

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 |
| 4.2.1 +-Anordnung | 6 |
| 4.2.2 x-Anordnung..... | 6 |
| 4.3 Freiheitsgrade..... | 6 |
| 4.4 Pose | 7 |
| 4.4.1 lokale Pose | 7 |
| 4.4.2 globale Pose | 8 |
| 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 |
| 8 | Analyse realer Flugdaten..... | 26 |
| 9 | Software-Architektur..... | 27 |
| 9.1 | Architektur Konzept | 27 |
| 9.2 | <i>Domain Package</i> | 28 |
| 9.3 | <i>DroneController Package</i> | 28 |
| 9.4 | <i>Adapter Package</i> | 28 |
| 9.5 | <i>Controller Package</i> | 28 |
| 9.6 | <i>parrot Package</i> | 28 |
| 9.7 | <i>PosControl Package</i> | 28 |
| 10 | Implementierung..... | 29 |
| 10.1 | Domain Layer..... | 29 |
| 10.2 | Application Layer - <i>DroneController Package</i> | 30 |
| 10.3 | Adapter Layer | 30 |
| 10.4 | PlugIn Layer | 30 |
| 10.4.1 | <i>parrot Package</i> | 30 |
| 10.4.2 | <i>PosControl Package</i> | 31 |
| 10.4.3 | <i>calling Package</i> | 31 |
| 10.4.4 | <i>threading Package</i> | 31 |
| 10.4.5 | <i>coex Package</i> | 32 |
| 11 | Ergebnis | 33 |
| 12 | Erweiterungen | 34 |
| 12.1 | Dedektion der Umgebung | 34 |
| 12.1.1 | Vorwärts-Berechnung | 34 |
| 12.1.2 | Rückwärts-Berechnung bei Ringschluss | 34 |

| | |
|------------------------------|----|
| 12.2 Sensoriken..... | 34 |
| 12.2.1 Abstandssensoren..... | 34 |
| 12.2.2 Magnetometer | 34 |
| 12.2.3 Kamera..... | 34 |
| 12.2.4 GPS | 34 |
| 13 Fazit und Ausblick..... | 35 |
| Literaturverzeichnis | |
| Anhang | |

Abbildungsverzeichnis

| | | |
|----|--|----|
| 1 | Orientierungsmerkmale eines Flugobjekts [15] | 5 |
| 2 | Geometrien von Quadrooptern [1] | 6 |
| 3 | wirkende Kräfte am Quadroopter in x -Anordnung (vgl. [2]) | 7 |
| 4 | wirkende Kräfte für gerollten Quadroopter (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 | Architektur des Positionsregelungssystems | 27 |
| 17 | Klassendiagramm des <i>calling Packages</i> | 31 |

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 I-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 Quadrocopter als System

4.1 Orientierungsmerkmale

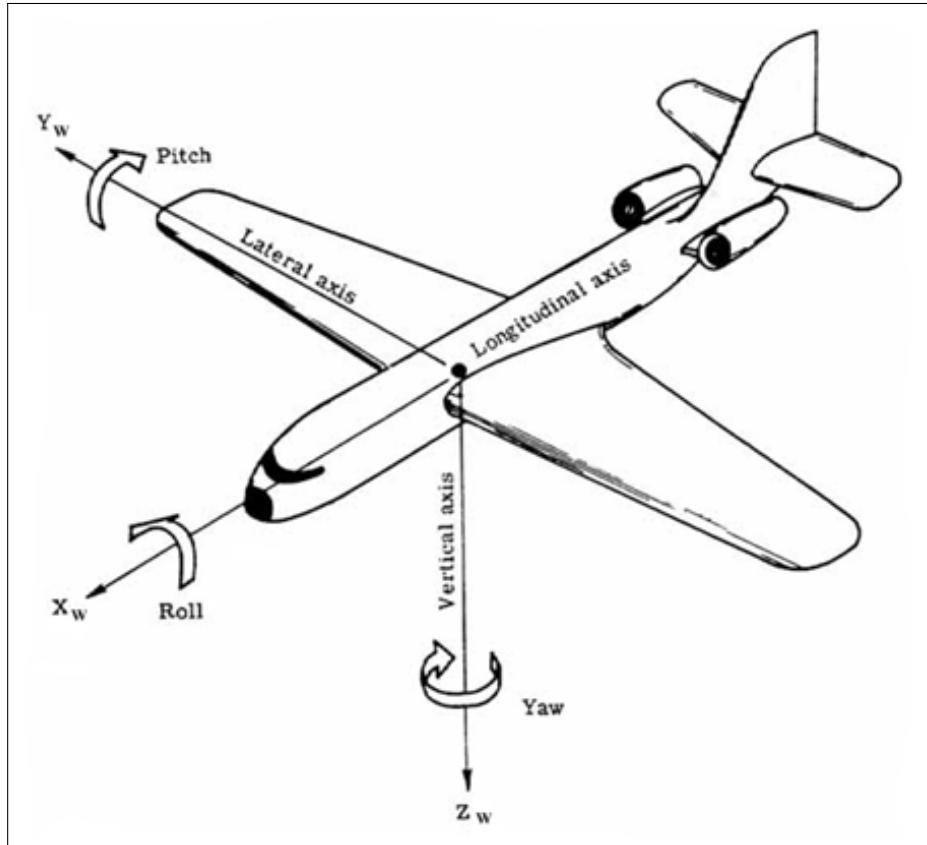


Abbildung 1: ORIENTIERUNGSMERKMALE EINES FLUGOBJEKTS [15]

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

Die Rotoren von Quadrocoptern können in zwei verschiedenen Anordnungen angebracht werden. In diesem Kapitel sollen diese Anordnung näher beschrieben werden.

Das Drehmoment der Rotoren des Quadrocopters muss sich aufheben können, um eine unkontrollierbare Rotation um die z-Achse zu verhindern. Um die Agilität des Quadrocopters beizubehalten zu können, sind die Drehrichtungen der Rotoren zu alternieren. (vgl. [1])

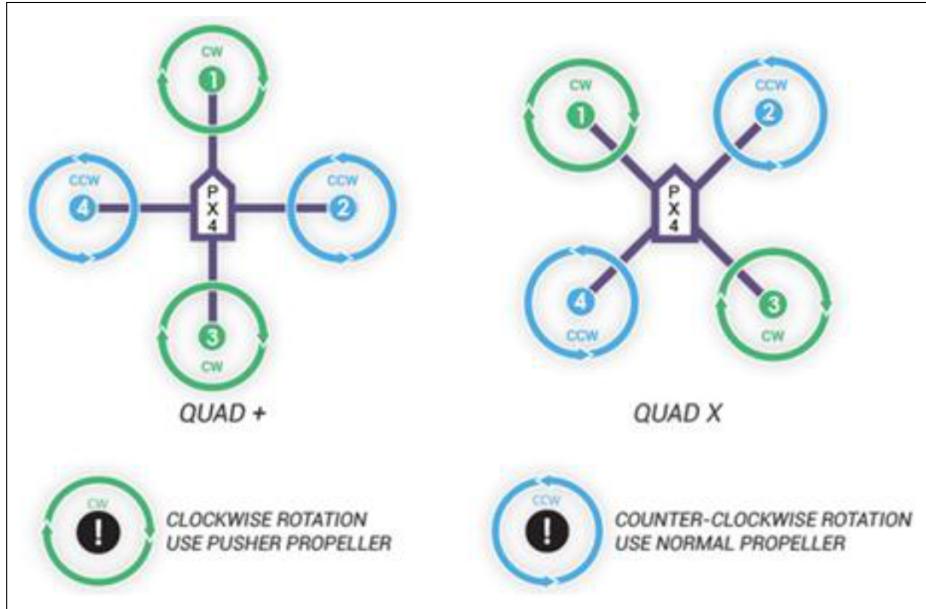


Abbildung 2: GEOMETRIEN VON QUADROKOPTERN [1]

Abbildung 2 zeigt **BESCHREIBUNG!**.

4.2.1 +-Anordnung

In der +-Anordnung befinden sich die Rotoren auf den Lokalen Achsen des Quadrokopters. Die Nummerierung der Rotoren erfolgt gemäß Abbildung 2 (Seite 6) (links) im Uhrzeigersinn beginnend mit dem Rotor auf der positiven x-Achse.

BESCHREIBUNG! *für roll und pitch wird die Drehzahl die Rotoren auf der jeweiligen Achse entgegengesetzt angepasst. BESCHREIBUNG! für eine Drehung um die z-Achse (yarn) werden die Rotoren der x- und y-Achse entgegengesetzt manipuliert.*

4.2.2 x-Anordnung

BESCHREIBUNG!

4.3 Freiheitsgrade

6 Freiheitsgrade, tatsächlich 4 individuell regelbar.

BESCHREIBUNG! *Bild der Kräfte an der Drohne, wenn diese aus der horizontalen Ebene geneigt ist.*

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

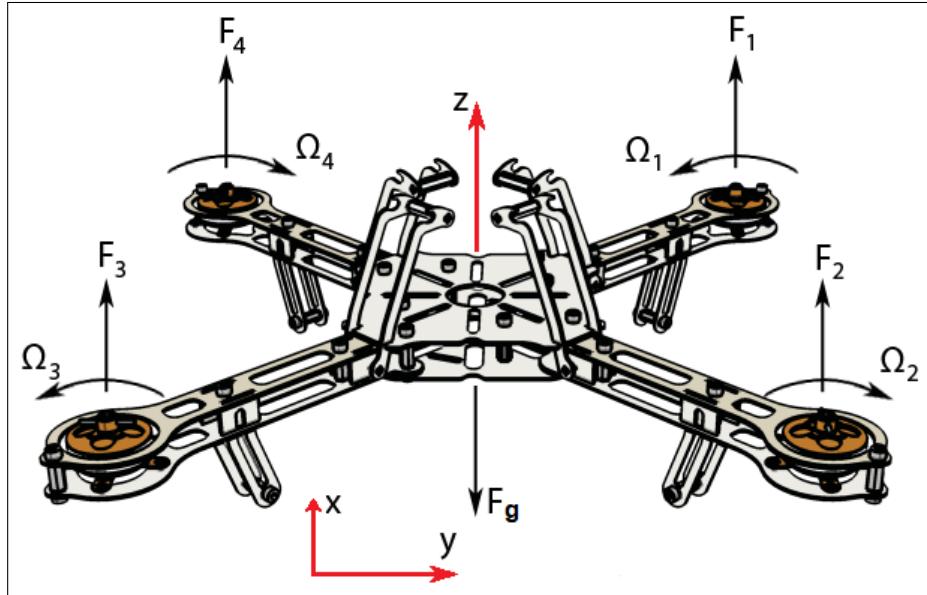


Abbildung 3: WIRKENDE KRÄFTE AM QUADROKOPTER IN x-ANORDNUNG (VGL. [2])

Abbildung 3 zeigt die wirkenden Kräfte an einem Quadrokopter in x-Anordnung. Die Achsen des Koordinatensystems sind in rot markiert. Alle mit F markierten Pfeile deuten Kräfte an. Die mit **BESCHREIBUNG! Ω** markierten gebogenen Pfeile zeigen die Rotationsgeschwindigkeit der einzelnen Rotoren.

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

BESCHREIBUNG! *muss hier eine Quelle angegeben werden? Wenn ja, evtl. Vorlesung tech Mech aus MB13VT.*

Hieraus ergibt sich, dass eine Neigung zur horizontalen Ebene eine Beschleunigung in der horizontalen Ebene induziert wird. Somit ist jede Position auf der horizontalen Ebene von der Neigung zu dieser Ebene abhängig. Daraus folgt die Reduktion der Freiheitsgrade von sechs auf vier.

BESCHREIBUNG! *hier vielleicht noch ne Quelle...*

4.4 Pose

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

4.4.1 lokale Pose

BESCHREIBUNG!

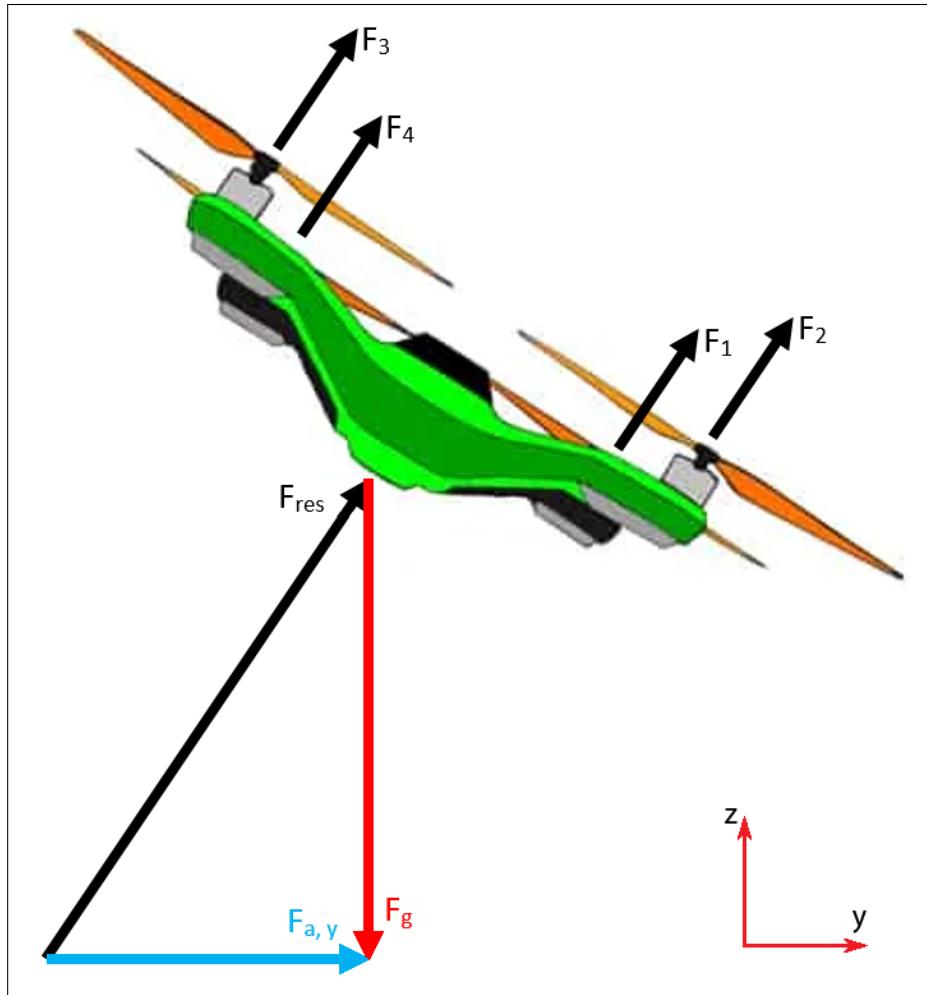


Abbildung 4: WIRKENDE KRÄFTE FÜR GEROLLTEN QUADROKOPTER (VGL. [13])

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.

4.4.2 globale Pose

BESCHREIBUNG!

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]

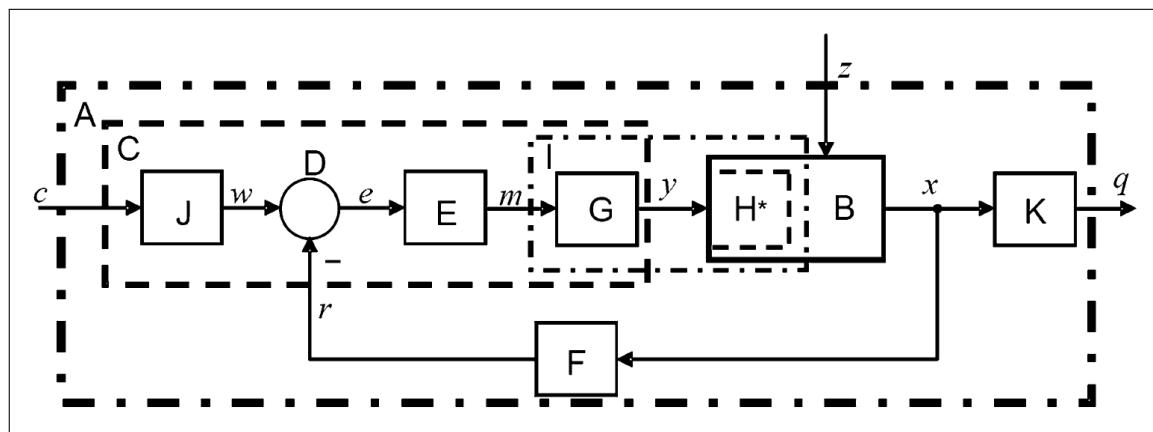
„Vorgang, bei dem fortlaufend eine variable Größe, die Regelgröße, erfasst, mit einer anderen variablen Größe, der Führungsgröße, verglichen und im Sinne einer Angleichung an die Führungsgröße beeinflusst wird.“

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 (vgl. Kapitel ?? ?? (Seite ??)) 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

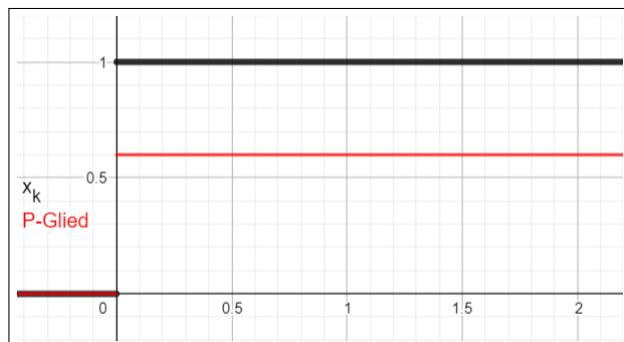


Abbildung 6: SPRUNGANTWORT EINES P-GLIEDS

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

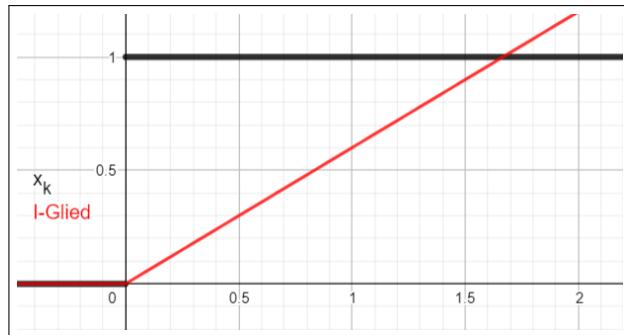


Abbildung 7: SPRUNGANTWORT EINES I-GLIEDS

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 I-GLIEDS

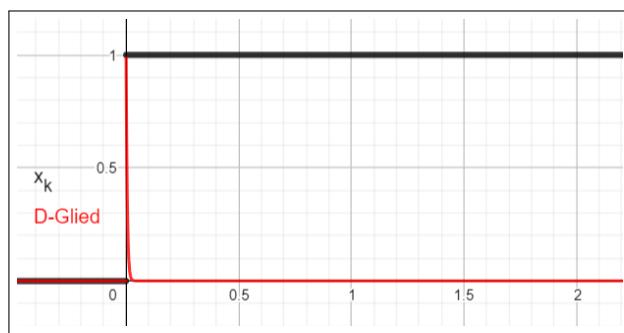


Abbildung 8: SPRUNGANTWORT EINES D-GLIEDS

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

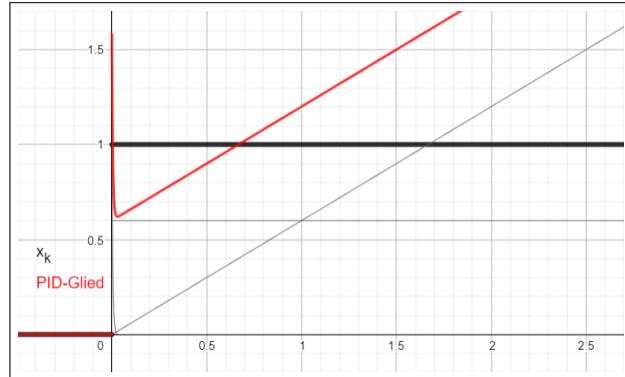


Abbildung 9: SPRUNGANTWORT EINES PID-GLIEDS

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

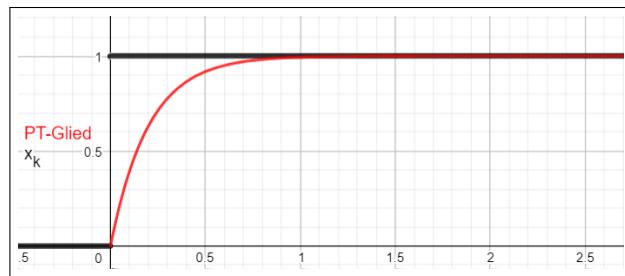


Abbildung 10: SPRUNGANTWORT EINES PT-GLIEDS

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

BESCHREIBUNG! *Kann das hier noch ausführlicher?*

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 aufaddiert werden.

6.2 Erzeugung von Posen aus Beschleunigungsdaten

6.2.1 Berechnung

BESCHREIBUNG! *doppelt integrieren*

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 mittel zweifacher zeitdiskreter Differentiation gebildet (siehe Abbildung 11 (Seite 16), unten).

Durch dieses Vorgehen ist sichergestellt, dass ein Vergleich zwischen original 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 Signal 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)

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

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.

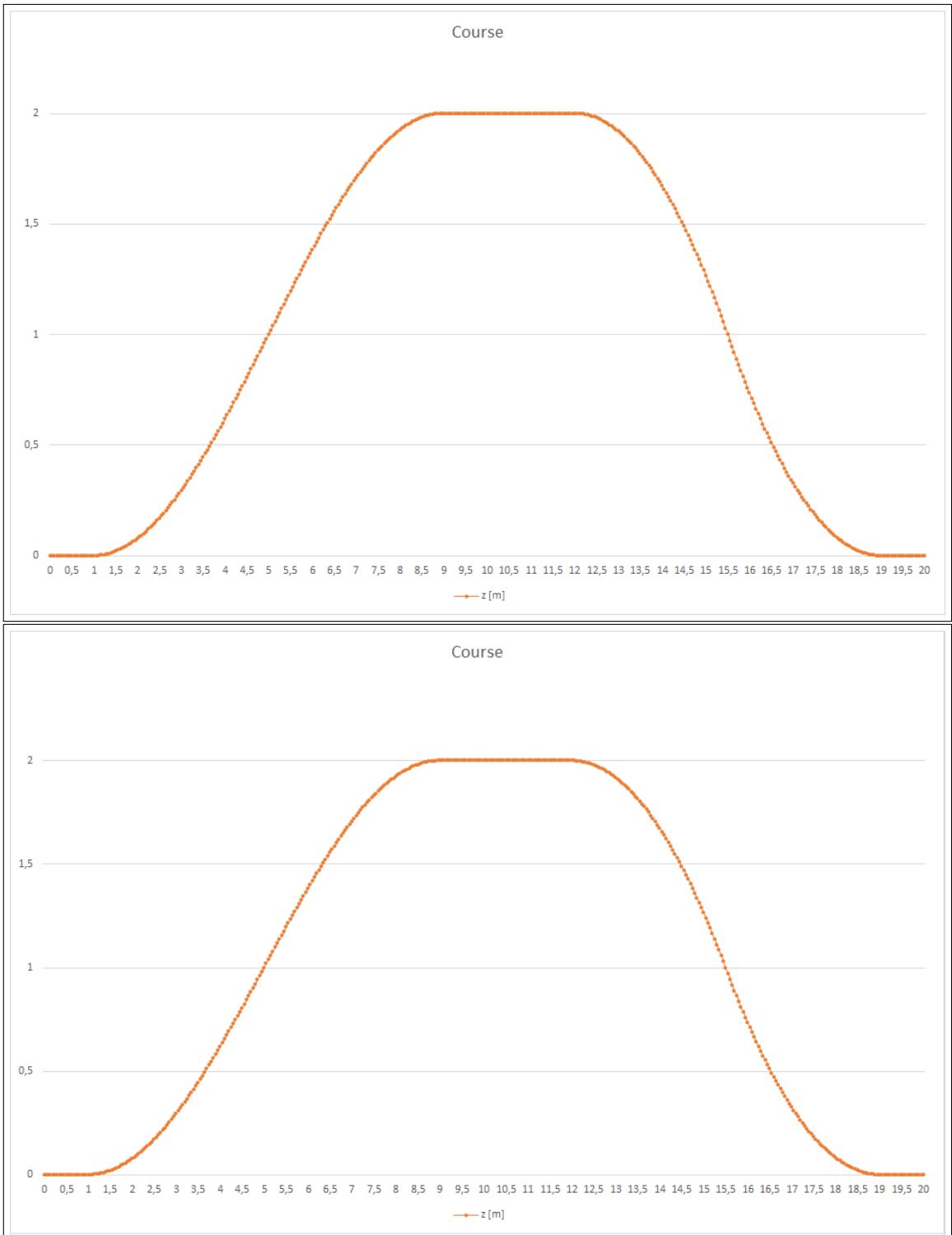


Abbildung 11: ORIGINALKURVE DES Szenarios

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

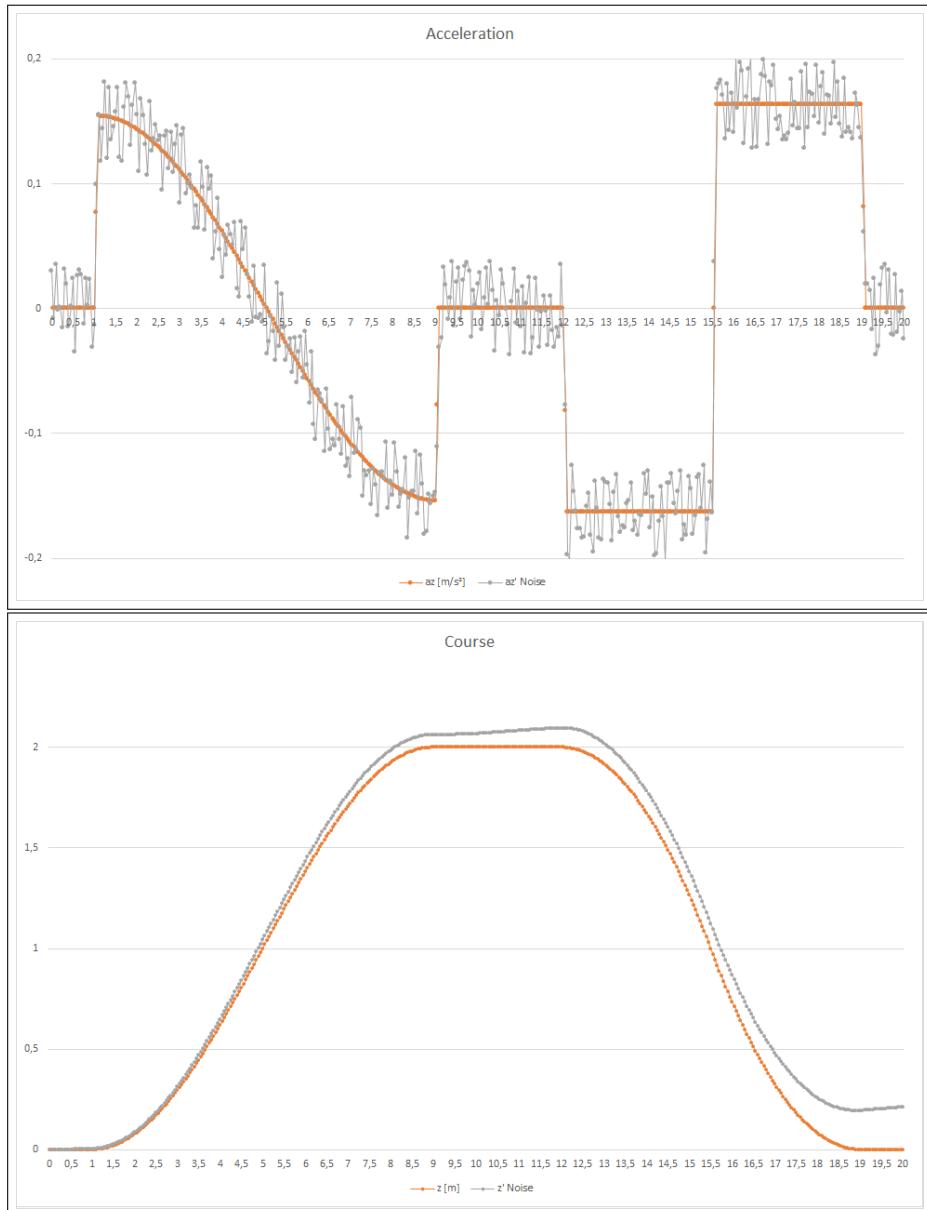


Abbildung 12: EINFLUSS VON SIGNALRAUSCHEN

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.

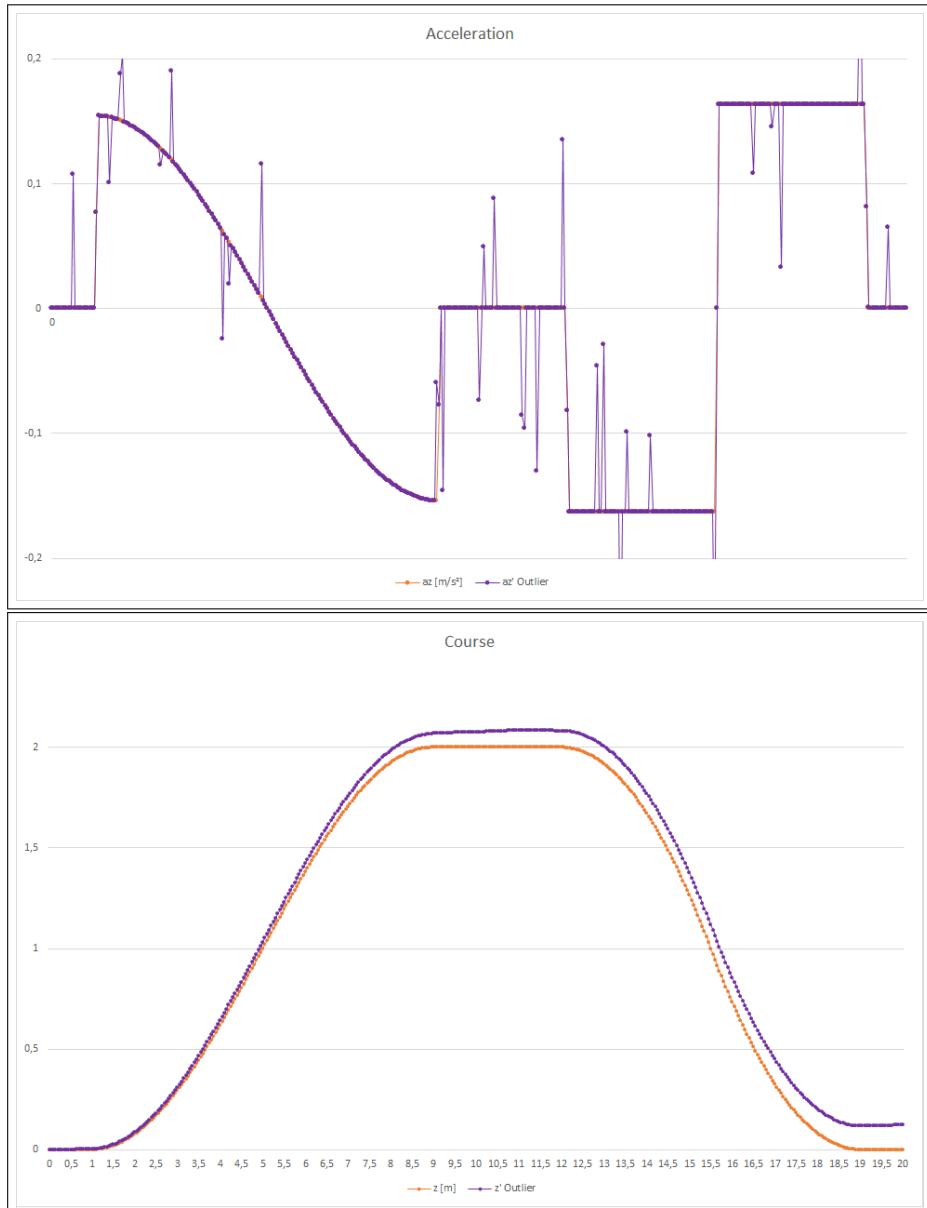


Abbildung 13: EINFLUSS VON AUSREISSERN

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.

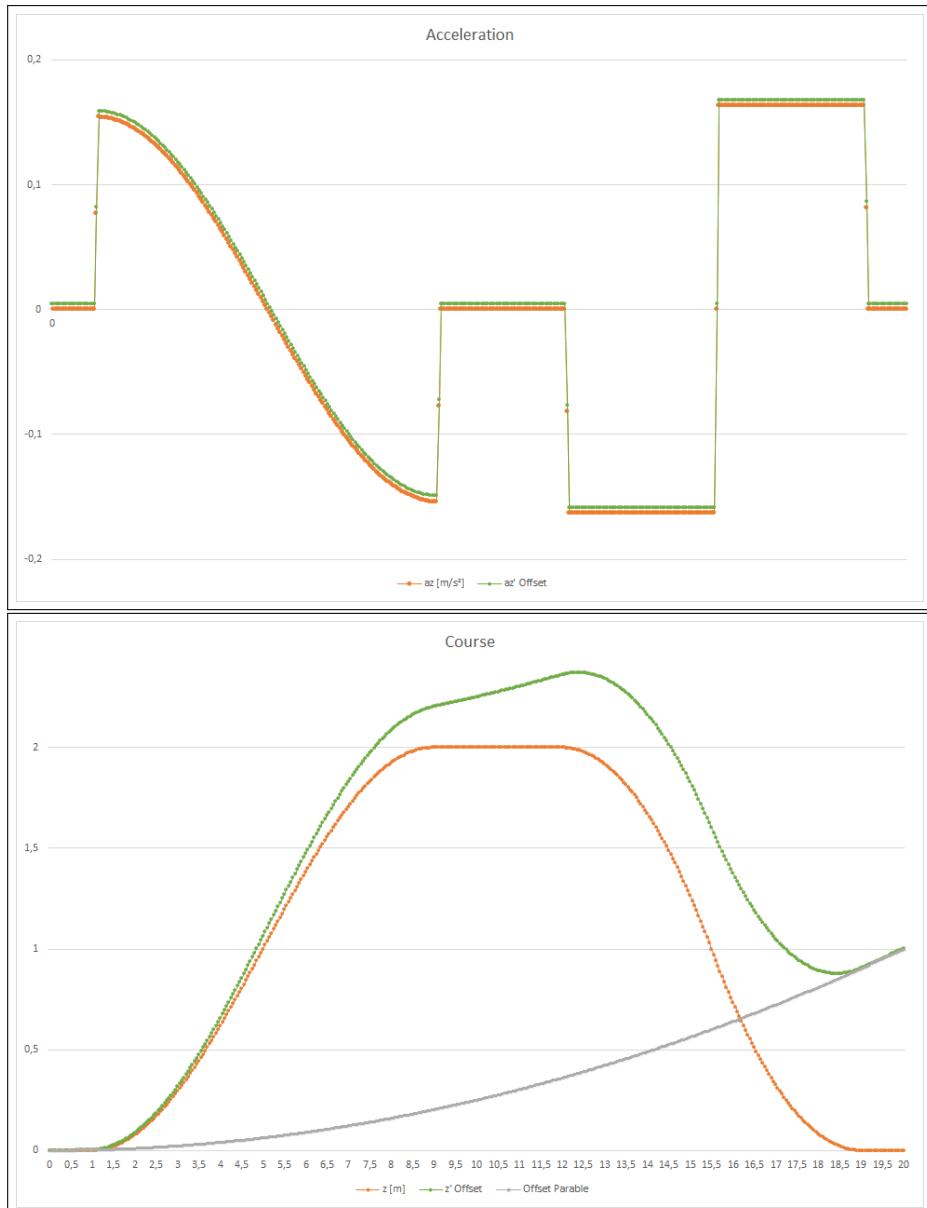


Abbildung 14: EINFLUSS VON KONSTANTER NULLPUNKT-ABWEICHUNG

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 Drohnen eingesetzt.

Die zu Beginn der Projektarbeit eingesetzte Drohne des Herstellers *COEX* wird in diesem Kapitel begrenzt 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. Diese Drohne 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*

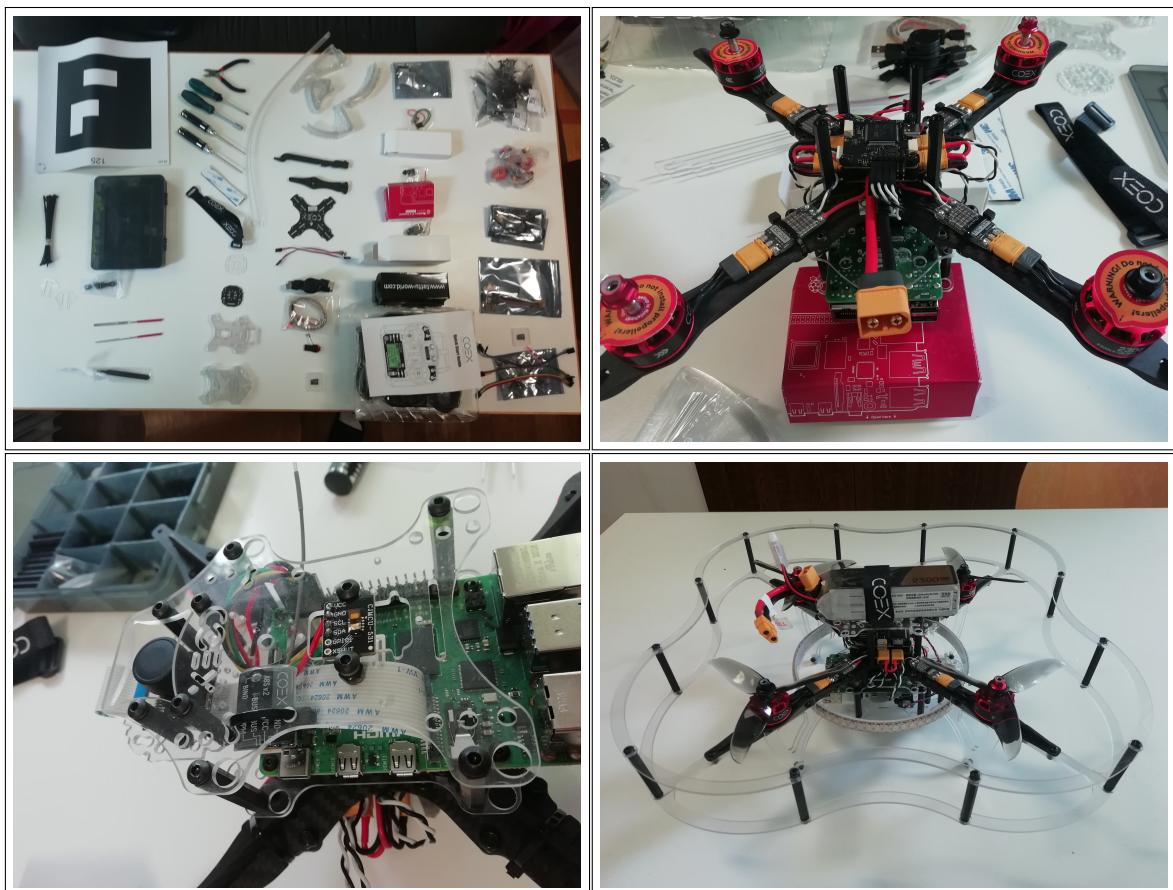


Abbildung 15: AUFBAU DES BAUSATZES FÜR DIE DROHNE *Clover 4.20*

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 `refCapImplPlug-COEX`).

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*

Services

Parameter

8 Analyse realer Flugdaten

BESCHREIBUNG! *Analyse mit Daten der parrot Drohne*

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 16 (Seite 27) orientiert sich an den Inhalten der Vorlesung *Advanced Software-Engineering* der DHBW Karlsruhe³.

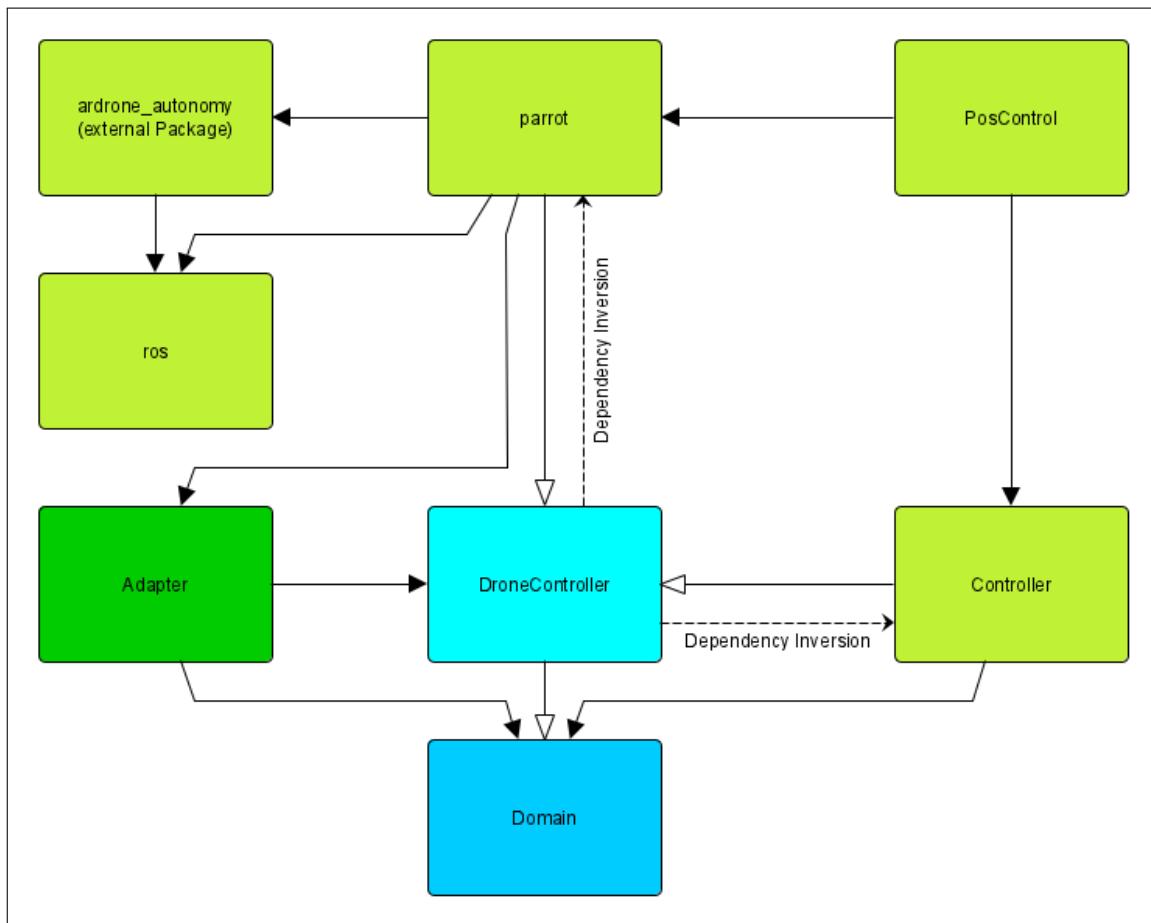


Abbildung 16: ARCHITEKTUR DES POSITIONSREGELUNGSSYSTEMS

Abbildung 16 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 16 (Seite 27) 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 30).

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.

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

`parrotBattery`

`parrotStatus`

`parrotIMU`

`parrotTransmitter`

`parrotControl`

10.4.2 *PosControl* Package

10.4.3 *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.

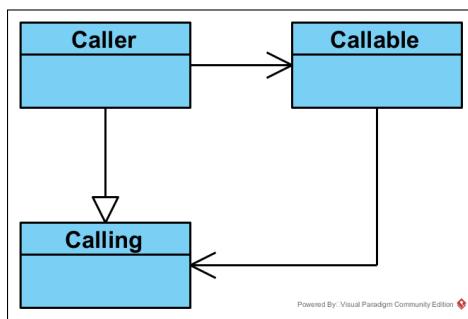


Abbildung 17: KLASSENDIAGRAMM DES *CALLING* *PACKAGES*

10.4.4 *threading* Package

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

10.4.5 **coex Package**

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

Anmerkung: Die Implementierung dieses Paketes 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.

coexBattery

coexControl

coexMC

coexOrientation

coexRC

coexRC_Receiver

coexRC_Transmitter

coexState

coexTransitable

Joystick

JoystickAxis

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