



OSTBAYERISCHE
TECHNISCHE HOCHSCHULE
REGENSBURG

Projektdokumentation

MotorXP

*Ansteuerung eines Brushless DC Motors mit einer grafischen Oberfläche und MATLAB
Simulation*

Vorlesung DT - Wintersemester 2016/17

Christian Brunner, Andreas Kölbl,
Ricardo Krause, Bernd Krupinski,
Andreas Lackner, Michael Schleinkofer,
Franz Welker

Contents

1	Projektstart	1
1.1	Projektauftrag	1
1.2	Projektplan	2
1.3	Versionsverwaltung	2
1.4	Kommunikation	3
1.5	Dokumentenmanagement	3
2	Arbeitspaket Kommunikation	4
2.1	Analysephase	4
2.1.1	Hardware	4
2.1.2	Software	5
2.2	Entwurfsphase	6
2.2.1	Nachrichtendefinition	6
2.2.2	Schnittstellendefinition	7
2.3	Implementierung	8
2.3.1	PC Bibliothek	8
2.3.2	Controller Funktionen	10
2.3.3	Parametrierung der DAVE Apps	12
2.4	Integration	14
2.5	Ausblick	15
3	Arbeitspaket Regelung	16
3.1	Analysephase	16
3.1.1	Hardware	16
3.1.2	Software	16
3.2	Entwurfsphase	16
3.3	Implementierung	17
3.4	Integration	17
3.5	Ausblick	17
4	Arbeitspaket GUI	18
4.1	Analysephase	18
4.2	Entwurfsphase	19
4.3	Implementierung	19
4.4	Ausblick	19
4.4.1	Diagram Control	19
4.4.2	Gauge Control	19

5	Arbeitspaket Simulation	20
5.1	Analysephase I - Verwendung existierender Bausteine	20
5.2	Entwurfsphase und Implementierung I - Anpass-Arbeiten	22
5.3	Analysephase II - Alternativ-Modell	22
5.4	Entwurfsphase II - eigene Motor-Modellierung	22
5.5	Implementierung II - neues Motormodell	24
5.6	Bewertung des neuen Modells	25
5.7	Bewertung der beiden Modelle	26
5.8	Ausblick	27
A	Codeausschnitt aus der C#-Bibliothek mit ComPort-Settings	30
B	Codeausschnitt aus der C#-Bibliothek zum Senden der Bytes	31
C	Codeausschnitt aus der C#-Bibliothek mit dem SoF-Automaten	32

Abstract

Diese Dokumentation entstand im Rahmen der Vorlesung "Datenverarbeitung in der Technik" im Wintersemester 2016/17. Zu Beginn erfolgt die Projektdefinition mit Aufteilung der einzelnen Arbeitspakete. Anschließend werden die einzelnen Arbeitspakete näher in den einzelnen Projektschritten erklärt.

Chapter 1

Projektstart

Dieses Kapitel wurde von Herr Krause erstellt. Es beschreibt die Startphase des Projektes und zählt auf welche Tätigkeiten und Entscheidungen vor Beginn des eigentlichen Projektes durchgeführt wurden. Es werden die Punkte Projektauftrag, Projektplan, Versionsverwaltung, Projektkommunikation und Dokumentenmanagement beschrieben.

1.1 Projektauftrag

Das Grundlegende Dokument für jedes Projekt ist der Projektauftrag, dieser Auftrag beinhaltet alle relevanten Parameter und Eckdaten des Projektes.

Projekttitel: Der Arbeitstitel des Projektes.

Projektnummer: Eine in der Regel einzigartige Nummer zur Identifikation eines Projektes.

Projektart: Unterscheidung von verschiedenen möglichen Projekttypen.

Projektleiter: Bindeglied zwischen Kunden und Entwicklern mit überwachender und steuernder Tätigkeit.

Projektauftraggeber: Der Auftraggeber des Projektes.

Projektkunden: Können von Auftraggeber abweichen und auch mehrere sein.

Projektdauer: Legt den zeitlichen Rahmen des Projektes fest.

Ausgangssituation/Problembeschreibung: Dies beschreibt den aktuellen Zustand und das Problem, welches mit dem Projekt gelöst werden soll.

Projektgesamtziel: Zusammengefasste Beschreibung des Projektes mit dem zu erreichenden Ziel.

Projektteilziele und -ergebnisse: Detaillierte Auflistung der einzelnen Teilziele, mit messbaren zu erreichenden Ergebnissen.

Nicht-Ziele / Nicht-Inhalte: Abgrenzung des Projektes.

Meilensteine: Eckpunkte des Projektes mit Ziel Datum, welche erreicht werden müssen um das Projekt erfolgreich zum Abschluss bringen zu können.

Randbedingungen und -projektkontext: Nebenbedingungen welche meist nicht direkt von Projektteam beeinflussbar, aber Notwendig zum Erreichen des Projektzieles sind.

Projektklassifizierung: Parameter, welche das Projekt als Ziffer beschreiben und somit eine Vergleichbarkeit zwischen anderen Projekten schaffen.

Projektorganisation: Beinhaltet das Projektteam, weitere beteiligte Personen.

Projektressourcen: Alle für das Projekt zur Verfügung stehenden Ressourcen, beinhalten Personal und Material.

Projektbudget: Das zur Verfügung stehende Budget.

Wirtschaftlicher oder sonstiger Nutzen: Dieser Parameter ist meist wichtig für die Entscheider eines Projektes und soll den Gewinn durch das Projekt aufzeigen.

Projektrisiken und -unsicherheiten: Zeigt alle Risiken auf, welche zu einem Scheitern des Projekts führen könnten.

Projektentscheidung: Das Projekt muss vor Beginn von einer Entscheidungsbefugten Person freigegeben werden.

Sonstige relevante Informationen: Weitere wichtige Information.

Anlagen: Weitere Dokumente, welche das Projekt betreffen.

Der Projektantrag wurde von Herr Krause aufgesetzt, die Inhalte wurden gemeinsam erarbeitet und mit den Projektbeteiligten Personen abgestimmt. Der ausgearbeitete Antrag befindet sich im Anhang

1.2 Projektplan

Nach dem der Projektantrag erstellt wurde und die Ziele des Projektes bekannt waren, wurde ein detaillierter Projektplan erstellt. Dieser Plan wurde mit dem Open Source Tool *OpenProj*¹ erstellt und befindet sich ebenfalls im Anhang.

Der Projektplan beinhaltet alle erforderlichen Tätigkeiten und ermöglichte eine Abschätzung, ob das Projekt mit den gegebenen Ressourcen in der gegebenen Zeit durchführbar ist.

1.3 Versionsverwaltung

Als weiterer fundamentaler Pfeiler dieses Projektes wurde ein Versionsverwaltungssystem eingerichtet, welches dem Team ermöglichte, ohne größere Probleme gemeinsam an dem Projekt zu arbeiten, ohne Gefahr zu laufen, die erstellten Artefakte² zu beschädigen.

Die Wahl fiel auf das kostenlose und Open Source laufende Tool *GIT*³, welches als verteiltes Versionsverwaltungssystem für die Software Komponenten und Dokumentation eingesetzt wird.

Das System GIT wurde gewählt, da es schon mehreren Mitgliedern des Entwicklungsteams bekannt war und eine Vertiefung mit dem Umgang dieses Tools gewünscht wurde.

Durch den zusätzlichen Einsatz von *Github*⁴, welches ein Web-Interface für das eingesetzte GIT bietet, wurde es ebenfalls ermöglicht, untereinander die Software Artefakte zu testen und direkt über Issues⁵, Probleme und Änderungswünsche zu berichten. // Die grobe Erstellung des Projektes auf Github übernahm der Herr Krause, die interne Struktur der einzelnen Arbeitspakete wurde von dem Herr Kölbl erledigt.

¹Link zum Projekt <http://www.serena.com/index.php/en/products/pod-update/>

²Arbeitsergebnis in einem Projekt

³Link zum Projekt <https://git-scm.com/>

⁴Link zum Projekt <https://github.com/>

⁵engl. für Problem oder Angelegenheit

1.4 Kommunikation

Für die Kommunikation der Projektgruppe wurde das ebenfalls Open Source laufende Tool *Slack*⁶ eingesetzt. Dieses Tool ermöglichte es gemeinsam und Themen orientiert zu kommunizieren und erleichterte durch Schnittstellen zur Versions- und Dokumentenverwaltung die erforderlichen Workflows. Es wurde für jedes Arbeitspaket ein eigener Kommunikationsbereich eingerichtet und Mitglieder welche in einen bestimmten Bereich involviert oder interessiert waren, konnten diesen Bereichen beitreten und miteinander diskutieren.

Das Kommunikationstool wurde vom Herrn Krause eingerichtet.

1.5 Dokumentenmanagement

Im Team wurde entschieden, dass der Großteil der Dokumente für das Projekt nicht in die Versionsverwaltung gehört, deshalb wurde für die Verwaltung dieser Dokumente der Online Speicherdienst *Dropbox*⁷ gewählt. Dieses System wird bereits von den Studenten eingesetzt und bietet Schnittstellen zu aktuellen Textbearbeitungsprogrammen wie Microsoft Word und ebenfalls eine Integration zu Github und Slack ist möglich.

Es wurde eine grobe Ordnerstruktur^{1.1} für die Dokumente festgelegt, welche sich an den Phasen des Projektes orientiert. Erstellte oder beschaffte Dokumente wurde in diese übersichtliche Struktur eingeordnet.

Für Dokumente, welche gemeinsam bearbeitet werden mussten Templates erstellt, welche jeder sep-

Name	Änderungsdatum	Typ	Größe
0100_AktuelleVersion	04.01.2017 18:00	Dateiordner	
0200_Projektplan	26.11.2016 22:01	Dateiordner	
0300_Anforderungen	04.01.2017 18:02	Dateiordner	
0400_Projekt_Vorbereitung	04.01.2017 18:01	Dateiordner	
0500_Material_Sammlung	04.01.2017 09:48	Dateiordner	
0600_Präsentationen	04.01.2017 18:01	Dateiordner	
0700_Dokumentation	04.01.2017 09:48	Dateiordner	

Bild 1.1: Ordner Struktur Projekt

arat ausfüllen konnte und welche nach Bearbeitung zusammen geführt wurden, dies ermöglichte einen einheitlichen Stil der Dokumente.

⁶Link zum Projekt <https://slack.com/>

⁷Link zum Anbieter <https://www.dropbox.com/home>

Chapter 2

Arbeitspaket Kommunikation

Für die Analyse, den Entwurf, die Implementierung dieses Arbeitspaketes übernahm Herr Schleinkofer die Verantwortung. Während der Integration des Arbeitspaketes war Herr Schleinkofer unterstützend eingebunden.

Da die Projektspezifikation einen Datenaustausch zwischen μ -Controller und PC enthält, muss diese auch im Projekt realisiert werden. Dabei kann sich auch am ISO/OSI-Schichtenmodell für Netzwerkkommunikation orientiert werden.

2.1 Analysephase

2.1.1 Hardware

Wie auch in der Physical-Layer behandelt, muss die Kommunikation in diesem Projekt zunächst physikalisch erfolgen. Dabei stellt sich die Frage, welche Möglichkeiten der Controller zur Datenübertragung an ein externes Gerät bietet. In dessen Handbuch ist aufgeführt, dass dort ein Universal Serial Interface Channel (USIC) Baustein zur Verfügung steht. Dies würde eine serielle Kommunikationsverbindung mit dem Universal Asynchronous Receiver Transmitter (UART) ermöglichen. Weitere Möglichkeiten sind auf dem Evaluation Board kaum gegeben. Dieses ist zwar für Ethernet vorbereitet, jedoch müssen dafür ein zusätzlicher Chip und eine RJ45-Buchse nachgerüstet werden. Eine selbst definierte und implementierte parallele Schnittstelle mit den GPIO-Ports wäre theoretisch auch möglich, jedoch in der Umsetzung zu komplex und zeitintensiv.

Die gemachten Überlegungen haben zur Folge, dass die Kommunikation zwischen Testplatz und PC über die serielle Schnittstelle abgewickelt wird. Nun muss entschieden werden, welches Gerät am Computer verwendet werden soll. Möglich wäre eine Kommunikation über ein serielles Kabel, welches an eine EIA-232 Schnittstelle des PC's angeschlossen wird. Dies ist jedoch mit einigen Problemen behaftet. Zunächst verfügen moderne Desktop Computer nur noch in wenigen Fällen über eine dedizierte EIA-232 Schnittstelle. Dies kann jedoch durch Verwendung eines USB-zu-Seriell-Adapters umgangen werden. Am μ -Controller erfolgt dann der Anschluss an die GPIO-Pins. Allerdings muss dafür ein Adapter angefertigt werden, welcher auf der einen Seite einen D-Sub 9 Stecker und auf der anderen Seite mindestens die Pins 2 (Data Transceive), 3 (Data Receive) und 5 (Ground) als Stifte, passend zur Buchsenleiste des Evaluation Boards, weiterführt. Allerdings werden die Daten an der EIA-232 Schnittstelle mit bis zu 9 Volt übertragen. Dies stellt ein weiteres Problem dar, da an den Pins des Controllers nur 3,3 oder 5 Volt ausgegeben werden können. Auch kann ein Eingangssignal mit 9 Volt zu Schäden am μ -Controller führen. Um dieses Problem zu umgehen, wäre es möglich, einen USB-zu-Seriell-Adapter mit integriertem Wandler-Chip zu verwenden.

Eine weitere Möglichkeit zur seriellen Kommunikation zeigt ein Beispielprojekt von Infineon für das Evaluation Board auf. In diesem erfolgt die Kommunikation zwischen PC und Controller über das USB-Kabel, welches am Debugging-Chip des Boards angeschlossen wird. Auch in diesem Projekt erfolgt der Datenaustausch mit Nutzung des USIC-Bausteins. Allerdings werden hier die Sende- und Empfangsleitungen an den XMC4200 Debug IC (im folgenden auch Debug-Chip genannt) auf der Platine weitergeleitet. Für den PC ist darüber hinaus ein Windows-Treiber verfügbar, welcher einen "virtuellen Com-Port" zur Kommunikation mit dem Evaluation Board einrichtet und über den nun Daten im Rahmen des Beispielprojektes ausgetauscht werden können. Auf die Software des PC's hat diese Vorgehensweise keinen Einfluss, da ein virtueller Com-Port in der gleichen Weise verwendet wird, wie ein Hardware-Gerät. Ein weiterer Vorteil dieser Lösung ist, dass eine zusätzliche Stromversorgung des μ -Controllers entfällt, da dies über das USB-Kabel der Kommunikation erfolgt.

Die Aufgaben der zweiten Schicht des ISO/OSI-Modells umfassen unter Anderem auch die Sicherung der Datenintegrität während der Übertragung. Dies geschieht im Fall des Ethernet-Protokolls mittels eines Cyclic Redundancy Check Verfahrens. Und auch andere Kommunikationsprotokolle nutzen diese Art der Integritätsprüfung um etwaigen Störungen während der Übertragung entgegenzuwirken.

Weitere Funktionen aus höheren Schichten des ISO/OSI-Modells scheinen in der gegebenen Zeit nicht umsetzbar oder werden schlichtweg nicht benötigt. Eine Adressierung der Kommunikationspartner ist in diesem Fall aufgrund der auf genau zwei beschränkten Anzahl an Teilnehmern genauso wenig notwendig wie eine Sitzungsverwaltung ähnlich derer in OSI-Schicht 5. Eine Flusskontrolle oder Empfangsbestätigung ist im Falle zu übertragender Sensordaten auch nicht sinnvoll. Diese Sensordaten sollen nach den Anforderungen regelmäßig vom μ -Controller an den PC gesendet werden. Bei höheren Drehgeschwindigkeiten des Motors würden diese nur unnötig Rechenzeit auf der Senderseite verbrauchen. Bei der Übertragung von Regelungsparametern allerdings könnte eine Empfangsbestätigung durch den μ -Controller durchaus nützlich sein. Allerdings ist hierzu wie bereits erwähnt der Zeitrahmen zu eng gesteckt.

2.1.2 Software

Des weiteren muss noch Analysiert werden, wie die Sensor- und Regelungsdaten für die Kommunikation aufbereitet werden. Hierzu kommen verschiedene Serialisierungsverfahren in Betracht. Zunächst besteht die Möglichkeit die Daten als String zu formatieren und die einzelnen Zeichen als char-Daten seriell zu übertragen. Dies ist eine einfache Lösung, jedoch für zukünftige Änderungen nur schlecht erweiterbar. Es muss dazu für jeden Sensor die komplette Decodierungs-Routine des Strings auf beiden Kommunikationspartnern angepasst werden. Sollten nun in Zukunft beispielsweise mehr Experimentierplätze mit unterschiedlichen Sensoren existieren, muss darauf geachtet werden, dass zu jedem auch ein PC verwendet wird, dessen GUI auch den String mit den vorliegenden Sensorwerten auswerten kann.

Alternativ dazu kann ein Serialisierungsformat mit dem Namen "Protocol Buffers" (kurz: Protobuf) verwendet werden. Dieses wurde durch die Firma Google entwickelt und ist für mehrere Programmiersprachen verfügbar. Dies ist wichtig, da die Software auf dem μ -Controller in C, der Teil für den PC aber in C# geschrieben wird. Der Vorteil dieser Lösung besteht darin, dass etwaige neu hinzukommende Sensoren einfach in die Protobuf-Nachrichten aufgenommen werden können. Kann eine Gegenstelle diesen Teil einer Nachricht nicht verarbeiten, so wird dieser einfach ignoriert.

Code 2.1: Beispieldefinition einer Protocol Buffers Nachricht

```
1 message Person {
```

```

2   required string name = 1;
3   required int32 id = 2;
4   optional string email = 3;
5 }

```

Dies liegt in der Art, wie eine Nachricht in Protobuf aufgebaut ist. Zunächst wird diese in einer Beschreibungssprache definiert. Im Code 2.1 ist ersichtlich, dass eine "Message" aus mehreren Feldern und deren zugehörigen Identifiern ("= 1" für das Feld "name") besteht. Wird nun eine Nachricht um neue Felder erweitert, so kann ein Programm, welches jedoch noch die alte Beschreibung nutzt, eine neuartige Nachricht wieder deserialisieren. Die neuen Felder jedoch werden hierbei aufgrund des unbekannten Identifiers ignoriert. Protobuf verfügt darüber hinaus noch über einen Codegenerator. Das bedeutet: Der Entwickler definiert in der gezeigten Beschreibungssprache eine Nachricht. Anhand dieser Beschreibung wird nun durch den Generator zum Beispiel C#-Code zur De-/Serialisierung erstellt. Zusätzlich wird dabei eine Datenstruktur definiert, die vom Entwickler im Programmcode mit den zu übertragenden Daten ausgefüllt werden und einfach in einen Bytestream verwandelt und wieder zurückverwandelt werden kann.

Zwar gibt es keine "offizielle" Implementierung von Protobuf für C, jedoch existiert ein Projekt mit dem Namen "nanopb" welches die grundlegenden Funktionen von Protocol Buffers in C speziell für Embedded Systems umsetzt.

2.2 Entwurfsphase

Der Ablauf der Kommunikation sollte relativ einfach gehalten werden, um in der vorgegebenen Zeit umsetzbar zu sein. Daher senden die Kommunikationspartner nur einfache Protobuf-Nachrichten. Der PC sendet Regelungsparameter und Ziel an den Controller. Dieser wiederum sendet regelmäßig die Daten der angeschlossenen Sensoren an die GUI auf dem PC. Um die Kommunikation für die angrenzenden Arbeitspakete so einfach wie möglich zu gestalten, soll die Schnittstelle nur aus wenigen Funktionen bzw. Methoden bestehen.

2.2.1 Nachrichtendefinition

Im System gibt es zwei Arten von Nachrichten. Die erste Art enthält die gesammelten Daten aller Sensoren auf dem Controller und wird von diesem an den PC verschickt. Die zweite Art enthält die Regelungsparameter und die Größe, welche geregelt werden soll. Diese Parameter können an der GUI eingestellt und an den μ -Controller gesendet werden. Der grundlegende Aufbau beider Nachrichten auf Byte-Ebene ist gleich und wird in Bild 2.1 dargestellt. Den Beginn der Nachricht markiert ein Byte, welches die Anzahl aller Bytes der Nachricht (nachfolgend Frame genannt) enthält. Anschließend folgen die bereits von Protobuf serialisierten Daten als Reihe von Bytes. Den Abschluss des Frames bilden zwei Bytes, welche die CRC Prüfsumme enthalten. Bei der Prüfsumme handelt es sich um die 16-Bit große CRC-CCITT, welche unter anderem auch beim seriellen Datenübertragungsprotokoll HDLC verwendet wird. (? , Absatz 1)



Bild 2.1: Schematischer Aufbau eines Frames

Sensordaten Nachricht

Bei der Absprache mit den für die GUI verantwortlichen Entwicklern, kam folgende Anforderung hinzu: "Die Nachrichten sollen mit einem Zeitstempel oder einer fortlaufenden Nummer ausgestattet sein, um diese später unter Umständen nochmals sortieren zu können." Um auch für zukünftige Erweiterungen von Sensoren gerüstet zu sein, soll die Anzahl der Sensordaten in der Nachricht variabel gestaltet sein. Zudem wird jedem Sensorwert die ID des Sensors, welcher den Wert produzierte, zugeordnet. Um das alles zu erfüllen gilt für die Protobuf Nachricht folgende Beschreibung:

Code 2.2: Beschreibung der Sensordaten Nachricht

```
1 //defining an entry of the data table
2 message DataEntry{
3     uint32 SensorId = 1;
4     double Data = 2;
5 }
6 //defining the real message
7 message SensorMsg{
8     //Upcounting Nr
9     uint64 SequenceNr = 1;
10    //all Data
11    repeated DataEntry DataTable = 2;
12 }
```

Regelungsparameter Nachricht

Das Team, welches die Regelung umgesetzt hat, stellt eine API bereit, welche neben den Parametern der P-, I- und D-Glieder eines Reglers auch die Regelgröße (z.B. Geschwindigkeit oder Drehmoment) und den Zielwert entgegennimmt. Dazu müssen diese Werte auch in der Protobuf Nachricht wie folgt berücksichtigt werden:

Code 2.3: Beschreibung der Parameter Nachricht

```
1 //defining the parameter message
2 message RegParams{
3     uint32 target = 1;
4     float paraP = 2;
5     float paraI = 3;
6     float paraD = 4;
7     float tgtVal = 5;
8 }
```

Im Codebeispiel 2.3 wird die Regelgröße mittels dem "target" Feld übermittelt. Dabei muss jedoch beachtet werden, dass bei beiden Kommunikationspartnern die Werte der gleichen Größe zugeordnet werden.

2.2.2 Schnittstellendefinition

PC Bibliothek

Für den Teil, welcher die Kommunikation auf Seiten der GUI übernimmt, soll eine Bibliothek auf C#-Basis implementiert werden. Um nun Regelungsparameter an den Controller senden zu können, muss ein Datenobjekt beim Aufruf der Sende-Methode übergeben werden. Für den Empfang von Sensordaten ist es von Vorteil, das Hollywood-Prinzip anzuwenden. So soll die Bibliothek nicht regelmäßig

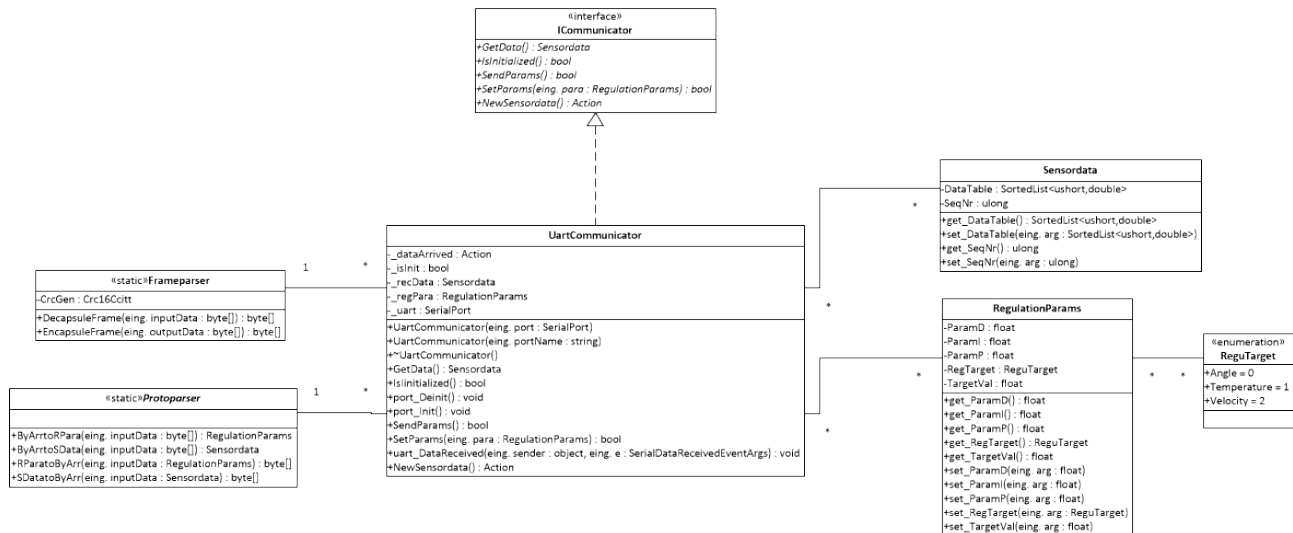


Bild 2.2: wesentliche Klassen der implementierten Bibliothek für die GUI

nach neuen Daten abgefragt werden. Vielmehr löst deren API ein Event aus, welches die Verfügbarkeit neuer Werte anzeigt. Da sich bereits darauf festgelegt wurde, einen virtuellen Com-Port zur Kommunikation zu verwenden, soll dieser nun auch bei der Initialisierung der API als String oder gleich als ComPort-Objekt mit angegeben werden.

Controller Funktionen

Ähnlich zur PC Bibliothek sollen die Funktionen auf dem μ -Controller aufgebaut werden. Es soll zunächst eine Funktion zur Initialisierung der Kommunikation bereitgestellt werden. Darüber hinaus soll es eine Funktion zum Setzen und eine weitere zum Versenden der gesammelten Sensordaten geben. Während der Analysephase wurde ersichtlich, dass auf dem Controller ein DMA-Baustein (Direct Memory Access) genutzt werden kann, um die Nachrichten-Bytes vom und zum UART-Modul zu übertragen. Dies erleichtert die Handhabung der Kommunikationsfunktionen dahingehend, dass nun beim erfolgreichen Empfang von Regelungsparametern ein globales Flag gesetzt werden kann, welches dies gegenüber der Regelungsschleife anzeigt. Eine weitere Aktion bezüglich des Datenempfangs von Seiten der Regelung ist somit nicht erforderlich. Die so empfangenen Regelungsparameter sollen nun nach Erhalt in global sichtbare Variablen abgelegt werden. Dies geschieht auf Wunsch des für die Regelung verantwortlichen Teams.

2.3 Implementierung

Da beide Endpunkte gänzlich unterschiedliche Eigenschaften und Ressourcen besitzen, gibt es zwei separate Softwareprojekte. Die Implementierung der Bibliothek erfolgt wie bereits erwähnt in C# und unter Visual Studio 2013. Für die Implementierung des Kommunikationsmoduls auf dem Controller wird die Programmiersprache C unter DAVE 4 genutzt.

2.3.1 PC Bibliothek

Wie aus Bild 2.2 ersichtlich ist, dient das Interface "ICommunicator" als API zur GUI hin und die Klasse UartCommunicator ist die Hauptklasse. Diese versammelt alle Funktionalität zum Senden und Empfangen von Nachrichten in sich. Bei der Erstellung eines Objektes dieser Klasse wird auch sofort die Initialisierungsmethode aufgerufen. In dieser wird das SerialPort-Objekt, welches zuvor dem Konstruktor angezeigt wurde, parametrisiert und geöffnet. Die gesetzten Parameter sind in den Zeilen 5

bis 12 im Anhang A ersichtlich. Da zur Übertragung die USB-Schnittstelle mit nur zwei Signalleitungen genutzt wird, ist es nicht möglich für die Kommunikation einen Handshake auszuwählen bzw eine Hardware-gesteuerte Flusskontrolle anzugeben. Dies wäre nur bei einer Verwendung der EIA-232 Schnittstelle möglich, da hier zusätzliche Leitungen für diese Zwecke existieren. Aus diesem Grund sind die Parameter "Handshake", "DtrEnable" und "RtsEnable" auf None bzw. false gesetzt. Alle weiteren Parameter wurden so gewählt, dass diese bereits bekannten Einstellungen für andere serielle Kommunikationen entsprechen.

Die Eigenschaft "ReceivedBytesThreshold" wurde auf 10 gesetzt. Dies bedeutet, dass nach 10 empfangenen Bytes die Methode aufgerufen wird, welche auf dem "DataReceived"-Ereignis des SerialPort-Objektes registriert wurde. Dies ist die private Methode des UartCommunicators. In dieser ist die Logik für den Empfang von Nachrichten implementiert.

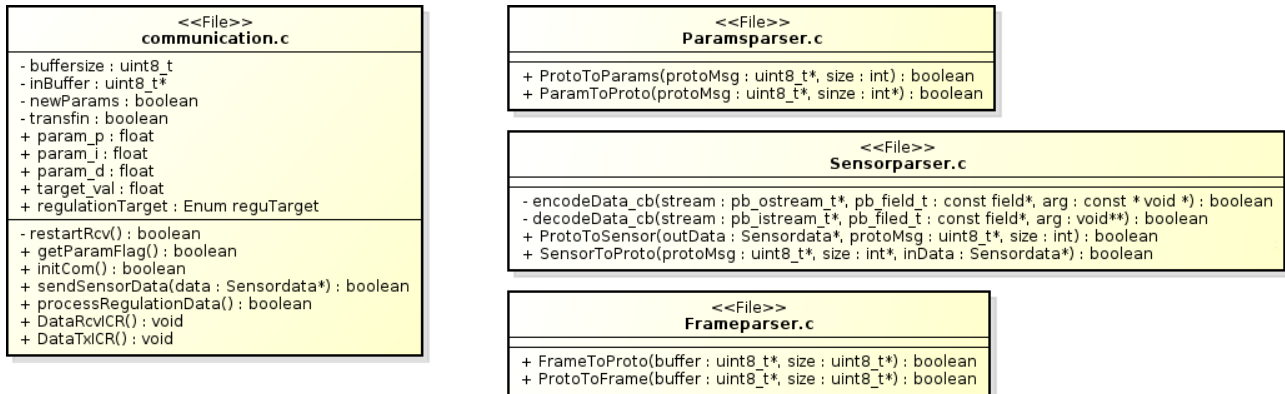
Bei einem Empfang von Daten auf der seriellen Schnittstelle, wird zunächst das erste Byte im Eingangspuffer gelesen. Da dies die Framelänge darstellt (vgl. Bild 2.1), kann nun daraus geschlossen werden, wie lang die empfangene Nachricht tatsächlich ist. Anschließend wird die nun bekannte Anzahl an Bytes in den Bearbeitungspuffer gelesen. Auf diesem Bearbeitungspuffer wird nun zunächst der Frame mit der statischen Methode "DecapsuleFrame" entpackt und folgend die Protobuf-Nachricht in ein Sensordata-Objekt umgewandelt. Am Ende der Empfangsprozedur wird das Event NewSensordata ausgelöst, welche anzeigt, dass neue Sensordaten vom UartCommunicator-Objekt abgeholt werden können. Dies geschieht mit der GetData-Methode.

Um nun Regelungsparameter versenden zu können, muss die GUI dem UartCommunicator-Objekt zunächst mit der SetParams-Methode ein Datenobjekt übergeben. Dieses Datenobjekt der Klasse RegulationParams kann nun mit der Methode "SendParams" an den Controller gesendet werden. Hier ist der Ablauf in umgekehrter Reihenfolge zu durchlaufen. Das Datenobjekt wird nun von einer statischen Methode in eine Protobuf-Nachricht serialisiert und in einen Bearbeitungspuffer abgelegt. Dieser Bearbeitungspuffer wird im Anschluss mit einem Frame-Header und einem Frame-Tail ausgestattet. Abschließend wird der Bearbeitungspuffer versendet. In Zeile 9 im Anhang B ist zu erkennen, dass nach jedem gesendeten Byte des Bearbeitungspuffers 30 Millisekunden gewartet wird. Dies ist notwendig, da ein kontinuierliches Senden der Datenbytes den DMA-Baustein auf dem Mikrocontroller überlastet und dort nur noch unverwertbare Daten vorhanden wären.

Für die Umwandlung der Daten in Protobuf-Nachrichten und umgekehrt, existiert eine separate Protoparser-Klasse. Diese stellt wie im Klassendiagramm ersichtlich statische Methoden zur Verfügung. Um aus einem Bytearray mit Protobuf-Daten ein Sensordaten-Objekt zu erzeugen, nutzt die Methode "ByArrtoSData" zunächst ein SensorMsg-Objekt aus dem durch Protobuf generierten Code. So wird ein Protobuf-Objekt erzeugt, aus welchem im Anschluss die Daten für das Sensordaten-Objekt extrahiert werden.

In die "Gegenrichtung" muss in umgekehrter Reihenfolge vorgegangen werden. Zunächst wird ein Objekt aus dem von Protobuf generierten Code mit den Daten eines Sensordaten-Objektes gefüllt. Dieses Protobuf-Objekt wird nun mit der Methode "ToByteArray" in ein Array aus 8-Bit-Zahlen umgewandelt, welches wieder zurückgegeben wird. Die gleiche Vorgehensweise gilt auch für die Methoden "RParatoByArr" bzw. "ByArrtoRPara" welche die Regelungsparameter in eine Protobuf-Nachricht um- bzw. zurückwandeln.

Für die Handhabung der Nachrichten-Frames stehen in der Klasse "Frameparser" zwei statische Methoden zur Verfügung. Die Methode "DecapsuleFrame" nimmt zunächst das übergebene Byte-Array mit dem Frame und berechnet ab Element 2 die CRC-Summe. Da am Ende des Frames bereits

Bild 2.3: Implementierte Funktionen des Kommunikationsmoduls auf dem μ -Controller

ein 16 Bit CRC-Wert steht, entspricht das Ergebnis der aktuellen CRC-Erzeugung bei einem korrekten Frame 0. Ist dies der Fall, so werden die Bytes der Payload in einem neuen Byte-Array zurückgegeben.

Um nun ein Byte-Array mit einer Protobuf-Nachricht mit einem Frame auszustatten, existiert die statische Methode "EncapsuleFrame". Über das übergebene Array wird in dieser Methode die 16 Bit lange CRC-Summe berechnet. In ein neues Byte-Array wird nun an erster Stelle die Länge des alten Arrays + 3 als neue Framelänge abgelegt. Im Anschluss an das erste Element folgt nun das bereits übergebene Array. Abschließend werden beide Bytes des CRC-Wertes in das neue Array eingefügt, bevor dieses wieder zurückgegeben wird.

Für die Berechnung der CRC-CCITT in C# wurde eine Klasse verwendet, welche unter sanity-free.org (?) zur Verfügung steht. Als Initialwert bei der Instanziierung wurde "NonZero1" verwendet. Es ist darauf zu achten, dass dieser Wert mit dem Initialwert auf dem μ -Controller übereinstimmen muss.

2.3.2 Controller Funktionen

Die Implementierung des Kommunikationsmoduls auf dem μ -Controller erfolgte unter Verwendung des Programmes DAVE 4 von Infineon. Bild 2.3 Damit ist es relativ einfach, die auf dem Chip vorhandenen Ressourcen zu parametrieren und zu nutzen. Im Rahmen der Kommunikation werden hauptsächlich zwei sogenannte Apps verwendet. Eine davon dient zur Parametrierung des UART-Bausteins, die andere zur Parametrierung der CRC-Erstellung.

Als Hauptobjekt der API dient die Datei communication.c. Hier wird zunächst die Funktion "initCom" zur Verfügung gestellt. Damit werden die globalen Variablen zur Übergabe der Regelungsparameter auf einen definierten Anfangszustand gebracht und der Empfang von Nachrichten auf dem UART-Baustein angestoßen. Dazu wird die Funktion "UART_Receive" genutzt, welche vom Programm DAVE bei Verwendung der UART-App automatisch generiert werden kann. Allerdings wird hier nur ein Byte gelesen. Denn nach der Definition des Frameaufbaus, resultiert daraus die Framelänge. Ist dieses Byte erfolgreich gelesen worden, so wird die Callback-Funktion "DataRcvICR" durch einen Interrupt aufgerufen.

In dieser Callback-Funktion wird nun ein Bearbeitungspuffer passend für den Empfangenen Frame erstellt und in diesem die noch fehlenden Bytes eines nach dem anderen abgelegt. Wurde nun der gesamte Frame erfolgreich empfangen, so wird ein Flag gesetzt. Falls nicht, wird die Kommunikation neu initialisiert.

Darüber hinaus existiert eine Funktion, welche bei ihrem Aufruf das Flag aus der Callback-Funktion zurückgibt und so anzeigt, ob eine neue Nachricht mit Regelungsparametern vorliegt. Wird hier true zurückgegeben, kann die Regelung die Funktion "processRegulationData" aufrufen. Damit wird die Verarbeitung der empfangenen Datenbytes und das erneute Empfangen von Nachrichten angestoßen.

Um nun die Daten der Sensoren zu versenden, kann die Funktion "sendSensorData" genutzt werden. Dieser muss ein Pointer auf eine Struktur des Typs "Sensordata" mit übergeben werden. Diese Funktion nun wandelt die übergebenen Daten zunächst in eine Protobuf-Nachricht und dann in einen Frame um. Dann wird dieser Frame mit der von DAVE generierten Funktion "UART_Transmit" übertragen. Da in der Entwurfsphase beschlossen wurde, dass die Übertragung der Daten vom und zum UART-Baustein mittels DMA geschieht, gibt es für den Interrupt eines erfolgreichen Versendens der Daten eine Callback-Funktion. In dieser Funktion wird ein statisches Flag gesetzt, welches verhindert, dass der DMA-Baustein erneut Daten senden muss, obwohl die "alte" Nachricht noch nicht komplett versendet worden ist.

Für die Umwandlung der Sensordaten in eine Protobuf-Message, steht die Funktion "SensorToProto" in der Datei Sensorparser.c zur Verfügung. In dieser wird zunächst eine von nanopb generierte Struktur soweit wie möglich ausgefüllt. Um jedoch das wiederholte Feld für die sogenannte "DataTable" auszufüllen, muss eine Callback-Funktion definiert werden. Dies ist die in der gleichen Datei befindliche "encodeData_cb". Mit dem Aufruf der ebenfalls durch nanopb generierte Funktion "pb_encode" wird nun die Message-Struktur in ein Byte-Array umgewandelt.

In der Callback-Funktion muss für jeden Eintrag in der "DataTable" aus der Protobuf-Message die Funktion "pb_encode_submessage" aufgerufen werden. Funktionen zum decodieren der Sensordaten-Nachricht wurden in der gleichen Datei implementiert, werden hier jedoch nicht weiter ausgeführt, da diese im Rahmen des Projektes nicht genutzt werden.

Um nun empfangene Nachrichten mit Regelungsparametern dekodieren zu können, wird die in der Datei Paramparser.c implementierte Funktion "ProtoToParams" genutzt. Aufgrund des einfacheren Aufbaus der Parameter-Message, müssen hier nach dem Aufruf der generierten Funktion "pb_decode" nur die Parameterwerte aus einer temporären Struktur in die zuvor genannten, globalen Variablen übertragen werden. Auch in dieser Datei existiert wieder eine Funktion, welche Regelungsparameter in eine Protobuf-Nachricht umwandelt. Auch diese wurde nur der Vollständigkeit wegen implementiert und wird im Projekt nicht genutzt.

Zum Ein- und Entpacken der Messages in Frames, können die Funktionen "ProtoToFrame" bzw. "FrameToProto" aus der Datei Frameparser.c genutzt werden. Bei der Erstellung des Frames wird der übergebene Puffer auf die richtige Größe gebracht. Weiter werden am Anfang die Anzahl der Bytes des gesamten Frames und am Ende zwei Bytes mit dem CRC-Wert abgelegt. Um diesen Wert zu erhalten werden die durch DAVE generierten Funktionen "CRC_SW_CalculateCRC" sowie "CRC_SW_GetCRCResult" genutzt. Bei der Nutzung der Funktion "ProtoToFrame" ist darauf zu achten, dass das erste Element des übergebenen Puffers keine Daten der Payload enthält, da hier die Framelänge abgelegt wird.

In der Funktion "FrameToProto" werden auch die genannten Funktionen zur Generierung des CRC-Wertes genutzt. Hier wird jedoch das Ergebnis auf 0 überprüft. Wie bereits geschildert, bedeutet beim Entkapseln des Frames ein CRC-Wert gleich 0, dass kein Fehler während der Übertragung aufgetreten ist. Ist dies der Fall, so wird der Bearbeitungspuffer um 2 Elemente verkleinert. Das dritte nun überschüssige Byte des Puffers wird nicht gelöscht, da ein dadurch notwendiges Verrücken

der Payload im Puffer zu ressourcenintensiv ist. Allerdings wird die Größe der Payload durch die Funktion "FrameToProto" richtig zurückgegeben.

Außerdem existieren noch zwei Header-Dateien `com_types.h` und `SensorIDs.h`. In der Ersteren befinden sich die Definitionen für die Sensordata-Struktur, welche die Regelung zur Übergabe der Sensorwerte nutzt, sowie der Aufzählung der möglichen Regelgröße. In der Letzteren wurden die ID's der einzelnen Sensoren für die Zuordnung der Werte abgelegt.

2.3.3 Parametrierung der DAVE Apps

In den Bildern 2.4 bis 2.9 werden alle in den DAVE Apps getroffenen Einstellungen aufgeführt. Die notwendigen Apps "UART [4.1.8]" und "CRC_SW [4.0.6]" werden über den Menüpunkt "DAVE -> Add New APP ..." hinzugefügt.

Bild 2.4: Grundlegende Einstellungen der UART-App: Diese müssen mit den Einstellungen der PC-Bibliothek übereinstimmen.

Bild 2.6: Interrupt Einstellungen der UART-App: Hier werden die Callback-Funktionen angegeben.

Bild 2.8: Einstellungen der CRC-App: Auch hier müssen die Einstellungen mit denen der PC-Bibliothek übereinstimmen.

Bild 2.5: Weiterführende Einstellungen der UART-App: Beide Richtungen werden per DMA gehandhabt.

Bild 2.7: GPIO Einstellungen der UART-App

Filter: **UART_0**

APP Instance Name	APP Pin Name	Pin Number (Port)
UART_0	Receive Pin	#108 (P1.4)
	Transmit Pin	#107 (P1.5)

Bild 2.9: Zuordnung der GPIO-Pins unter "DAVE -> Manual Pin Allocator"; Die Pins P1.4 und P1.5 sind mit dem Debug-Chip verbunden. Siehe (? , Table 5)



Bild 2.10: Inhalt eines falsch interpretierten Bearbeitungspuffers



Bild 2.11: Verbessertes Nachrichtendesign mit Start of Frame

2.4 Integration

Die Integration der beiden Module in die Regelung erfolgte hauptsächlich durch Herrn Krupinski. Auf Seiten der GUI übernahm diese Aufgabe Herr Krause. Herr Schleinkofer war in beiden Fällen nur beratend tätig. Seine Hauptaufgabe während dieser Phase bestand in der Behebung der auftretenden Fehler. Bei einem ersten Zusammenfügen von Regelung und GUI wurde ersichtlich, dass das Senden der Nachrichten mit den Sensorwerten nur unzureichend robust war. Die Ursache bestand hauptsächlich im Design der Nachrichten und des Kommunikationsablaufs. Sind im Eingangspuffer des SerialPort-Objekts noch Rest-Daten, so interpretiert die Kommunikationsbibliothek diese fälschlicherweise als Beginn einer neuen Nachricht. Das erste Byte wird daher als Framelänge interpretiert. Ein neuer Frame wird dann nur unvollständig in den Bearbeitungspuffer übernommen (siehe Bild 2.10). So befindet sich dort am Anfang die Hälfte der alten Nachricht und am Ende der Anfang der neuen. Dies führt zu einem Verwerfen des Inhalts im Bearbeitungspuffer. Dieses Verhalten wiederholt sich nun im weiteren Programmverlauf, sodass nun keine Sensordaten mehr empfangen werden können. Sender und Empfänger sind nicht mehr im "gleichen Takt".

Um dies zu verhindern, wird nun zu Beginn jedes Frames vom μ -Controller ein 16 Bit langer Start of Frame Delimiter (kurz: SoF) mit übertragen (siehe Bild 2.11). Es ist bei der Wahl des SoF darauf zu achten, dass diese Bitreihenfolge möglichst einzigartig in der Kommunikation ist. Aus Bekanntheitsgründen und mangels Vergleichswerten aus der vorliegenden Kommunikation wurde dabei auf einen Teil des Musters eines Ethernet-Frames gewählt. Das erste Byte des SOF ist 0x55 und das zweite 0xD5. Es wären aber auch andere Werte denkbar. Die Bibliothek prüft nun vor dem Verarbeiten eines Frames, ob am Anfang des SerialPort-Eingangspuffers nun diese zwei Bytes vorhanden sind. Dies geschieht mittels eines einfach implementierten Zustandsautomaten. In einer Schleife wird nun immer das erste Byte des Eingangspuffers gelesen und verworfen. Folgendes Bild verdeutlicht den im Anhang C implementierten Automaten.

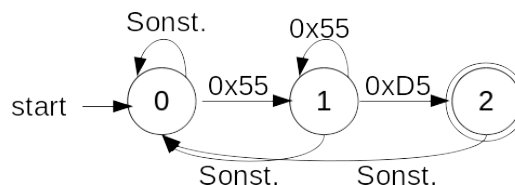


Bild 2.12: Zustandsautomat zur Erkennung des Start of Frame

2.5 Ausblick

Leider war bereits ab der Hälfte der Bearbeitungszeit absehbar, dass die anderen Arbeitspakete zeitmäßig nicht mehr auf den XE16x portiert werden können. Deshalb wurde auch das Kommunikations-Modul nicht mehr für den bisher in der Vorlesung Embedded Systems verwendeten Controller umgesetzt. Stattdessen war Herr Schleinkofer in anderen Arbeitspaketen (v.a. der Simulation) unterstützend tätig. Die Umsetzung des Projektes auf den zweiten Chip ist im Nachgang dieses Projektes noch möglich.

Einige Funktionen für eine zuverlässige Kommunikation konnten aufgrund der beschränkten Zeit ebenfalls nicht mehr umgesetzt werden. So ist es von Vorteil, wenn auch die Nachrichten mit den Regelungsparametern einen Start of Frame vorangestellt bekommen. Dies würde wie auch auf der GUI-Seite verhindern, dass eine unvollständig empfangene Nachricht das Erkennen eines Framebeginns verhindert.

Darüber hinaus wäre noch vorstellbar, für die Übertragung der Regelungsparameter eine Empfangsbestätigung zu implementieren. Dies würde einem eventuell notwendigen mehrfachen Sendeversuch durch den Benutzer vorbeugen.

Weiterhin wurde bei einem Review des erstellten Codes ersichtlich, dass die DAVE-App zur Erzeugung des CRC-Wertes keinen Gebrauch der Flexible CRC Engine auf dem μ -Controller macht. Aufgrund des Zeitdrucks war eine detailliertere Einarbeitung in die Parametrierung der Hardware nicht mehr möglich.

Chapter 3

Arbeitspaket Regelung

Für die Analyse, Entwurf, Implementierung und Integration dieses Arbeitspaketes übernahm Herr Krupinski die Verantwortung.

Die Regelung stellt im wesentlichen “Glue-Code” für die Kommunikation, Motorsteuerung und Sensorik bereit. Dabei ist der Kern eine Implementierung eines PID(proportional–integral–derivative)-Regler.

3.1 Analysephase

3.1.1 Hardware

Für die Regelung ist es möglich die Programmierung nahezu Hardware unabhängig zu realisieren. Dafür müssen die μ -Controller abhängigen Komponenten (Kommunikation, Motorsteuerung und Sensorik) über ein Interface abstrahiert werden. Die Regelung “kennt” und kommuniziert nur gegen diese Interfaces, was es ermöglicht die spezifischen Implementierungen jederzeit austauschen zu können, ohne die Regelung erneut ändern zu müssen.

Da für den I- und D-Anteil der Regelung allerdings eine relative Zeit benötigt wird, ist es nicht komplett möglich μ -Controller unabhängig zu entwickeln. Um diese relative Zeit messen zu können, müssen Timer-Komponenten der Hardware genutzt werden. Die einzige Möglichkeit dies zu vermeiden, wäre eine Annahme zu treffen, wie viel Zeit seit der letzten Iteration vergangen ist.

3.1.2 Software

Der Motor soll auf verschiedene Werte hin gesteuert werden können. Zum Beispiel auf eine bestimmte Drehzahl oder Drehmoment. Grundsätzlich ist dies davon abhängig, welche Werte der Controller über die Sensorik lesen und welche Werte über die Motorsteuerung direkt, oder indirekt beeinflusst werden können. Deshalb muss es möglich sein ohne großen Aufwand die Regelung auf mehrere Werte zu erweitern, beziehungsweise grundsätzlich dafür entworfen sein. Zusätzlich müssen diese Parameter zur Laufzeit, über die Kommunikations-Schnittstelle, verändert werden können. Konkret die Einflussfaktoren der P-, I- und D-Anteile, Zielwert und zu regelnden Wert.

3.2 Entwurfsphase

Hauptteil des Entwurfs bestand aus der konkreten Definition der Interfaces zwischen Regelung und Kommunikation/Motorsteuerung/Sensorik.

3.3 Implementierung

3.4 Integration

3.5 Ausblick

Chapter 4

Arbeitspaket GUI

Für die Analyse, den Entwurf, die Implementierung dieses Arbeitspaketes übernahm Herr Krause die Verantwortung, wobei er bei der Implementierung vom Herrn Krupinski unterstützt wurde. Während der Integration des Arbeitspaketes waren die Herren Krupinski und Schleinkhofer unterstützend eingebunden.

In der Projektspezifikation wurde die Anforderung der Visualisierung der Motor-Charakteristiken und der Steuerung des Motors mit aufgenommen. Zu diesem Zweck wurde eine Benutzeroberfläche in der Programmiersprache C# mit Hilfe des Grafik-Framework¹ *WPF*² von Microsoft erstellt.

4.1 Analysephase

Das Arbeitspaket GUI wurde mit einer Analysephase begonnen. In dieser Phase wurden die möglichen Funktionalen und Nicht-Funktionalen Anforderungen zusammengetragen und aufgelistet. Zu dem Zweck Anforderungen zu finden, wurden Stakeholder³ befragt, anschließend wurden die Ergebnisse der Befragung validiert und es wurde eine Priorisierung für die umzusetzenden Projektinhalte durchgeführt.

Die Analyse ergab, folgende Anforderungen an die Benutzeroberfläche:

- Anzeige aller zu empfangenden Sensordaten
- Regelung der Geschwindigkeit
- Kalibrierung der PID Regelung
- Anzeige der aktuellen Sensorwerte mit einem Tachometer
- Anzeige einer Historie in einem Linien Diagramm
- Zoom- und Scroll-Funktion für das Linien Diagramm
- Export- und Import für Messungen und Vergleiche
- Modularer und erweiterbarer Aufbau der Software
- Metro Design

¹Rahmenstruktur in der Software

²Windows Presentation Foundation

³Projektbeteiligte, welche nicht an der Entwicklung beteiligt sind

4.2 Entwurfsphase

4.3 Implementierung

4.4 Ausblick

4.4.1 Diagram Control

4.4.2 Gauge Control

Chapter 5

Arbeitspaket Simulation

Für Analyse, Entwurf und Implementierung dieses Arbeitspakets übernahm Herr Welker die Verantwortung.

5.1 Analysephase I - Verwendung existierender Bausteine

Gemäß Projektspezifikation wurde gewünscht, dass die zu entwickelnde Simulation in Echtzeit laufen soll (1 Sekunde Simulation soll einer Sekunde in der Realität entsprechen), so dass die Simulationsergebnisse später ggf. mit dem realen Versuchsaufbau verglichen oder gar verbunden werden können.

Zunächst wurde hierzu der Einsatz eines *Rapid Prototyping System* von dSPACE erwogen. Das Problem hierbei ist jedoch die Beschaffung (Hardware) und der nach bereits früher erhaltenen Aussagen extrem hohe Preis.

Eine weitere Alternative wäre *Simulink Desktop Real-Time*. Hier wird zwar keine kostspielige externe Hardware benötigt, aber auch die Anschaffungskosten von 2000 Euro wären für den Simulationsteil des Projekts wesentlich zu hoch.

Aufgrund dieser Randbedingungen wurde von einer Simulation in Echtzeit zunächst wieder Abstand genommen.

Ein zusätzliches Ziel der Simulation sollte eine Kommunikations-Verbindung mit der GUI sein. Hierbei wäre es wünschenswert, wenn die Kommunikation äquivalent zur echten Hardware funktionieren würde, so dass mit ein- und derselben GUI sowohl Simulation als realer Versuchsaufbau angesprochen werden können.

Da im realen Aufbau die Kommunikation zwischen μ -Controller und PC mithilfe der seriellen Schnittstelle umgesetzt werden würde, sollte auch in der Simulation die Kommunikations-Verbindung mittels serieller Schnittstelle realisiert werden.

Simulink stellt hierfür eigene Blöcke bereit, mit deren Hilfe es möglich ist, Modelle mit externen Geräten kommunizieren zu lassen.

Da in der Konzept-Phase nicht eindeutig ausgeschlossen werden konnte, dass Simulation und GUI ggf. auf demselben PC laufen würden, wurde eine Möglichkeit gesucht, dies mithilfe von virtuellen COM-Ports zu realisieren.

Hierzu wurde das Programm *Virtual Serial Port Driver* ausgewählt, mit dessen Hilfe es möglich ist, virtuelle COM-Ports zu erzeugen und diese virtuell zu verbinden. Damit wird es möglich, Simulation und GUI auf demselben PC laufen zu lassen und dieselben Schnittstellen zu verwenden wie bei Kommunikation mit externer realer Hardware.

Da die Simulation alle real verfügbaren Sensoren sowie das Verhalten des Motors möglichst gut abbilden soll, wurde weiterhin recherchiert, wie sich der reale Aufbau des Motor-Experimentierplatzes am besten in Simulink umsetzen ließ. Im Verlauf dieser Recherchen wurde festgestellt, dass es in Simulink bereits mehrere Modelle für einen solchen Aufbau (BLDC Motor mit Sensorik) gibt, die anhand ihrer Anpassbarkeit hinsichtlich der Motorparameter evaluiert wurden.

Dabei stellte sich heraus, dass das Modell *power_pmmotor* am besten hinsichtlich der Motorparameter eingestellt werden kann.

Dieses Modell ist in Abbildung 5.1

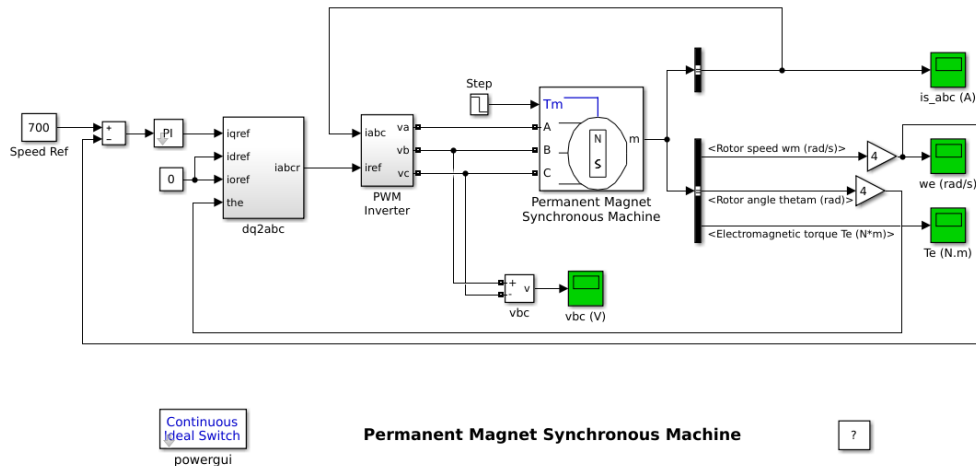


Bild 5.1: *power_pmmotor* Simulink Modell

zu sehen. Hier ist zu erkennen, dass in diesem Modell sowohl der Motor als auch die Sensorik (Hall-Sensoren) bereits umgesetzt sind.

Das Modell bietet Einstellmöglichkeiten für folgende (in der Motorspezifikation angegebenen) Parameter des echten Motors sowie der Regelung:

- Anzahl Polpaare
- Anzahl der Spulen
- Spulen Ansteuerungsform (sinusförmig)
- Rotor Typ (rund)
- Parameter für Modus (Generator- oder Motor-Betrieb)
- Spulen-Widerstand ($0,33\Omega$)
- Drehmomentkonstante ($0,065Nm/A$)
- (Regelungsparameter): Motor-Regelung auf Drehzahl-Sollwert
- P- und I-Anteil des Drehzahl-Reglers

Das Modell berechnet zusätzlich zur Drehzahl-Regelung das Motor-Drehmoment, die Werte der Hallsensoren sowie die Ströme in den Spulen. Des weiteren führt das Modell auch die Kommutierung durch, welche benötigt wird um das Drehmoment auf einem konstanten Level zu halten.

Im ersten Simulations-Modell wird also Simulink mit dem Modell *power_pmmotor* verwendet und per *Virtual Serial Port Driver* an eine GUI angebunden (Implementierung des Kommunikations-Protokolls im Simulations-Kontext fehlt noch, der externe Kommunikationspartner wurde im Rahmen weiterer Teilgebiete dieses Projekts erstellt).

5.2 Entwurfsphase und Implementierung I - Anpass-Arbeiten

Es wurde damit begonnen, das Modell an den echten/geplanten Versuchsaufbau anzupassen:

- Um sich möglichst viele Freiheiten bei der Drehzahlregelung offen halten zu können, wurde geplant, einen PID-Regler zu verwenden.
- Weiterhin wurden die zusätzlich benötigten Simulink-Blöcke für die serielle Kommunikation implementiert und passend parametrisiert. Da das Modell mit einem *Solver* mit variabler Schrittgröße berechnet wird (hierbei berechnet der Lösungsalgorithmus von Simulink selbst, zu welchen Zeitpunkten die nächste Berechnung durchgeführt werden muss), konnte die Kommunikation nicht direkt umgesetzt werden, da die Kommunikationsblöcke nur mit *Solvern* funktionieren die eine feste Schrittgröße (festes Abtastraster) verwenden. Um dieses Problem zu lösen wurde hierfür ein *Sample and Hold* Block eingesetzt. Dieser Block behält den Wert am Eingang so lange gültig, bis ein neuer Wert am Eingang anliegt, gibt am Ausgang jedoch zu definierten Zeiten einen Wert aus. Hiermit war es möglich zyklisch Daten aus dem Simulink Modell heraus zu senden und zu empfangen.
- Anschließend wurde äquivalent zum realen Versuchs-Aufbau begonnen Protobuff zu implementieren, da die GUI-Schnittstelle mit diesem Protokoll kommuniziert. Diese Arbeiten wurde dann zugunsten eines alternativen Motormodells (s.u.) allerdings auf Eis gelegt.

5.3 Analysephase II - Alternativ-Modell

Da ohne den echten Aufbau nicht weiter getestet werden konnte, ob das in der ersten Entwurfsphase ausgewählte Matlab Modell den Aufbau bereits ausreichend genau beschreiben kann und zum anderen die Komplexität dieses Modells sehr hoch ist, wurde beschlossen, ein neues, eigenes und nach Möglichkeit einfacheres Alternativ-Modell zu erstellen.

5.4 Entwurfsphase II - eigene Motor-Modellierung

Das Alternativ-Modell für den Motor sollte folgende Form haben - siehe Abbildung 5.2:

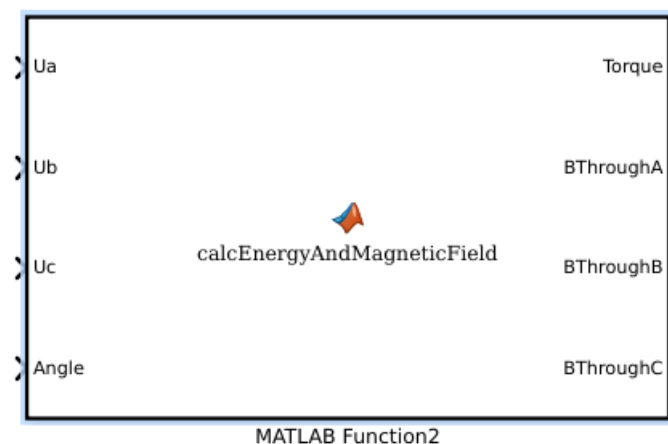


Bild 5.2: Eigenschaften neuer Simulink Motor Block

Hierbei sind die Eingangsgrößen zu erkennen

- U_a, U_b, U_c an den drei Phasen U/V/W (an Spulen anliegende Spannung)
- Angle (Drehwinkel)

sowie die Ausgangsgrößen

- $B_{ThroughA}, B_{ThroughB}$ und $B_{ThroughC}$ (Spulen durchdringendes Magnetfeld)
- $Torque$ (Drehmoment)

Der Motor ist wie in Abbildung 5.3 zu sehen ist aufgebaut:

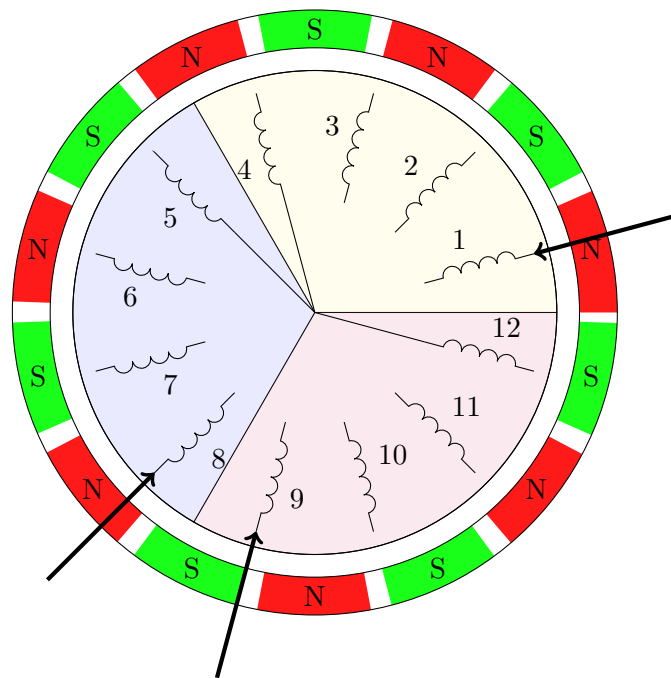


Bild 5.3: Motor Aufbau

Hierbei sind die 14 Permanentmagneten im außen laufenden Rotor zu erkennen. Diese sind so angeordnet, dass sich ihre Polung kontinuierlich abwechselt.

Im Inneren des Motors sind die einzelnen Spulen des Stators zu erkennen. Mithilfe der farbigen Zuordnung ist es möglich zu identifizieren welche Spulen zu einer großen Spule (U,V oder W) zusammengeschlossen sind.

Es ist zu erkennen, dass die großen Spulen sternförmig (über die Teil-Spulen 4, 5 und 12) zusammengeschaltet sind (der Sternpunkt des Motors ist von außen nicht zugänglich). Die U/V/W-Anschlüsse sind mithilfe der Pfeile markiert (vgl. Spule 1, 8 und 9). Es sollte noch erwähnt werden, dass die Spulen unterschiedlich gewickelt sind. So sind die Spulen 1, 3, 6, 8, 9 und 11 im Uhrzeigersinn gewickelt und die Spulen 2, 4, 5, 7, 10 und 12 entgegen diesem.

In der symbolischen Abbildung ist zu erkennen, dass sowohl zwischen den Permanentmagneten im Rotor, als auch zwischen den Spulen im Stator jeweils Abstände existieren. Im realen Motor ist außerdem ein Luftspalt zwischen dem Rotor und dem Stator vorhanden. Die Formgebung der Polschuhe wird nicht dargestellt.

Vereinfachungs-Annahmen: Da ein einfaches Modell erstellt werden sollte, wurden folgende Annahmen getroffen, vgl. auch Abbildung 5.4:

- Zwei der drei Phasen werden in der Darstellung mit Spannung versorgt, die dritte Spule ist offen.

- Alle Luftspalte werden vernachlässigt. D.h. weder die räumlichen Abstände zwischen den Permanentmagneten im Rotor noch der räumliche Verlauf der von den Spulen in Stator erzeugten Magnetfelder werden modelliert.
- Weiterhin wird insbesondere auch der Luftspalt zwischen Rotor und Stator vernachlässigt.
- Es werden nur senkrechte Magnetfeldlinien angenommen, der Einfluss der Polschuhe wird vernachlässigt.
- Die Zuordnung der Spulen zu den großen Spulen, die Verbindung mit den Zuleitungen usw. entspricht der vorhergehenden Abbildung.

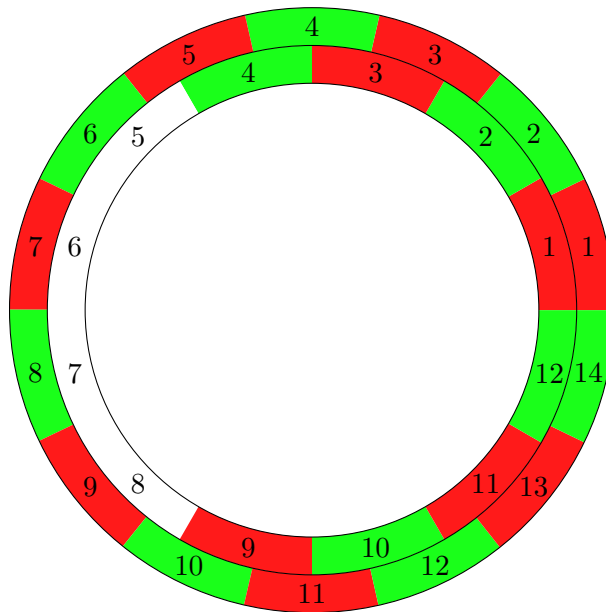


Bild 5.4: Vereinfachtes Modell

Um dieses Modell mithilfe von Arrays in Simulink umsetzen zu können, wurde gedanklich zwischen 1 und 12/14 aufgeschnitten und der Kreis ausgerollt. Dabei ergibt sich dann folgendes Bild 5.5.

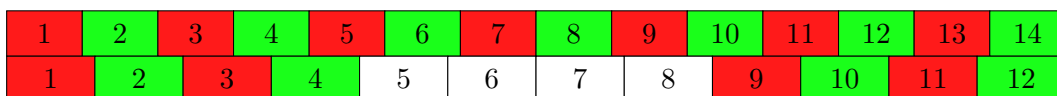


Bild 5.5: Abgerolltes Modell

5.5 Implementierung II - neues Motormodell

Für die genaue Modellierung wurde folgender Ansatz verwendet: Sowohl für den Stator als auch den Rotor wird ein Array angelegt. Beim Rotor (Permanentmagnete) werden die Einträge mithilfe einer Konstanten für die magnetische Flussdichte gefüllt, dabei bekommt jeder Nordpol willkürlich gewählt ein positives und jeder Südpol ein negatives Vorzeichen.

Da (wie im Bild zu erkennen ist) der Rotor 14 und der Stator zwölf Einheiten besitzen, wird die Anzahl der Arrayeinträge auf (mindestens) das kleinste gemeinsame Vielfache (84) festgelegt. Somit

ist es mithilfe des Modells möglich den Motor simuliert in 84 Stufen zu drehen was einer Schrittgröße von ca. $4,3^\circ$ entspricht.

Für das Array des Stators wird berücksichtigt, welche Spulen aktuell bestromt sind und wie groß die angelegte Spannung ist. Mit Hilfe der Spannung und dem Spulen-Widerstand kann eine statische Stromstärke berechnet werden (die Induktivität der Spulen wird zunächst vernachlässigt), daraus lässt sich die magnetische Flussdichte in den Spulen bestimmen.

Abhängig vom Winkel und der angelegten Spannung (d.h. welche Spulen bestromt sind) wird das Array für den Stator entsprechend befüllt.

Anschließend wird abhängig vom Winkel das Rotor Array rotiert.

Das resultierende Magnetfeld wird bestimmt, indem diejenigen Array-Einträge addiert werden, die sich einander gegenüber befinden. Die Einträge des so entstanden resultierenden Arrays werden quadriert (und durch die Konstante $2 * \mu_0$ geteilt).

Um am Ende die Energie zu errechnen, welche zu diesem Zeitpunkt im resultierenden Magnetfeld steckt, wird über die einzelnen Array-Einträge integriert. Somit ergibt sich ein Energiewert für diesen Zustand bzw. Zeitpunkt.

Um das resultierende Drehmoment zu erhalten wird dieselbe Rechnung erneut durchgeführt, allerdings für den Fall, dass der Rotor $1/84$ weiter gedreht wird.

Aus der Differenz dieser beiden Energiewerte kann das Drehmoment bestimmt werden unter der Annahme, dass die ganze Energie-Änderung in die Beschleunigung des Rotors eingeht.

Zusätzlich werden die resultierenden Magnetfelder über den Spulen (U,V und W) ebenfalls aufintegriert, um mit Hilfe dieser Werte im weiteren Modellaufbau die Induktionsspannung berechnen zu können.

5.6 Bewertung des neuen Modells

Bei der Untersuchung des neuen Modells muss festgehalten werden, dass die Induktivität der Spulen nicht mithilfe dieses Modells berechnet werden kann. Der modellierte Magnetfeld-Verlauf für eine Spule hat die in Abbildung 5.6 dargestellte Form.

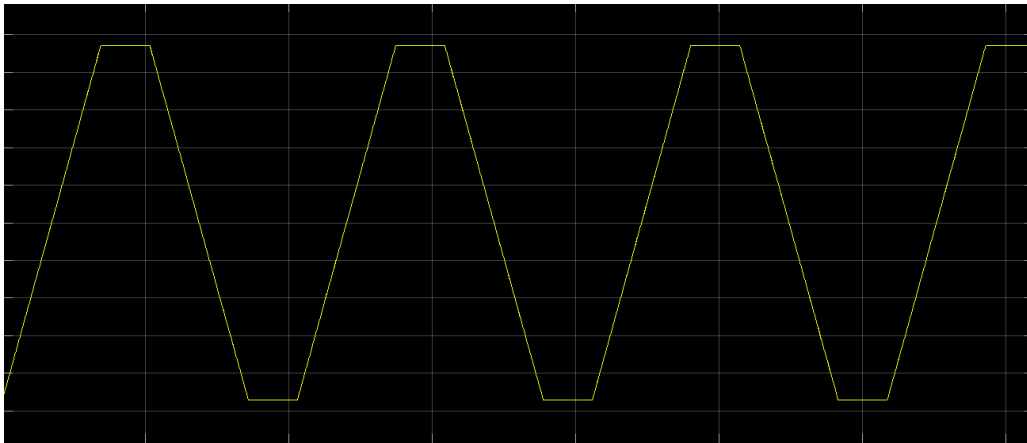


Bild 5.6: Verlauf Magnetfeld in einer Spule

Dies lässt sich dadurch begründen, dass bei der Betrachtung einer Spule (z.B. der V-Spule) für das Feld im Stator $4*7 = 28$ Array-Elemente des resultierenden Arrays beteiligt sind. Über diese wird integriert, um die Größe für das Feld zu bekommen, was einer Aufsummierung der beteiligten Array-Elemente entspricht $\sum_{i=1}^{28} V_{resi}$.

Wobei sich ein Eintrag V_{resi} aus der Addition des Spuleneintrags V_i und des Eintrags des darüber

liegenden R_i also dem Wert des Rotormagnetfeldes an dieser Stelle ergibt. So lässt sich $\sum_1^{28} V_{res_i}$ zu $\sum_1^{28} (V_i + R_i)$ umstellen. Diese Summe lässt sich nun allerdings nun in zwei Summen zerlegen, zum einen in $\sum_1^{28} V_i$ und zum anderen $\sum_1^{28} R_i$.

Hierbei ist die erste Summe $\sum_1^{28} V_i$ immer 0, da die vier Spulen einer großen Spule (im Beispiel Phase V) in der Wicklungsrichtung abwechseln.

Somit bleibt nur noch $\sum_1^{28} R_i$ übrig um den Verlauf zu erklären: Wie in Abbildung 5.5 zu erkennen ist, ist ein Element des Rotors kleiner als eines des Stators. So kürzen sich zwar auch viele Elemente des Rotors heraus, jedoch nicht alle. Dies führt zum erkennbaren Magnetfeld-Verlauf.

Das hat jedoch nicht wirklich etwas mit dem Verlauf zu tun, der modelliert werden soll. Aus diesem Grund ist das Modell hierfür nicht passend und sollte nicht ohne weitere Änderungen verwendet werden (insbesondere bedeutet eine ausschließlich statische Betrachtung der Magnetfeldverläufe eine unzulässige Vereinfachung).

Hingegen scheint der Verlauf für das Drehmoment durchaus Sinn zu ergeben, wie in Abbildung 5.7 zu erkennen ist: Da in diesem Modell in die Berechnung der resultierenden Energie ein Quadrat eingeht, ist hier das zuvor beschriebene Verhalten des Wegkürzens nicht mehr vorhanden.

Es ist jedoch noch darauf hinzuweisen, dass eine Vergrößerung der Anzahl an Array-Elementen (entspricht einer Erhöhung der Auflösung) nicht dazu führt, dass dieser Verlauf glatter werden würde, sondern es werden immer dieselben zwölf Stufen, welche den Spulen-Polpaaren entsprechen, im Verlauf zu erkennen sein. Dies ist eine Folge der zu Beginn getroffenen Vereinfachungen, wonach Luftspalt, Polform und nicht-senkrechte Magnetfeldlinien vernachlässigt wurden.

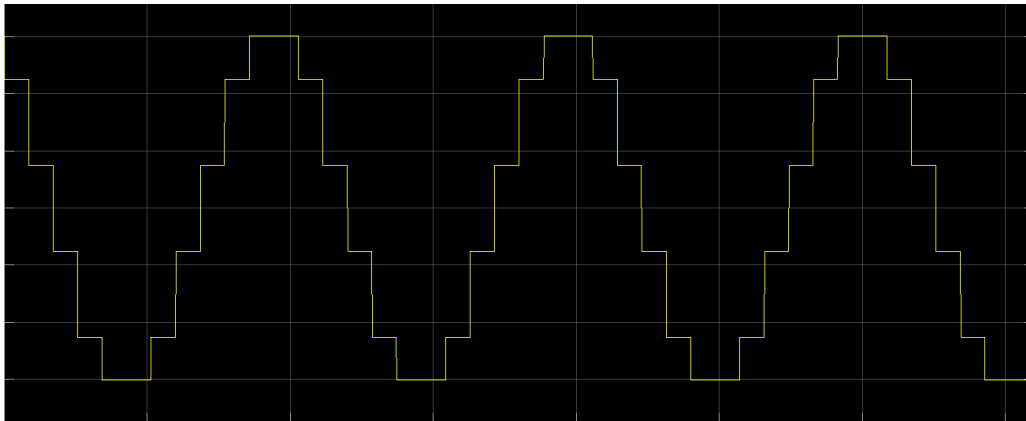


Bild 5.7: Drehmoment bei Spannung an U_a und Masse bei U_b

5.7 Bewertung der beiden Modelle

Für eine Simulation des Motor-Experimentierplatzes ist das zweite Modell (zumindest in der vorliegenden Form) nicht geeignet, es geht von statischen Zuständen aus und vernachlässigt die dominanten Parameter (Induktivität, Luftspaltgestaltung usw.) eines realen Motors.

Ein Vergleich des ersten Modells mit dem Verhalten des realen Experimentierplatzes steht noch aus.

5.8 Ausblick

Für das neue, zweite Modell gibt es noch viel Verbesserungs-Potenzial, z.B.:

- So wäre es möglich, bzw. wurde schon damit begonnen, die Kommutierung umzusetzen. Diese soll anhand des Winkels die Spulen unterschiedlich an Masse und Spannung anschließen mit dem Ziel ein konstantes Drehmoment zu erhalten.
- Mit dieser Erweiterung könnte dann ein (Strom-/Drehmoment-)Regler implementiert werden welcher z.B. auf ein konstantes Drehmoment regelt.
- Das reale Drehmoment ist eine Funktion zahlreicher mechanischer und elektromagnetischer Details der Motorgestaltung. Einfluss der Induktivität, Luftspaltgestaltung usw. könnten Gegenstand weiterer Modell-Verfeinerungen sein.
- Um das neue Modell in die Simulationsumgebung anstelle des ersten Modells einbetten zu können, sind dieselben Erweiterungen durchzuführen, mit denen bereits am ursprünglichen Modell begonnen wurde (z.B. damit auch dieses Modell in der Lage wäre mit der GUI zu kommunizieren, um simulierte Größen auszutauschen bzw. von dort Regelgrößen zu bekommen).

Zuvor sollte das erste Modell (Matlab-Bausteine) weiter mit dem Verhalten des realen Motor-Experimentierplatzes verglichen werden (Messwerte).

Da der reale Aufbau noch nicht fertiggestellt war, konnte hierfür noch keine eindeutige Modell-Bewertung gegeben werden.

List of Figures

1.1	Ordner Struktur Projekt	3
2.1	Schematischer Aufbau eines Frames	6
2.2	wesentliche Klassen der implementierten Bibliothek für die GUI	8
2.3	Implementierte Funktionen des Kommunikationsmoduls auf dem μ -Controller	10
2.4	Grundlegende Einstellungen der UART-App: Diese müssen mit den Einstellungen der PC-Bibliothek übereinstimmen.	13
2.5	Weiterführende Einstellungen der UART-App: Beide Richtungen werden per DMA gehandhabt.	13
2.6	Interrupt Einstellungen der UART-App: Hier werden die Callback-Funktionen angegeben.	13
2.7	GPIO Einstellungen der UART-App	13
2.8	Einstellungen der CRC-App: Auch hier müssen die Einstellungen mit denen der PC-Bibliothek übereinstimmen.	13
2.9	Zuordnung der GPIO-Pins unter "DAVE -> Manual Pin Allocator"; Die Pins P1.4 und P1.5 sind mit dem Debug-Chip verbunden. Siehe (? , Table 5)	13
2.10	Inhalt eines falsch interpretierten Bearbeitungspuffers	14
2.11	Verbessertes Nachrichtendesign mit Start of Frame	14
2.12	Zustandsautomat zur Erkennung des Start of Frame	14
5.1	power_pmmotor Simulink Modell	21
5.2	Eigenschaften neuer Simulink Motor Block	22
5.3	Motor Aufbau	23
5.4	Vereinfachtes Modell	24
5.5	Abgerolltes Modell	24
5.6	Verlauf Magnetfeld in einer Spule	25
5.7	Drehmoment bei Spannung an U_a und Masse bei U_b	26

List of Tables

Anhang A

Codeausschnitt aus der C#-Bibliothek mit ComPort-Settings

```
1 private void port_Init()
2 {
3     try
4     {
5         _uart.BaudRate = 9600;
6         _uart.DataBits = 8;
7         _uart.StopBits = StopBits.One;
8         _uart.Handshake = Handshake.None;
9         _uart.Parity = Parity.Even;
10        _uart.DtrEnable = false;
11        _uart.RtsEnable = false;
12        _uart.DataReceived += uart_DataReceived;
13        _uart.ReceivedBytesThreshold = 10;
14        _uart.Open();
15        _isInit = true;
16    }
17    catch (Exception e)
18    {
19        throw new SystemException("Uart init failed! Message: " + e.Message);
20    }
21 }
```

Anhang B

Codeausschnitt aus der C#-Bibliothek zum Senden der Bytes

```
1  buf = Frameparser.EncapsuleFrame(buf);
2  try
3  {
4      // ReSharper disable once UnusedVariable
5      foreach (var elem in buf)
6      {
7          _uart.Write(buf, i, 1);
8          i++;
9          System.Threading.Thread.Sleep(30);
10     }
11     return true;
12 }
13 catch (Exception e)
14 {
15     throw new SystemException("Could not send Params! Error: " + e.Message);
16 }
```

Anhang C

Codeausschnitt aus der C#-Bibliothek mit dem SoF-Automaten

```
1 //Start of Frame checker
2 var state = 0; //state 0: no sof; state 1: 0x55 detected; state 2: 0x55 and 0xD5 d
3 do{
4     spL.Read(SofDel, 0, 1);
5     if (state == 0 && SofDel[0] == 0x55)
6     {
7         state = 1;
8         continue;
9     }
10    if(state == 1 && SofDel[0] == 0x55)
11    {
12        state = 1;
13        continue;
14    }
15    if (state == 1 && SofDel[0] == 0xD5)
16    {
17        state = 2;
18        continue;
19    }
20    if (SofDel[0] != 0x55 || SofDel[0] != 0xD5)
21    {
22        state = 0;
23        continue;
24    }
25 }while(state != 2);
26 state = 0;
27 //End of Frame Checker
```