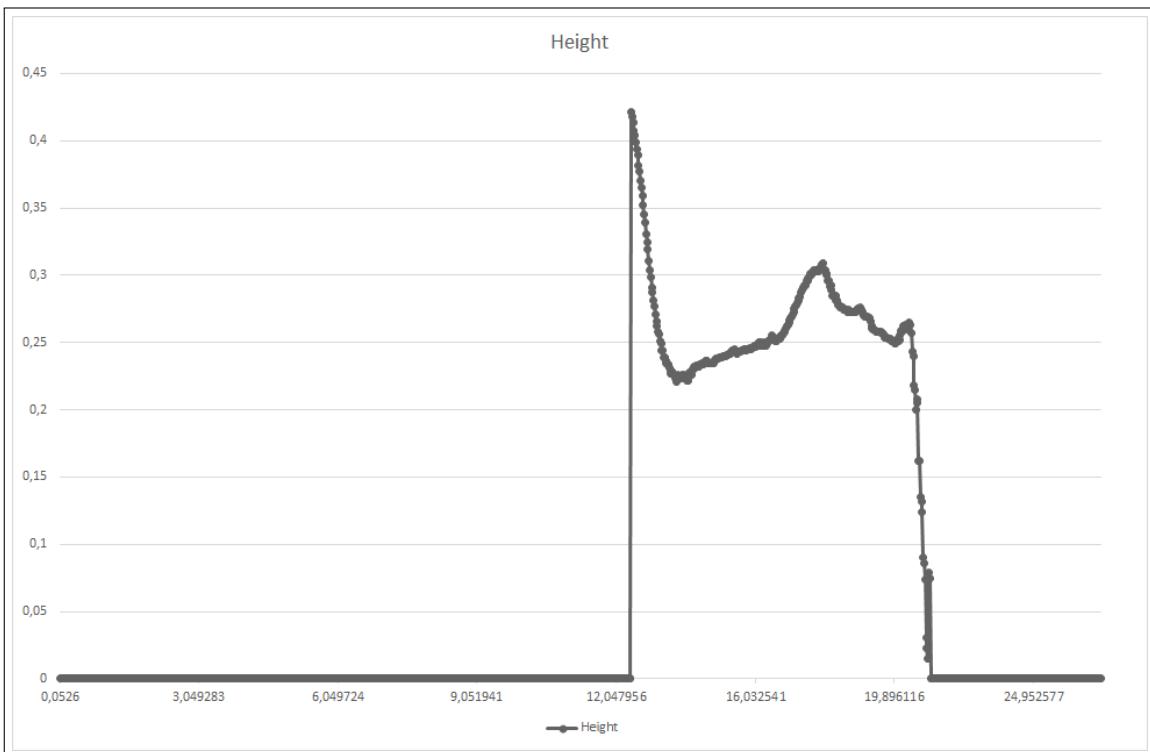


Abbildung 17: TESTFLUG: HÖHENVERLAUF

Äquivalent zu Abbildung 16 (Seite 27) zeigt sich der Verlauf des Höhenprofils des Fluges. Die Daten wurden von der Ultraschall-Messung abgegriffen. Eine Transformation der Einheiten in [m] wurde vorgenommen.

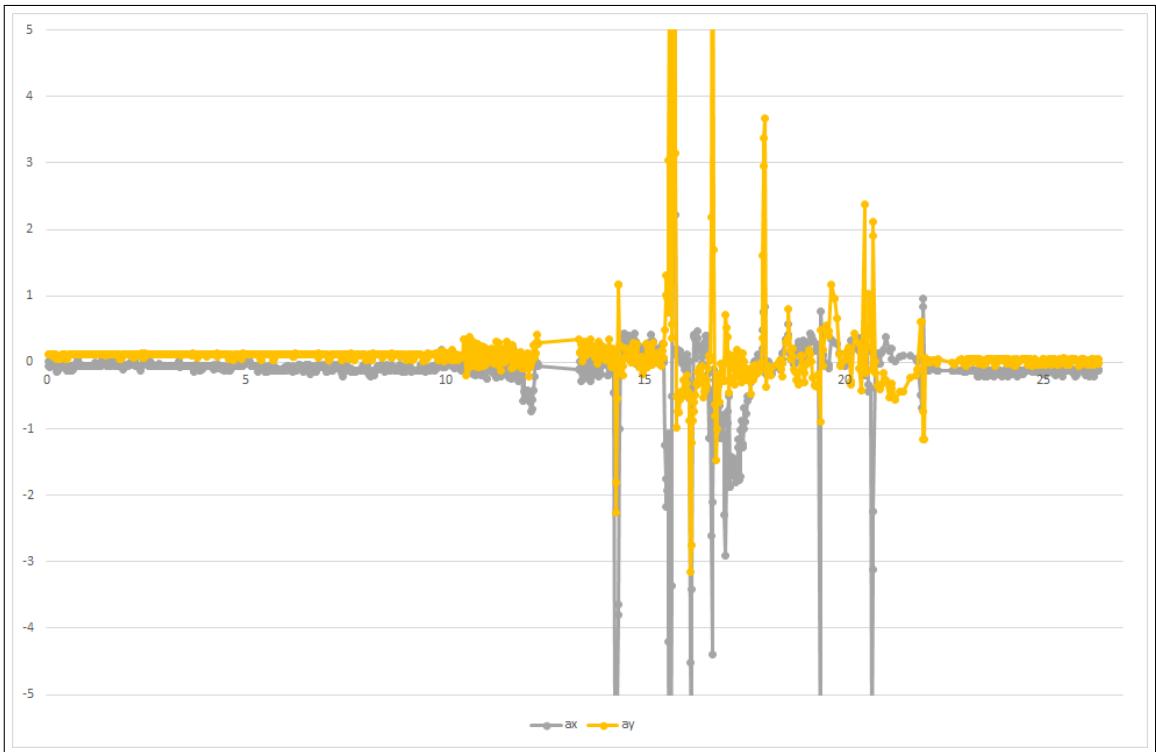


Abbildung 18: TESTFLUG: BESCHLEUNIGUNG ZX- UND Y-ACHSE

Zu sehen sind die gemessenen Beschleunigungswerte der horizontalen Achsen. Ausreißer wurden in dieser Grafik ignoriert, um einen detaillierteren Verlauf kleinerer Werte ersichtlich zu machen. An dieser Stelle soll auf die Nullpunkt-Abweichung der Beschleunigungsdaten hingewiesen werden. Die Ausreißer können teilweise auf Berührungen des Quadroopters mit einem Hindernis (Wand) zurückgeführt werden.

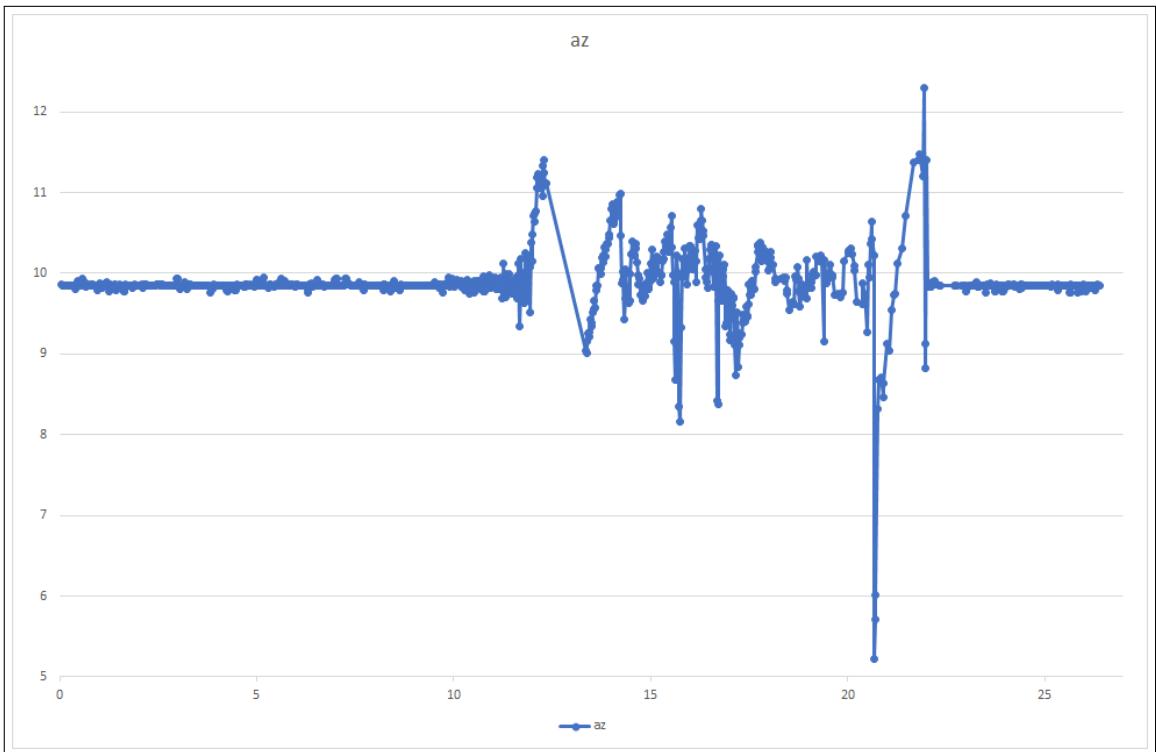


Abbildung 19: TESTFLUG: BESCHLEUNIGUNG z-ACHSE

Der Anstieg bei etwa 12 s entspricht dem Abheben des Quadroopters.

Der Ausreißer nach unten bei etwa 21 s entspricht der Initialisierung der Landung, gefolgt von einem Ausreißer nach oben bei etwa 22 s, welcher das Auftreffen des Quadroopters auf dem Untergrund anzeigt. Hier ist von korrekt gemessenen Werten auszugehen.

8.2 Analyse

8.2.1 Lecks der Datenübertragung

BESCHREIBUNG! *Beim Start etwa 1s, etwas später nochmal ein bisschen Probleme...*

8.2.2 Offset der Beschleunigungswerte

Wie Abbildung 18 (Seite 29) entnommen werden kann, sind die Werte für die Beschleunigungen entlang der x- und y-Achsen nicht auf beziehungsweise um den Wert 0 kalibriert. Eine Kalibrierung des Quadroopters wird unmittelbar vor dem Start gesendet und kann auch unabhängig durch eine User-Eingabe ausgelöst werden.

Die Gravitation ist in Abbildung 19 (Seite 30) ablesbar.

Entsprechend Kapitel 6.2.2 *Signalaufarbeitung* (Seite 17) sind diese Abweichungen zu korrigieren. Als Ansatz kann hier eine Mittlung der Werte bis zum Senden der Start-Aufforderung gewählt werden. Aus Abbildung 18 (Seite 29) und Abbildung 19 (Seite 30) ist ersichtlich, dass hier keine signifikanten Schwankungen auftreten.

8.2.3 Rekonstruktion der Flughöhe

Bei beiden Filtern ist eine deutliche Abweichung ersichtlich.

entsprechend Kapitel 6.2.2 *Signalaufarbeitung* (Seite 17) um

Aus der Rekonstruktion in Abbildung 20 (Seite 32) lässt sich zeigen, dass markante Verläufe abgebildet werden können.

Die rekonstruierte Kurve ist jedoch in den negativen Bereich verschoben. Dies lässt sich mit der fehlenden Datenübertragung beim Start des Quadroopters begründen. Darüber hinaus ist eine konstante Geschwindigkeit nach der Landung anhand der konstanten Steigung der rekonstruierten Kurve in diesem Bereich ersichtlich.

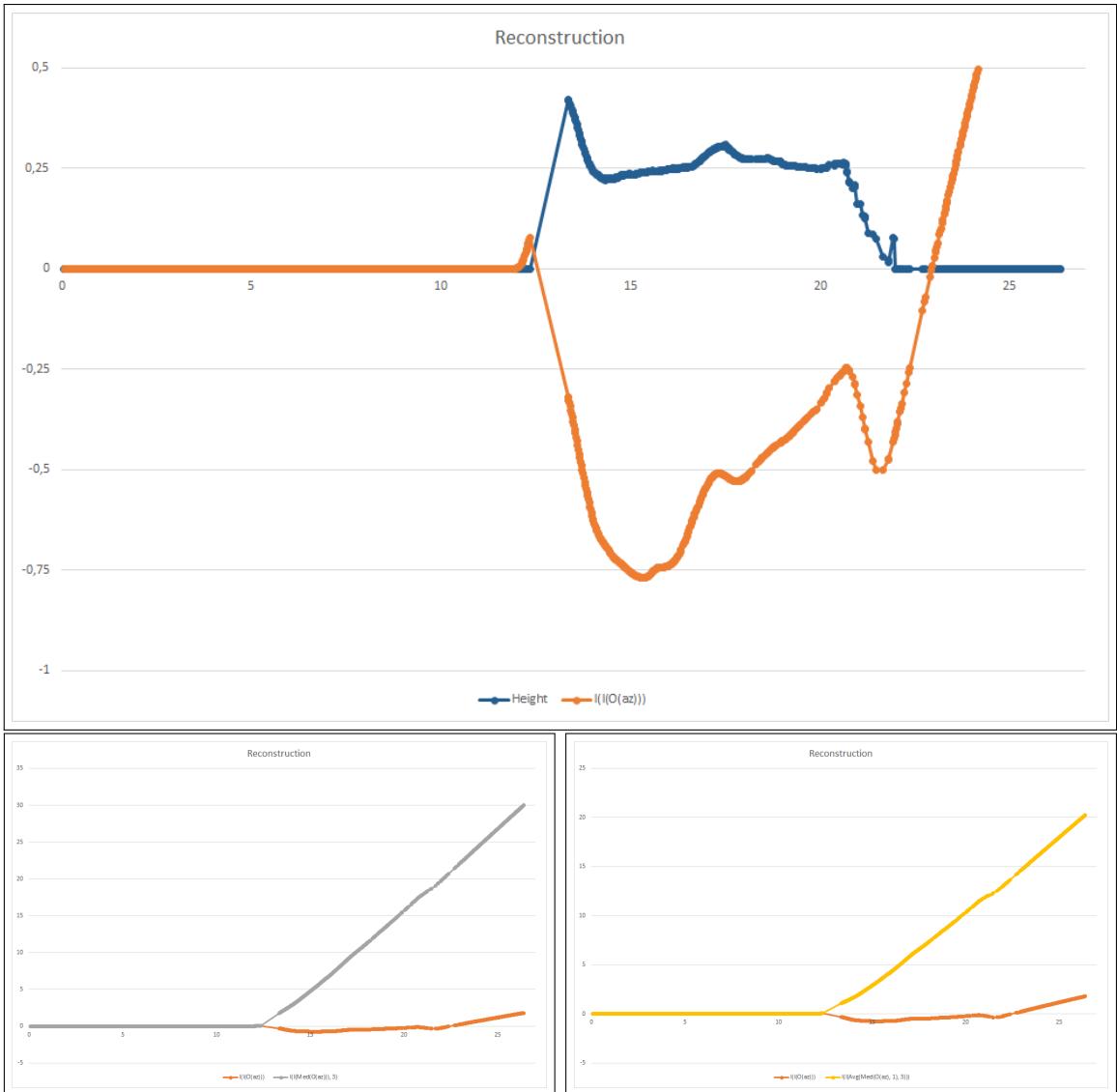


Abbildung 20: TESTFLUG: REKONSTRUKTION DER FLUGHÖHE

Das Bild oben zeigt die doppelte Integration von Daten, von welchen eine konstante Abweichung subtrahiert wurde und in blau den gemessenen Höhenverlauf.

Für die Bilder unten wurde auf die abweichungskorrigierten Daten ein Median-Filter (links) und ein Mittelwert-Filter (rechts) angewandt.

9 Software-Architektur

In diesem Kapitel soll die Architektur des Projekts umrissen werden.

9.1 Architektur Konzept

Der Aufbau der Architektur entspricht den Konzept der *Clean Architecture*. Diesem Prinzip folgend zeigen sämtliche Abhängigkeiten des Codes auf *weiter innen liegende* Schichten. Die Farbgebung in Abbildung 21 (Seite 33) orientiert sich an den Inhalten der Vorlesung *Advanced Software-Engineering* der DHBW Karlsruhe³.

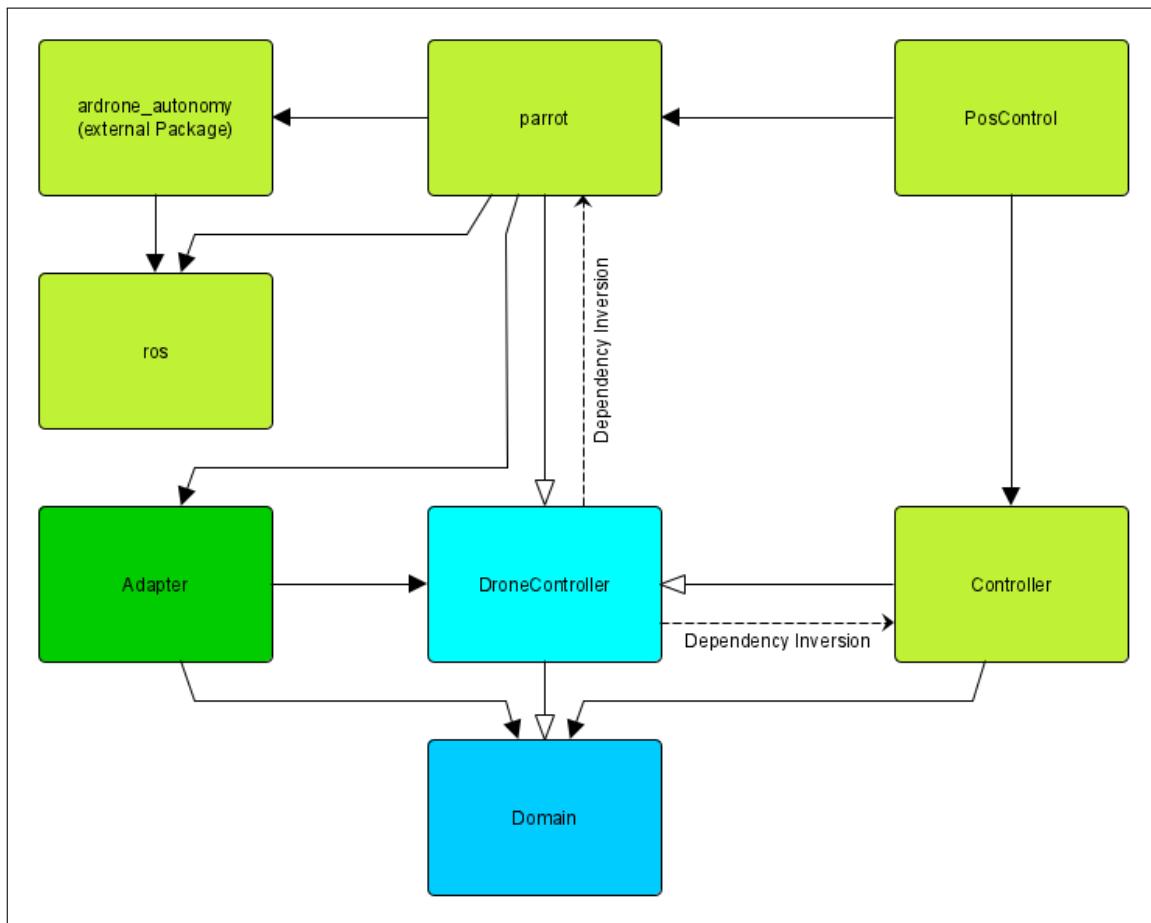


Abbildung 21: ARCHITEKTUR DES REGELUNGSSYSTEMS

Abbildung 21 zeigt das Konzept der Architektur. Die Bedeutungen der Pfeile orientieren sich an UML-Klassendiagrammen. Die Farbgebung unterscheidet die verschiedenen Schichten der *Clean Architecture*: *Domain-Layer* (blau), *Application-Layer* (hellblau), *Adapter-Layer* (grün), *PlugIn-Layer* (hellgrün).

³An dieser Stelle sei darauf hingewiesen, dass Abbildung 21 (Seite 33) in der Ausarbeitung für die genannte Vorlesung auftaucht.

9.2 Domain Package

Im *Domain Package* sind grundlegende Klassen abgelegt. Diese werden von den nachfolgend beschriebenen Schichten eingebunden. Gemeinsam mit dem *DroneController Package* bildet es das Herzstück der Anwendung. Eine eindeutige Zuordnung der Klassen in diese beiden *Packages* ist diskutabel.

9.3 DroneController Package

Das Entwurfsmuster des *Application-Layer* entspricht einer *Bridge*. Ziel ist es, sowohl die eingesetzte Drohne, als auch die Implementierung des Reglers mit überschaubarem Aufwand austauschen zu können.

Hierin werden die grundlegenden Aufgaben für die Regelung einer Drohne übernommen. Eine detailliertere Beschreibung findet sich im Kapitel Kapitel 10.2 *Application Layer - DroneController Package* (Seite 36).

9.4 Adapter Package

Im *Adapter Package* wird die Signalverarbeitung der Rohdaten übernommen und anschließend in einem aktuellen Zustand zur Weiteren Verarbeitung bereitgestellt.

9.5 Controller Package

Das *Controller Package* einspricht beinhaltet Regelungsglieder, welche für eine beliebige Regelung im Allgemeinen genutzt werden können. Die Interaktion wird durch die Fassade `PoseController` an das Aufgabenfeld dieser Projektarbeit angepasst.

9.6 parrot Package

Die Interaktion mit der in dieser Projektarbeit eingesetzten Hardware wird vom gleichnamigen *parrot Package* übernommen. Hier sind verschiedene Klassen enthalten, welche mittels *ROS ROS-Topics* mit der Drohne kommunizieren und sowie Messdaten von der Drohne zur Verarbeitung bereitstellen, sowie Steuerungsbefehle an die Drohne übersenden.

9.7 PosControl Package

Das *PosControl Package* kann als Dach-Software angesehen werden. hierin wird die `main()`-Methode aufgerufen und die übergeordnete verwaltende Klasse initialisiert.

10 Implementierung

10.1 Domain Layer

Der *Domain Layer* stellt als Teil der *Clean Architecture* die Ebene dar, in der allgemein gültige Typen oder Definitionen abgelegt werden können. Nachfolgend werden die Klassen beschrieben, die in diesem Projekt zu dem *Domain Layer* gehören. Sofern nicht anders betitelt, handelt es sich bei den Klassen um Klassen vom Typ *Value-Object*.

Optional

Die Klasse `Optional` soll dem Ringbuffer ermöglichen, das Nichtvorhandensein von Einträgen darstellen zu können. Diese Klasse ist als *template* implementiert und enthält neben dem Speicherplatz für die generische Instanz einen bool'schen Wert als Validierung. Hiermit wird das Arbeit mit *Null-pointern* im Kontext der Klasse `Ringbuffer` vermieden. *Anmerkung:* Mit der Verwendung von c++17 ist eine vergleichbare Klasse Teil der Standard-Bibliothek. Die Sprachversion des Projekts ist c++11.

Ringbuffer

Die Klasse `Ringbuffer` soll einen Ringspeicher abbilden. Hier wird nicht -wie der Name vermuten lässt- ein Ringspeicher im Sinne einer ringförmig verketteten Liste implementiert. Diese Klasse kapselt eine *Standard Template Library (STL)* vom Typ `std::vector<T>`, wobei bei Überschreiten der maximalen Anzahl an Elementen das vordere Elemente entfernt wird.

Anmerkung: Die Implementierung der Klasse `std::vector<T>` sieht vor, neue Elemente an das Ende anzuhängen.

TimedValue

Die Klasse `TimedValue` soll einen mit einem Zeitstempel versehenen Wert abbilden. Dies wird durch das Erben von den Klassen `Timestamp` und `Value` umgesetzt.

Timestamp

Mit der Klasse `Timestamp` wird ein Zeitstempel eingeführt. Alle *ROS*-Nachrichten beinhalten durch die Kapselung der `std_msgs::Header`-Klasse einen Zeitstempel.

Unit

Mit `Unit` werden Einheiten umgesetzt, um eine korrekte Übergabe von `Value`-Instanzen zur Laufzeit zu gewährleisten.

Value

Die Klasse [Value](#) bildet einen Wert ab. Sie besteht aus einer [Unit](#) und einem dazugehörigen Zahlenwert.

Vector3D

Bei der Klasse [Vector3D](#) handelt es sich um die Abbildung eines Vektors im dreidimensionalen Raum. Zusätzlich wird dem Vektor eine Einheit zugewiesen. Zudem werden in dieser Klasse grundlegende mathematische Operationen für Vektoren implementiert.

10.2 Application Layer - *DroneController* Package

[AccelToPos](#)

[State](#)

[StateHandler](#)

[StateTranslator](#)

10.3 Adapter Layer

[ActionAdapter](#)

[ActionDirection](#)

[Transmittable](#)

10.4 Plugin Layer

10.4.1 *parrot* Package

Die Klassen in diesem *Package* entsprechen der vollständigen Implementierung der virtuellen Klassen des *-Package*. Weitere Details sind dem Code zu entnehmen.

Folgende Klassen sind verfügbar:

- [parrotBattery](#)
- [parrotControl](#)
- [parrotIMU](#)
- [parrotStatus](#)
- [parrotTransmitter](#)

10.4.2 *Controller* Package

Controllable

ControlledOutput

Controller_Basic

Controller_Input

Controller_x

Klassen, welche mit „**Controller_**“ beginnen und einen Baustein (vgl. Kapitel 5.2 *Arten von Reglergliedern* (Seite 10)) benennen, implementieren die Funktion des jeweiligen Bausteins.

ControllerSystem

ControllerType

Input

Inputable

Output

Outputable

TimedDifference

10.4.3 *PosControl* Package

10.4.4 *calling* Package

Dieses *Package* wurde eingeführt, um die Erzeugung neuer *ROS-Messages* zu umgehen. Ferner bildet die Struktur dieser Klassen einen *pull Observer* ab. Die aufgerufene Methode erhält den Pointer auf die aufrufende Klasse und kann hiermit eine Entscheidung über weitere Aktionen treffen.

Anmerkung: Dieses *Package* entspricht nicht den Grundsätzen einer *ROS*-Programmierung und ist daher nicht weiter zu nutzen. Die Beschreibung dient an dieser Stelle dem Verständnis des Einsatzes dieser Klassen im *coex Package* und wird darüber hinaus nicht weiter eingesetzt.

10.4.5 *threading* Package

Das Paket *threading* bietet die Möglichkeit wiederkehrende Aufgaben, abseits von separaten *ROS-Nodes*, bearbeiten zu können. Dieser Zusatz erlaubt ein monolithisches

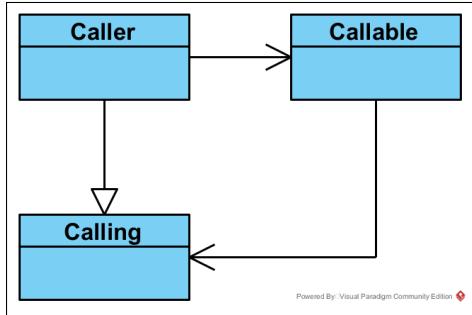


Abbildung 22: KLASSENIDIAGRAMM DES CALLING PACKAGES

Programm zu entwerfen.

Thread

Diese Klasse bietet die Basis für die Thread-Implementierung, indem die Klasse `std::thread` gekapselt wird. Hier wird mit Aufruf der `start()`-Methode eine neue Instanz auf den zugehörigen *Pointer* initialisiert. Zusätzlich implementiert die Klasse `Thread` einen Sperr-Mechanismus, um synchrones Schreiben zu vermeiden. **BESCHREIBUNG!** *dirty read und so beschreiben?*

rosThread

Die Klasse `rosThread` erweitert die Klasse `Thread` um eine generische Variable `T Payload`, welcher von den erbenden Klassen zum Versand genutzt werden kann. Die Methode `T runOnce(T Payload)` ist als *full virtual* implementiert, somit wird ein Überschreiben durch erbende Klassen erzwungen. Die Klasse `ros::Rate` ermöglicht eine frequentiell pausierte Abarbeitung des der auszuführenden Methode `T runOnce()`.

Anmerkung: Idealerweise sollte eine Instanz der Klasse `ROS::NodeHandler` ebenfalls in dieser Klasse integriert sein. Tests während der Entwicklung zeigten, dass dies nicht umsetzbar ist. Eine Begründung hierfür konnte nicht gefunden werden.

AutoPublisher

Wie der Name der Klasse `AutoPublisher` erahnen lässt, wird hier ein `ros::Publisher` implementiert. Mit dem Aufruf der `runOnce()`-Methode wird der in Basisklasse `rosThread` gespeicherte `T Payload` mit der Instanz des `ros::Publisher` versandt.

AutoClient

Die Klasse `AutoClient` kapselt eine Instanz der Klasse `ros::ServiceClient` und bietet somit die Option, Service-Anfragen regelmäßig senden zu können.

10.4.6 coex Package

Dieses Kapitel beschreibt die Klassen, welche zur Interaktion mit der zuerst eingesetzten Hardware genutzt wurden.

Anmerkung: Die Implementierung dieses *Packages* wurde vor der konzeptionellen Änderung des *Application-Layers* umgesetzt. Die Beschreibung der Klassen dieses Paketes dient der Einarbeitung nachfolgender Studienarbeiten. Auf Grund der Änderungen im Code kann dieses *Package* nicht Kompiliert werden.

BESCHREIBUNG! *Hier evtl den Abhängigkeitsgraph für coex zur Veranschaulichung?*

coexBattery

Wie der Klassename vermuten lässt überwacht diese Klasse die Batteriestand des Quadroopters.

Diese Klasse entspricht der Klasse `parrotBattery` der *ArDrone 2.0*.

coexControl

Die Klasse `coexControl` ist als Fassade eingesetzt und bietet Anwendenden zugriff auf diverse Funktionen der gekapselten Klassen.

Diese Klasse entspricht der Klasse `parrotControl` der *ArDrone 2.0*.

coexMC

Die Abkürzung *MC* im Klassennamen steht für *Manual Control* und deutet hiermit sowohl das genutzte *ROS-Topic* als auch den zugrundeliegenden Nachrichtentyp an. Laut Entwickler-Literatur (siehe Kapitel 7.1.6 *Mögliche Lösung der Aufgabenstellung* (Seite 22)) werden Steuerungsdaten der vier Freiheitsgrade an den Quadroopter gesendet.

Diese Klasse erbt von der Klasse `coexTransitable`

Diese Klasse entspricht der Klasse `parrotTransmitter` der *ArDrone 2.0*.

coexOrientation

Es war geplant, die Pose des Quadroopters in dieser Klasse berechnen zu lassen. Im weiteren Projektverlauf hat sich ergeben, hierfür eine separate Klasse zu erstellen.

Diese Klasse entspricht der Klasse `parrotIMU` der *ArDrone 2.0*.

coexRC

`coexRC` ist als Fassade für die beiden nachfolgenden implementiert.

coexRC_Receiver

Die Klasse `coexRC_Receiver` liest vom *ROS-Topic* `/mavros/rc/in` und somit die Eingaben der Funkfernsteuerung. Eine nähere Erläuterung, welche Daten übermittelt werden, findet sich als Kommentar im Code.

coexRC_Transmitter

Als *RC-Transmitter* wird die Klasse bezeichnet, welche Nachrichten an das *ROS-Topic* `/mavros/rc/override` veröffentlicht (vgl. Kapitel 7.1.6 *Mögliche Lösung der Aufgabenstellung* (Seite 22)).

Diese Klasse erbt von der Klasse `coexTransitable`

coexState

Die Klasse `coexState` übernimmt die Interaktion mit dem Zustandsautomaten, welcher im *Flight Controller* des Quadroopters realisiert ist. Anfragen zur Änderung eines Zustand beziehen sich maßgeblich auf den Start und die Landung eines Flugs.

Diese Klasse entspricht der Klasse `parrotStatus` der *ArDrone 2.0*.

coexTransitable

Diese Klasse erbt von der Klasse `Transitable`. Hierin wird die Steuerung innerhalb dieses *Packages* als eine normierte *Manual Control*-Nachricht mit dem Wertebereich [-1, 1] definiert.

Joystick

Hier wird ein Hilfskonstrukt für die Transformation von Daten der Funkfernsteuerung eingeführt. Die Klasse implementiert vier Instanzen der Klasse `JoystickAxis`.

JoystickAxis

Hier werden die Rohdaten der Kanäle der Funkfernsteuerung in normierte Daten zu überführt. Zudem können normierte Werte in den Wertebereich der Funkfernsteuerung transformiert werden.

11 Ergebnis

12 Erweiterungen

Dieses Kapitel soll beschreiben, welche weiteren Sensoren eingesetzt werden können, um die Genauigkeit der Pose zu erhöhen und damit die Regelung der Drohne zu stabilisieren.

12.1 Dedektion der Umgebung

BESCHREIBUNG! *Auswertung von Objekten und Speicherung der zugehörigen Metadaten*

12.1.1 Vorwärts-Berechnung

12.1.2 Rückwärts-Berechnung bei Ringschluss

BESCHREIBUNG! *Position und Genauigkeit der vorherig ermittelten Objekte berechnen, wenn ein bekanntes Objekt erneut gesichtet wurde.*

Aufzeichnung des Weges erforderlich

12.2 Sensoriken

12.2.1 Abstandssensoren

Punktuelle Abstandsmessung

Linienförmige Abstandsmessung

3D Abstandsmessung

12.2.2 Magnetometer

12.2.3 Kamera

Bodenkamera

Frontkamera

Stereokamera

externe Stereokamera

12.2.4 GPS

globale Ausrichtung

13 Fazit und Ausblick

Literaturverzeichnis

- [1] Pozo D., Romero L., Rosales J., Quadcopter stabilization by using PID controllers, veröffentlicht 2014
- [2] Fresk E., Nikolakopoulos G., Full Quaternion Based Attitude Control for a Quadrotor, veröffentlicht 19.07.2013
- [3] Heinrich B. (Hrsg.), et al., Kaspers/KOfner Messen - Steuern - Regeln, 8., überarbeitete und ergänzte Auflage. Auflage veröffentlicht 2009 ISBN 978-3-8348-0006-0
- [4] Wendemuth A., Grundlagen der digitalen Signalverarbeitung, veröffentlicht 2005 ISBN 3-540-21885-8
- [5] Tukey J., Exploratory Data Analysis, veröffentlicht 1977 ISBN 0-201-07616-0
- [6] Internationales Elektrotechnisches Wörterbuch – Teil 351: Leittechnik (IEC 60050-351:2006), veröffentlicht 06/2009
- [7] Mey R., Reinhard Mey Textsammlung 14.Auflage, online, <https://www.reinhard-mey.de/texte-fuer-alle/> veröffentlicht 13.12.2017, abgefragt 08.02.2022
- [8] ellwangen2010, Ballon steuern?, online, <https://www.ballonfahrten.com/ballon-steuern/> veröffentlicht 20.02.2010, abgefragt 07.11.2021
- [9] D-Glied, online, http://testcon.info/FB_DE_D-Glied.html veröffentlicht -unbekannt-, abgefragt 13.04.2022
- [10] Stabilität von Regelkreisen (Frequenzkennlinienverfahren), online, <https://homepages.thm.de/hg13555/Datenbank/aat/index.php/grundlagen-regelungstechnik/45-stabilitaet-von-regelkreisen-frequenzkennlinienverfahren.html> veröffentlicht -unbekannt-, abgefragt 15.04.2022
- [11] ROS - Robot Operating System, online, <https://www.ros.org> veröffentlicht -unbekannt-, abgefragt 28.11.2021
- [12] ROS Indigo Igloo,

online, <http://wiki.ros.org/indigo>
veröffentlicht -unbekannt-, verändert 08.01.2018, abgefragt 16.03.2022

- [13] How quadcopters work & fly: An intro to multirotors,
online, <https://www.droneybee.com/how-quadcopters-work/>
veröffentlicht -unbekannt-, verändert 20.11.2017, abgefragt 01.04.2022
- [14] MAVROS Offboard control example,
online, https://docs.px4.io/master/en/ros/mavros_offboard.html
veröffentlicht -unbekannt-, verändert 02.02.2021, abgefragt 16.03.2022
- [15] AR.Drone Developer Guide,
Kapitel *AR.Drone 2.0 Overview*, Seite 5 ff. online, <https://jpchanson.github.io/ARdrone/ParrotDevGuide.pdf>
veröffentlicht 21.05.2012, abgefragt 17.03.2022
- [16] Saks D., Better even at the lowest levels,
online, <https://www.embedded.com/better-even-at-the-lowest-levels/>
veröffentlicht 01.11.2008, verändert 05.12.2020, abgefragt 28.07.2021
- [17] Application Note Object-Oriented Programming in C,
online, https://www.state-machine.com/doc/AN_OOP_in_C.pdf
veröffentlicht 06.11.2020, abgefragt 28.07.2021
- [18] Kirk N., How do strings allocate memory in c++?,
online, <https://stackoverflow.com/questions/18312658/how-do-strings-allocate-memory-in-c>
veröffentlicht 19.08.2013, abgefragt 17.08.2021
- [19] Bansal A., Containers in C++ STL (Standard Template Library),
online, <https://www.geeksforgeeks.org/containers-cpp-stl/>
veröffentlicht 05.03.2018, verändert 12.07.2020, abgefragt 17.08.2021
- [20] Automatic Storage Duration,
online, <https://www.oreilly.com/library/view/c-primer-plus/9780132781145/ch09lev2sec2.html>
veröffentlicht -unbekannt-, abgefragt 17.08.2021
- [21] Noar J., Orda A., Petruschka Y., Dynamic storage allocation with known durations,
online, <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0166218X99001754>
veröffentlicht 30.03.2000, abgefragt 17.08.2021

Anmerkung: Wird hier ein Veröffentlichungsdatum als “-unbekannt-“ markiert, so konnte diese Angabe

weder auf der entsprechenden Webseite, noch in deren Quelltext ausfindig gemacht werden.

Anhang