

Projektarbeit

Entwicklung eines FreeRTOS-basierten Systems zur akustischen Entfernungsmessung im hörbaren Frequenzbereich

An der Fachhochschule Dortmund

im Fachbereich Informatik

Studiengang Technische Informatik

Autor/in

seifeddine Makhlouf

geboren am 20.01.2001

Matrikelnummer: 999999

Betreuung durch: Prof. Dr. Frank Künemund
Dipl.-Ing. Dieter Zumkehr

Version vom: Dortmund, 23. August 2025

Kurzfassung

Diese Arbeit entwickelt und evaluiert ein FreeRTOS-basiertes System zur akustischen Entfernungsmessung zwischen zwei ESP32-S3-Knoten für den *Außenbereich*. Ziel ist eine zuverlässige und kostengünstige Kurzstreckenmessung trotz Wind, Umgebungsräuschen und Mehrwegeeffekten. Zwei identische Knoten mit I²S-MEMS-Mikrofon und Lautsprecher tauschen hörbare Chirps im Ping-Pong-Verfahren aus; ein Funklink synchronisiert Startzeitpunkte und Zeitstempel. Zur Genauigkeitssteigerung kommen eine geeignete Chirp-Charakteristik im oberen Hörbereich, eine temperaturgestützte Schallgeschwindigkeitskorrektur, ein korrelationsbasiertes ToF-Verfahren mit Sub-Sample-Peak-Schätzung sowie eine einmalige Verzögerungskalibrierung zum Einsatz. Jitter wird durch ISR-Zeitstempel, I²S-DMA und kerngebundene, priorisierte FreeRTOS-Tasks reduziert. Feldtests im Freien bestätigen die Eignung hörfrequenzbasierter Audio-ToF-Messungen und bilden die Grundlage für robustere Mehrknotensysteme.

Abstract

This work develops and evaluates a FreeRTOS-based system for acoustic ranging between two ESP32-S3 nodes for *outdoor* use. The goal is reliable, low-cost short-range measurements despite wind, ambient noise, and multipath. Two identical nodes equipped with an I²S MEMS microphone and a loudspeaker exchange audible chirps in a ping-pong scheme; a radio link synchronizes start times and timestamps. To improve accuracy, the design employs a suitable chirp in the upper audible band, temperature-based speed-of-sound correction (on-board sensor), cross-correlation with sub-sample peak estimation, and a one-time delay calibration. Jitter is reduced through ISR-level timestamping, I²S DMA, and core-pinned, prioritized FreeRTOS tasks. Outdoor field tests confirm the suitability of audible-band audio ToF and provide a basis for more robust multi-node systems.

Erweitertes Inhaltsverzeichnis

Kurzfassung	II
Abstract	III
Einleitung	1
3.1 Motivation	1
3.2 Zielsetzung	2
3.3 Aufbau der Arbeit	3
Grundlagen	4
4.1 Schallausbreitung im Außenraum	4
4.2 Signalgestaltung für akustische ToF-Verfahren	6
4.3 Korrelationsmethoden	8
4.4 Eigenschaften von ESP32-S3 und FreeRTOS	10
Anforderungen	12
5.1 Anwendungsszenarien	12
5.2 Funktionale Anforderungen	14
5.3 Nicht-funktionale Anforderungen	16
Hardware	18
6.1 Prototypenaufbau (Steckbrett)	18
6.2 Lautsprecher- und Mikrofonwahl	20
6.3 Funkmodulauswahl	22

6.6 Schaltplan (Schematik)	28
6.7 PCB-Layout	30
Software	28
7.1 FreeRTOS-Architektur	28
7.2 I ² S-DMA	29
7.3 Funkbasierte Synchronisation	30
7.4 Maßnahmen zur Jitterreduktion	31
Signaldesign	32
8.1 Chirp-Charakteristik, Fensterung und Bandbegrenzung	32
8.2 Vorverarbeitung	33
8.3 Korrelationsbasierte Laufzeitschätzung mit Sub-Sample-Peak-Refinement	34
8.4 Temperaturkompensation	35
8.5 Verzögerungskalibrierung	36
Methodik	37
Ergebnisse	52
Zusammenfassung und Ausblick	64
Abbildungsverzeichnis	II
Tabellenverzeichnis	III
Quellcodeverzeichnis	IV
Abkürzungsverzeichnis	V
Literaturverzeichnis	I
Anhang	VI

Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

Quellcodeverzeichnis

Abkürzungsverzeichnis

API Application Programming Interface

CPU Central Processing Unit

1 Einleitung

1.1 Motivation

Viele Außenanwendungen erfordern verlässliche *mittlere* Messdistanzen bis etwa 25 m, etwa bei Rendezvous- und Abstandshalteaufgaben mobiler Systeme, temporären Sensornetzen oder der schnellen Vermessung kurzer Basislinien. Verbreitete Technologien adressieren diesen Bereich nur unvollständig: GNSS liefert im Nahbereich keine robuste Relativdistanz und ist unter Bewuchs oder Randbebauung eingeschränkt; UWB und LiDAR bieten hohe Leistung, gehen jedoch mit erhöhten Kosten, Energiebedarf und teils regulatorischen bzw. Sichtlinienanforderungen einher. Daraus resultiert der Bedarf an einer kostengünstigen, energieeffizienten und einfach integrierbaren Lösung, die unter realen Außenbedingungen hinreichende Reichweite und Robustheit bereitstellt.

Akustische Time-of-Flight-Verfahren im hörbaren Frequenzbereich schließen hier eine Lücke: Sie basieren auf handelsüblichen Lautsprechern und MEMS-Mikrofonen, benötigen keine lizenzpflichtigen Frequenzbänder und lassen sich auf verbreiteten Mikrocontroller-Plattformen implementieren. Für Distanzen bis 25 m verschiebt sich der Entwurfschwerpunkt weg von maximaler Zentimeterpräzision hin zu Reichweite, Detektionssicherheit und Energieeffizienz. Zu bewältigen sind insbesondere Wind- und Umgebungsgeräusche, Mehrwegeeffekte sowie systemische Jitterquellen. Zudem stellen sich zentrale Gestaltungsfragen zur Signalform (Zeit-Bandbreite-Produkt, Fensterung), zur Korrelation und Synchronisation zwischen Knoten sowie zur mechanischen Kopplung und Energieversorgung im Feld.

1.2 Zielsetzung

Ziel dieser Arbeit ist die Konzeption, prototypische Umsetzung und experimentelle Bewertung eines FreeRTOS-basierten Audio-ToF-Systems für Outdoor-Distanzen bis 25 m. Untersucht werden (i) geeignete Chirp-Parameter im oberen Hörbereich, (ii) korrelationsbasierte Auswerteverfahren mit Sub-Sample-Schätzung, (iii) Funk-basierte Synchronisation und RTOS-Strategien zur Jitterreduktion sowie (iv) der Einfluss von Temperatur, Wind und Mehrwege auf Reichweite und Detektionssicherheit. Die Leistungsfähigkeit wird in Feldtests quantifiziert (Erkennungsrate, Ausreißerquote, mittlerer Fehler/Repeatability) und hinsichtlich Energie-/Reichweiten-Trade-offs beurteilt.

1.3 Aufbau der Arbeit

Kapitel 2 (Grundlagen) stellt die theoretischen und technischen Grundlagen vor: Schallausbreitung im Außenraum, Signalgestaltung für akustische ToF-Verfahren, Korrelationsmethoden sowie relevante Eigenschaften von ESP32-S3 und FreeRTOS.

Kapitel 3 (Anforderungen) leitet aus Anwendungsszenarien funktionale und nicht-funktionale Anforderungen ab: Reichweite, Detektionssicherheit, Energiebudget und Kostenrahmen.

Kapitel 4 (Hardware) beschreibt den Hardwareentwurf vom Steckbrettprototyp bis zur PCB-Implementierung: Lautsprecher- und Mikrofonwahl, Verstärker- und Versorgungsdesign, mechanische Entkopplung sowie EMV- und Layoutaspekte.

Kapitel 5 (Software) erläutert die Softwarearchitektur unter FreeRTOS: Task-Zuschnitt, Prioritäten und Kernbindung, I²S-DMA, funkbasierte Synchronisation sowie Maßnahmen zur Jitterreduktion.

Kapitel 6 (Signaldesign) behandelt das Signaldesign: Chirp-Charakteristik mit Fensterung und Bandbegrenzung, Vorverarbeitung, korrelationsbasierte Laufzeitschätzung mit Sub-Sample-Peak-Refinement, Temperaturkompensation und Verzögerungskalibrierung.

Kapitel 7 (Methodik) definiert die Messmethodik: Testaufbau und -umgebung im Außenbereich, Versuchspläne für Distanzen von 5–25 m mit LoS/NLoS-Varianten, Metriken und Auswerteverfahren.

Kapitel 8 (Ergebnisse) präsentiert die Messergebnisse zu Reichweite, Erkennungsrate, Fehlerkennwerten, Jitter und Energie pro Messung und diskutiert diese im Kontext der definierten Anforderungen.

Kapitel 9 (Zusammenfassung und Ausblick) fasst die Ergebnisse zusammen und gibt einen Ausblick auf Mehrknotensysteme und 2D/3D-Erweiterungen.

2 Grundlagen

Dieses Kapitel stellt die theoretischen und technischen Grundlagen vor, die zum Verständnis der akustischen Time-of-Flight-Messung im Außenbereich erforderlich sind.

2.1 Schallausbreitung im Außenraum

2.2 Signalgestaltung für akustische ToF-Verfahren

2.3 Korrelationsmethoden

2.4 Eigenschaften von ESP32-S3 und FreeRTOS

3 Anforderungen

Dieses Kapitel leitet aus den Anwendungsszenarien die funktionalen und nicht-funktionalen Anforderungen für das akustische ToF-System ab.

3.1 Anwendungsszenarien

3.2 Funktionale Anforderungen

3.3 Nicht-funktionale Anforderungen

4 Hardware

Dieses Kapitel beschreibt den Hardwareentwurf vom Steckbrettprototyp bis zur PCB-Implementierung, einschließlich der Komponentenauswahl und des Schaltungsdesigns.

4.1 Prototypenaufbau (Steckbrett)

4.2 Lautsprecher- und Mikrofonwahl

4.3 Funkmodulauswahl

4.4 Verstärker- und Versorgungsdesign

4.5 Schaltplan (Schematik)

4.6 PCB-Layout

5 Software

Dieses Kapitel erläutert die Softwarearchitektur unter FreeRTOS, einschließlich Task-Design, I²S-Verarbeitung und Synchronisationsstrategien.

5.1 FreeRTOS-Architektur

5.2 I²S-DMA

5.3 Maßnahmen zur Jitterreduktion

6 Signaldesign

Dieses Kapitel behandelt das Design der akustischen Signale, die Signalverarbeitung und die Laufzeitschätzung für die ToF-Messung.

6.1 Chirp-Charakteristik, Fensterung und Bandbegrenzung

6.2 Korrelationsbasierte Laufzeitschätzung mit Sub-Sample-Peak-Refinement

6.3 Temperaturkompensation

6.4 Verzögerungskalibrierung

7 Methodik

Dieses Kapitel definiert die Messmethodik für die experimentelle Bewertung des akustischen ToF-Systems, einschließlich Testaufbau, Versuchspläne und Auswerteverfahren.

7.1 Testaufbau und -umgebung (Außenbereich)

7.2 Metriken und Auswerteverfahren

8 Ergebnisse

Dieses Kapitel präsentiert die Messergebnisse der experimentellen Evaluierung des akustischen ToF-Systems und diskutiert diese im Kontext der definierten Anforderungen.

8.1 Reichweite

8.2 Erkennungsrate

8.3 Fehlerkennwerte

9 Zusammenfassung und Ausblick

Diese Arbeit hat die Entwicklung und Evaluierung eines FreeRTOS-basierten Systems zur akustischen Entfernungsmessung zwischen zwei ESP32-S3-Knoten für den Außenbereich erfolgreich durchgeführt.

9.1 Zusammenfassung der Ergebnisse

9.2 Bewertung der Anforderungserfüllung

9.3 Ausblick auf zukünftige Arbeiten

Literaturverzeichnis