

BLE HID Hardware-Erweiterungsmodul für Drohnenfernbedienungen

Studienarbeit

des Studiengangs IT-Automotive
an der Dualen Hochschule Baden-Württemberg Stuttgart

von

Fabian Kuffer

15. November 2022

Bearbeitungszeitraum
Matrikelnummer, Kurs
Betreuer

4. Oktober 2022 - 8. Juni 2023
2044882, TINF-20ITA
Prof. Dr. Karl Friedrich Gebhardt

Erklärung

Ich versichere hiermit, dass ich meine Studienarbeit mit dem Thema: *BLE HID Hardware-Erweiterungsmodul für Drohnenfernbedienungen* 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.

Stuttgart, 15. November 2022

Fabian Kuffer

Kurzfassung

Kurzfassung

Abstract

Abstract

Inhaltsverzeichnis

Abkürzungsverzeichnis	V
Abbildungsverzeichnis	VI
Tabellenverzeichnis	VII
Quellcodeverzeichnis	VIII
1 Einleitung	1
1.1 Motivation	1
1.2 Stand der Technik	2
2 Aufgabenstellung	3
2.1 Softwareentwicklung	3
2.2 Platinendesign	3
2.3 Gehäuseerstellung	3
3 Technische Grundlagen	4
3.1 Human Interface Device (HID)	4
3.1.1 Allgemein	4
3.1.2 Report Deskriptor	4
3.2 Bluetooth	4
3.2.1 Allgemein	4
3.2.2 Benötigte Komponenten eines Bluetooth Low Energy (BLE)-Geräts . .	5
3.2.3 Sollanforderungen durch Apple	10
3.2.4 HID over GATT Profile (HOGP)	10
3.2.5 Bluetooth-Stacks	14
3.3 Übertragungsprotokolle am Fernbedienungsmodulschacht	14
3.3.1 Puls-Positions-Modulation (PPM)	14
3.3.2 CRSF	14
3.3.3 SBUS	16
3.3.4 MULTI	17
3.4 Mikrocontroller ESP	17
3.5 FreeRTOS	17
3.6 BITMAP Schriftarten	17
3.7 libevdev	17
4 Umsetzung	18

5 Validierung und Gegenüberstellung	19
5.1 Validierung des Funktionsumfangs	19
5.2 Validierung der Leistung	19
5.3 Gegenüberstellung BLE-Modul und USB-Verbindung	19
6 Rekapitulation und Ausblick	20
Literatur	21
Anhang	23

Abkürzungsverzeichnis

ATT	Attribute Protocol
BBR	Bluetooth Basic Rate
BLE	Bluetooth Low Energy
CID	Kanalidentifizierer
GAP	Generic Access Profile
GATT	Generic Attribute Profile
HCI	Host Controller Interface
HID	Human Interface Device
HOGP	HID over GATT Profile
ISM	Industrial, Scientific and Medical
L2CAP	Logical Link Control and Adaption Protocol
LL	Link Layer
MFi	Made for iPhone/iPad/iPad
PHY	Physical Layer
PPM	Puls-Positions-Modulation
SDP	Service Discovery Protocol
SIG	Special Interest Group
SMP	Security Manager Protocol
UART	Universal Asynchronous Receiver Transmitter
UUID	universal unique identifier

Abbildungsverzeichnis

1	Frequenzband mit Kanälen von BLE ; abgewandelt von [2 , S. 4]	5
2	Benötigte Komponenten eines BLE -Geräts; abgewandelt von [1 , S. 203, S. 1245]	6
3	GATT Hierarchie; abgewandelt von [1 , S. 281]	9
4	Hierarchische Verwendung von Profilen; abgewandelt von [1 , S. 1468]	9
5	Benötigte Dienste eines HID -Geräts; abgewandelt von [5 , S. 11]	11
6	Darstellung einzelner Kanäle im Zeitverlauf bei PPM ; abgewandelt von [14] . .	15

Tabellenverzeichnis

1	Liste der verfügbaren Geräteinformationsmerkmale	13
2	Aufbau eines CRSF-Pakets [16]	15
3	Auschnitt aus den vorhandenen CRSF-Geräteadressen [17]	15
4	Vordefinierte CRSF Datentypen [17]	16
5	Paketaufbau von SBUS [20]	16
6	Paketaufbau von MULTI [22]	17

Quellcodeverzeichnis

1 Einleitung

Zwei Arten von Drohnen. Freestyle/Renn Drohnen ... und Consumerdrohnen welche viele Sensoren haben und einfach zu fliegen sind. Renn Drohnen sind im Acro-Modus komplex zu fliegen, da dort viel gesteuert werden muss. Es wird Training benötigt. Entweder im Freien oder in Simulatoren, um weniger zu zerstören.

Neben dem eigentlichen Multicopterfliegen stellt für Renn- und Freestyle-Multicopterpiloten das Training einen wichtigen Bestandteil dar. Dieses kann in zwei Varianten durchgeführt werden. Der Multicopterpilot trainiert entweder am Flugplatz. Hier können aber durch Abstürze hohe Reparaturkosten und lange Reparaturzeiten entstehen. Oder der Multicopterpilot trainiert im Simulator am Rechner. Damit die gewohnte Fernbedienung ebenfalls am Rechner verwendet werden kann, bieten einige Hersteller die Möglichkeit an, die Fernbedienung als USB-HID-Joystick zu verwenden. Durch die immer leistungsfähiger werdenden Smartphones und Tablets wäre es wünschenswert, auf mobilen Geräten Simulatoren für das Training zu verwenden. Das Problem hierbei ist jedoch, dass die Verbindung der Multicopterfernbedienung mit dem mobilen Gerät über USB nur eingeschränkt beziehungsweise unmöglich ist. Beseitigt werden kann dieses Problem bei einigen Fernbedienungen mit Modulschächten, mit Hilfe derer die Tasten- und Joysticksignale über andere Funkstandards übertragen werden können. Ziel der Arbeit ist es, ein Hardware-Erweiterungsmodul für Multicopterfernbedienungen zu entwickeln. Vorausgesetzt wird im Rahmen dieser Arbeit, dass die Fernbedienungen einen Modulschacht aufweisen und die Firmware OpenTX beziehungsweise eine Abspaltung davon verfügbar ist. Das Erweiterungsmodul soll sich dabei durch BLE als HID-Gerät an Endgeräten authentifizieren, wodurch die Multicopterfernbedienung als kabelloser Joystick an Endgeräten verwendet werden kann. Weitere zusätzliche Optionen – sofern zeitlich machbar – sind zum einen, ein kleines LED-Display einzubauen, womit die Bedienung des Moduls erleichtert werden kann. Zum anderen eine GUI zu entwickeln, um den Updateprozess für das BLE-HID-Modul zu vereinfachen. Die GUI kann dafür mit dem Framework Electron für eine systemunabhängige Verwendung entwickelt werden.

1.1 Motivation

In den letzten Jahren ist die Leistungsfähigkeit von Tablets gestiegen. Jedoch ist es schwer mittels USB eine Verbindung aufzubauen. Dafür muss auf ein Funkstandard ausgewichen werden –> Bluetooth. Es wird dann genau BLE verwendet, da dieses unter Apple ohne Einschränkungen verwendet werden kann. Dadurch findet eine Ausweitung für Simulatoren auf mobile Geräte statt, da es zurzeit die Kommunikation mit Tablets schwer ist. –> Schreiben, dass es mittels einem Modul an Controllern gelöst werden soll.

1.2 Stand der Technik

Gibt im Umfeld nur wenig bis keine BLE HID Geräte zum Verbinden mit Smartphone. Eine Möglichkeit via USB und via Betaflight-Flightcontroller.

Schreiben, was es für andere Module statt ESP gibt. Der Modulschacht wird zurzeit nur für andere Übertragungsstandards für Drohnen verwendet.

Bilder bis jetzt erstellen

Alles bis technische Grundlagen einmal schreiben

2 Aufgabenstellung

2.1 Softwareentwicklung

2.2 Platinendesign

2.3 Gehäuseerstellung

3 Technische Grundlagen

3.1 Human Interface Device (HID)

3.1.1 Allgemein

3.1.2 Report Deskriptor

3.2 Bluetooth

3.2.1 Allgemein

Bluetooth ist ein Kurzstreckenkommunikationssystem, bei welchen die Hauptmerkmale auf Robustheit, einen geringen Stromverbrauch und geringe Kosten gelegt wurde. Bluetooth wird in zwei Kategorien aufgeteilt. Die erste Kategorie ist Bluetooth Basic Rate (BBR). Die zweite Kategorie ist BLE. Beide Kategorien beinhalten dabei Mechanismen, um Bluetooth-Geräte zu entdecken, einen Verbindungsaufbau durchzuführen sowie eine Verbindung herzustellen. Das Augenmerk bei BLE Produkten liegt dabei auf einen niedrigen Stromverbrauch, welche durch eine geringere Datenrate und eine geringere Einschaltdauer während den Datenaustausch als bei BBR realisiert wird. Die Übertragungsrate bei BLE in der physikalischen Schicht beträgt 2 MB/s. Zu beachten ist, dass ein Bluetooth-Controller entweder nur BLE, BBR oder beide Bluetooth-Kategorien unterstützen kann. [1, S. 187]

Die Übertragungsfrequenz von BLE ist im lizenzfreien 2.4 GHz Industrial, Scientific and Medical (ISM)-Band von 2402 MHz bis 2480 MHz [2, S. 4], [1, S. 190]. Das Frequenzband ist in 40 physikalische Kanäle mit jeweils einer Bandbreite von 2 MHz aufgeteilt, wie in Abbildung 1 zu sehen ist [1, S. 190]. Drei dieser 40 physikalischen Kanäle sind für das sogenannte Advertising vorhanden ([1, S. 190]), welches für die Geräteentdeckung, den Verbindungsaufbau und für das Broadcasting von Nachrichten vorhanden ist [2, S. 4]. Die restlichen Kanäle sind für eine allgemeine Datenübertragung vorhanden [1, S. 190]. Zusätzlich zu der Aufteilung des Frequenzbandes in Kanäle werden Kanäle in Zeiteinheiten aufgeteilt, welche Events genannt werden [1, S. 190]. Daten werden in Paketen innerhalb eines Events übertragen. Zusätzlich wird bei der Übertragung von Daten Frequenzhopping betrieben, welches zu Beginn jedes Events stattfindet [1, S. 190f.].

Die Kompatibilität zwischen Bluetooth-Geräten wird durch sogenannte Profile sichergestellt. Profile beschreiben dafür Funktionen und Eigenschaften von jeder Schicht im Bluetoothsystem [1, S. 277]. Ebenso werden die benötigten Nachrichten und Prozeduren für die verwendeten Profile durch die Bluetooth Special Interest Group (SIG) spezifiziert [1, S. 1241].

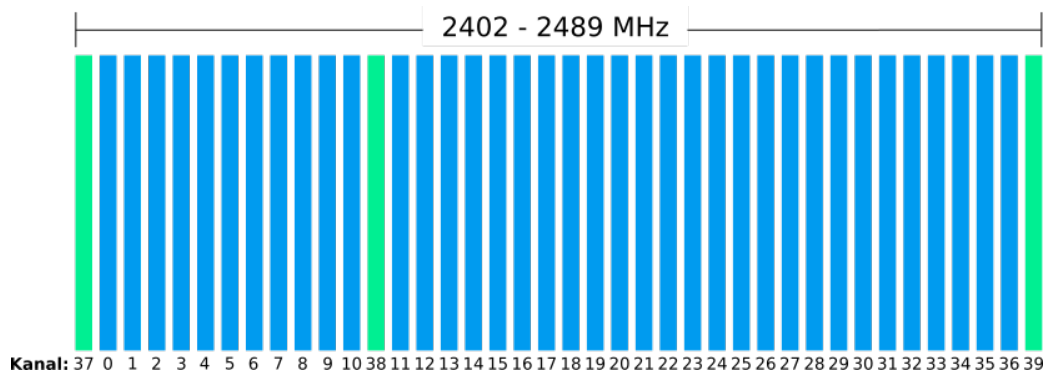


Abbildung 1: Frequenzband mit Kanälen von BLE; abgewandelt von [2, S. 4]

Bluetooth-Geräten werden unterschiedliche Rollen zugewiesen. Dafür gibt es die Rollen Observer, Broadcaster, Central und Peripheral. Ein Gerät in der Rolle Broadcaster verschickt Advertising-Pakete und ein Gerät welches nur Advertising-Pakete empfangen kann hat die Observer Rolle. So kann eine einseitige Kommunikation zwischen Geräten mittels Advertising-Paketen erfolgen. Eine andere Art der Kommunikation ist mittels einer Verbindung bei dem das Initiatorgerät eine Verbindungsanfrage eines Broadcastergeräts annimmt. Daraufhin bekommt das Initiatorgerät die Rolle Central und das Gerät welches ursprünglich in der Rolle Broadcaster war, die Rolle Peripheral. Anzumerken ist, dass ein Gerät zu jeder Zeit mehrere Rollen unterstützen kann, welche jedoch alle der Bluetooth-Controller unterstützen muss. [1, S. 190f., S. 278, S. 1246ff.]

3.2.2 Benötigte Komponenten eines BLE-Geräts

Ein BLE-Gerät benötigt einen Mindestumfang an Funktionen damit es laut Bluetooth SIG BLE kompatibel ist. In Abbildung 2 sind die benötigten Funktionen und deren Zusammenspiel durch ein Schichtenmodell dargestellt. Die Funktionen können dabei in einen Hostteil und einen Controllerteil aufgeteilt werden. Im Hostteil befinden sich die Funktionen Logical Link Control and Adaption Protocol (L2CAP), Generic Access Profile (GAP), Attribute Protocol (ATT), Generic Attribute Profile (GATT), Service Discovery Protocol (SDP) und Security Manager Protocol (SMP). Im Controllerteil befinden sich die Funktionen Physical Layer (PHY) und Link Layer (LL). Die Kommunikation zwischen den Hostteil und dem Controllerteil finden mittels des Host Controller Interface (HCI) statt [1, S. 1735]. [1, S. 193]

In den nachfolgenden Unterkapiteln werden die wichtigsten Informationen jeder benötigten Funktion von BLE beschrieben.

Physical Layer (PHY)

Die physikalische Schicht in BLE ist zum Verschieken und erhalten von Paketen über eines der physikalischen Funkkanäle verantwortlich. [1, S. 209]

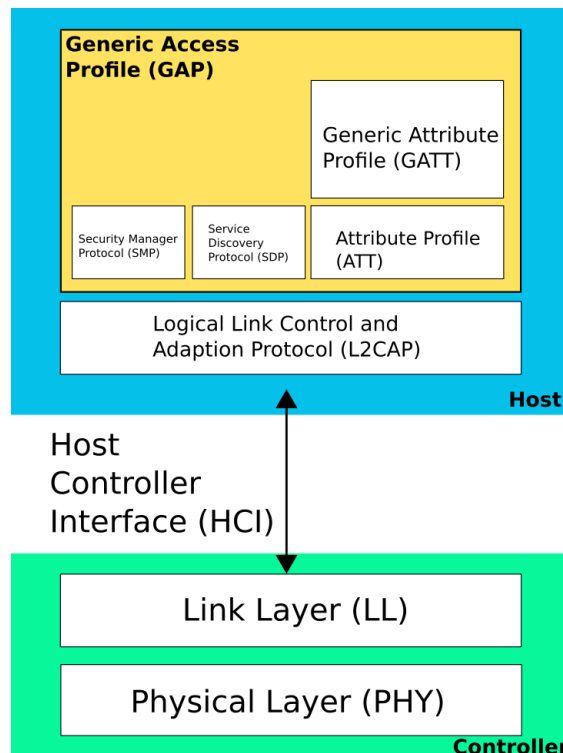


Abbildung 2: Benötigte Komponenten eines BLE-Geräts; abgewandelt von [1, S. 203, S. 1245]

Link Layer (LL)

Die Verbindungsschicht im BLE-System besteht aus mehreren Komponenten. Eine Komponente ist für die Erstellung, Modifizierung und das Freigeben von logischen Verbindungen zuständig. Eine weitere Komponente ist für das Kodieren und Dekodieren von Bluetooth Paketen zuständig. Auch gibt es eine Komponente welche für die Datenflusskontrolle, die Datenbestätigung und für die Wiederübertragung von Paketen zuständig ist. Die letzten Komponenten in der Verbindungsschicht ist für den Zugriff auf das Radiomedium zuständig. Dafür gibt es einen Scheduler, welcher Zeitschlitze des physikalischen Mediums an die höherliegenden Dienste verteilt. [1, S. 207f.]

Host Controller Interface (HCI)

Das Host Controller Interface stellt die Möglichkeit bereit, dass der Hostteil die Funktionen des Controllerteil erreichen kann. Die Übertragung des HCI kann dabei wahlweise mittels USB, UART oder anderen Bussystemen stattfinden. [1, S. 1735f.]

Logical Link Control and Adaption Protocol (L2CAP)

Das Logical Link Control and Adaption Protocol ist die Schicht im BLE-Stack, welches eine kanalbasierte Abstraktion zu den Applikationen und Diensten der höheren Schichten bereitgestellt. Diese Schicht kümmert sich zusätzlich, um die Segmentierung, den Zusammenbau,

das Multi- und Demultiplexing von Daten auf einer beziehungsweise mehreren logischen Verbindungen. [1, S. 195, S. 1013]

Logical Link Control and Adaption Protocol baut dabei auf dem Konzept von logischen Kanälen auf, wobei jeder Endpunkt eines logischen Kanals einen eindeutigen Kanalidentifizierer (CID) hat [1, S. 1021]. Die logischen Kanäle werden über logische Verbindungen der LL-Schicht übertragen [1, S. 1013].

Generic Access Profile (GAP)

Das Generic Access Profile beschreibt die Basisfunktionalitäten welche ein BLE-Gerät benötigt [1, S. 207]. Dabei werden auch alle, in diesem Kapitel vorgestellten Schichten als Mindestanforderung aufgelistet und die alle benötigten Fähigkeiten die eine BLE-Rolle benötigt [1, S. 277f., S. 1241].

Weitere wichtige Eigenschaften die in GAP definiert sind, ist zum einen die Bluetooth-Geräteadresse. Diese Geräteadresse wird verwendet, um ein Bluetooth-Gerät eindeutig zu identifizieren. Eine weitere Eigenschaft, welche in GAP definiert wird, ist der GeräteName. Dieser Name ist eine benutzerfreundliche Zeichenfolge der an entfernten Geräten angezeigt wird. Der GeräteName kann bis zu 248 Byte lang sein und sollte in UTF-8 kodiert sein. Es muss davon ausgegangen werden, dass ein Gerät nur die ersten 40 Zeichen verwenden kann. [1, S. 1251ff.]

Damit eine Verfolgung von Geräteadressen minimiert werden kann, gibt es in BLE zwei Arten von Geräteadressen. Zum einen eine sich verändernde öffentliche Adresse, welche an allen BLE-Geräte verschickt wird. Zum anderen gibt es sich nicht verändernde private Adressen, welche von Geräten ausgerechnet werden kann, welche schon einmal eine Verbindung mit dem Gerät aufgebaut haben. Damit können Geräte, welche schon einmal mit einem anderen Gerät verbunden waren, überprüfen, ob es sich um ein bereits bekanntes Gerät handelt. [2, S. 18]

Auch wird in GAP beschrieben, wie der Bluetooth-Pin für eine Authentifizierung zweier Geräte im Verbindungsmodus aufgebaut sein muss. Diese Pin ist sechs Zeichen lang und besteht aus Ziffern. [1, S. 1253]

Zu guter Letzt, beschreibt GAP noch die verschiedenen Sicherheitsmodi, welche durch die verschiedenen BLE-Rollen implementiert sein müssen [1, S. 1337].

Service Discovery Protocol (SDP)

SDP stellt die Möglichkeit bereit, die verfügbaren Dienste und die zugehörigen Merkmale eines Bluetooth-Geräts für entfernte Geräte sichtbar zu machen [1, S. 1173]. Dabei pflegt das Gerät, welches SDP bereitstellt, eine Liste aller Dienste und Merkmale des Geräts [1, S. 1177].

Security Manager Protocol (SMP)

SMP definiert Methoden zum Verbindungsaufbau und zum Schlüsselaustausch zwischen Bluetooth-Geräten [1, S. 1554]. Die gerätespezifischen Schlüssel, werden für die Identifizierung von Geräten und für den verschlüsselten Datenaustausch zwischen Geräten verwendet [1, S. 1556], [2, S. 18].

Der Verbindungsaufbau und der dazugehörige Schlüsselaustausch für die Identifizierung der Geräte erfolgt in 3 Phasen. Die erste Phase ist die Anfrage für einen Verbindungsaufbau. Die zweite Phase, nach einer erfolgreichen Anfrage, ist die Generierung eines Schlüssels mit einer kurzen oder langen Lebenszeit. Die letzte Phase ist die Bereitstellung der generierten Schlüssel an die Gegenstelle. [1, S. 1556]

Zu beachten ist, dass es verschiedene Möglichkeiten gibt einen Verbindungsaufbau herzustellen, der abhängig von den Sicherheitsansprüchen der Anwendung definiert werden kann [2, S. 18].

Attribute Protocol (ATT)

ATT ist ein Teilnehmer-zu-Teilnehmer Protokoll zwischen zwei Geräten [1, S. 206]. ATT definiert dabei zwei Rollen, den Client und den Server [1, S. 1410]. ATT erlaubt es Geräten – Clients – kleine Werte – sogenannte Attribute [1, S. 279] – zu lesen, zu schreiben und zu entdecken, welche sich auf dem Gerät mit der Rolle Server befinden [1, S. 1409]. Ein Gerät kann simultan in der Rolle Server und Client sein [1, S. 279].

Ein Attribut besteht jeweils aus drei Eigenschaften. Die erste Eigenschaft ist der Attribut-Typ, welcher durch eine universal unique identifier (UUID) definiert wird und in SDP definiert sind. Die zweite Eigenschaft ist der Attribut-Handle. Der Attribut-Handle ist ein einzigartiger Identifikator für ein Attribut auf einem Gerät mit der Server-Rolle. Dadurch das Handle ist das Attribut eindeutig auf dem Gerät definiert. Die letzte Eigenschaft eines Attributs sind die Berechtigungen, welche durch eine höhere Schicht definiert werden muss. [1, S. 1410ff.]

Attribut-Handles haben eine Länge von 16 Bit und können durch weitere spezielle Attribute gruppiert werden [1, S. 1412f.]. Die Entdeckung aller vorhandenen Attribute eines Servers durch einen Client erfolgt durch eine höhere Schicht des BLE-Stacks [1, S. 1410].

Die hinterlegten Werte eines Attributs bestehen aus einem Oktett-Array mit einer fixen oder variablen Länge [1, S. 1413].

Generic Attribute Profile (GATT)

GATT baut auf ATT auf und stellt ein Framework für die Daten, welche in ATT gespeichert werden, bereit. GATT stellt wie ATT zwei Rollen – den Server und den Client – bereit. Ebenso definiert GATT das Format der Daten, welche auf dem GATT-Server gespeichert werden dürfen, in sogenannten Profilen. Attribute werden hierfür in Profile, Dienste und Merkmale untergliedert, wie in Abbildung 3 zu sehen ist. Ein Applikationsprofil besteht aus einen oder mehreren Diensten, um bestimmte, definierte Use-Cases abzudecken und definiert darüber hinaus die benötigten Dienste, Merkmale und Attribute [1, S. 207]. Ein Dienst enthält eine Ansammlung von Merkmalen und kann andere Dienste inkludieren. Ein Merkmal enthält ein

Wert, sowie eine Menge von Deskriptoren. Durch diesen Aufbau ist es einem Client möglich, die Daten eines bestimmten Profils auszulesen, ohne davor den Aufbau der Attribute des Servers kennen zu müssen. [1, S. 280, S. 1480]

Anzumerken ist, dass jedes Attribut, welches in **ATT** vorhanden ist, entweder in einer Dienstdeklarierung oder in einer Dienstdefinition enthalten sein soll. [1, S. 1483]

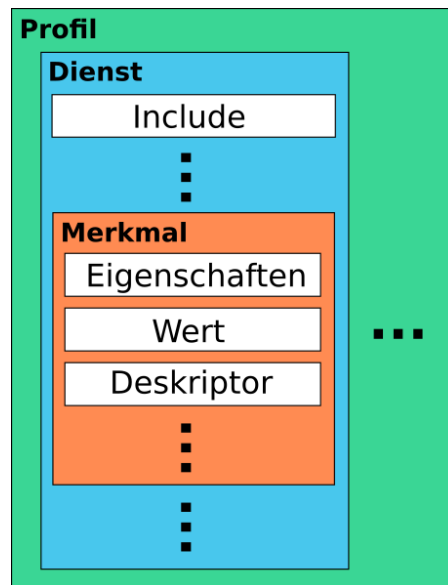


Abbildung 3: **GATT** Hierarchie; abgewandelt von [1, S. 281]

Das **GATT**-Profil soll von anderen Profilen als Grundstruktur verwendet werden, damit eine reibungslose Kommunikation zwischen einem Client und Server sichergestellt werden kann, wie in Abbildung 4 zu sehen ist. [1, S. 1470]

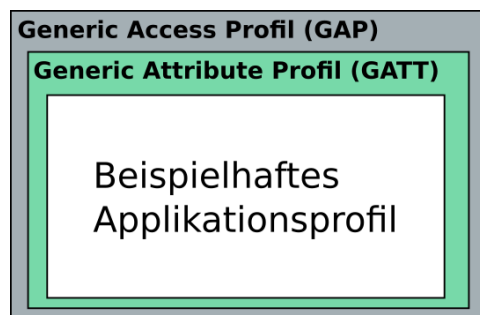


Abbildung 4: Hierarchische Verwendung von Profilen; abgewandelt von [1, S. 1468]

Ein Dienst stellt unter **GATT** eine Ansammlung von Daten dar, um ein bestimmtes Verhalten durch das vorhandene Gerät darzustellen. Ein Dienst kann zur Vereinfachung der Verhaltensdarstellung weitere Dienste inkludieren. Dienste können in zwei Gruppen eingeteilt werden. Zunächst einmal in die primären Dienste. Primäre Dienste bieten alleinstehende Funktionalitäten an. Im Gegensatz dazu gibt es sekundäre Dienste, welche optionale Funktionalitäten enthalten und von mindestens einem primären Dienst inkludiert werden müssen. [1, S. 281]

Die Definition eines Dienstes umfasst die inkludierten Dienste sowie die benötigten und optionalen Merkmale [1, S. 1481].

Der Start eines Dienstes in der Liste der **ATT**-Attribute wird durch ein spezielles Attribut festgelegt, mit dem Attribut-Typ *primärer Dienst* oder *sekundärer Dienst*. Das Ende eines Dienstes wird durch eine Folgedeklaration eines neuen Dienstes festgelegt. [1, S. 1483]

Merkmale sind Werte eines Dienstes welche aus mehreren **ATT**-Attributen besteht. Ein Merkmal besteht aus drei Komponenten. Der Deklaration, den Eigenschaften des Merkmals und dem dazugehörigen Wert. Zusätzlich können noch Deskriptoren in einem Merkmal enthalten sein, um die Berechtigungen des Merkmals zu setzen. [1, S. 281]

Der Start eines Merkmals in der Liste der **ATT**-Attribute wird durch ein spezielles Attribut festgelegt, welche den Attribut-Typ *Merkmal* enthält. Das Ende eines Merkmals stellt eine neue Merkmaldekларation oder eine neue Dienstdekларation dar. [1, S. 1484ff.]

3.2.3 Sollanforderungen durch Apple

Im Apple Ökosystem muss Zubehör welches Made for iPhone/iPad/iPad (**MFi**) lizenzierte Technologie, zur Verbindung zu Apple Geräte, verwendet – beispielsweise **MFi** Game Controller – von Apple geprüft werden. Eine Ausnahme stellen dabei **BLE**-Geräte dar. [3] Jedoch müssen diese Geräte einige Sollanforderungen in Bezug auf **BLE** erfüllen. Eine Anforderung ist, dass alle drei Advertising-Kanäle bei jeden Advertising-Event verwendet werden sollen [4, S. 186]. Dabei muss ein Advertising-Paket mindestens folgende Daten enthalten: TX Power Level, lokaler Name (ohne : und ;), Flags und der primäre Dienst des Geräts [4, S. 186f.]. Eine weitere Anforderung ist, dass die Advertising-Intervalle zunächst 20 ms für die ersten 30 Sekunden lang ist und danach auf andere Intervalle umgeschaltet werden soll, welche in der Tabelle [4, S. 187] stehen. Eine weitere Anforderung ist, dass keine speziellen Berechtigungen benötigt werden, um Dienste und Merkmale eines Gerätes zu entdecken [4, S. 190]. Auch soll auf den **BLE**-Geräten der Geräteinformationsdienst implementiert sein, damit der Herstellername, die Modellnummer, die Firmwareversion und die Softwareversion ausgelesen werden kann [4, S. 191]. Ebenso sollte Zubehör im **GATT**-Profil das Merkmal mit dem Namen *Gerätename* implementiert haben und durch das Apple-Gerät beschreibbar sein [4, S. 190]. Als weitere Anforderung ist zu nennen, dass die Datenpaketlängenerweiterung vorhanden sein sollte, damit der Datenteil eines Pakets statt 27 Byte 251 Byte lang sein kann [4, S. 189]. Die letzte Anforderung ist, dass auflösbare private Geräteadressen verwendet werden sollen [4, S. 189].

Auch geben Apple-Geräte nicht alle Dienste an Drittanbieter-Apps weiter, sondern verarbeiten diese intern und geben daraufhin die verarbeiteten Daten an die Drittanbieter-Apps weiter. Die heraus gefilterten Dienste sind: **GAP**, **GATT** sowie **BLE HID**. [4, S. 192]

3.2.4 **HID** over **GATT** Profile (**HOGP**)

In diesen Abschnitt der Arbeit, wird nur auf die Anforderungen eines **HID**-Geräts – stellt einen **GATT**-Server bereit [5, S. 9] – und nicht eines **HID**-Hosts – stellt einen **GATT**-Client bereit [5, S. 9] –, da eine Implementierung des **HID**-Hosts nicht in diesem Projekt benötigt werden.

Mittels dem **HID** over **GATT** Profile werden Prozeduren und Fähigkeiten definiert, welches ein **BLE-HID** fähiges Gerät benötigt, um als **HID**-Gerät von **HID**-Host wahrgenommen zu werden. Das Profil ist, passt dafür die USB **HID** Spezifikation für **BLE** an. [5, S. 9]

Als Abhängigkeiten hat das **HID** over **GATT** Profile (**HOGP**) weitere Profile und Dienste, welche auf einem **HID**-Gerät implementiert sein müssen. Dazu zählen das **GATT**, der Batteriedienst, der Geräteinformationsdienst, das Scan Parameters Profil und der **HID** Dienst. Dabei ist zu beachten, dass auf einem **HID**-Gerät ein oder mehrere Instanzen des **HID**-Dienstes, ein oder mehrere Instanzen des Batteriedienstes, sowie nur eine Instanz des Geräteinformationsdienstes und optional eine Instanz des Scan Parameters Dienstes laufen darf. [5, S. 9, S. 11] In Abbildung 5 sind alle benötigten und optionalen Dienste grafisch dargestellt. Optionale Dienste werden dabei durch eine gestrichelte Linie angedeutet.

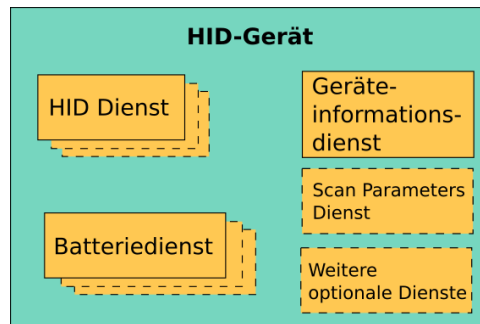


Abbildung 5: Benötigte Dienste eines **HID**-Geräts; abgewandelt von [5, S. 11]

Auch werden im **HID** over **GATT** Profile für alle benötigten Dienste und Profile zusätzliche Bedingungen gesetzt. Diese werden in folgenden Unterkapiteln bei dem jeweiligen Dienst beziehungsweise Profil dargelegt.

HID-Dienst

Der **HID**-Dienst ist auf **HID**-Geräten zuständig, um alle benötigten Daten für einen **HID**-Host bereitzustellen. Dabei ist zu beachten, dass alle gespeicherten Merkmale des **GATT**-Servers mit dem niederwertigsten Oktett zuerst übertragen werden müssen. Auch muss der Dienst für den standardkonformen Betrieb mindestens die Merkmale *Report Map*, *HID Information* und *HID Control Point* implementiert haben. [6, S. 8ff.]

Report Merkmal

Das Merkmal *Report* ist optional. Dieses stellt jedoch ein wichtiges Merkmal dar, da der Datentransfer zwischen **HID**-Gerät und **HID**-Host hauptsächlich über dieses Merkmal stattfindet. Das Merkmal *Report*, kann dabei einen von drei Typen annehmen, nämlich Eingabe, Ausgabe oder Feature. Diese Typen finden sich ebenso in der USB **HID** Spezifikation wieder. [6, S. 11f.]

Da ein **HID**-Gerät mehrere Reports haben kann, muss für jeden Report ein eigenes Merkmal erstellt werden. Zu Unterscheidung der verschiedenen Reports muss jeweils ein Referenz-Merkmalsdeskriptor hinzugefügt werden, welche eine eindeutige Report-ID und den Report-Typen enthält. Als zusätzliche Bedingung müssen in allen Report-Merkmalen vom Typ Eingabe ein Konfigurationsdeskriptor vorhanden sein. Mittels diesen Deskriptor kann konfiguriert werden, ob bei Änderung des Merkmalswerts der **HID**-Host informiert werden soll oder nicht. Diese Angabe ist des Weiteren verpflichtend. [6, S. 14.f]

Report Map Merkmal

Im Merkmal *Report Map*, wird der USB Report Deskriptor abgespeichert (wie in der USB [HID](#) Spezifikation definiert [5, S. 21]), welcher den Aufbau und die Formatierung der einzelnen Report-Merkmale enthält [6, S. 11]. Pro [HID](#)-Dienst darf nur jeweils nur eine Instanz dieses Merkmals vorhanden sein und die maximale Größe ist auf 512 Oktette beschränkt [6, S. 16]. Mittels dem zusätzlich benötigten *Report Referenz*-Merkmalsdeskriptors ist es den [HID](#)-Hosts möglich die Informationen des *Report Map* Merkmals mit den *Report* Merkmalen zu verknüpfen [6, S. 17].

HID Information Merkmal

Dieses Merkmal enthält eine Ansammlung von Informationen, welche [HID](#) spezifische Werte sind. Zwei beispielhafte Werte, welche in diesem Merkmal enthalten sind, ist zum einen der Wert *bcdHID*. Dieser wird verwendet, um den [HID](#)-Host anzuzeigen, welche USB-Spezifikation im [HID](#)-Gerät implementiert wurde. Zum anderen gibt es den Wert *bCountryCode*. Mit diesem Wert wird angegeben, für welches Land das [HID](#)-Gerät entwickelt wurde. Da Geräte meist nicht für ein spezielles Land entwickelt werden steht dieser Wert häufig auf 0x00. Das *HID Information* Merkmal darf pro [HID](#) Dienst nur einmal vorkommen und die Daten müssen statisch sein. [6, S. 20f.]

HID Control Point Merkmal

Dieses Merkmal wird von [HID](#)-Hosts verwendet, um [HID](#)-Geräte in den Schlafmodus und in den normalen Betrieb zu versetzen. Dieses Merkmal darf nur einmal pro [HID](#) Dienst vorkommen. [5, S. 23], [6, S. 21]

Zusätzliche Bedingungen durch das [HID](#) over [GATT](#) Profile

Alle Merkmale, die in dem *Report Map* Merkmal beschrieben sind und nicht im [HID](#) Dienst enthalten sind, sollen mittels eines *Includes* in der [HID](#) Dienst Definition referenziert werden. Zusätzlich müssen alle referenzierten Merkmale den *Report Referenz* Merkmalsdeskriptor enthalten. Auch müssen alle [HID](#)-Dienste als primärer Dienst initialisiert werden und während der Entdeckungsphase für einen Verbindungsaufbau als möglicher Dienst angegeben werden. [5, S. 13f.]

Batteriedienst

Mittels diesem Dienst wird dem [GATT](#)-Host der aktuelle Batteriestatus einer oder mehrerer Batterien des [GATT](#)-Servers bereitgestellt. Dabei gilt es zu beachten, dass alle bereitgestellten Merkmale des [GATT](#)-Servers mit dem niederwertigsten Oktett zuerst übertragen werden. [7, S. 6]

Für diesen Dienst muss ein Merkmal mit den Namen *Battery Level* implementiert werden. Der Batteriestand wird dabei als ein Prozentwert zwischen 0 und 100 angegeben. Wobei 100 % einer voll aufgeladenen Batterie entspricht. Zusätzlich kann das Merkmal so eingerichtet werden, dass der [GATT](#)-Server den [GATT](#)-Client informiert, sobald sich der Wert geändert hat. [7, S. 8]

Zusätzliche Bedingungen durch das HID over GATT Profile

Es muss mindestens ein Batteriedienst als primärer Dienst auf dem HID-Gerät laufen. Falls ein Batteriestandsmerkmal Bestandteil des *Report Map* Merkmals ist, muss der Dienst mittels eines *Include* in der HID Dienst Definition referenziert werden. [5, S. 14]

Geräteinformationsdienst

Dieser Dienst stellt einen GATT-Client Informationen über den Hersteller und Anbieter des GATT-Servers bereit. Dabei darf jedes verfügbare Merkmal nur einmalig pro Dienst vorkommen. Zu beachten ist, dass alle Merkmale optional sind. [8, S. 6ff.]. In Tabelle 1 sind alle vorhandenen Merkmale mit einer kurzen Beschreibung aufgelistet.

Tabelle 1: Liste der verfügbaren Geräteinformationsmerkmale

Merkmalsname	Kurzbeschreibung
Herstellername	Enthält den Namen des Herstellers [8, S. 8]
Modellnummer	Enthält die Modellnummer des Geräteanbieters [8, S. 8]
Seriennummer	Enthält die Seriennummer des Geräts [8, S. 8]
Hardwareversion	Enthält die Hardwareversion [8, S. 9]
Firmwareversion	Enthält die Firmwareversion [8, S. 9]
Softwareversion	Enthält die Softwareversion [8, S. 9]
System-ID	Enthält eine Kombination aus organisatorischer UID und Hersteller definierte ID. Diese ID ist eindeutig für jedes Gerät eines Produkts [8, S. 9]
IEEE 11073-20601 Regulatory Certification Data Liste	Enthält eine Liste aller Regulations- und Zertifizierungsinformationen des Produkts [8, S. 9]
PNP-ID	Enthält eine eindeutige Geräte-ID. Diese besteht aus der Anbieter-ID-Quelle (Angabe, ob die Anbieter-ID durch Bluetooth SIG oder USB Implementer's Forum festgelegt wurde), der Anbieter-ID, der Produkt-ID (von Anbieter festgelegt) und einer Produktversion. Die Produktversion wird als binär-kodierte Dezimalzahl dargestellt. Zum Beispiel Version 2.13 = 0x0213 [8, S. 10f.]

Zusätzliche Bedingungen durch das HID over GATT Profile

Der Dienst muss als primärer Dienst gestartet werden und muss das *PNP-ID* Merkmal enthalten. [5, S. 14f.]

Scan Parameters Profil

Mittels diesem optionalen Profil beziehungsweise Dienst, stellt ein GATT-Server einen GATT-Client Informationen zur Verfügung, die die Geräte unterstützen bei der Verwaltung von Verbindungszeitüberschreitungen und den Advertising Paketen. Durch diese Informationen kann der Stromverbrauch sowie die Wiederverbindungslatenz optimiert werden. [9, S. 6]

3.2.5 Bluetooth-Stacks

TODO

Bluedroid

NimBLE

3.3 Übertragungsprotokolle am Fernbedienungsmodulschacht

Die Multikopter-Fernsteuerungssoftware OpenTX bietet eine Vielzahl von verschiedenen Übertragungsmöglichkeiten zwischen der Fernsteuerung und den Modulen im Modulschacht. Die unterstützten Übertragungsmöglichkeiten sind hierbei: [PPM](#), ACCST(D12, D8, LR12)[10], DSM, MULTI, ein Protokoll für R9m-Erweiterungsmodule [11] und SBUS. [12]

Zu beachten bei der Übertragung mittels des PPM-Ausgabepins am Modulschacht ist, dass dieser mittels der Batteriespannung der Fernbedienung betrieben wird, worüber auch das SBUS-Protokoll übertragen wird. Dadurch sollte ein Modul nur betrieben werden, wenn ein Spannungsteiler oder ein Pegelumsetzer verwendet wird. [13]

Für die vorhandenen Übertragungsprotokolle ACCST, DSM und für das Protokoll der R9m-Erweiterungsmodule konnte keine Dokumentation gefunden werden. Deshalb werden in folgenden Unterabschnitten nur die Übertragungsprotokolle [PPM](#), CRSF, SBUS und MULTI betrachtet.

3.3.1 Puls-Positions-Modulation ([PPM](#))

[PPM](#) ist ein Modulationsverfahren, womit Daten – auch Kanäle genannt – als Länge zwischen zwei steigenden Flanken zweier Impulse dargestellt werden, zu sehen in Abbildung 6. Ein Paket besteht dabei aus $n+1$ Impulsen, wobei n die Anzahl an Kanälen ist. Nach jedem Paket erfolgt eine Pause von 12 ms, damit eine Synchronisation zwischen Sender und Empfänger gegeben ist. Die Anzahl an Kanälen im Modellbau ist bei [PPM](#) auf acht Kanäle beschränkt. [14]

Die Gesamtlänge eines Pakets beträgt 22,5 ms mit inkludierter Pause. Die Pulse haben dabei eine Länge zwischen 0,7 ms bis 1,7 ms. [15]

3.3.2 CRSF

Das CRSF-Protokoll verwendet eine Eindrahtleitung für eine halbduplex Universal Asynchronous Receiver Transmitter ([UART](#))-Verbindung. Über diese Verbindung sendet der Master alle 4 ms ein Paket. Zwischen den Paketen des Masters kann der Slave den Master optional antworten. [16]

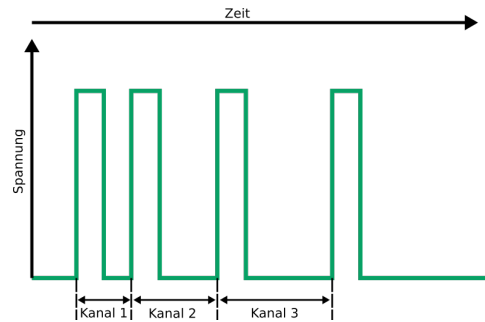


Abbildung 6: Darstellung einzelner Kanäle im Zeitverlauf bei PPM; abgewandelt von [14]

Die Symbolrate beträgt 420000 Baud bei einer 8N1 Übertragung, womit die Übertragungsrate 46 KByte/s entspricht. Bits werden in einer nicht invertierten Weise übertragen und Daten werden im Big Endian-Format übertragen. [16]

Ein Paket hat eine maximale Größe von 64 Byte und besteht aus fünf Teilen, welche in Tabelle 2 zu sehen sind. [16]

Tabelle 2: Aufbau eines CRSF-Pakets [16]

Feld-Index	Feldtyp	Größe in Byte
0	Geräteadresse	1
0	Paketlänge	1
0	Typenfeld	1
0	Daten	maximal 60
0	CRC-Feld	1

Die Geräteadressen sind im CRSF-Protokoll vordefiniert. Ein Ausschnitt davon ist in Tabelle 3 zu sehen.

Tabelle 3: Ausschnitt aus den vorhandenen CRSF-Geräteadressen [17]

Empfängergerät	Adresse
CRSF Fernsteuerung	0xEA
CRSF Empfänger	0xEC
CRSF Sender	0xEE
CRSF Multikopterplatine	0xC8

Im Paketlängenfeld wird die Größe des Pakets in Byte angegeben, wobei das Typenfeld und das Datenfeld in die Größe des Pakets einfließen. [16]

Im CRSF-Protokoll werden ebenso wie die Adressen, die Typen fest vorgeschrieben. Ein Ausschnitt möglicher Typen ist in Tabelle 4 zu finden.

Tabelle 4: Vordefinierte CRSF Datentypen [17]

Datentyp	Typenwert
Batteriesensor	0x08
Verbindungsstatistiken	0x14
Kanaldaten	0x16
Multikopterflugmodus	0x21

Der Datenteil eines Pakets wird in 16 Kanäle aufgeteilt. Jeder Kanal ist dabei 11 Bit groß. Der Wertebereich pro Kanal liegt zwischen 172 und 1811. [16]

Die CRC-Bildung erfolgt über das Typenfeld und das Datenfeld eines Pakets [16]. Das Generatorpolynom lautet: 0xD5 [18]

3.3.3 SBUS

Das SBUS-Protokoll ist ein invertiertes (hohes Spannungsniveau = logisch niedrig [19]) serielles Protokoll, über eine Leitung mit einer Symbolrate von 100000 Baud. Die Daten werden dabei im 8E2-Format übertragen. Die Länge eines SBUS-Pakets beträgt 25 Byte mit welchem 18 Kanäle übertragen werden. [20]

Das Intervall zum versenden von SBUS-Paketen kann in OpenTX zwischen 6 ms und 40 ms frei eingestellt werden. Der Aufbau eines Pakets ist in Tabelle 5 zu sehen.

Tabelle 5: Paketaufbau von SBUS [20]

Byte	Verwendungszweck
0	Kopf des Pakets. Immer 0x0F
1 - 22	16 Kanäle mit jeweils einer Größe von 11 Bit
23 Bit 0	Digitaler ein/aus Kanal 17
23 Bit 1	Digitaler ein/aus Kanal 18
23 Bit 2	Paketverlustanzeige. Anzeige, wenn ein Paket zwischen Sender und Empfänger verloren geht.
23 Bit 3	Paketausfallanzeige. Anzeige, wenn mehrere hintereinander verschickte Pakete zwischen Sender und Empfänger verloren gehen.
24	Paketfluss. Immer 0x00 [19]

Für die Synchronisation zwischen Sender und Empfänger gibt es Lücken innerhalb eines Pakets [19]. Ebenso gibt es eine weitere Version von SBUS. Diese hat den Namen *Fast SBUS* und hat eine Symbolrate von 200000 Baud [20]. Der Wertebereich der Kanäle 1 bis 16 liegt zwischen 172 und 1811 und kann auf den Wertebereich 0 bis 2047 erweitert werden, um die vollen 11 Bit auszunutzen [20].

3.3.4 MULTI

Das MULTI-Protokoll wird für die Kommunikation zwischen einer Fernsteuerung auf der OpenTX läuft und einem 2,4 GHz Erweiterungsmodul verwendet. Mittels diesem Protokoll wird zum einen das Erweiterungsmodul konfiguriert und zum anderen werden die Daten der 16 zu übertragenden Kanäle an das Erweiterungsmodul geschickt. [21], [22]

Die Übertragung findet dabei seriell mittels dem 8E2-Format statt und mit einer Symbolrate von 100000 Baud. In Version 1 ist die Länge eines Pakets 26 Byte. In Version 2 ist die Länge eines Pakets zwischen 27 und 36 Byte. [22]. In Tabelle 6 ist der Aufbau eines MULTI-Pakets dargestellt.

Tabelle 6: Paketaufbau von MULTI [22]

Byte	Verwendungszweck
0	Paketkopf mit der Angabe welche Art von Daten übermittelt werden.
1	Das zu verwendende Protokoll, welches das Erweiterungsmodul zum versenden der Daten verwenden soll.
2	Informationen über den Verbindungszustand zwischen dem Erweiterungsmodul und einem Empfänger sowie das zu verwendende Subprotokoll.
3	Optionale Protokollauswahl, welche nicht verdefiniert ist.
4 - 25	Daten der Kanäle oder die Daten welche bei einen Paketausfall versendet werden.
26	Weitere Protokollinformationen und Telemetriedaten.
27 - 35	Weitere Möglichkeiten zur Protokolldefinition.

3.4 Mikrocontroller ESP

mehrere Kerne; Pins; Kommunikationsmöglichkeiten; CE z Zertifizierung (da Antenne schon vorhanden muss nicht erneut zertifiziert werden)

3.5 FreeRTOS

sheduling und Kommunikation zwischen Tasks, interrupts und priorisierung

3.6 BITMAP Schriftarten

3.7 libevdev

4 Umsetzung

Zu Beginn soll auf Basis eines ESPRESSIF ESP32-WROOM-32-Entwicklerboards die Kommunikation zum Endgerät als BLE-HID-Gerät entwickelt werden. Als nächster Schritt wird die Kommunikation mit der Multicopterfernbedienung über den vorhandenen Modulschacht implementiert. Sobald beide Kommunikationsschnittstellen einzeln funktionsfähig sind, sollen diese im darauffolgenden Schritt in einem Gesamtsystem zusammengeführt werden. Als letzter Schritt soll die gesamte benötigte Hardware auf eine Platine gebaut werden und für das Modul ein 3D-gedrucktes Gehäuse hergestellt werden. Das ESP32-WROOM-32-Modul soll für die BLE-Kommunikation verwendet werden, da es ein kostengünstiges und nach CE zertifiziertes Modul ist. Die Authentifizierung an den Endgeräten soll als HID erfolgen, da dadurch keine zusätzlichen Treiber entwickelt werden müssen und ebenso die Zertifizierung durch Endgeräthersteller entfällt wie beispielsweise bei Apple.

Schreiben warum hid profil, da dafür kein Treiber geschrieben werden muss. Bluetooth-Profile und benötigte HID-struktur. Datenaustausch esp und fernbedienung. Tasks am ESP erklären wie die priorisiert sind und interrupts. Display erklären und wie dort geschrieben werden kann. PCB-Design erklären. (Erklären für was die zonen sind und was beachtet werden musste, batterie auslesen, esd schutz, usb zu serial, schutzschaltung strom, Spannungsregulierung Datenleitungen) Case-design erklären und was dort beachtet wurde.

5 Validierung und Gegenüberstellung

5.1 Validierung des Funktionsumfangs

Schauen ob das Gerät unter Linux, Android, Windows, iOS funktioniert. Schauen ob die Kommunikation mit dem Controller funktioniert.

5.2 Validierung der Leistung

? Keine Ahnung was ich da gemeint habe.

5.3 Gegenüberstellung BLE-Modul und USB-Verbindung

Test zunächst mit servo probiert, um nicht an Platine direkt arbeiten zu müssen. Jedoch ist der Delay nicht in einen glaubwürdigen bereich, da zu lang. Eine Studie gefunden, bei dem optokoppler verwendet wurden, und verschiedene Geräte getestet wurde als vergleichswert verwendbar. Dadurch neuer Versuchsaufbau mit optokoppler. Schauen ob es in einen bereich mit den restlichen ist und wie viel schlechter es wurde. Vielleicht gaußverteilung darstellen und werte dafür raussrechnen. Schreiben dass x mal getestet wurde.

6 Rekapitulation und Ausblick

Literatur

- [1] *Bluetooth Core Specification*, Revision v5.3, Bluetooth SIG, 2021.
- [2] *UG103.14: Bluetooth LE Fundamentals*, Revision 0.7, SILICON LABS.
- [3] *MFi Program, Frequently Asked Questions*, <https://mfi.apple.com/en/faqs.html>, Aufgerufen am: 05. Oktober 2022, Apple Inc.
- [4] *Accessory Design Guidelines for Apple Devices*, Release R18, Apple Inc., 2022.
- [5] *HID OVER GATT PROFILE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [6] *HID SERVICE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [7] *BATTERY SERVICE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [8] *DEVICE INFORMATION SERVICE*, Revision v11r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [9] *SCAN PARAMETERS PROFILE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [10] O. Liang, *RC Protocols Explained: SBUS, CRSF, PWM, FPort and More*, <https://oscarliang.com/rc-protocols/>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.
- [11] *R9M*, <https://www.frsky-rc.com/product/r9m/>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, FrSky.
- [12] *Model Setup*, https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/software-overview/model_menus/model_setup, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, OpenTX.
- [13] *FAQ*, <https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/faq>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, OpenTX.
- [14] U. Horn und H. Schneider, *PPM*, <https://wiki.rc-network.de/wiki/PPM>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.
- [15] *opentx/radio/src/pulses/ppm.cpp*, <https://github.com/opentx/opentx/blob/d67d1aa0c09d2f485c3ef7ca8c4fb1e9214a2ee7/radio/src/pulses/ppm.cpp>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, OpenTX.
- [16] *cleanflight/src/main/rx/crsf.c*, <https://github.com/cleanflight/cleanflight/blob/acc56ce09dc4cf67dd6712d7c228352659133ce3/src/main/rx/crsf.c#L74>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, Cleanflight.
- [17] *cleanflight/src/main/rx/crsf_protocol.h*, https://github.com/cleanflight/cleanflight/blob/acc56ce09dc4cf67dd6712d7c228352659133ce3/src/main/rx/crsf_protocol.h, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, Cleanflight.
- [18] *cleanflight/src/main/common/crc.c*, <https://github.com/cleanflight/cleanflight/blob/acc56ce09dc4cf67dd6712d7c228352659133ce3/src/main/common/crc.c#L67>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, Cleanflight.
- [19] *Protocol decoder:sbus_futaba*, https://sigrok.org/wiki/Protocol_decoder:Sbus_futaba, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, sigrok.

- [20] *sbus/README.md*, <https://github.com/bolderflight/sbus/blob/61a9d25eb964b9a75cca51c/README.md>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, Bolder Flight.
- [21] P. Langer, *DIY-Multiprotocol-TX-Module/docs/Transmitters.md*, <https://github.com/pascallanger/DIY-Multiprotocol-TX-Module/blob/75c9fb40a7eeafbd7716ca12373936/docs/Transmitters.md>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.
- [22] P. Langer, *DIY-Multiprotocol-TX-Module/Multiprotocol/Multiprotocol.h*, <https://github.com/pascallanger/DIY-Multiprotocol-TX-Module/blob/75c9fb40a7eeafbd7716ca1/Multiprotocol/Multiprotocol.h#L834>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.

Anhang

- A. Assignment
- B. List of CD Contents
- C. CD

B. List of CD Contents