

# **BLE HID Hardware-Erweiterungsmodul für Drohnenfernbedienungen**

## **Studienarbeit**

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

von

**Fabian Kuffer**

27. März 2023

**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, 27. März 2023

---

Fabian Kuffer

## **Kurzfassung**

TODO: Kurzfassung

## **Abstract**

TODO: Abstract

# Inhaltsverzeichnis

<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	<b>V</b>
<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>VII</b>
<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>VIII</b>
<b>Quellcodeverzeichnis</b>	<b>IX</b>
<b>1 Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1 Motivation . . . . .	2
1.2 Stand der Technik . . . . .	2
<b>2 Aufgabenstellung</b>	<b>3</b>
2.1 Softwareentwicklung . . . . .	3
2.2 Platinenentwurf . . . . .	3
2.3 Gehäuseerstellung . . . . .	4
<b>3 Technische Grundlagen</b>	<b>5</b>
3.1 Human Interface Device ( <a href="#">HID</a> ) . . . . .	5
3.1.1 Allgemein . . . . .	5
3.1.2 Report Deskriptor . . . . .	5
3.2 Bluetooth . . . . .	8
3.2.1 Allgemein . . . . .	8
3.2.2 Benötigte Komponenten eines Bluetooth Low Energy ( <a href="#">BLE</a> )-Geräts . . . . .	9
3.2.3 Sollanforderungen durch Apple . . . . .	14
3.2.4 <a href="#">HID over GATT</a> Profile ( <a href="#">HOGP</a> ) . . . . .	14
3.2.5 Bluetooth-Stacks . . . . .	17
3.3 Übertragungsprotokolle am Fernbedienungsmodulschacht . . . . .	18
3.3.1 Puls-Positions-Modulation ( <a href="#">PPM</a> ) . . . . .	18
3.3.2 CRSF . . . . .	19
3.3.3 SBUS . . . . .	20
3.3.4 MULTI . . . . .	20
3.4 Mikrocontroller ESP32 und Zertifizierungen . . . . .	21
3.5 FreeRTOS . . . . .	22
3.5.1 Tasks . . . . .	22
3.5.2 Software Timer . . . . .	23
3.5.3 Queues . . . . .	24
3.5.4 Interrupts . . . . .	24
3.5.5 Besonderheiten bei der Verwendung auf dem ESP32 . . . . .	24

3.6	Darstellung von Glyphen auf einem Monitor . . . . .	24
3.7	Eingabeereignisbehandlung unter Linux in Bezug auf Gamepads und Joysticks .	26
<b>4</b>	<b>Umsetzung</b>	<b>28</b>
4.1	Softwareentwicklung . . . . .	28
4.1.1	Auswahl der Mikrocontrollers . . . . .	28
4.1.2	Auswahl des Bluetooth-Stacks . . . . .	28
4.1.3	Kommunikation zwischen dem Mikrocontroller und dem Endgerät . . .	28
4.1.4	Kommunikationsprotokoll zwischen der Multikopterfernsteuerungen und dem Mikrocontroller . . . . .	30
4.1.5	Statusausgabe des Mikrocontrollers mittels eines <b>OLED</b> -Displays . . .	31
4.1.6	Kombination aller Softwarekomponenten . . . . .	32
4.1.7	Weiterführende Informationen . . . . .	33
4.2	Platinenentwurf . . . . .	33
4.2.1	Teilschaltungen . . . . .	33
4.2.2	Referenzschaltungen . . . . .	37
4.2.3	Weiterführende Informationen . . . . .	37
4.3	Gehäuseerstellung . . . . .	37
4.3.1	Weiterführende Informationen . . . . .	38
<b>5</b>	<b>Validierung und Gegenüberstellung</b>	<b>40</b>
5.1	Validierung des Funktionsumfangs . . . . .	40
5.1.1	Softwareentwicklung . . . . .	40
5.1.2	Platinenentwurf . . . . .	40
5.1.3	Gehäuseerstellung . . . . .	40
5.2	Gegenüberstellung <b>BLE</b> -Modul und USB-Verbindung . . . . .	40
5.2.1	Versuchsaufbau . . . . .	40
5.2.2	Auswertung . . . . .	40
<b>6</b>	<b>Rekapitulation und Ausblick</b>	<b>41</b>
<b>Literatur</b>		<b>42</b>
<b>Anhang</b>		<b>48</b>

# Abkürzungsverzeichnis

<b>ADC</b>	Analog-Digital-Wandler
<b>API</b>	application programming interface
<b>ATT</b>	Attribute Protocol
<b>BBR</b>	Bluetooth Basic Rate
<b>BLE</b>	Bluetooth Low Energy
<b>CE</b>	conformité européenne
<b>CID</b>	Kanalidentifizierer
<b>CPU</b>	central processing unit
<b>CRC</b>	Cyclic redundancy check
<b>ESD</b>	Electro-Static-Discharge
<b>ESP-IDF</b>	Espressif IoT Development Framework
<b>evdev</b>	Event Device
<b>FCC</b>	Federal Communications Commission
<b>FDM</b>	Fused Deposition Modeling
<b>FIFO</b>	First In First Out
<b>GAP</b>	Generic Access Profile
<b>GATT</b>	Generic Attribute Profile
<b>GPIO</b>	general purpose input/output
<b>HCI</b>	Host Controller Interface
<b>HID</b>	Human Interface Device
<b>HOGP</b>	HID over GATT Profile
<b>IC</b>	integrated circuit
<b>IOCTL</b>	input output Control
<b>ISM</b>	Industrial, Scientific and Medical
<b>I<sup>2</sup>C</b>	inter integrated circuit
<b>LDO</b>	Low-dropout regulator
<b>LED</b>	light-emitting diode
<b>LL</b>	Link Layer
<b>L2CAP</b>	Logical Link Control and Adaption Protocol
<b>MFi</b>	Made for iPhone/iPad/IPad
<b>OLED</b>	organic light-emitting diode
<b>PHY</b>	Physical Layer
<b>PPM</b>	Puls-Positions-Modulation
<b>RAM</b>	Random-access memory
<b>RED</b>	Radio Equipment Directive
<b>RPA</b>	Resolvable Private Address
<b>SAR</b>	successive approximation
<b>SDP</b>	Service Discovery Protocol
<b>SIG</b>	Special Interest Group
<b>SMP</b>	Security Manager Protocol
<b>UART</b>	Universal Asynchronous Receiver Transmitter

**UUID** universal unique identifier  
**WLAN** Wireless Local Area Network

# Abbildungsverzeichnis

1	HID Deskriptorenhierarchie; abgewandelt von [13, S. 4] . . . . .	5
2	Beispielhafte Verwendung von Elementen, um eine Datenstruktur zu definieren; abgewandelt von [13, S. 24] . . . . .	6
3	Frequenzband mit Kanälen von BLE; abgewandelt von [17, S. 4] . . . . .	8
4	Benötigte Komponenten eines BLE-Geräts; abgewandelt von [16, S. 203, S. 1245]	10
5	GATT Hierarchie; abgewandelt von [16, S. 281] . . . . .	13
6	Hierarchische Verwendung von Profilen; abgewandelt von [16, S. 1468] . . . . .	13
7	Benötigte Dienste eines HID-Geräts; abgewandelt von [20, S. 11] . . . . .	15
8	Darstellung einzelner Kanäle im Zeitverlauf bei PPM; abgewandelt von [36] . .	18
9	Taskzustände und deren Übergänge; angepasst von [57, S. 67] . . . . .	23
10	Speichern der Glyphen $U$ spaltenweise in einem Array aus Bytes; abgewandelt von [71] . . . . .	25
11	Umwandlung einer Vektor-Schriftart zur Darstellung an einem Monitor; abgewandelt von [72] . . . . .	26
12	Gegenüberstellung der Schriftartenspeicherverfahren . . . . .	26
13	Verarbeitung eines Datenstreams für die Darstellung auf dem Erweiterungsmoduldisplay; abgewandelt von [88, S. 37] . . . . .	32
14	Pinbelegung des Fernsteuerungsmodulschachts; abgewandelt von [89] . . . . .	34
15	Platinen des Erweiterungsmoduls . . . . .	34
16	Spannungsregulierung des Erweiterungsmoduls . . . . .	35
17	ESP32 Programmierlogik . . . . .	35
18	Tastenentprellung durch Hardware . . . . .	36
19	Electro-Static-Discharge (ESD)-Schutzschaltung . . . . .	36
20	Modell mit Überhängen für den 3D-Druck vorbereiten . . . . .	38
21	Modell mit Überhängen für den 3D-Druck vorbereiten . . . . .	38
22	Messing Gewindesteckplätze zur Befestigung der einzelnen Modulkomponenten .	39
23	Eingebaute Platinen im Gehäuse . . . . .	39
24	Tasterschutz für Taster der Platine . . . . .	39
25	Zusammengebautes Erweiterungsmodul . . . . .	39
26	Schaltplan der Hauptplatine . . . . .	49
27	Schaltplan für Ein- und Ausgabekomponenten . . . . .	50
28	Schaltplan für die Verbindung zwischen Erweiterungsmodul und Multikopterfernsteuerung . . . . .	51
29	Explosionszeichnung mit allen Modellen des Gehäuses . . . . .	52

# Tabellenverzeichnis

1	Datenstruktur einer Maus mit drei Knöpfen; abgewandelt von [15] . . . . .	7
2	Liste der verfügbaren Geräteinformationsmerkmale . . . . .	17
3	Aufbau eines CSRF-Pakets [38] . . . . .	19
4	Ausschnitt aus den vorhandenen CSRF-Geräteadressen [39] . . . . .	19
5	Vordefinierte CSRF Datentypen [39] . . . . .	19
6	Paketaufbau von SBUS [42] . . . . .	20
7	Paketaufbau von MULTI [44] . . . . .	21
8	Liste der verfügbaren Geräteinformationsmerkmale . . . . .	29

# Quellcodeverzeichnis

1	Report Deskriptor einer Maus mit 3 Knöpfen [15] . . . . .	7
2	Minimaler Aufbau eines Tasks . . . . .	22
3	C-Strukuraufbau eines Eingabeereignisses von evdev [74] . . . . .	26
4	Report Map Deskriptor des Erweiterungsmoduls . . . . .	29
5	C-Strukuraufbau der aufbereiteten Kanaldaten . . . . .	31

# 1 Einleitung

Multikopter beziehungsweise Quadrokopter haben in den letzten Jahren sowohl im privaten als auch im kommerziellen Sektor ein konstantes Wachstum erreicht. So sind beispielsweise in den Vereinigten Staaten von Amerika mit Stand vom 31. Mai 2022 über 865.000 Multikopter registriert. Davon sind über 500.000 privat und über 300.000 für die kommerzielle Nutzung registriert. [1], [2], [3], [4]

Quadrokopter lassen sich grob in zwei Kategorien einteilen. Zum einen gibt es die Consumerquadrokopter, welche viele Sensoren enthalten, um Unterstützungsfunctionen an die teils ungeübten Piloten bereitzustellen. Ein Beispiel für einen Quadrokopter dieser Kategorie ist die Mavic 3 Classic vom Unternehmen DJI. Diese hat Sichtsensoren, welche nach unten, oben, vorne und hinten ausgerichtet sind, um Objekte im Flugfeld zu erkennen und somit ausweichen zu können. Weitere Hilfsfunktionen, welche der Quadrokopter besitzt, ist der automatische Rückflug an den Startort, sowie die Möglichkeit beide Steuerknüppel loszulassen und dabei stabil die Lage in der Luft beizubehalten. [5]

Die zweite Kategorie von Quadrokoptern sind sogenannte Freestyle- beziehungsweise Rennquadrokopter. Diese sind im Gegensatz zu den Consumerquadrokoptern dazu ausgelegt möglichst leicht zu sein, um möglichst schnelle und beeindruckende Manöver machen zu können. Im Gegenzug wird auf die Unterstützungsfunctionen von Consumerquadrokoptern verzichtet. Eine weitere Besonderheit ist die Möglichkeit zwischen drei Flugmodi auszuwählen. Zum einen den Flugmodus *Angle Mode*. In diesem Modus wird der Quadrokopter bis zu einem fest vordefinierten Neigungswinkel automatisch begrenzt, wodurch Loopings und Rollen des Quadroopters unterbunden werden. Ebenso dreht sich der Quadrokopter wieder in die Ausgangslage zurück, wenn die Steuerknüppel zentriert werden. Der zweite Flugmodus ist der *Horizon Mode*, dieser bietet wie der *Angle Mode* die Funktion, dass sich der Quadrokopter wieder zur Ausgangslage zurückdreht, wenn die Steuerknüppel in die zentrale Stellung zurückgebracht werden. Jedoch können in diesem Flugmodus Loopings und Rollen gemacht werden. Der letzte verfügbar Flugmodus ist der *Air beziehungsweise Acro Mode*. In diesem Modus muss der Pilot sich um das Ausrichten der Drohne in alle Drehrichtungen selbst kümmern, da bei Loslassen der Steuerknüppel die vorhandenen Drehungen des Quadroopters beibehalten werden. Dieser Modus wird meist von Freestyle- und Rennpiloten verwendet. [6]

Neben dem Multikopterfliegen stellt für Renn- und Freestyle-Quadrokopterpiloten das Training einen wichtigen Bestandteil dar, um die Bedienung des Quadroopters im *Air beziehungsweise Acro Mode* zu verbessern. Das Training kann in zwei Varianten durchgeführt werden. Der Quadrokopterpilot trainiert entweder am Flugplatz – hier können aber durch Abstürze hohe Reparaturkosten und lange Reparaturzeiten entstehen –, oder der Quadrokopterpilot trainiert im Simulator am Rechner, wobei keine Reparaturkosten und Reparaturzeiten entstehen.

## 1.1 Motivation

Da in den letzten Jahren das Unternehmen Apple Tablets mit leistungsstarken Prozessoren, welche ursprünglich für Notebooks und Desktops gedacht waren, entwickelt hat [7], wäre es wünschenswert Quadrokopter-Simulatoren für die immer leistungsfähigeren mobilen Geräte bereitzustellen. Hierfür muss jedoch die Möglichkeit bestehen, die gewohnte Fernsteuerung der Quadrokopter mit Endgeräten zu verbinden, um den Piloten eine gewohnte Umgebung zu bieten. Die Verbindung einer Fernsteuerung mit einem Endgerät bieten einige Hersteller an, indem sich die Fernsteuerung per USB als USB-HID-Joystick identifiziert [8]. Das Problem hierbei ist jedoch, dass die Verbindung mittels USB mit mobilen Geräten nur eingeschränkt beziehungsweise unmöglich herzustellen ist. Beseitigt werden kann dieses Problem bei Fernsteuerung mit Modulschächten [9], mit deren Hilfe die Tasten- und Joysticksignale über andere Kommunikationswege übertragen werden können.

Ziel der Arbeit ist es daher ein Hardware-Erweiterungsmodul für Multikopterfernsteuerungen zu entwickeln, womit eine Fernsteuerung mit einem Endgerät verbunden werden kann, welches nicht USB zur Datenübertragung bereitstellt.

## 1.2 Stand der Technik

Damit Fernsteuerungen von Quadrokoptern für das Training im Simulator an Computern verwendet werden können, gibt es zurzeit drei Möglichkeiten. Die erste Möglichkeit ist die Verbindung der Fernsteuerung von ausgewählten Herstellern mittels USB. Dadurch wird die Fernsteuerung am Computer als USB-HID-Joystick erkannt [8]. Die zweite Möglichkeit ist den Quadrokopter, auf dem die Firmware Betaflight vorhanden ist, mittels USB anzustecken und diesen als Empfänger für die Fernsteuerung zu benutzen [10]. Da diese zwei Möglichkeiten jeweils USB zur Datenübertragung verwenden, sind diese Varianten nicht für alle Endgeräte geeignet. Die letzte Möglichkeit ist die Anwendung eines Hardwaremoduls an einer Fernsteuerung mit Erweiterungsmodulschacht. Die Datenübertragung erfolgt hier mittels Bluetooth. Das einzige bekannte Modul dieser Art stellt das Unternehmen Orqa her [11]. Dieses Modul ist jedoch nur für Modulschächte des Typs JR geeignet.

# 2 Aufgabenstellung

Ziel der Arbeit ist es, ein Hardware-Erweiterungsmodul für Multikopterfernsteuerungen zu entwickeln. Vorausgesetzt wird im Rahmen dieser Arbeit, dass die Fernsteuerungen einen Modulschacht aufweisen und die Firmware OpenTX [12] beziehungsweise eine Abspaltung davon verfügbar ist. Das Erweiterungsmodul soll sich dabei durch **BLE** als **HID**-Gerät an Endgeräten authentifizieren, wodurch die Multikopterfernsteuerung als kabelloser Joystick an Endgeräten verwendet werden kann. Die Umsetzung dieser Arbeit lässt sich in nachfolgende drei Teilbereiche aufteilen.

## 2.1 Softwareentwicklung

Im Aufgabenbereich der Softwareentwicklung soll die Kommunikation zwischen dem ESP32-Entwicklerboard und Windows, Linux, iOS/ iPadOS und Android-Systemen hergestellt werden. MacOS soll kein Teil der unterstützten Betriebssysteme sein, da kein Endgerät mit MacOS zum Testen vorhanden ist. Die Kommunikation soll dabei mittels **BLE** stattfinden und das Entwicklerboard soll sich als **HID**-Gerät authentifizieren. Des Weiteren soll die Kommunikation zwischen dem ESP32-Entwicklerboard und der Fernsteuerung mittels des Modulschachts der Fernsteuerung implementiert werden. Dafür soll auf eines der vorhandenen Protokolle der Fernsteuerung zurückgegriffen werden, damit die Firmware der Fernsteuerung nicht angepasst werden muss. Der letzte Bestandteil dieses Aufgabenbereichs ist die Implementierung weiterer Möglichkeiten der Eingabe und Ausgabe an dem ESP32-Entwicklerboard. Dafür soll zum einen ein 0,91 Zoll großes **OLED**-Display verwendet werden, um kurze Statusnachrichten anzuzeigen. Ebenso sollen Status-**LEDs** die Interaktion mit dem Modul vereinfachen. Die Bestimmung des Akkustandes der Fernsteuerung soll mittels des integrierten Analog-Digital-Wandlers (**ADCs**) des ESP32-Entwicklerboard geschehen, da der Akkustand bei **HID**-Geräten bereitgestellt werden muss.

## 2.2 Platinenentwurf

In diesem Aufgabenbereich soll der erstellte Steckbrettaufbau, der während der Softwareentwicklung benötigt wurde, in eine Platine umgewandelt werden. Ein Bestandteil dieser Platine soll das ESP32-Modul sein, welches als primärer Mikrocontroller fungiert. Ebenso soll eine Spannungsregulierung für die Komponenten der Platine erstellt werden, da die Elektronik über die Stromversorgung der Fernsteuerung betrieben werden soll. Ein weiterer Bestandteil der Platine ist die Verbindung der Ein- und Ausabeelemente mit dem ESP32-Modul, um die Bedienung des Erweiterungsmoduls zu vereinfachen. Zur Umsetzung soll auf bereits vorhandene Referenzdesigns des ESP32-Entwicklerboards zurückgegriffen werden.

## **2.3 Gehäuseerstellung**

Im letzten Aufgabenbereich soll ein Gehäuse für die erstellte Platine hergestellt werden, damit die Platine in den Modulschacht vom Typ Lite fest verbaut werden kann. Ebenso muss bei der Konstruktion beachtet werden, dass das Gehäuse möglichst ohne Stützstrukturen mittels eines 3D-Druckers gedruckt werden kann. Dadurch soll die Nachbearbeitung des Gehäuses nach dem Druck auf ein Minimum reduziert werden.

# 3 Technische Grundlagen

## 3.1 Human Interface Device (HID)

### 3.1.1 Allgemein

Das USB Protokoll kann Geräte beim Starten beziehungsweise beim Einsticken an ein Computersystem automatisch konfigurieren. Dafür werden Geräte in Klassen eingeteilt. Jede Klasse definiert dabei wie das gewöhnliche Verhalten und die verwendeten Protokolle der Geräte der Klasse sind. Eine dieser Klassen in USB ist die **HID** Klasse. Der primäre Einsatzzweck für Geräte in der **HID** Klasse ist die Bedienung von Computern durch Menschen. Beispiele für solche Geräte sind: Tastaturen, Mäuse, Joysticks, Barcodeleser und auch Simulationsgeräte. [13, S. 1f.]

Informationen eines USB-Geräts für ein Computersystem werden in Segmente, auch Deskriptoren genannt, des ROMs des jeweiligen USB-Geräts abgespeichert. Ein Gerät, welches zur **HID**-Klasse gehört, hat wie in Abbildung 1 zu sehen ist, drei Deskriptoren. Zunächst einmal den **HID** Deskriptor, welcher alle weiteren benötigten Deskriptoren für USB-**HID**-Geräte auflistet. Der zweite optionale Deskriptor ist der physikalische Deskriptor, welcher nicht genauer in dieser Arbeit betrachtet wird. Er stellt Informationen an das System bereit, wie einzelne Teile des **HID**-Geräts von einem Menschen bedient werden sollen. Der letzte Deskriptor ist der Report Deskriptor. Mittels dieses Deskriptors wird die Struktur der übermittelten Daten zwischen dem Rechnersystem und dem **HID**-Gerät beschrieben. [13, S. 4f.]

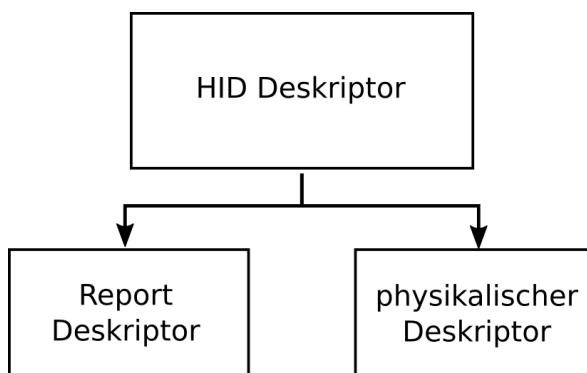


Abbildung 1: **HID** Deskriptorenhierarchie; abgewandelt von [13, S. 4]

### 3.1.2 Report Deskriptor

Das USB-Protokoll definiert meist in USB-Geräte-Klassen das zu verwendende Protokoll des Geräts durch Subklassen. Dies ist jedoch in der USB-**HID**-Klasse nicht der Fall. USB-**HID**-Geräte stellen nämlich durch den Report Deskriptor einem anderen System den Aufbau und

die Datentypen der übermittelten Datenpakete bereit. [13, S. 8] Durch dieses Verfahren ist es möglich, dass Applikationen durch Lesen des Report Deskriptors die modular aufgebauten Daten verarbeiten können [13, S. 24]. Die Länge des Deskriptors ist dabei für jedes Gerät variabel und hängt von der Menge der übermittelten Daten ab [13, S. 23].

Ein Report Descriptor ist aus sogenannten Elementen aufgebaut. Ein Element stellt eine Teilinformation über ein USB-HID-Gerät dar. Jedes Element hat zu Beginn jeweils ein 1 Byte großes Präfix. In diesem Präfix befinden sich jeweils ein Element-Marker, ein Elementtyp und eine Elementengröße. Darauf folgend können optional Daten angefügt werden. Es kann dabei zwischen langen und kurzen Elementen unterschieden werden, wodurch die Größe zwischen 0 und 258 Byte groß sein kann. [13, S. 14]

Alle Elemente, die in einem Report Descriptor enthalten sein müssen, sind in nachfolgender Aufzählung enthalten: Input (Output oder Feature), Usage, Usage\_Page, Logical\_Minimum, Logical\_Maximum, Report\_Size und Report\_Count. [13, S. 24]

Alle Elemente eines Report Descriptors lassen sich in drei Gruppen einordnen. Zunächst gibt es die Hauptelemente. Diese werden verwendet, um Datenfelder zu definieren oder Datenfelder zu gruppieren. Die zweite Gruppe sind die globalen Elemente. Mit diesen werden die zu übermittelten Datenfelder beschrieben. Die letzte Gruppe umfasst die lokalen Elemente. Diese werden verwendet, um Merkmale eines Datenfelds zu beschreiben. [13, S. 16, S. 28, S. 35]

Die Einsatzzwecke der drei Gruppen stehen folgendermaßen in Beziehung. Mittels eines Hauptelements wird ein Datenfeld definiert. Durch globale und lokale Elemente werden erstellten Datenfeldern Definitionen hinzugefügt. Dabei gelten lokale Elemente nur für das nächst kommende Hauptelement. Globale Elemente gelten im Gegensatz dazu so lange, bis das globale Element durch ein anderes globales Element überschrieben wird. Dadurch ist es möglich Datenstrukturen wie in Abbildung 2 zu erstellen. [13, S. 24]

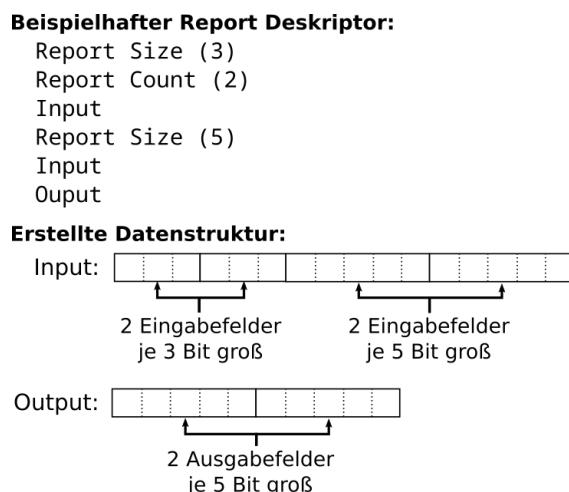


Abbildung 2: Beispielhafte Verwendung von Elementen, um eine Datenstruktur zu definieren; abgewandelt von [13, S. 24]

In der Gruppe der Hauptelemente gibt es fünf Element-Marker. Ein häufig verwendeter Marker ist der Input-Marker, mittels dessen Ausgabedatenfelder definiert werden können. Weitere wichtige Element-Marker für Hauptelemente sind Collection und End Collection, womit Datenfelder gruppiert werden können. [13, S. 23f., S. 30ff.]

In der Gruppe der globalen Elemente gibt es 13 Element-Marker. Wichtige Marker hierbei sind: Usage Page, Logical Minimum, Logical Maximum, Report ID, Report Size und Report Count. Mittels des Markers Report Size wird angegeben wie groß ein Datenfeld in Bits sein soll. Mit dem Marker Report Count wird angegeben wie viele Datenfelder mit den definierten Eigenschaften erstellt werden sollen. Mit dem Marker Report ID ist es möglich mehrere Datenstrukturen innerhalb eines Report Deskriptors zu erstellen und diese eindeutig zu identifizieren [13, S. 17]. [13, S. 35ff.]

Wichtige Element-Marker der Gruppe der lokalen Elemente, welche elf Element-Marker umfasst, sind: Usage, Usage Minimum und Usage Maximum [13, S. 40]. Durch den Element-Marker Usage wird der Einsatzzweck eines Datenfelds definiert. Ebenso können statt einzelnen Datenfeldern auch Kollektionen von Datenfeldern mit Einsatzzwecken markiert werden. Einsatzzwecke sind in Einsatzzweck-Seiten organisiert und werden mit dem Element-Marker Usage Page definiert. Beachtet werden sollte, dass ein Einsatzzweck so spezifisch wie nötig und so allgemein wie möglich gehalten werden sollte, damit das HID-Gerät alle gerätespezifischen Eigenschaften bereitstellen kann. [14, S. 15f.]

Schlussendlich können mittels Padding-Bits die enthaltenen Datenfelder byteorientiert ausgerichtet werden. In Tabelle 1 ist eine beispielhafte Datenstruktur für eine Maus mit dazugehörigen Report Deskriptor in Quellcode 1 zu sehen.

Tabelle 1: Datenstruktur einer Maus mit drei Knöpfen; abgewandelt von [15]

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
<b>Byte 0</b>	unbenutzt	unbenutzt	unbenutzt	unbenutzt	unbenutzt	linke Taste	mittlere Taste	rechte Taste
<b>Byte 1</b>	relative X-Achsen Bewegung als signed Integer							
<b>Byte 2</b>	relative Y-Achsen Bewegung als signed Integer							

Quellcode 1: Report Deskriptor einer Maus mit 3 Knöpfen [15]

```

0x05, 0x01,      //USAGE_PAGE (Generic Desktop)
0x09, 0x02,      //USAGE (Mouse)
0xa1, 0x01,      //COLLECTION (Application)
0x09, 0x01,      //  USAGE (Pointer)
0xa1, 0x00,      //  COLLECTION (Physical)
0x05, 0x09,      //    USAGE_PAGE (Button)
0x19, 0x01,      //    USAGE_MINIMUM (Button 1)
0x29, 0x03,      //    USAGE_MAXIMUM (Button 3)
0x15, 0x00,      //    LOGICAL_MINIMUM (0)
0x25, 0x01,      //    LOGICAL_MAXIMUM (1)
0x95, 0x03,      //    REPORT_COUNT (3)
0x75, 0x01,      //    REPORT_SIZE (1)
0x81, 0x02,      //    INPUT (Data, Var, Abs)
0x95, 0x01,      //    REPORT_COUNT (1)
0x75, 0x05,      //    REPORT_SIZE (5)
0x81, 0x03,      //    INPUT (Cnst, Var, Abs)
0x05, 0x01,      //    USAGE_PAGE (Generic Desktop)
0x09, 0x30,      //    USAGE (X)
0x09, 0x31,      //    USAGE (Y)
0x15, 0x81,      //    LOGICAL_MINIMUM (-127)

```

```

0x25, 0x7f,      // LOGICAL_MAXIMUM (127)
0x75, 0x08,      // REPORT_SIZE (8)
0x95, 0x02,      // REPORT_COUNT (2)
0x81, 0x06,      // INPUT (Data, Var, Rel)
0xc0,           // END_COLLECTION
0xc0           //END_COLLECTION

```

## 3.2 Bluetooth

### 3.2.1 Allgemein

Bluetooth ist ein Kurzstreckenkommunikationssystem, bei welchem 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 einem niedrigen Stromverbrauch, was durch eine geringere Datenrate und eine geringere Einschaltzeit während des Datenaustauschs 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 **BLE**, **BBR** oder beide Bluetooth-Kategorien unterstützen kann. [16, S. 187]

Die Übertragungsfrequenz von **BLE** liegt im lizenzenfreien 2.4 GHz Industrial, Scientific and Medical (**ISM**)-Band von 2402 MHz bis 2489 MHz [17, S. 4], [16, S. 190]. Das Frequenzband ist in 40 physikalische Kanäle mit jeweils einer Bandbreite von 2 MHz aufgeteilt, wie in Abbildung 3 zu sehen ist [16, S. 190]. Drei dieser 40 physikalischen Kanäle sind für das sogenannte Advertising vorhanden [16, S. 190], welches für die Geräteentdeckung, den Verbindungsaufbau und für das Broadcasting von Nachrichten vorhanden ist [17, S. 4]. Die restlichen Kanäle sind für eine allgemeine Datenübertragung dar [16, S. 190]. Zusätzlich zu der Aufteilung des Frequenzbandes in Kanäle werden Kanäle in Zeiteinheiten aufgeteilt, welche Events genannt werden [16, 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 [16, S. 190f.].

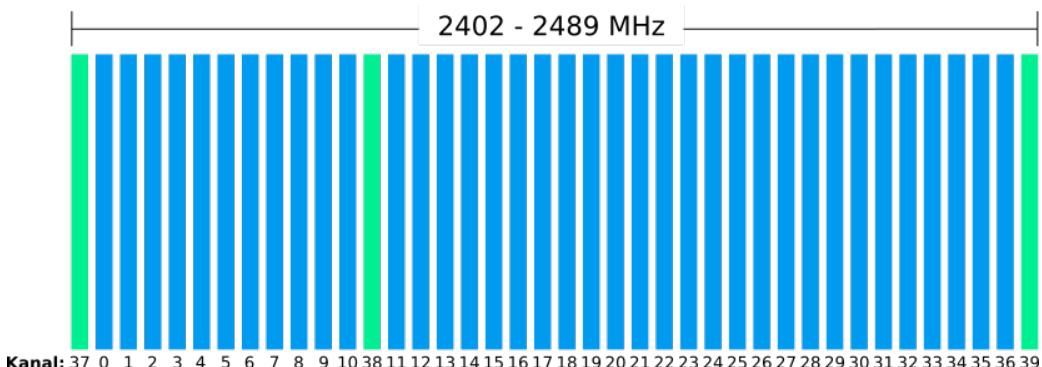


Abbildung 3: Frequenzband mit Kanälen von **BLE**; abgewandelt von [17, S. 4]

Die Kompatibilität zwischen Bluetooth-Geräten wird durch sogenannte Profile sichergestellt. Profile beschreiben Funktionen und Eigenschaften von jeder Schicht im Bluetoothsystem [16, S. 277]. Die benötigten Nachrichten und Prozeduren für die verwendeten Profile werden durch die Bluetooth Special Interest Group (**SIG**) spezifiziert [16, S. 1241].

Bluetooth-Geräten werden unterschiedliche Rollen zugewiesen welche entweder Observer, Broadcaster, Central oder Peripheral sein können. Ein Gerät mit der Rolle Broadcaster versendet 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. [16, 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 4 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 findet mittels des Host Controller Interface (**HCI**) statt [16, S. 1735]. [16, 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 Verschicken und Erhalten von Paketen über eines der physikalischen Funkkanäle verantwortlich. [16, S. 209]

#### 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. Es gibt eine weitere Komponente, welche für die Datenflusskontrolle, die Datenbestätigung und für die erneute Übertragung von Paketen zuständig ist. Die letzten Komponenten in der Verbindungsschicht sind für den Zugriff auf das Radiomedium zuständig. Dafür gibt es einen

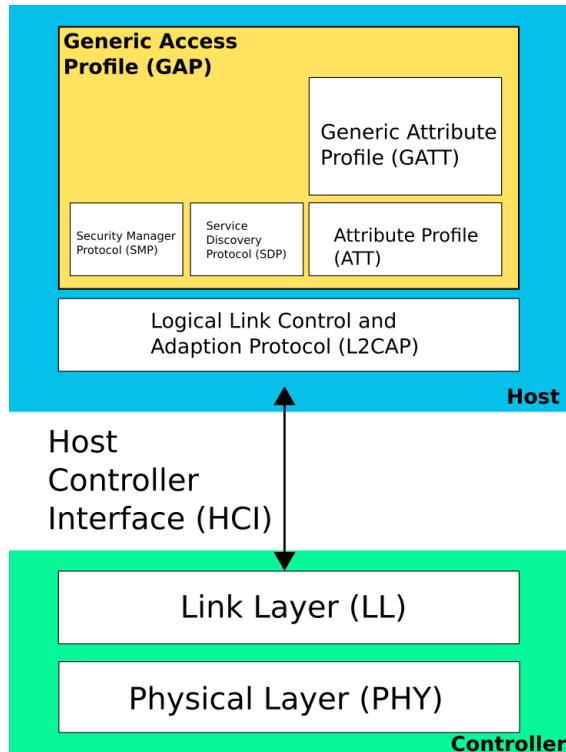


Abbildung 4: Benötigte Komponenten eines BLE-Geräts; abgewandelt von [16, S. 203, S. 1245]

Scheduler, welcher Zeitschlüsse des physikalischen Mediums an die höherliegenden Dienste verteilt. [16, 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. [16, 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 bereitstellt. Diese Schicht kümmert sich zusätzlich um die Segmentierung, den Zusammenbau, das Multi- und Demultiplexing von Daten auf einer, beziehungsweise mehreren, logischen Verbindungen. [16, 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 [16, S. 1021]. Die logischen Kanäle werden über logische Verbindungen der LL-Schicht übertragen [16, S. 1013].

#### Generic Access Profile (**GAP**)

Das Generic Access Profile beschreibt die Basisfunktionalitäten, welche ein **BLE**-Gerät benötigt [16, S. 207]. Dabei werden alle in diesem Kapitel vorgestellten Schichten als Mindestanforderung aufgelistet und alle benötigten Fähigkeiten, die eine **BLE**-Rolle enthalten muss [16, S. 277f., S. 1241].

Weitere wichtige Eigenschaften, die in **GAP** definiert sind, sind zum einen die Bluetooth-Geräteadressen. Die 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 die 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 auswerten kann. [16, 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 alle **BLE**-Geräte verschickt wird. Zum anderen gibt es sich nicht verändernde private Adressen, welche von Geräten, die schon einmal eine Verbindung mit einem bestimmten Gerät aufgebaut hatten, ausgerechnet werden können. Somit kann eine Überprüfung des Gegengeräts stattfindet. [17, S. 19]

Auch wird in **GAP** beschrieben, wie der Bluetooth-Pin für eine Authentifizierung zweier Geräte im Verbindungsmodus aufgebaut sein muss. Die Pin soll sechs Zeichen lang sein und aus Ziffern bestehen. [16, S. 1253]

Als letzten Bestandteil beschreibt **GAP** die verschiedenen Sicherheitsmodi, welche durch die verschiedenen **BLE**-Rollen implementiert sein müssen [16, S. 1337].

#### Service Discovery Protocol (**SDP**)

**SDP** ermöglicht es, die verfügbaren Dienste und die zugehörigen Merkmale eines Bluetooth-Geräts für entfernte Geräte sichtbar zu machen [16, S. 1173]. Dabei pflegt das Gerät eine Liste aller Dienste und Merkmale des Geräts [16, S. 1177].

#### Security Manager Protocol (**SMP**)

**SMP** definiert Methoden zum Verbindungsauflaufbau und zum Schlüsselaustausch zwischen Bluetooth-Geräten [16, S. 1554]. Die gerätespezifischen Schlüssel werden für die Identifizierung von Geräten und für den verschlüsselten Datenaustausch zwischen Geräten verwendet [16, S. 1556], [17, S. 18].

Der Verbindungsauflaufbau und der dazugehörige Schlüsselaustausch für die Identifizierung der Geräte erfolgt in 3 Phasen. In der ersten Phase wird ein Verbindungsauflaufbau angefragt. Die zweite Phase nach einer erfolgreichen Anfrage ist die Generierung eines Schlüssels mit einer kurzen oder langen Lebenszeit. In der letzten Phase wird der generierte Schlüssel an die Gegenstelle bereitgestellt. [16, S. 1556]

Zu beachten ist, dass es verschiedene Möglichkeiten gibt einen Verbindungsaufbau herzustellen, der abhängig von den Sicherheitsansprüchen der Anwendung definiert werden kann [17, S. 18].

#### Attribute Protocol (**ATT**)

**ATT** ist ein Teilnehmer-zu-Teilnehmer Protokoll zwischen zwei Geräten [16, S. 206]. **ATT** definiert dabei zwei Rollen, den Client und den Server [16, S. 1410]. **ATT** erlaubt es Geräten (Clients) kleine Werte (sogenannte Attribute [16, S. 279]), welche sich auf dem Gerät mit der Rolle Server befinden, zu lesen, zu schreiben und zu entdecken [16, S. 1409]. Ein Gerät kann sich simultan in der Rolle Server und Client befinden [16, S. 279].

Ein Attribut besteht jeweils aus drei Eigenschaften. Die erste Eigenschaft ist der Attribut-Typ, welcher durch einen universal unique identifier (**UUID**) definiert wird und in **SDP** definiert ist. Die zweite Eigenschaft ist der Attribut-Handle. Der Attribut-Handle ist ein einzigartiger, eindeutig definierter Identifikator für ein Attribut auf einem Gerät mit der Rolle Server. Die letzte Eigenschaft eines Attributs sind die Berechtigungen, welche durch eine höhere Schicht definiert werden müssen. [16, S. 1410ff.]

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

Die hinterlegten Werte eines Attributs bestehen aus einem Oktett-Array mit einer fixen oder variablen Länge [16, 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** definiert wie **ATT** zwei Rollen, den Server und den Client. Ebenso legt **GATT** das Format der Daten, welche auf dem **GATT**-Server gespeichert werden dürfen, in sogenannten Profilen fest. Attribute werden hierfür in Profile, Dienste und Merkmale untergliedert, wie in Abbildung 5 zu sehen ist. Ein Applikationsprofil besteht aus einen oder mehreren Diensten, um bestimmt definierte Use-Cases abzudecken und definiert darüber hinaus die benötigten Dienste, Merkmale und Attribute [16, S. 207]. Ein Dienst enthält eine Ansammlung von Merkmalen und kann andere Dienste inkludieren. Ein Merkmal enthält einen Wert sowie eine Menge von Deskriptoren. Durch diesen Aufbau kann ein Client die Daten eines bestimmten Profils auslesen, ohne davor den Aufbau der Attribute des Servers kennen zu müssen. [16, 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. [16, S. 1483]

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 6 zu sehen ist. [16, S. 1470]

Ein Dienst stellt unter **GATT** eine Ansammlung von Daten dar, um ein bestimmtes Verhalten des Servers zu erzielen. Ein Dienst kann zur Vereinfachung der Verhaltensdarstellung weitere

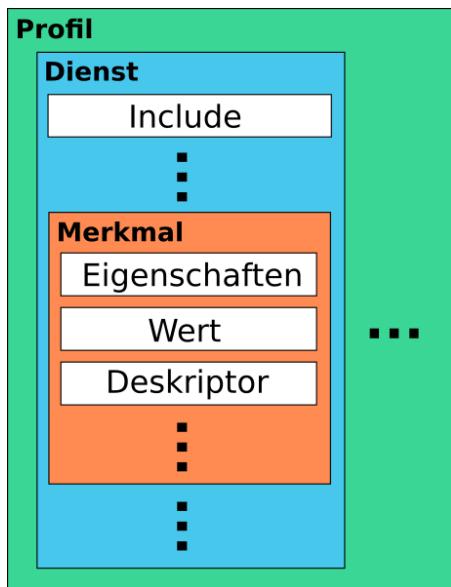


Abbildung 5: GATT Hierarchie; abgewandelt von [16, S. 281]

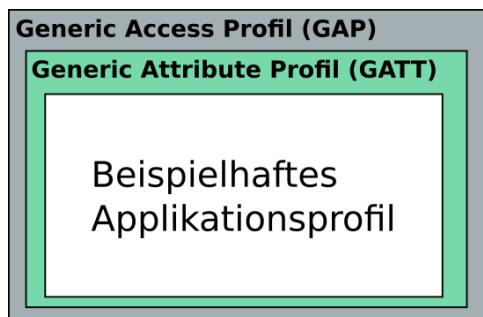


Abbildung 6: Hierarchische Verwendung von Profilen; abgewandelt von [16, S. 1468]

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. [16, S. 281]

Die Definition eines Dienstes umfasst die inkludierten Dienste sowie die benötigten und optionalen Merkmale [16, S. 1481].

Der Start eines Dienstes in der Liste der ATT-Attribute wird durch ein spezielles Attribut festgelegt, vom Attribut-Typ *primärer Dienst* oder *sekundärer Dienst*. Das Ende eines Dienstes wird durch eine Folgedeklaration eines neuen Dienstes festgelegt. [16, 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. [16, S. 281]

Der Start eines Merkmals in der Liste der ATT-Attribute wird durch ein spezielles Attribut festgelegt, vom Attribut-Typ *Merkmal* enthält. Das Ende eines Merkmals stellt eine neue Merkmaldeklaration oder eine neue Dienstdeklaration dar. [16, S. 1484ff.]

### 3.2.3 Sollanforderungen durch Apple

Im Apple Ökosystem muss Zubehör, welches Made for iPhone/iPad/IPad (**MF**i) lizenzierte Technologie zur Verbindung zu Apple Geräte verwendet, beispielsweise **MF**i Game Controller, von Apple geprüft werden. Eine Ausnahme stellen dabei **BLE**-Geräte dar. [18] Diese Geräte müssen einige Sollanforderungen in Bezug auf **BLE** erfüllen. Eine Anforderung ist, dass alle drei Advertising-Kanäle bei jedem Advertising-Event verwendet werden sollen [19, S. 186]. Dabei muss ein Advertising-Paket mindestens folgende Daten enthalten: TX Power Level, lokaler Name (ohne : und ;), Flags und den Identifikator des primären Dienstes des Geräts [19, S. 186f.]. Eine weitere Anforderung ist, dass die Advertising-Intervalle zunächst 20 ms für die ersten 30 Sekunden lang sind und danach auf andere Intervalle umgeschalten werden sollen, welche in der Tabelle [19, S. 187] stehen. Des Weiteren dürfen keine speziellen Berechtigungen benötigt werden, um Dienste und Merkmale eines Gerätes zu entdecken [19, S. 190]. Auch soll auf den **BLE**-Geräten der Geräteinformationsdienst implementiert sein, damit der Herstellername, die Modellnummer, die Firmwareversion und die Softwareversion ausgelesen werden können [19, S. 191]. Ebenso sollte Zubehör im **GATT**-Profil das Merkmal *Gerätename* implementiert haben und durch Apple-Geräte beschreibbar sein [19, S. 190]. Als weitere Anforderung ist zu nennen, dass die Datenpacketlängenerweiterung vorhanden sein sollte, damit der Datenteil eines Pakets statt 27 Byte 251 Byte lang sein kann [19, S. 189]. Die letzte Anforderung ist die Fähigkeit von **BLE**-Geräte private Gerätadressen auflösen zu können.[19, S. 189].

Apple-Geräte geben nicht alle **BLE**-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**. [19, S. 192]

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

In diesem Abschnitt der Arbeit wird nur auf die Anforderungen eines **HID**-Geräts (Bereitstellung eines **GATT**-Servers [20, S. 9]) und nicht eines **HID**-Hosts (Bereitstellung eines **GATT**-Clients [20, S. 9]) eingegangen, da eine Implementierung des **HID**-Hosts in diesem Projekt nicht benötigt wird.

Mittels des **HOGP**s werden Prozeduren und Fähigkeiten definiert, welche ein **BLE-HID** fähiges Gerät benötigt, um als **HID**-Gerät von **HID**-Hosts wahrgenommen zu werden. Das Profil baut dabei auf der USB **HID** Spezifikation auf. [20, S. 9]

Das **HID over GATT Profile (HOGP)** benötigt 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 und des Batteriedienstes, sowie nur eine Instanz des Geräteinformationsdienstes und optional eine Instanz des Scan Parameters Dienstes vorhanden sein darf. [20, S. 9, S. 11] In Abbildung 7 sind alle benötigten und optionalen Dienste grafisch dargestellt. Optionale Dienste werden dabei durch eine gestrichelte Linie angedeutet.

Im **HID over GATT Profile** werden für alle benötigten Dienste und Profile zusätzliche Bedingungen festgelegt, welche in den folgenden Unterkapiteln bei dem jeweiligen Dienst beziehungsweise Profil dargestellt sind.

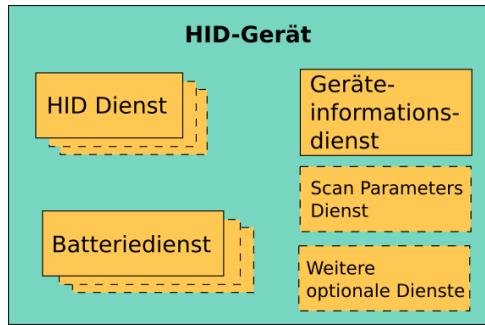


Abbildung 7: Benötigte Dienste eines HID-Geräts; abgewandelt von [20, S. 11]

### HID-Dienst

Der **HID-Dienst** ist auf **HID-Geräten** zuständig für die Bereitstellung aller benötigten Daten für einen **HID-Host**. Dabei ist zu beachten, dass alle gespeicherten Merkmale des **GATT-Servers** mit dem niederwertigsten Oktett zuerst übertragen werden müssen. Der Dienst für den standardkonformen Betrieb muss zudem mindestens die Merkmale *Report Map*, *HID Information* und *HID Control Point* implementieren. [21, S. 8ff.]

### Report Merkmal

Das Merkmal *Report* ist optional – jedoch ist es ein wichtiges Merkmal, 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. [21, S. 11f.]

Da ein **HID-Gerät** mehrere Reports haben kann, muss für jeden Report ein eigenes Merkmal erstellt werden. Zur Unterscheidung der verschiedenen Reports muss jeweils ein Referenz-Merkmalsdeskriptor hinzugefügt werden, welcher eine eindeutige Report-ID und den Report-Typen enthält. Als zusätzliche Bedingung muss in allen Report-Merkmalen vom Typ Eingabe ein Konfigurationsdeskriptor vorhanden sein. Mittels dieses Deskriptors kann konfiguriert werden, ob bei Änderung des Merkmalswerts der **HID-Host** informiert werden soll oder nicht. Der Konfigurationsdeskriptor ist dabei verpflichtend hinzuzufügen. [21, S. 14.f]

### Report Map Merkmal

Im Merkmal *Report Map* wird der USB Report Deskriptor abgespeichert (wie in der USB **HID** Spezifikation definiert [20, S. 21]), welcher den Aufbau und die Formatierung der einzelnen Report-Merkmale enthält [21, S. 11]. Pro **HID-Dienst** darf jeweils nur eine Instanz dieses Merkmals vorhanden sein und die maximale Größe ist auf 512 Oktette beschränkt [21, S. 16]. Mittels des zusätzlich benötigten *Report Referenz-Merkmalsdeskriptors* ist es den **HID-Hosts** möglich, die Informationen des *Report Map* Merkmals mit den *Report* Merkmalen zu verknüpfen [21, S. 17].

### HID Information Merkmal

Dieses Merkmal enthält eine Ansammlung von Informationen, welche **HID** spezifische Werte sind. Zwei beispielhafte Werte 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. [21, S. 20f.]

#### **HID Control Point** Merkmal

Dieses Merkmal wird von **HID**-Hosts verwendet, um dem **HID**-Gerät anzuzeigen, dass sich der **HID**-Host in den Schlafmodus oder in den normalen Betrieb versetzt. Dieses Merkmal darf nur einmal pro **HID** Dienst vorkommen. [20, S. 23], [21, 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* Merkmaldeskriptor enthalten. Alle **HID**-Dienste müssen als primärer Dienst initialisiert werden und während der Entdeckungsphase für einen Verbindungsaufbau als möglicher Dienst angegeben werden. [20, S. 13f.]

#### **Batteriedienst**

Mittels dieses Diensts 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. [22, S. 6]

Für diesen Dienst muss ein Merkmal mit dem 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. [22, 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. [20, S. 14]

#### **Geräteinformationsdienst**

Dieser Dienst stellt einem **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. [23, S. 6ff.]. In Tabelle 2 sind alle vorhandenen Merkmale mit einer kurzen Beschreibung aufgelistet.

Tabelle 2: Liste der verfügbaren Geräteinformationsmerkmale

Merkmalname	Kurzbeschreibung
Herstellername	Enthält den Namen des Herstellers [23, S. 8]
Modellnummer	Enthält die Modellnummer des Geräteanbieters [23, S. 8]
Seriennummer	Enthält die Seriennummer des Geräts [23, S. 8]
Hardwareversion	Enthält die Hardwareversion [23, S. 9]
Firmwareversion	Enthält die Firmwareversion [23, S. 9]
Softwareversion	Enthält die Softwareversion [23, S. 9]
System-ID	Enthält eine Kombination aus organisatorischer UID und Hersteller definierte ID. Diese ID ist eindeutig für jedes Gerät eines Produkts. [23, S. 9]
IEEE 11073-20601 Regulatory Certification Data Liste	Enthält eine Liste aller Regulations- und Zertifizierungsfromationen des Produkts [23, 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 [23, 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. [20, S. 14f.]

### Scan Parameters Profil

Mittels dieses optionalen Profils beziehungsweise Diensts stellt ein **GATT**-Server einem **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. [24, S. 6]

### 3.2.5 Bluetooth-Stacks

Damit die Verwendung von Bluetooth auf dem verwendeten Mikrocontroller einfacher ist, bietet das Espressif IoT Development Framework (**ESP-IDF**) zwei Bluetooth-Stacks an. Zum einen den Stack Bluedroid, welcher **BBR** und **BLE** unterstützt. Zum anderen wird der Stack NimBLE bereitgestellt, welcher nur **BLE** unterstützt. [25]

Bluedroid ist ein von Broadcom Corporation bis 2012 entwickelter Bluetooth-Stack, welcher unter der Apache Lizenz steht [26]. Dieser Bluetooth-Stack wird von Google seit der Android Version 4.2 als Bluetooth Stack verwendet [27]. Heutzutage wird dieser Bluetooth-Stack weiterhin unter Android verwendet, mit dem Namen Fluoride [28], [29].

Apache NimBLE ist ein Open Source BLE-Stack, welcher vollständig mit der Bluetooth 5 Spezifikation konform ist [30] und Bestandteil des Apache Mynewt project ist [31].

### 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)[32], DSM, MULTI, ein Protokoll für R9M-Erweiterungsmodul [33] und SBUS. [34]

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 vorhanden ist. [35]

Für die vorhandenen Übertragungsprotokolle ACCST, DSM und für das Protokoll der R9M-Erweiterungsmodul konnte keine Dokumentation gefunden werden, weshalb im folgenden Unterabschnitten nur die Übertragungsprotokolle PPM, CRSF, SBUS und MULTI betrachtet werden.

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

PPM ist ein Modulationsverfahren, womit Daten – auch Kanäle genannt – als Zeitdauer zwischen zwei steigenden Flanken zweier Impulse dargestellt werden - zu sehen in Abbildung 8. 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. [36]

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. [37]

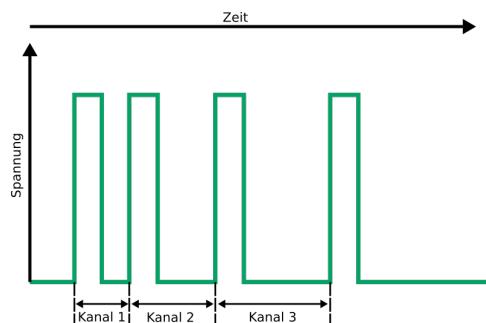


Abbildung 8: Darstellung einzelner Kanäle im Zeitverlauf bei PPM; abgewandelt von [36]

### 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 6 ms ein Paket. Zwischen den Paketen des Masters kann der Slave den Master optional antworten. Optional zu Beginn eines Pakets gibt es ein Synchronisationsbyte mit den Daten 0xC8. [38], [39]

Die Symbolrate beträgt 420000 Baud bei einer 8N1 Übertragung, womit die Übertragungsrate 46 KByte/s entspricht. Die Übertragung findet invertiert statt (hohes Spannungsniveau = logisch niedrig [40]) und Daten werden im Big Endian-Format übertragen. [38]

Ein Paket hat eine maximale Größe von 64 Byte und besteht aus fünf Teilen, welche in Tabelle 3 zu sehen sind. [38]

Tabelle 3: Aufbau eines CRSF-Pakets [38]

Feld-Index	Feldtyp	Größe in Byte
0	Geräteadresse	1
1	Paketlänge	1
2	Typenfeld	1
3-62	Daten	maximal 60
63	Cyclic redundancy check ( <a href="#">CRC</a> )-Feld	1

Die Geräteadressen sind im CRSF-Protokoll vordefiniert. Ein Ausschnitt davon ist in Tabelle 4 zu sehen.

Tabelle 4: Ausschnitt aus den vorhandenen CRSF-Geräteadressen [39]

Empfängergerät	Adresse
CRSF Fernsteuerung	0xAE
CRSF Empfänger	0xCE
CRSF Sender	0xEE
CRSF Multikopterplatine	0x8C

Im Paketlängenfeld wird die Größe des Pakets in Byte angegeben, wobei das Typenfeld, das Datenfeld und das [CRC](#)-Feld in die Größe des Pakets mit einfließen. [38]

Im CRSF-Protokoll werden ebenso wie die Adressen, die Typen fest definiert. Ein Ausschnitt möglicher Typen ist in Tabelle 5 zu finden.

Tabelle 5: Vordefinierte CRSF Datentypen [39]

Datentyp	Typenwert
Batteriesensor	0x08
Verbindungsstatistiken	0x14
Kanaldaten	0x16
Weitere Datentypen auf der nächsten Seite	

Datentyp	Typenwert
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. [38]

Die CRC-Bildung erfolgt über das Typenfeld und das Datenfeld eines Pakets [38]. Das Generatorenpolynom lautet dafür: 0xD5 [41]

### 3.3.3 SBUS

Das SBUS-Protokoll ist ein invertiertes serielles Protokoll, welches über eine Leitung mit einer Symbolrate von 100000 Baud übertragen wird. Die Daten werden dabei im 8E2-Format übertragen. Die Länge eines SBUS-Pakets beträgt 25 Byte, mit welchem 18 Kanäle übertragen werden. [42]

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 6 zu sehen.

Tabelle 6: Paketaufbau von SBUS [42]

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 [40]

Für die Synchronisation zwischen Sender und Empfänger gibt es Lücken innerhalb eines Pakets [40]. Ebenso gibt es eine weitere Version von SBUS, welche den Namen *Fast SBUS* hat und Daten mit einer Symbolrate von 200000 Baud überträgt [42]. Der Wertebereich der Kanäle 1 bis 16 liegt zwischen 172 und 1811 und kann auf den Wertebereich von 0 bis 2047 erweitert werden, um die vollen 11 Bit auszunutzen [42].

### 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 dieses Protokolls wird zum einen das Erweiterungsmodul konfiguriert und zum anderen werden die Daten der 16 zu übertragenden Kanäle an das Erweiterungsmodul geschickt. [43], [44]

Die Übertragung findet dabei seriell mittels des 8E2-Formats 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 groß. [44]. In Tabelle 7 ist der Aufbau eines MULTI-Pakets dargestellt.

Tabelle 7: Paketaufbau von MULTI [44]

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 vordefiniert ist.
4 - 25	Daten der Kanäle oder die Daten, welche bei einem Paketausfall versendet werden.
26	Weitere Protokollinformationen und Telemetriedaten.
27 - 35	Weitere Möglichkeiten zur Protokolldefinition.

Ab hier überarbeiten

### 3.4 Mikrocontroller ESP32 und Zertifizierungen

Der Mikrocontroller ESP32 von Espressif Systems kann sowohl als Chip, Platinenmodul als auch Entwicklungsplatine erworben werden [45], [46], [47]. Die Besonderheit dieses Mikrocontrollers ist die integrierte Unterstützung von 2,4 GHz WLAN und Bluetooth, sowie in einigen Modellen die Zweikern-CPU [48], [49, S. 8], [49, S. 24]. Die Kerne des Mikrocontrollers basieren auf den Xtensa 32-Bit LX6 Kernen – mit Harvard Architektur– und haben eine maximale Frequenz von 240 MHz [48], [49, S. 9], [49, S. 8], [49, S. 24]. Der ESP32 verfügt über weitere Hardwarekomponenten zusätzlich zur Funkkommunikationseinheit. Beispielsweise eine Fließkommeneinheit, einen 12-Bit successive approximation (SAR) ADC, einige programmierbare general purpose input/outputs (GPIOs) mit konfigurierbaren Pull-Up- und Pull-Down-Widerständen und weitere kabelgebundene Kommunikationseinheiten [49, S. 10f.], [49, S. 23], [49, S. 34]. Zusätzlich sind viele Platinenmodule von Espressif Systems nach der Federal Communications Commission (FCC) [50] und conformité européenne (CE) regulatorisch zertifiziert [51]. Die Entwicklung des ESP32 Mikrocontrollers findet mittels des Entwicklungsframeworks ESP-IDF statt [48], [52].

Die FCC stellt verpflichtende Richtlinien für elektronische Geräte in den Vereinigten Staaten von Amerika bereit, welche zum Ziel haben die Interferenz zwischen elektronischen Geräten zu minimieren und die Geräte für den Endnutzer sicher zu gestalten. Falls auf einem Endprodukt das FCC-Zeichen vorhanden ist, ist dieses Produkt nach FCC-Vorgaben konform. [50]

Ebenso gibt es für die Europäische Union Richtlinien, welche für Endkundenfunkgeräte gelten [53], [54]. Diese Regularien sind in der Radio Equipment Directive (RED) festgeschrieben und

können durch Hersteller des Produktes selbstständig überprüft werden und ermächtigt, nach erfolgreichen Prüfungen, den Hersteller zur Anbringung des CE-Zeichens [55, S. 14]. Beachtet werden muss bei der CE-Zertifizierung auf den ESP32 Platinenmodulen nur für das Modul alleinstehend gültig ist und in einen eingebauten Zustand erneut zertifiziert werden muss [56].

## 3.5 FreeRTOS

FreeRTOS ist ein von der Real Time Engineers Ltd. entwickelter Echtzeitkernel für die parallele Ausführung von mehreren Threads (in FreeRTOS Tasks genannt), welcher unter der MIT-Lizenz publiziert wird [57, S. 2], [58], [59]. Der Kernel enthält einen Echtzeitscheduler, Komponenten für die Inter-Task-Kommunikation, Primitive für die zeitliche Koordination und Komponenten zur Synchronisation von Threads [58]. Eine Besonderheit des Kernels ist die geringe Speichergröße, welche normalerweise zwischen 6 KB und 12 KB beträgt und in der Grundausführung aus 3 Dateien besteht [60], [61]. Erweiterungen des Kernels können nach Bedarf nachgeladen werden [61].

### 3.5.1 Tasks

Für das Scheduling von Tasks verwendet FreeRTOS ein preemptives Scheduling mit fixen Prioritäten. Falls mehrere Tasks dieselbe Priorität haben wird Round-Robin Time-Slicing verwendet. Beim Time-Slicing wechselt der Scheduler bei jedem Tick-Interrupt zwischen den Tasks mit derselben Priorität. Ein Nachteil des Schedulingverfahrens ist, dass Tasks mit einer niedrigen Priorität verhungern können und der Programmierer während der Programmierung der Software darauf acht geben muss. [62], [63]

Im FreeRTOS-Kernel werden Zeiten in Ticks gemessen. Dafür zählt ein Timer-Interrupt – auch Tick-Interrupt genannt – den sogenannten Tickzähler hoch, weshalb die Kernel-Zeitauflösung abhängig vom Interruptintervall des Tickzählers ist. Nach jedem Tick – auch TimeSlice genannt – überprüft der Kernel, ob ein Task in den blockierenden Zustand gesetzt oder aufgeweckt werden soll und entscheidet darauffolgend welcher Task als nächstes ausgeführt werden soll. [57, S. 61], [64]

Eine Besonderheit von Tasks ist, dass diese normalerweise während der gesamten Laufzeit des Mikrocontrollers laufen sollen. Dies wird durch die Verwendung einer Endlosschleife, wie im Quellcode 2 zu sehen ist, umgesetzt. Vor der Endlosschleife werden alle benötigten Variablen deklariert. Nach der Endlosschleife wird als Sicherheitsmaßnahme der Task aus dem RAM gelöscht, damit keine Rückstände des Tasks im RAM bleiben. [57, S. 46]

Quellcode 2: Minimaler Aufbau eines Tasks; angepasst von [57, S. 47]

```
void ATaskFunction (void *Parameters)
{
    /* Block fuer die Deklaration von Variablen und einmalig
       auzufuehrenden Code */
    for(;;)
    {
        /* Code der endlos ausgefuehrt werden soll */
```

```

    }
    /* Speicher leeren in Ausnahmefaelen */
    vTaskDelete(NULL);
}

```

Wie in Abbildung 9 zu sehen ist, gibt es vier Taskzustände. Ein Task befindet sich im Running-Zustand, wenn der Task ausgeführt wird. Die restlichen drei Zustände werden unter den sogenannten Not-Running-Zustand zusammengefasst. Diese Zustände treten auf, wenn ein Task entweder nicht für den Scheduling vorhanden ist (Suspended-Zustand), der Task auf ein Event wartet (Blocked-Zustand) oder ein Task auf die Ausführung wartet (Ready-Zustand). [57, S. 55], [57, S. 65f.]

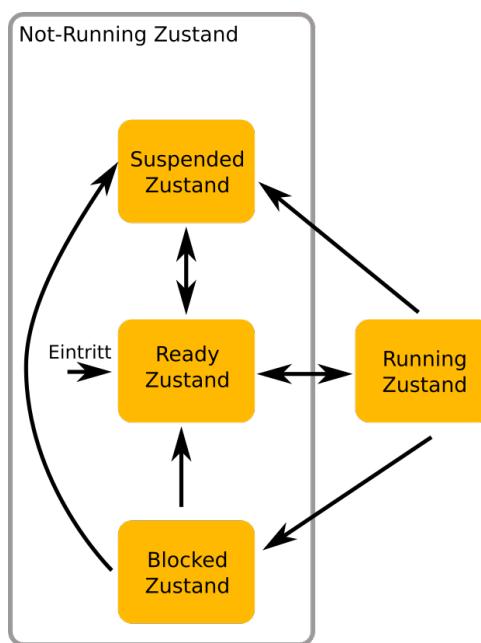


Abbildung 9: Taskzustände und deren Übergänge; angepasst von [57, S. 67]

Der sogenannte Idle-Task ist ein spezieller Task, welcher in FreeRTOS verwendet wird, wenn es keinen Task im Running-Zustand gibt. Dies ist nötig, da in FreeRTOS immer ein Task im Running-Zustand sein muss. Der Idle-Task hat die niedrigst mögliche Priorität, damit der Task von allen anderen Tasks verdrängt werden kann. [57, S. 76]

### 3.5.2 Software Timer

Mittels Software Timern können Softwarefunktionen zu einem bestimmten Zeitpunkt in der Zukunft (one-shot Timer) oder in periodischen Intervallen (auto-reload Timer) ausgeführt werden. Eine Besonderheit der Software Timer ist, dass ausgeführte Funktionen der Software Timer nicht in den blockierenden Zustand wechseln können und solange das System blockieren, bis die Funktion vollständig durchlaufen ist. [57, S. 149], [57, S. 151], [65]

### 3.5.3 Queues

Die primäre Form für die Inter-Task-Kommunikation in FreeRTOS findet mittels Queues statt. Queues können eine vordefinierte Anzahl an Elementen mit fixer Größe speichern. Die Größe eines Elements und die maximale Anzahl an Elementen in einer Queue müssen bereits während der Erstellung durch den Kernel vorgegeben werden. Die Kommunikation mittels Queues kann dabei zwischen Tasks oder zwischen Tasks und Interrupts erfolgen und ist nicht auf eine vordefinierte Anzahl an Teilnehmern begrenzt. Queues werden meist als First In First Out ([FIFO](#)) Buffer verwendet, es können jedoch auch Elemente am Start des Buffers angehängt werden. Elemente werden in einer Queue nicht als eine Referenz gespeichert, sondern das Element wird vollständig kopiert. [57, S. 104ff.], [66]

### 3.5.4 Interrupts

FreeRTOS unterstützt die Verwendung von Interrupts mit einer Einschränkung. Es dürfen nämlich nur FreeRTOS Funktionen in der Interrupt-Routine verwendet werden, welche die Endung *FromISR* haben. Auch müssen die Interrupt-Routinen zeitlich so kurz wie möglich gehalten werden, damit das Scheduling der Tasks weiter ausgeführt werden kann. Um eine möglichst kurze Ausführungszeit zu erreichen, kann das Verfahren namens aufgeschobene Interrupts verwendet werden. Dabei werden nur die benötigten Daten durch den Interrupt gesammelt und ein Task weitergeleitet, welcher die Daten auswertet. [57, S. 185], [57, S. 195]

### 3.5.5 Besonderheiten bei der Verwendung auf dem ESP32

Das [ESP-IDF](#) bietet für den ESP32 Mikrocontroller eine angepasste Version des FreeRTOS an. Eine Anpassung ist die Unterstützung für symmetrisches Multiprocessing, da viele ESP32 über eine Zweikern-[CPU](#) mit symmetrischen Multiprocessing verfügen. Dabei wird zwischen dem [CPU](#)-Kern 0 (Protokoll [CPU](#)) und dem [CPU](#)-Kern 1 (Applikation [CPU](#)) unterschieden. Die Namensgebung der [CPU](#)-Kerne weist auf die präferierte Taskaufteilung hin. Um Tasks [CPU](#)-Kernen fest zuzuweisen, gibt es zusätzliche Funktionen in FreeRTOS. Weitere Anpassungen sind, dass jeder CPU-Kern einen eigenen Idle-Task enthält und die [CPU](#) 0 allein zuständig für die Ausführung der Tick-Interrupt-Routine zuständig ist. [67], [68]

Eine weitere Besonderheit ist, dass der FreeRTOS-Kernel automatisch mit einem Task für die Inter-Processor-Aufrufe gestartet wird. Inter-Processor-Aufrufe erlaubt es einem aufrufenden [CPU](#)-Kern Funktionen auf einen anderen [CPU](#)-Kern aufzurufen. [69], [68]

## 3.6 Darstellung von Glyphen auf einem Monitor

Für die Darstellung von Zeichen auf einem Monitor gibt es hauptsächlich drei Verfahren, welche nachfolgend beschrieben sind.

Als erstes Verfahren sind die Raster- beziehungsweise Bitmap-Schriftarten zu nennen [70]. Rasterschriftarten stellen die erste Generation von digitalen Schriftarten dar, da diese nur eine

geringe Rechenleistung für die Darstellung von Glyphen benötigten. Eine Glyphe für ein Zeichne wird dabei durch ein Rechteck von Pixeln definiert und jeder Pixel wird einem festen Farbwert zugewiesen. Das Rechteck an Pixeln kann durch ein Byte-Array zeilen- oder spaltenweise effizient gespeichert werden, wie in Abbildung 10 zu sehen ist [71]. Der Vorteile von Raster-Schriftarten liegen in der geringen Rechenleistung zur Darstellung von Glyphen als auch in der guten Optimierung der Glyphen für eine bestimmte Schriftgröße. Der Nachteil bei Raster-Schriftarten ist jedoch, dass Glyphen für eine bestimmte Schriftgröße und Monitorauflösung definiert sind und dadurch geräteabhängig sind. Werden mehrere Größen und Monitorauflösungen benötigt wird viel Speicherplatz pro Schriftart benötigt, da für jede Größe und Monitorauflösung alle Glyphen erneut definiert werden müssen. [72], [70]

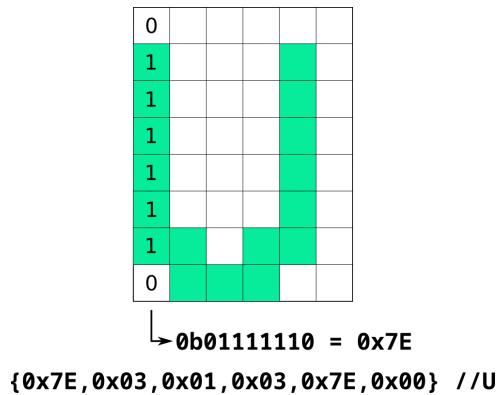


Abbildung 10: Speichern der Glyphe *U* spaltenweise in einem Array aus Bytes; abgewandelt von [71]

Das zweite Verfahren sind die Vektor-Schriftarten, bei dem einzelne Glyphen als Sammlung von Vektoren dargestellt werden [70]. Kurven in einer Glyphe werden durch viele kurze Vektoren approximiert [S. 24]hersheyFont. Durch die Verwendung von Vektoren können Glyphen mit einem geringeren Speicherplatz als Raster-Schriftarten geräteunabhängig skaliert werden [72], [70]. Jedoch ist die Darstellung der Glyphen langsamer und rechenintensiver als bei Raster-Schriftarten [70], [73].

Die Umwandlung von Vektor-Schriftarten findet nämlich in zwei Schritten statt. Der erste Schritt ist die Generierung der Umrandung der Glyphen aus den Schriftartdaten. Der zweite Schritt ist die Konvertierung der generierten Umrandungen in einzelne Pixel, indem berechnet wird, ob ein Pixel innerhalb oder außerhalb der Umrandung liegt und passend dazu eingefärbt wird. [72] Während der Umwandlung können ungewollte Artefakte entstehen, da es bei bestimmten Monitorauflösungen oder Schriftgrößen es passieren kann, dass die Umrandung der Glyphen nur teilweise einzelne Pixel einschließen. Zu sehen ist das Problem in Abbildung 10.

Das letzte Verfahren sind Truetype- beziehungsweise Opentype-Schriftarten. Diese bauen auf dem Verfahren der Vektor-Schriftarten auf und erweitert die Daten der Glyphen um Kurven und zusätzliche Hinweise, um zusätzliche Optimierungen während der Umwandlung zu erzielen. [70]

In Abbildung 12 sind die drei vorgestellten Schriftartenspeicherverfahren nebeneinanderge stellt.

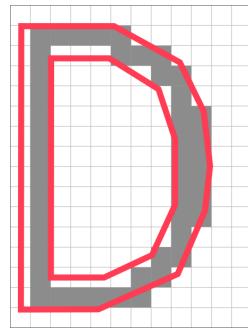


Abbildung 11: Umwandlung einer Vektor-Schriftart zur Darstellung an einem Monitor; abgewandelt von [72]



Abbildung 12: Gegenüberstellung der Schriftartenspeicherverfahren

### 3.7 Eingabeereignisbehandlung unter Linux in Bezug auf Gamepads und Joysticks

Unter Linuxsystemen gibt es zwei Möglichkeiten die Ereignisse von Gamepads und Joysticks abzufragen. Zum einen die Joystick Treiber application programming interface ([API](#)). Dieser ist im Linuxkernel aus Kompatibilitätsgründen für ältere Software enthalten und sollte nicht mehr für neue Projekte verwendet werden. Zum anderen gibt es das sogenannte Event Device ([evdev](#)) [74], welches den Joystick Treiber [API](#) durch den größeren Funktionsumfang ersetzen soll und als präferierte Schnittstelle verwendet werden soll. [75], [76]

[evdev](#) ist eine generische Eingabeereignisschnittstelle für Programme im Userspace, sowie für Konsumenten im Kernel, welche Ereignisse von Eingabegeräten benötigen. Eingabeereignisse werden dabei als C-Struktur dargestellt und haben den Aufbau wie in Quellcode 3 zu sehen ist. Das erste Strukturelement ist der Zeitstempel wann das Ereignis im Kernel aufgetreten ist. Als zweites Element befindet in der C-Struktur der Typ des Ereignisses, beispielsweise für einen Tastendruck den Wert *EV\_KEY*. Das nächste Element ist der Ereigniscode, welcher hardwareunabhängig ist. Eine vollständige Liste aller Ereigniscodes ist unter Quelle [77] zu finden. Das letzte Element eines Ereignisses ist der Ereigniswert, welcher unterschiedliche Bedeutungen abhängig vom Ereignistyp hat. Beispielsweise ist der Wertebereich bei einem Knopfdruck von 0 bis 3. Der Wert 0 stellt dabei ein loslassen der Taste dar und der Wert 1 das Drücken einer Taste. Der Wert 3 stellt das automatische erneute drücken bei längerem Tastendruck dar. [74], [76]

Quellcode 3: C-Strukuraufbau eines Eingabeereignisses von evdev [74]

```
struct input_event {
```

```
    struct timeval time;
    unsigned short type;
    unsigned short code;
    unsigned int value;
};
```

Der Umgang mit [evdev](#)-Kernelgeräten in der Programmiersprache C ist durch die Bibliothek *libevdev* vereinfacht. Diese Bibliothek abstrahiert den Zugriff auf die sogenannte [evdev](#) input output Control ([IOCTL](#)) [78] und stellt dadurch ein Bindeglied zwischen dem Linux-Kernel und dem Programm im Userspace dar. [79], [80]

[IOCTL](#) ist unter Linux der meist verwendete Weg, um zwischen Programmen und Gerätetreibern zu interagieren. Die Interaktion findet dabei durch character devices, block devices, sockets oder spezielle Dateideskriptoren statt. [81]

# 4 Umsetzung

## 4.1 Softwareentwicklung

In diesen Abschnitt werden einige Kernkomponenten der Software detaillierter dargestellt und die Auswahl des Mikrocontrollers beschrieben.

### 4.1.1 Auswahl der Mikrocontrollers

Als Mikrocontroller wird das ESP32-WROOM-32E-Modul verwendet. Dies hat mehrere Gründe, welche nachfolgend zu finden sind. Als erster Grund, welcher für die Verwendung des ESP32 spricht, ist die große Beliebtheit des Mikrocontrollers in Hobbyprojekten und daraus folgernd eine große Community die bei Problemen in der Entwicklung unterstützen kann [82], [83]. Ebenfalls ist eine gute Dokumentation der [ESP-IDF](#) durch Kommentare im Sourcecode, sowie durch Beispielprogramme gegeben. Als weiterer Grund für die Verwendung des ESP32 spricht, die Unterstützung mehrerer Bluetooth-Stacks, welche in Kapitel 3.2.5 beschrieben sind. Als letzter Grund ist noch die Verfügbarkeit der Mikrocontroller in kompakten Hardwaremodulen, in denen alle benötigten Hauptkomponenten für den Betrieb des Mikrocontrollers enthalten sind, wie Kondensatoren, Widerständen und in manchen Modulen ebenso die benötigte Antenne für den Betrieb von Bluetooth oder [WLAN](#) [84, S. 14]. Auch haben die ESP32-Module meist eine CE-Zertifizierung, wie in Kapitel 3.4 beschrieben ist und dadurch könnte das entwickelte Fernsteuerungsmodul vereinfacht für den Vertrieb zertifiziert werden. Trotz den vorhandenen Funktionsumfang und Ökosystem ist das ESP32-Modul kostengünstig und im Bereich um 5 € zu erwerben [45].

### 4.1.2 Auswahl des Bluetooth-Stacks

Als Bluetooth-Stack für den ESP32 wird der Open Source [BLE](#)-Stack Apache NimBLE verwendet. Dies hat den Hintergrund, dass die Kommunikation ausschließlich zwischen dem Fernsteuerungserweiterungsmodul und Endgeräten mittels [BLE](#) erfolgen soll. Für diesen Einsatzzweck wird die Verwendung von Apache NimBLE empfohlen, da dieser kompakter in der Codegröße ist und weniger Speicher zur Laufzeit benötigt [25].

### 4.1.3 Kommunikation zwischen dem Mikrocontroller und dem Endgerät

Für die Übermittlung der Daten zwischen dem Mikrocontroller zu einem Endgerät wird [BLE](#) verwendet, indem die Fernsteuerungsdaten mittels [HOGP](#) verpackt werden. [BLE](#) wird verwendet, da es sich besser für eine mobile Anwendung eignet – beschrieben in Kapitel 3.1.1 –, da

die Multikopterfernsteuerung und das Erweiterungsmodul mittels demselben Akku betrieben werden und dadurch die Akkulaufzeit verlängert werden kann. Als Datenformat wird **HID** verwendet, da es dadurch möglich ist ohne speziell entwickelten Treibern die Daten am Endgerät auszuwerten und dadurch der Datenaustausch zwischen dem Modul und vielen Endgeräten sichergestellt werden kann [85]. In der Tabelle 8 sind alle verwendeten **BLE**-Dienste mit zugehörigen Merkmalen aufgelistet. Zusätzlich enthält das Report-Merkmal einen Konfigurationsdeskriptor, womit sich Endgeräte zu den Report abonnieren können, womit bei Änderung der Daten automatisch die Endgeräte mit den neuen Daten versorgt werden.

Tabelle 8: Liste der verfügbaren Geräteinformationsmerkmale

<b>BLE-Dienst</b>	<b>Merkmale</b>
Geräteinformationsdienst	Herstellernname
	Modellnummer
	Firmwareversion
	Softwareversion
Batteriedienst	Akkustand
<b>HID-Dienst</b>	Report-Map
	<b>HID</b> Information
	<b>HID</b> Control Point
	Report definiert als Eingabe

Der finale Report Map Deskriptor des Erweiterungsmoduls ist konfiguriert, dass die übertragenen **BLE**-Daten Gamepaddaten enthalten. Als Daten werden acht analoge und acht digitale Kanaldaten übertragen, welche den aktuellen absoluten Wert darstellen. Die analogen Kanäle haben dabei eine Größe von 16 Bit und haben einen Wertebereich von 0 bis 2047. In den analogen Kanälen werden mittels vier Kanälen die zwei Steuerknüppelpositionen übertragen. Mittels den restlichen vier Kanälen werden die Stellung von Kippschaltern mit drei Positionen übertragen. Die digitalen Kanäle haben eine Größe von 1 Bit und können den Wert 0 oder 1 annehmen. Diese Kanäle werden für Knöpfe mit 2 Stellungen verwendet. In Quellcode 4 ist der Report Deskriptor zu sehen.

Zusätzlich zur Information im Report Map Deskriptor, dass das Erweiterungsmodul als Gamepad agiert, wird im Advertising-Paket diese optionale Information ebenso bereitgestellt. Dadurch erscheint unter einigen Betriebssystemen während der Kopplung des Erweiterungsmoduls schon ein Gamepadsymbol, um den Benutzer zu zeigen, dass es sich um ein Gamepad handelt, was gekoppelt wird.

Quellcode 4: Report Map Deskriptor des Erweiterungsmoduls

```

0x05, 0x01,          // Usage Page (Generic Desktop Ctrl)
0x09, 0x05,          // Usage (Game Pad)
0xA1, 0x01,          // Collection (Application)
0x85, 0x01,          // Report Id (1)
0xA1, 0x00,          // Collection (Physical)
0x05, 0x01,          //     Usage Page (Generic Desktop Ctrl)
0x09, 0x30,          //     Usage (X)
0x09, 0x31,          //     Usage (Y)
0x09, 0x32,          //     Usage (Z)

```

```

0x09 , 0x33 ,          //    Usage (Rx)
0x09 , 0x35 ,          //    Usage (Rz)
0x09 , 0x34 ,          //    Usage (Ry)
0x09 , 0x36 ,          //    Usage (Slider)
0x09 , 0x36 ,          //    Usage (Slider)
0x15 , 0x00 ,          //    Logical Minimum (0)
0x26 , 0xFF , 0x07 ,   //    Logical Maximum (2047)
0x75 , 0x10 ,          //    Report Size (16)
0x95 , 0x08 ,          //    Report Count (8)
0x81 , 0x02 ,          //    Input (Absolute)
0x05 , 0x09 ,          //    Usage Page (Button)
0x19 , 0x01 ,          //    Usage Minimum (0x01)
0x29 , 0x08 ,          //    Usage Maximum (0x08)
0x15 , 0x00 ,          //    Logical Minimum (0)
0x25 , 0x01 ,          //    Logical Maximum (1)
0x95 , 0x08 ,          //    Report Count (8)
0x75 , 0x01 ,          //    Report Size (1)
0x81 , 0x02 ,          //    Input (Absolute)
0xC0 ,                 //    End Collection
0xC0 ,                 //    End Collection

```

Ebenso sind alle Sollanforderungen durch Apple während der Implementierung beachtet worden, damit keine Komplikationen für Apple Geräte entstehen sollten. Zusätzliche nicht dokumentierte Anforderungen waren dabei, dass das Erweiterungsmodul das Auflösen von Resolvable Private Address ([RPA](#)) unterstützt, da sonst kein Verbindungsauftbau zum Datenaustausch zwischen Apple Geräten stattfindet. Eine weitere nicht dokumentierte Anforderung für Applegeräte ist, dass die Datenübertragung zwischen dem Erweiterungsmodul und dem Applegeräte verschlüsselt stattfinden muss, wenn es sich um [HID](#)-Daten handelt. Dafür werden im ersten Schritt die Geräte gekoppelt, welches durch verschiedene Verfahren erfolgen kann. Für das Erweiterungsmodul findet die Kopplung durch das Anzeigen eines Pins auf beiden Geräten statt und das darauffolgende Bestätigen des Pins von beiden Parteien. Im darauffolgenden Schritt erfolgt das Bonding, womit die übertragenden Daten der Kopplung gespeichert werden, um bei einem erneuten Verbindungsauftbau nicht erneut eine Kopplung durchzuführen [86].

Für die Darstellung von Statushinweisen auf dem integrierten Display des Erweiterungsmoduls, werden alle [GAP](#)-Events überwacht. Dadurch wird der Pin während der Kopplung dargestellt und der aktuelle Verbindungsstatus mit einem Endgerät angezeigt. Auch wird mittels eines [GAP](#)-Events eine Anfrage von Endgeräten gestellt, um sich an einem [BLE](#)-Merkmal zu abonnieren. Zuletzt wird das [GAP](#)-Event, welches während dem Verbindungsauftbau auftritt verwendet, um eine Anfrage zur Gegenpartei zu schicken, damit die Verbindungsparameter angepasst werden. Durch angepasste Verbindungsparameter kann ein gestellt werden wie oft [BLE](#)-Pakete versendet werden, wodurch die Übertragungsrate steigt.

#### 4.1.4 Kommunikationsprotokoll zwischen der Multikopterfernsteuerungen und dem Mikrocontroller

Als Kommunikationsprotokoll zwischen der Multikopterfernsteuerung und des Mikrocontroller wird CRSF verwendet. Dies hat den Hintergrund, dass wie in Kapitel 3.3 das CRSF-Protokoll die höchste Übertragungsrate hat und dabei die geringste Menge an nicht verwendeten Daten

versendet, da das Protokoll leicht durch die Geräteadressen und Datentypenidentifikatoren gefiltert werden kann.

Da CRSF die Daten mittels einer [UART](#)-Verbindung überträgt, findet das Auslesen der CRSF-Daten mittels dem Mikrocontroller durch einen sogenannten Treiber statt. Durch den [UART](#)-Treiber werden vorhandene [UART](#)-Interrupt abstrahiert und durch eine [API](#) bereitgestellt, wodurch die Kommunikation mittels [UART](#) vereinfacht wird [87]. Die [UART](#)-Interrupt sind definiert, das empfange Daten erst verarbeitet werden, wenn entweder der interne [UART](#)-Buffer voll ist oder ein definierter Timeout zwischen empfangenen Bytes entsteht.

Die Auswertung der empfangenen Daten ist in zwei Teile gegliedert. Im ersten Teil findet eine Überprüfung der Geräteadresse (muss 0xEE sein), der Länge der übermittelten Daten und des übermittelten Datentyps statt (muss 0x16 sein). Wenn all diese Werte stimmen findet die Überprüfung der [CRC](#)-Prüfsumme statt, um festzustellen, ob alle Kanaldaten gültig sind. Im zweiten Teil, werden alle Kanaldaten zunächst ausgelesen und darauf im Wertebereich angepasst, damit der vollständige Wertebereich des [HID](#)-Reports verwendet wird. Dafür werden die analogen Kanaldaten auf einen Wertebereich von 0 bis 2047 erweitert und digitale Kanaldaten wie zum Beispiel bei Knöpfen bis zu einem Wert von 992 als logisch 0 und ab einem Wert von 993 als logisch 1 gewertet. Nach Anpassung des Wertebereichs werden die Daten in einer globalen Datenstruktur abgelegt, welche in Quellcode 5 zu sehen ist. Falls dabei eine Änderung zwischen alten und aktuellen Wert festgestellt wird, wird veranlasst, dass die Daten per [BLE](#) an das Endgerät versendet werden. Anzumerken ist, dass wenn es ein Problem während der Auswertung stattfindet, dass komplette Paket verworfen wird und auf ein neues Paket gewartet wird.

Quellcode 5: C-Strukuraufbau der aufbereiteten Kanaldaten

```
typedef struct ChannelDataStruct{
    uint16_t roll;           //roll = x
    uint16_t pitch;          //pitch = y
    uint16_t aux3;           //aux3 = z
    uint16_t yaw;            //yaw = rx
    uint16_t aux1;           //aux1 = rz
    uint16_t throttle;       //throttle = ry
    uint16_t aux4;           //aux4 = slide
    uint16_t aux2;           //aux2 = slide
    uint8_t buttons;          //buttons = aux12(b8) .. aux5(b1)
} ChannelDataStruct;
```

#### 4.1.5 Statusausgabe des Mikrocontrollers mittels eines [OLED](#)-Displays

Wie in den Anforderungen in Kapitel 2.1 und in Kapitel 4.1.3 beschrieben, wird ein [OLED](#)-Display verwendet, um Statusinformationen darzustellen. Dabei hat das Display eine Displaydiagonale von 0,91 Zoll, eine Auflösung von 128 zu 32 Pixeln und dem SSD1306 Displaycontroller. Die Datenübertragung zwischen dem ESP32 und dem SSD1306 erfolgt mittels inter integrated circuit ([I<sup>2</sup>C](#)). Die Ansteuerung von einzelnen Pixeln des Displays findet durch die Auswahl von Seiten und Segmenten statt. Das Display besteht aus vier Seiten mit jeweils 128 Segmenten die

eine Größe von 8 Bit haben. In Abbildung 13 ist zu sehen, wie ein übermittelter Datenstream auf die Seiten und die Segmente des Displays zur Darstellung übertragen wird.

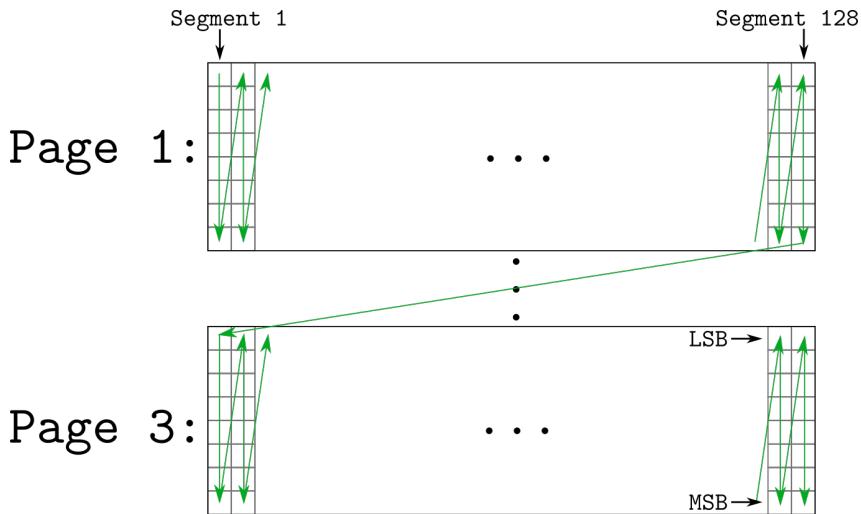


Abbildung 13: Verarbeitung eines Datenstreams für die Darstellung auf dem Erweiterungsmoduldisplay; abgewandelt von [88, S. 37]

Zur Darstellung von Text am Display erfolgt mittels einer Bitmap-Schriftart, da die Art von Schriftarten für eine gute Lesbarkeit auf dem kleinen Display optimiert werden kann. Alle Zeichen der Schriftart werden dafür in einem zweidimensionalen Array abgelegt und weisen eine Höhe von 14 und eine Breite von 9 Pixeln auf. Zu Umwandlung von Zeichenketten in Glyphen sind zusätzliche Hilfsfunktionen implementiert. Die Darstellung von Inhalt auf dem Display erfolgt in zwei Schritten. Im ersten Schritt werden alle Pixelinformationen in einen lokalen Buffer des ESP32 zwischen gespeichert. Der Buffer hat eine Größe von 492 Byte, wo jedes Bit ein Pixel des Displays repräsentiert. Im zweiten Schritt wird der lokale Puffer mittels [I<sup>2</sup>C](#) an das Display übertragen und dargestellt. Die Aufteilung in zwei Schritte hat den Vorteil, dass dem ESP32 immer der aktuelle Zustand des Displays bekannt ist und dass das Anzeigen von Elementen am Display einfacher ist, wenn immer der komplette Inhalt des Displays ausgetauscht wird, statt einige Regionen.

#### 4.1.6 Kombination aller Softwarekomponenten

Die Software der Studienarbeit ist in der Programmiersprache C geschrieben, da eine Vielzahl an Bibliotheken sowie Beispielprogramme in C geschrieben sind [52], wodurch die Integration von eigenem Code einfacher erfolgen kann. Zur Verwaltung von Threads auf dem Mikrocontroller wird FreeRTOS als Echtzeitkern verwendet. Die finale Software des Mikrocontroller besteht aus fünf Komponenten. Die erste Komponente, welche in einen FreeRTOS-Task läuft, ist die Software welche sich komplett um die [BLE](#)-Kommunikation und dem [BLE](#)-Verbindungsaufbau kümmert. Die zweite Komponente, welche ebenso in einen FreeRTOS-Task läuft, kümmert sich um das einlesen und verarbeiten von CRSF-Daten, welche von der Multikopterfernsteuerung verschickt werden. Die dritte Komponente, welche als FreeRTOS Software Timer integriert ist, kümmert sich um die Bestimmung des aktuellen Akkustands. Hierfür wird mittels eines integrierten [ADC](#) des ESP32 die aktuelle Spannung des Multikopterfernsteuerungsakkus bestimmt und in einen Prozentwert zwischen 0 und 100 umgewandelt, damit der Akkustand mittels

BLE an das Endgerät weitergeschickt wird. Die nächste Komponente der ESP32-Software ist für das Abfangen von Tasteneingaben zuständig. Das Erkennen von Tasteneingaben erfolgt dabei mittels FreeRTOS-Interrupts und die Weitergabe an die parallel laufenden Task mittels FreeRTOS-Queues. Die letzte Softwarekomponente des ESP32, ist für die Steuerung des Displays vorhanden. Da Anzeigeänderungen am Display nur selten erfolgen und schnell abgearbeitet werden, werden die Displayhilfsfunktionen innerhalb der zwei vorhandenen Tasks ausgeführt. Da der ESP32-Mikrocontroller über zwei Kerne verfügt, werden beide vorhandenen Tasks jeweils fest auf einen Kern zugewiesen, um das Blockieren zwischen den einzelnen Softwarekomponenten zu verringern.

Für den Datenaustausch zwischen dem CRSF-Task, welche die Daten der Fernsteuerung verarbeitet, und dem BLE-Task, welcher die Daten an das Endgerät weiterschickt, werden globale Variablen zur Speicherung der Multikopterfernsteuerungsdaten verwendet. Zur Mitteilung, wenn neue Daten von der Fernsteuerung ausgewertet wurden, wird zwei bereits vorhandene Funktionen verwendet. Zum einen die Funktion `ble_hs_mbuf_from_flat`. Mit dieser Funktion werden die Fernsteuerungsdaten in den internen BLE-Buffer geschrieben. Zum anderen die Funktion `ble_gattc_notify_custom`, womit die Daten durch den BLE-Task automatisch an das Endgerät versendet werden.

#### 4.1.7 Weiterführende Informationen

Für weitere Details ist der komplette Sourcecode öffentlich unter folgenden Link zu finden:

<https://github.com/SimLinkModule/ModuleSoftware>

## 4.2 Platinenentwurf

Damit der vorhandene Testaufbau auf Steckbrettern kompakt, mobil und benutzerfreundlich verwendet werden kann, sind alle benötigten Elektronikkomponenten in drei Platinen integriert, welche in Abbildung 15 zu sehen sind. Durch die Aufteilung der Elektronikkomponenten auf drei Platinen ist es möglich während der Gehäuseerstellung eine größtmögliche Flexibilität zu haben. *Platine 1* dient zur Verbindung zwischen Multikopterfernsteuerung und dem ESP32. Zu sehen ist die Pinbelegung des Fernsteuerungsmodulschachts in Abbildung 14. *Platine 2* ist die Hauptplatine, welche die Spannungsregulierung, den ESP32-Mikrocontroller und Logik für Beschreiben des ESP32. *Platine 3* enthält alle Eingabe- und Ausgabeelemente für Benutzerinteraktionen.

### 4.2.1 Teilschaltungen

Nachfolgend sind einige Bestandteile der Schaltungen der Platinen genauer erklärt.



Abbildung 14: Pinbelegung des Fernsteuerungsmodulschachts; abgewandelt von [89]

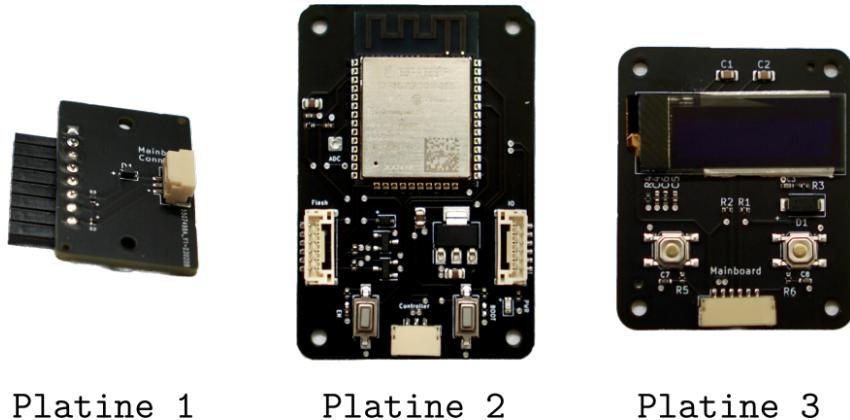


Abbildung 15: Platten des Erweiterungsmoduls

### Spannungsregulierung

Die Schaltung des Erweiterungsmoduls benötigt eine Spannungsregulierung, da der ESP32-Mikrocontroller mit 3,3 V betrieben wird. Die verfügbaren Spannungen durch die Multikopterfernsteuerung liegen bei einem konstanten Wert zwischen 6 V und 12 V. Ebenso ist es möglich die Schaltung mittels der integrierten Programmierbuchse zu betreiben, bei dem die Spannung 3 V beziehungsweise 5 V sein. Zur Spannungsregulierung wird ein Low-dropout regulator (LDO) integrated circuit (IC) verwendet, welcher eine Spannung höher als 3,3 V auf eine konstante Spannung von 3,3 V regelt. Zu sehen ist die benötigte Schaltung in Abbildung 16. Zusätzlich enthält die Schaltung im geregelten Spannungskreis eine LED, womit hingewiesen wird, ob eine Stromzufuhr zum ESP32-Mikrocontroller vorhanden ist.

### ESP32 Programmierlogik

Die Programmierung des ESP32-Mikrocontroller findet mittels einer seriellen Verbindung zum ESP32 statt. Da viele Rechner keine serielle Buchse mehr enthalten, wird zur Programmierung

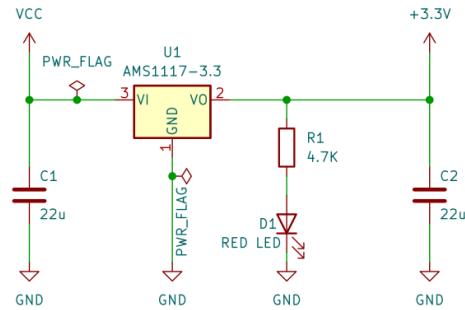


Abbildung 16: Spannungsregulierung des Erweiterungsmoduls

des ESP32 eine USB-zu-Seriell-Programmierplatine verwendet. Alternativ könnte ein USB-zu-Seriell-Converter IC direkt auf der finalen Platine hinzugefügt werden, was jedoch für die einmalige Programmierung unnötige Kosten und verschwendeten Platz auf der Platine mit sich führen würde. Die verfügbare ESP32-Programmiersoftware für Desktoprechner verfügt über die Option automatisch den ESP32-Mikrocontroller in einen Programmiermodus zu starten. Dafür verwendet die Software zwei Statusleitungen einer seriellen Verbindung. Zum einen die *Data Terminal Ready*-Leitung und zum anderen die *Request To Send*-Leitung. Zusätzlich zu den zwei Statusleitungen werden noch zwei Transistoren benötigt – zu sehen in Abbildung 17 –, um die Kontakte *EN* und *Boot* des ESP32 zu setzen. Wenn am Kontakt *EN* ein Pegel von 3,3 V anliegt, ist der ESP32 lauffähig und bei einem Pegel von 0 V findet keine Ausführung auf dem ESP32 statt. Mit dem Kontakt *Boot* kann während des Starts des ESP32 festgelegt werden, ob der ESP32 in den normalen Ausführungsmodus (Pegel 3,3 V) startet oder in den Programmiermodus (Pegel 0,0 V). Der maximale Spannungspiegel der seriellen Verbindung muss 3,3 V betragen. [90]

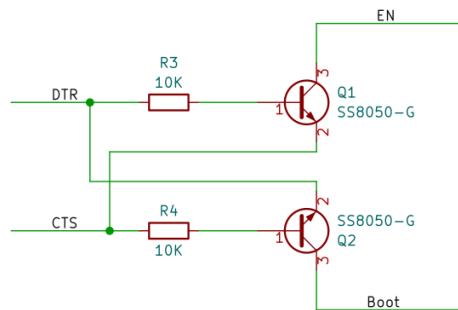


Abbildung 17: ESP32 Programmierlogik

## Tastenentprellung

Die Tasten der Platine sind mittels internen Pull-Up Widerständen – 45K Ohm – mit dem ESP32-Mikrocontroller verbunden. Durch den Pull-Up Widerstand liegt bei nicht Bestätigung des Tasters eine Spannung von 3,3 V am Kontakt des ESP32 an. Wenn nun ein Taster betätigt wird, wird die Spannung am Kontakt auf 0 V gezogen, wobei zu Beginn es zu Sprüngen zwischen 0 V und 3,3 V kommt, bis sich schlussendlich die Spannung bei 0 V einregelt. Um dieses Verhalten zu verhindern und der Taster immer eindeutige Werte bereitstellt muss der Knopf entprellt werden. Eine Möglichkeit ist, mittels eines parallel platzierten Kondensators

zu kompensieren [91]. In Abbildung 18 ist der Schaltungsaufbau zum entprellen der Taster zu sehen. Jedoch ist in der Abbildung der Pull-Up Widerstand nicht zu sehen, da er fester Bestandteil des ESP32 ist und daher nicht im Schaltplan mit eingezeichnet werden muss.

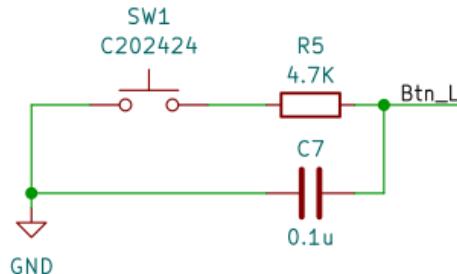


Abbildung 18: Tastenentprellung durch Hardware

Beachtet werden muss, dass der Taster zum manuellen Starten des ESP32 im Programmiermodus nicht durch diese Hardwareschaltung entprellt werden darf, da beim Verbinden des Erweiterungsmoduls mit Strom der *Boot*-Pin auf 0 V liegt, bis der Kondensator aufgeladen ist. Das hat zur Folge, dass der ESP32 beim ersten Start nach der Verbindung mit Strom immer in den Programmiermodus landet und im Nachhinein neu gestartet werden, müsste ohne die Stromverbindung zu trennen.

### Electro-Static-Discharge (ESD)-Schutz

Um zu vermeiden, dass durch elektrostatische Aufladung des Körpers das Erweiterungsmodul beschädigt wird, wenn die Buchse zur Fernsteuerung angefasst wird, müssen diese Kontakte zusätzlich geschützt werden. Dies erfolgt durch die Zener-Dioden, welche in Gegenrichtung auf 0 V gelegt werden und in Abbildung 19 zu sehen sind. Die Zener-Dioden sind so dimensioniert, dass ab einer Spannung die größer als 12 V an der Spannungsversorgung oder größer als 3,3 V an der Datenleitung ist durch die Zenerdiode auf 0 V geleitet wird.

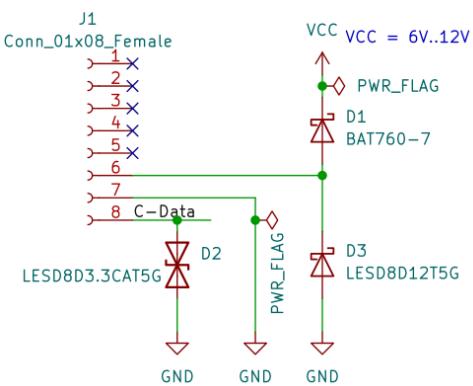


Abbildung 19: ESD-Schutzschaltung

## 4.2.2 Referenzschaltungen

Damit Fehler während des Schaltungsentwurfs vermieden werden und die Anzahl von Prototypenversionen minimiert werden kann, sind die Schaltungen der Platinen auf Referenzdesigns bereits vorhandenen Platinen aufgebaut, welch in nachfolgender List stehen.

- OLED-Schaltplan von ShenZhen QDtech Co. LTD; Stand: 24. Juli 2019
- ESP32\_DevKitc\_V4-Schaltplan von Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.); Stand: 7. Juni 2018
- Produktspezifikation des OEL Display Module von Allvision technology Inc.; Version: B

## 4.2.3 Weiterführende Informationen

Der Entwurf der Platinen erfolgte in der kostenlosen und Open Source Software KiCad statt [92]. Die Produktion und die Bestückung des Großteils aller Elektronikkomponenten fand durch das Unternehmen [JLCPCB](#) statt.

Die vollständigen Schaltpläne aller Platinen sind im Anhang in Abbildung 26, 27 und 28 zu finden und weitere Details aller Platinenentwürfe sind öffentlich unter folgenden Link zu finden: <https://github.com/SimLinkModule/PCB>

## 4.3 Gehäuseerstellung

Damit die entworfenen Platinen im Modulschacht der Fernsteuerung fest und kompakt befestigt werden können, gibt es ein entworfenes Kunststoffgehäuse für Modulschächte des Typs Lite, welches im Anhang in Abbildung als Explosionszeichnung 29 zu sehen ist. Das Hauptaugenmerk in der Entwurfsphase lag dabei darin, dass möglichst wenig Stützstrukturen für einen Druck mittels eines Fused Deposition Modeling ([FDM](#))-3D-Druckers benötigt werden. Dies hat den Hintergrund, dass die Oberflächen, an denen Stützstrukturen anliegen, häufig größere Nachbearbeitung benötigt und auch die Druckqualität an diesen Stellen schlechter ist. Um ohne Stützstrukturen auszukommen müssen Überhänge im Modell vermieden werden, da der 3D-Drucker nur ausgehend von der Druckgrundplatte aus drucken kann. Falls Überhänge benötigt werden muss entweder das Modell in mehrere Teilmodelle aufgeteilt werden, welche dann einzeln ohne Stützstrukturen gedruckt werden können (Zu sehen in Abbildung 20). Anderseits können Überhänge gedruckt werden, wenn das Modell integrierte Stützstrukturen hat, welche einen kleineren Winkel als 45 Grad zur Druckgrundplatte aufweisen (Zu sehen in Abbildung 21).

Zur Befestigung der Platinen und des Gehäusedeckels mit dem Gehäuse, sind Löcher für Gewindegänge an allen benötigten Stellen integriert. Dadurch hat das Gehäuse Gewindegänge aus Messing, wodurch alle Schrauben ohne Einschränkungen öfter rein und herausgedreht werden können, da nicht auf Gewindegang aus Kunststoff geachtet werden muss, welcher leicht beim Festschrauben und Überdrehen von Schrauben beschädigt werden könnte. Zu sehen sind alle Messinggewindegänge des Gehäuses in Abbildung 22.

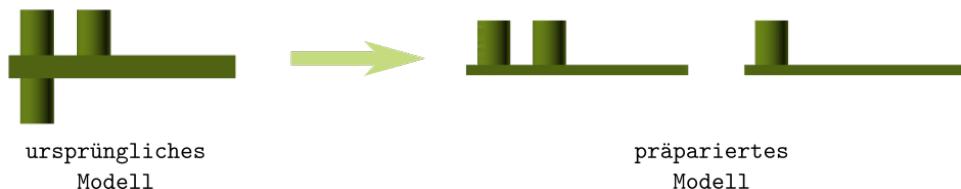


Abbildung 20: Modell mit Überhängen für den 3D-Druck vorbereiten

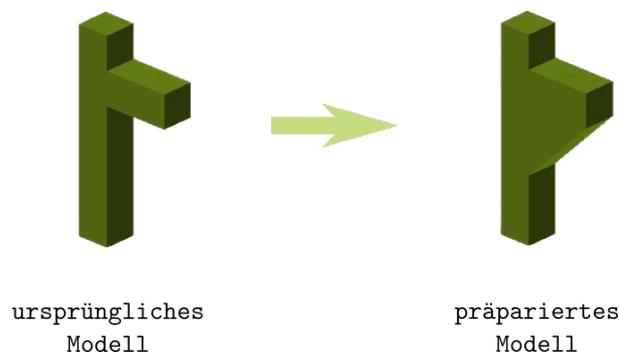


Abbildung 21: Modell mit Überhängen für den 3D-Druck vorbereiten

Sodass der Deckel des Gehäuses mit den Schienen für den Modulschacht und den Befestigungen der Platinen ohne Stützstrukturen gedruckt werden kann, ist der Deckel in zwei Modelle aufgeteilt. Beide Modell sollten für höhere Stabilität nach dem Druck mittels Kleber verbunden werden. Zur Befestigung der Platine für die Verbindung zwischen Multikopterfernsteuerung und dem Mikrocontroller gibt es weitere gedruckte Halterungen. Dies ist nötig, da die Platine sehr nah an der Gehäuseaußenkante liegen muss, um eine Verbindung mit dem Stecker der Fernsteuerung herstellen zu können. Zu sehen sind alle eingebauten Platinen in Abbildung 23, sowie die Position der Modulbuchse zur Verbindung mit der Mulikopterfernsteuerung.

Zum Schutz der Taster und um die Tastendruckfläche zu vergrößern, sind Knöpfe im Gehäuse integriert. Zu beachten ist, dass nur Knöpfe im Gehäuse für die Tasten auf der Platine mit **OLED**-Display enthalten sind, da diese nur vom Benutzer des Erweiterungsmoduls, während dem normalen Betrieb betätigt werden sollen. Die integrierten Knöpfe des Gehäuses und das Gehäuse selbst sind dabei ein Bauteil und benötigen daher keinen Zusammenbau nach dem Druck. Da durch die Integration in das Gehäuse der Knopf bewegbar gemacht werden muss, gibt es eine Verjüngung im Verbindungsstück zwischen Knopf und Gehäuse. Zu sehen ist der Knopf mit Verbindungsstück zum Gehäuse in Abbildung 24. Wie ebenso im Querschnitt des Knopfes zu sehen ist, enthält der Knopf einen konischen Zylinder. Dieser ist vorhanden zum einen vorhanden, um die Tastendruckfläche des kleinen Platinentasters zu vergrößern. Zum anderen, um die Lücke zwischen Platine und Gehäuse zu überbrücken, da die Platine nicht direkt am Gehäuse befestigt werden kann.

#### **4.3.1 Weiterführende Informationen**

In Abbildung 25 ist das fertig zusammengebaute Erweiterungsmodul zu sehen. Der Entwurf fand dabei in der kostenlosen und Open Source Software OpenSCAD statt [93]. Alle Modelle sind öffentlich unter <https://github.com/SimLinkModule/Shell> auffindbar.



Gehäuse

Gehäusedeckel

Abbildung 22: Messing Gewindegewindeinsätze zur Befestigung der einzelnen Modulkomponenten



Erweiterungsmodulschienen mit Verbindungsbuchse

Eingegebauter Platine für Ein- und Ausgabe-Komponenten

Platine mit Erweiterungsmodulbuchse

Befestigung der Hauptplatine

Abbildung 23: Eingegebauter Platinen im Gehäuse



Abbildung 24: Tasterschutz für Taster der Platine



Abbildung 25: Zusammengebautes Erweiterungsmodul

# 5 Validierung und Gegenüberstellung

## 5.1 Validierung des Funktionsumfangs

In diesen Abschnitt der Studienarbeit soll der definierte Aufgabenumfang von Kapitel 2 mit dem realisierten Umfang verglichen werden und gegebenenfalls vorhandene Einschränkungen erläutert werden.

### 5.1.1 Softwareentwicklung

### 5.1.2 Platinenentwurf

### 5.1.3 Gehäuseerstellung

## 5.2 Gegenüberstellung BLE-Modul und USB-Verbindung

### 5.2.1 Versuchsaufbau

Bild von alter Haltung mit dem Servo zeigen

### 5.2.2 Auswertung

# 6 Rekapitulation und Ausblick

TODO: Rekapitulation und Ausblick

# Literatur

- [1] *Drones by the Numbers*, [https://www.faa.gov/uas/resources/by\\_the\\_numbers/](https://www.faa.gov/uas/resources/by_the_numbers/), Aufgerufen am: 16. November 2022, Federal Aviation Administration.
- [2] *Commercial Drones are Taking Off*, <https://www.statista.com/chart/17201/commercial-drones-projected-growth/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Katharina Buchholz.
- [3] *Drones: A Tech Growth Market in the United States*, <https://www.statista.com/chart/9525/sales-of-consumer-drones-to-dealers-in-the-us/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Dyfed Loesche.
- [4] *The Economic Impact Of The Commercial Drone Sector*, <https://www.statista.com/chart/3898/the-economic-impact-of-the-commercial-drone-sector/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Niall McCarthy.
- [5] *DJI Mavic 3 Classic*, <https://www.dji.com/de/mavic-3-classic>, Aufgerufen am: 16. November 2022, DJI.
- [6] *Learn the Different FPV Drone Flight Modes & How to Set Up*, <https://academy.wedio.com/fpv-drone-flight-modes/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Wedio.
- [7] *Apple introduces next-generation iPad Pro, supercharged by the M2 chip*, <https://www.apple.com/newsroom/2022/10/apple-introduces-next-generation-ipad-pro-supercharged-by-the-m2-chip/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Apple Inc.
- [8] *Joystick emulation*, [https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/advanced-features/radio\\_joystick](https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/advanced-features/radio_joystick), Aufgerufen am: 16. November 2022, OpenTX.
- [9] *Taranis IO ports*, <https://github.com/opentx/opentx/wiki/Taranis-IO-ports#external-module-bay-pinout>, Aufgerufen am: 16. November 2022, OpenTX.
- [10] *HID Joystick Support*, <https://github.com/betaflight/betaflight/wiki/HID-Joystick-Support>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Betaflight.
- [11] *Orqa FPV.JR Bluetooth*, <https://github.com/betaflight/betaflight/wiki/HID-Joystick-Support>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Orqa.
- [12] *Welcome to OpenTX*, <https://www.open-tx.org/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, OpenTX.
- [13] *Device Class Definition for Human Interface Devices (HID), Firmware Specification*, Version 1.11, USB Implementers' Forum, Mai 2001.
- [14] *HID Usage Tables for Universal Serial Bus (USB)*, Version 1.3, USB Implementers' Forum, 2002.
- [15] F. Zhao, *Tutorial about USB HID Report Descriptors*, <https://eleccelerator.com/tutorial-about-usb-hid-report-descriptors/>, Aufgerufen am: 15. Oktober 2022.

- [16] *Bluetooth Core Specification*, Revision v5.3, Bluetooth SIG, 2021.
- [17] *UG103.14: Bluetooth LE Fundamentals*, Revision 0.7, SILICON LABS.
- [18] *MFi Program, Frequently Asked Questions*, <https://mfi.apple.com/en/faqs.html>, Aufgerufen am: 05. Oktober 2022, Apple Inc.
- [19] *Accessory Design Guidelines for Apple Devices*, Release R18, Apple Inc., 2022.
- [20] *HID OVER GATT PROFILE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [21] *HID SERVICE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [22] *BATTERY SERVICE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [23] *DEVICE INFORMATION SERVICE*, Revision v11r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [24] *SCAN PARAMETERS PROFILE SPECIFICATION*, Revision v10r00, Bluetooth SIG, Dez. 2011.
- [25] *Bluetooth API*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/bluetooth/index.html>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd.
- [26] *esp-idf/components/bt/host/bluedroid/main/bte\_main.c*, [https://github.com/espressif/esp-idf/blob/ac99c0ad6ba783e99d21fe142fc610001dc93457/components/bt/host/bluedroid/main/bte\\_main.c](https://github.com/espressif/esp-idf/blob/ac99c0ad6ba783e99d21fe142fc610001dc93457/components/bt/host/bluedroid/main/bte_main.c), Aufgerufen am: 16. November 2022, Espressif.
- [27] J. Edge, *Returning BlueZ to Android*, <https://lwn.net/Articles/597293/>, Aufgerufen am: 16. November 2022.
- [28] *Fluoride Bluetooth stack*, <https://cs.android.com/android/platform/superproject/+/master:packages/modules/Bluetooth/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Google.
- [29] Anchao, *Fluoride Bluetooth stack*, <https://github.com/anchao/fluoride>, Aufgerufen am: 16. November 2022.
- [30] *BLE User Guide*, <https://mynewt.apache.org/latest/network/>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Apache.
- [31] *Apache mynewt*, <https://github.com/apache/mynewt-nimble/blob/b7c1dd7a62dab4de17984f382e8ee101c5361c7d/README.md>, Aufgerufen am: 16. November 2022, Apache.
- [32] O. Liang, *RC Protocols Explained: SBUS, CRSF, PWM, FPort and More*, <https://oscarliang.com/rc-protocols/>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.
- [33] *R9M*, <https://www.frsky-rc.com/product/r9m/>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, FrSky.
- [34] *Model Setup*, [https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/software-overview/model\\_menus/model\\_setup](https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/software-overview/model_menus/model_setup), Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, OpenTX.
- [35] *FAQ*, <https://doc.open-tx.org/manual-for-opentx-2-2/faq>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, OpenTX.
- [36] U. Horn und H. Schneider, *PPM*, <https://wiki.rc-network.de/wiki/PPM>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.

- [37] *opentx/radio/src/pulses/ppm.cpp*, <https://github.com/opentx/opentx/blob/d67d1aa0c09d2f485c3ef7ca8c4fb1e9214a2ee7/radio/src/pulses/ppm.cpp>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, OpenTX.
- [38] *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.
- [39] *cleanflight/src/main/rx/crsf\_protocol.h*, [https://github.com/cleanflight/cleanflight/blob/acc56ce09dc4cf67dd6712d7c228352659133ce3/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.
- [40] *Protocol decoder:sbus\_futaba*, [https://sigrok.org/wiki/Protocol\\_decoder:Sbus\\_futaba](https://sigrok.org/wiki/Protocol_decoder:Sbus_futaba), Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, sigrok.
- [41] *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.
- [42] *sbus/README.md*, <https://github.com/bolderflight/sbus/blob/61a9d25eb964b9a75cca51ce047715570b14cac8/README.md>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022, Bolder Flight.
- [43] P. Langer, *DIY-Multiprotocol-TX-Module/docs/Transmitters.md*, <https://github.com/pascallanger/DIY-Multiprotocol-TX-Module/blob/75c9fb40a7eeafbd7716ca12373936706017be05/docs/Transmitters.md>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.
- [44] P. Langer, *DIY-Multiprotocol-TX-Module/Multiprotocol/Multiprotocol.h*, <https://github.com/pascallanger/DIY-Multiprotocol-TX-Module/blob/75c9fb40a7eeafbd7716ca12373936706017be05/Multiprotocol/Multiprotocol.h#L834>, Aufgerufen am: 22. Oktober 2022.
- [45] *Modules*, <https://www.espressif.com/en/products/modules>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Espressif Systems.
- [46] *Development Boards*, <https://www.espressif.com/en/products/devkits>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Espressif Systems.
- [47] *SoCs*, <https://www.espressif.com/en/products/socs>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Espressif Systems.
- [48] *Get Started*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/get-started/index.html>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Espressif Systems (Shanghai) Co., Ltd.
- [49] *ESP32, Technical Reference Manual*, Version 4.8, Espressif Systems, 2022.
- [50] *What Needs FCC Approval?* <https://compliancetesting.com/what-needs-fcc-approval/>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Compliance Testing.
- [51] *Certificates*, <https://www.espressif.com/en/support/documents/certificates>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Espressif Systems.
- [52] *Espressif IoT Development Framework*, <https://github.com/espressif/esp-idf>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023, Espressif Systems.

- [53] *CE marking*, [https://europa.eu/youreurope/business/product-requirements/labels-markings/ce-marking/index\\_en.htm](https://europa.eu/youreurope/business/product-requirements/labels-markings/ce-marking/index_en.htm), Aufgerufen am: 14. Januar 2023, European Union.
- [54] *Radio Equipment Directive (RED)*, [https://single-market-economy.ec.europa.eu/sectors/electrical-and-electronic-engineering-industries-eei/radio-equipment-directive-red\\_en](https://single-market-economy.ec.europa.eu/sectors/electrical-and-electronic-engineering-industries-eei/radio-equipment-directive-red_en), Aufgerufen am: 14. Januar 2023, European Comission.
- [55] *RICHTLINIE 2014/53/EU DES EUROPÄISCHEN PARLAMENTS UND DES RATES vom 16. April 2014 über die Harmonisierung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten über die Bereitstellung von Funkanlagen auf dem Markt und zur Aufhebung der Richtlinie 1999/5/EG*, Europäischen Union.
- [56] H. Naumann, *GSM / NB-IoT antenna and radio certification*, <https://www.gsm-modem.de/M2M/m2m-components/gsm-nb-iot-antenna-radio-certification-ce-red-fcc/>, Aufgerufen am: 14. Januar 2023.
- [57] R. Barry, *Mastering the FreeRTOS Real Time Kernel, a Hands-On Tutorial Guide*, 2016.
- [58] *What is An RTOS?* <https://www.freertos.org/about-RTOS.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [59] *License Details*, <https://www.freertos.org/a00114.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [60] *The FreeRTOS Kernel*, <https://www.freertos.org/RTOS.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [61] *Source Organization*, <https://www.freertos.org/a00017.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [62] *FAQ - Scheduling*, <https://www.freertos.org/FAQSched.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [63] *FreeRTOS scheduling*, <https://www.freertos.org/single-core-and-smp-rtos-scheduling.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [64] *The RTOS Tick*, <https://www.freertos.org/implementation/a00011.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [65] *Software Timers*, <https://www.freertos.org/RTOS-software-timer.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [66] *FreeRTOS Queues*, <https://www.freertos.org/Embedded-RTOS-Queues.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Real Time Engineers Ltd.
- [67] *ESP-IDF FreeRTOS (SMP)*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-guides/freertos-smp.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.)
- [68] *FreeRTOS*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/system/freertos.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.)
- [69] *Inter-Processor Call*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/system/ ipc.html>, Aufgerufen am: 16. Januar 2023, Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.)

- [70] *Raster, Vector, TrueType, and OpenType Fonts*, <https://learn.microsoft.com/en-us/windows/win32/gdi/raster--vector--truetype--and--opentype-fonts>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, Microsoft.
- [71] J. Sanson, *Custom Fonts for Microcontrollers*, <https://jared.geek.nz/2014/jan/custom-fonts-for-microcontrollers>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023.
- [72] I. Strizver, *A Brief History of Digital Type*, <https://www.fonts.com/content/learning/fyti/using-type-tools/digital-format>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023.
- [73] *TrueType Fundamentals*, <https://learn.microsoft.com/en-us/typography/opentype/spec/ttch01>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, Microsoft.
- [74] V. Pavlik, *Linux Input drivers v1.0*, <https://www.kernel.org/doc/Documentation/input/input.txt>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023.
- [75] R. H. Espinosa, *The Linux Input Documentation »Linux Input Subsystem userspace API »6. Linux Joystick support »6.6. Programming Interface*, <https://www.kernel.org/doc/html/v4.17/input/joydev/joystick-api.html?highlight=joystick%20api>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023.
- [76] V. Pavlik, *Docs »The Linux Input Documentation »Linux Input Subsystem userspace API »1. Introduction*, <https://www.kernel.org/doc/html/v4.17/input/input.html>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023.
- [77] *linux/include/uapi/linux/input-event-codes.h*, <https://github.com/torvalds/linux/blob/master/include/uapi/linux/input-event-codes.h>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, Linux.
- [78] *7.1 Talking to Device Files (writes and IOCTLs)*, <https://tldp.org/LDP/lkmpg/2.4/html/x856.html>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, The Linux Documentation Project.
- [79] *libevdev Documentation*, <https://www.freedesktop.org/software/libevdev/doc/latest/index.html>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, freedesktop.org.
- [80] *libevdev*, <https://www.freedesktop.org/wiki/Software/libevdev/>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, freedesktop.org.
- [81] *ioctl based interface*, <https://docs.kernel.org/driver-api/ioctl.html>, Aufgerufen am: 15. Januar 2023, The Linux Kernel.
- [82] *ESP32 - WiFi-enabled microcontrollers from Espressif*, <https://www.reddit.com/r/esp32/>, Aufgerufen am: 15. Februar 2023, Reddit Inc.
- [83] *ESPRESSIF ESP32*, <https://www.esp32.com/>, Aufgerufen am: 15. Februar 2023, Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.)
- [84] *ESP32, Hardware Design Guidelines*, Version 3.3, Espressif Systems, 2022.
- [85] *Introduction to Human Interface Devices (HID)*, <https://learn.microsoft.com/en-us/windows-hardware/drivers/hid/>, Aufgerufen am: 24. Februar 2023, Microsoft.
- [86] *BLE Pairing and Bonding*, [https://technotes.kynetics.com/2018/BLE\\_Pairing\\_and\\_bonding/](https://technotes.kynetics.com/2018/BLE_Pairing_and_bonding/), Aufgerufen am: 11. März 2023, Kynetics.

- [87] *Universal Asynchronous Receiver/Transmitter (UART)*, <https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/esp32/api-reference/peripherals/uart.html>, Aufgerufen am: 24. Februar 2023, Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.)
- [88] *SSD1306, Advance Information, 128 x 64 Dot Matrix, OLED/PLED Segment/Common Driver with Controller*, Rev 1.5, Solomon Systech Limited, 2010.
- [89] P. Seidel, *FrSky Taranis X-Lite Fernsteuerung*, <https://blog.seidel-philipp.de/frsky-taranis-x-lite-fernsteuerung/>, Aufgerufen am: 20. März 2023.
- [90] *Boot Mode Selection*, <https://docs.espressif.com/projects/esptool/en/latest/esp32/advanced-topics/boot-mode-selection.html>, Aufgerufen am: 20. März 2023, Espressif Systems (Shanghai Co., Ltd.)
- [91] *EMBED WITH ELLIOT: DEBOUNCE YOUR NOISY BUTTONS, PART I*, <https://hackaday.com/2015/12/09/embed-with-elliot-debounce-your-noisy-buttons-part-i/>, Aufgerufen am: 13. März 2023, Elliot Williams.
- [92] *About KiCad*, <https://www.kicad.org/about/kicad/>, Aufgerufen am: 11. März 2023, KiCad.
- [93] *About OpenSCAD*, <https://openscad.org/about.html>, Aufgerufen am: 11. März 2023, OpenSCAD.

# **Anhang**

- A. Schaltpläne
- B. Explosionszeichnung des Gehäuses

## A. Schaltpläne

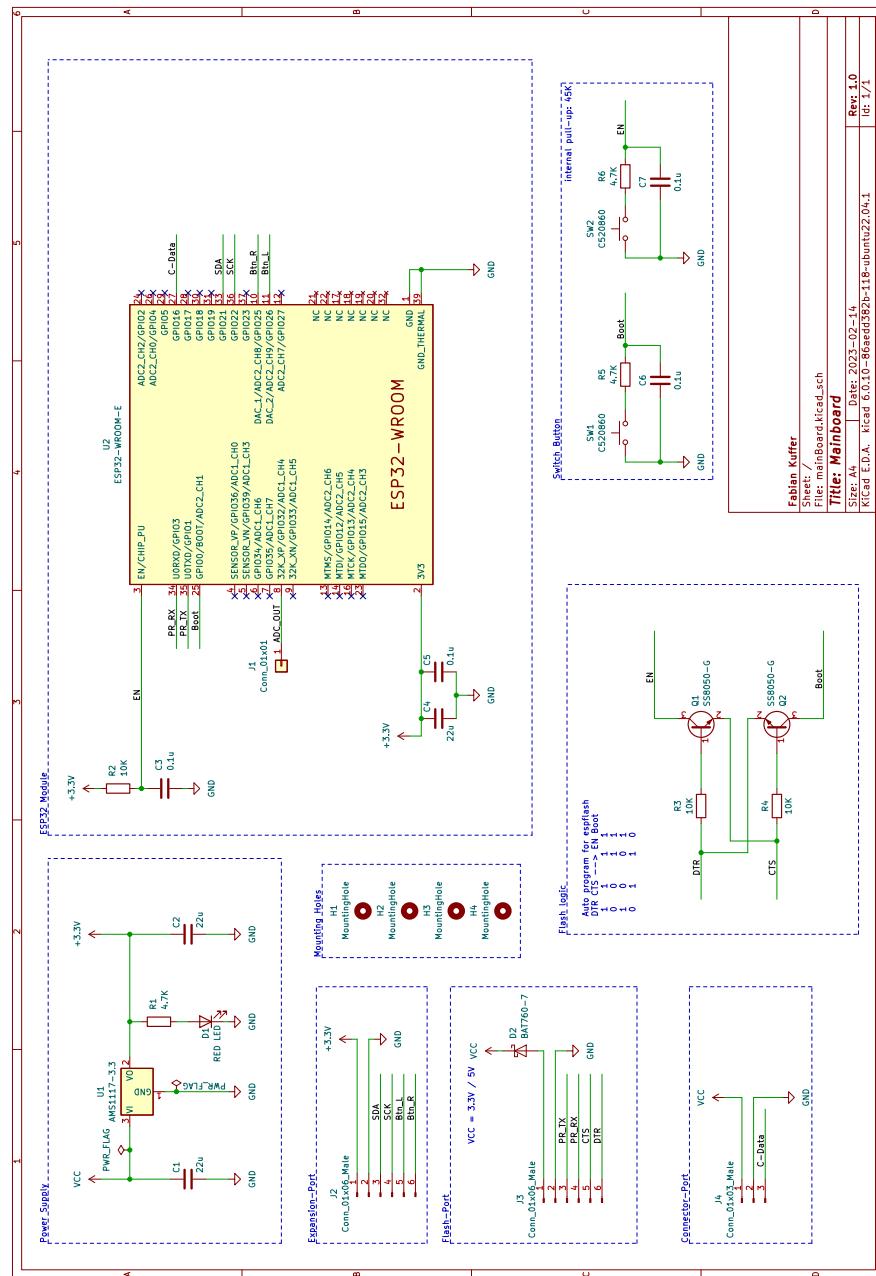


Abbildung 26: Schaltplan der Hauptplatine

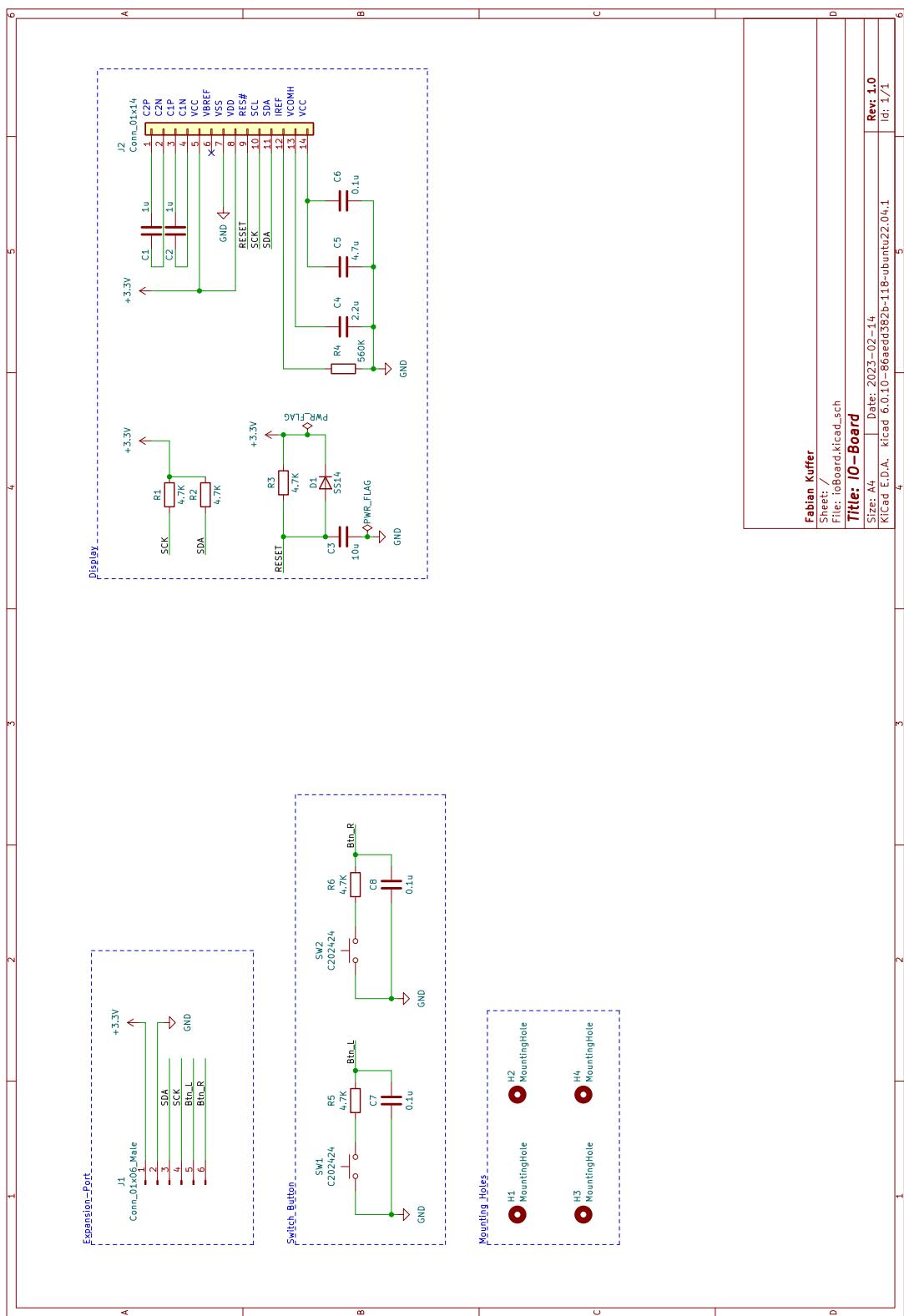


Abbildung 27: Schaltplan für Ein- und Ausgabekomponenten

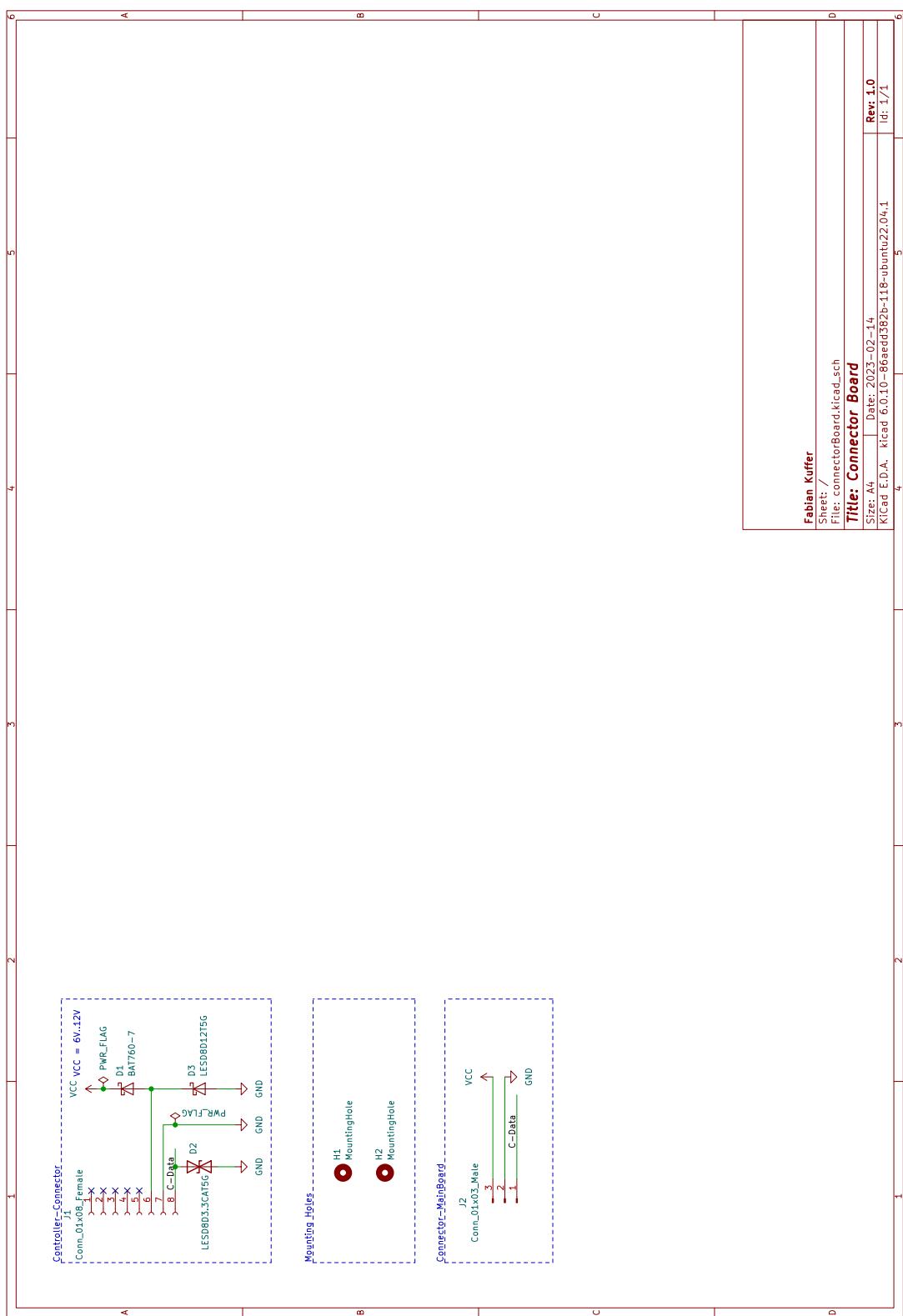


Abbildung 28: Schaltplan für die Verbindung zwischen Erweiterungsmodul und Multikopterfernsteuerung

## B. Explosionszeichnung des Gehäuses

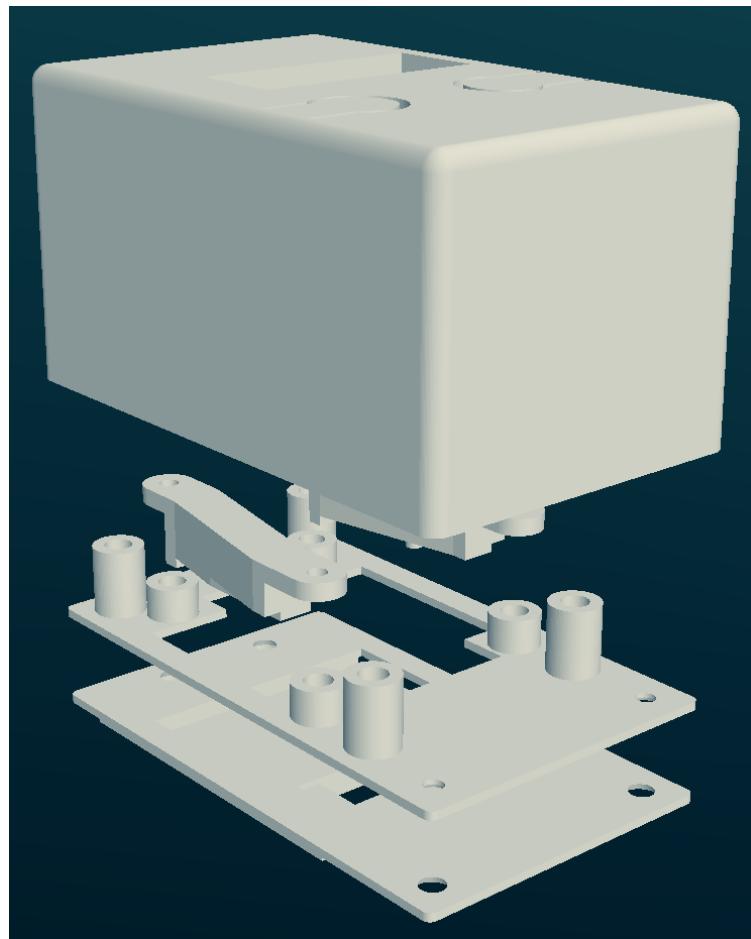


Abbildung 29: Explosionszeichnung mit allen Modellen des Gehäuses