



ZWISCHENBERICHT

BREMEN

Team Gamma

Autoren:

Robin BLEY
Alexander BRENNECKE
Alexander FELDMANN
Marc HUISINGA
Kevin NEUMEYER
Till SCHLECHTWEG
Steffen WISSMANN

Betreuer:

Harm HÖRNLEIN-ROBOOM
Frank MARSCHALL

17. Juni 2015

Inhaltsverzeichnis

1	Kurzbericht	1
2	Aufgabenliste	2
3	Detailierter Statusbericht	3
4	Design Dokument	4

1 Kurzbericht

Insert Kurzbericht here!!!

2 Aufgabenliste

Insert Aufgabenliste here!!!

3 Detailierter Statusbericht

Insert detaillierter Statusbericht here!!!

4 Design Dokument

Auf den folgenden Seiten ist unser Design Dokument in seiner aktuell Form zu finden. Diese Version ist auch online unter https://github.com/haloshat/Apollo13_Documentation zu finden. Dort wird das Design Dokument während des Projektverlaufes regelmäßig auf den neusten Stand gebracht.



DESIGNDOKUMENT

BREMEN

Team Gamma

Autoren:

Robin BLEY
Alexander BRENNECKE
Alexander FELDMANN
Marc HUISINGA
Kevin NEUMEYER
Till SCHLECHTWEG
Steffen WISSMANN

Betreuer:

Harm HÖRNLEIN-ROBOOM
Frank MARSCHALL

17. Juni 2015

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	1
1.1 Teamorganisation und Aufgabenverteilung	1
1.1.1 Stärken des Teams	2
1.1.2 Verbesserungsbereiche des Teams	2
1.2 Missionsziel	2
2 Beschreibung des CanSat	3
2.1 Missionsüberblick	3
2.2 Mechanik- und Strukturdesign	3
2.2.1 Fachliche Grundlagen	3
2.2.2 Hülle	3
2.2.3 Innenwand	3
2.2.4 Sensorikplatine	4
2.3 Elektrische Konstruktion	4
2.3.1 Fachliche Grundlagen	5
2.3.1.1 Embedded System	5
2.3.1.2 Transistor-Transistor-Logik	5
2.3.1.3 Analog-to-Digital-Converter	5
2.3.1.4 Universal-Asynchronous-Receiver-Transmitter	5
2.3.1.5 Inter-Integrated-Circuit	6
2.3.2 Sensorik	6
2.3.2.1 ML8511 - UV-Sensor	6
2.3.2.2 Sharp-Feinstaubsensor	6
2.3.2.3 APC220	7
2.3.2.4 Ultimate GPS	7
2.3.2.5 TMP006	7
2.3.2.6 BMP180	7
2.3.3 Energieverbrauch	8
2.4 Softwaredesign	8
2.4.1 Python als Programmiersprache	8
2.4.2 Datenverarbeitung auf dem BeagleBone	8
2.5 Bergungssystem	8
2.5.1 Berechnungen	8
2.5.2 Bau	9
2.6 Aufgetretene Probleme	9
2.7 Testkonzept	10
2.7.1 Test der Fallschirmgröße	11
3 Beschreibung der Bodenstation	12
3.1 Desktopapplikation	12
3.1.1 Überblick	12
3.1.2 Verwendete Komponenten	12
3.1.3 Funktionen	13
3.1.3.1 Nutzerfreundlichkeit	13
3.1.3.2 Erweiterbarkeit	13
3.1.3.3 Features	14
3.1.4 Architektur	14
3.1.5 Tests	15
3.1.5.1 Automatisierte Tests	15
3.1.5.2 Manuelle Tests	15
3.1.6 Nutzeranleitung	16
3.1.6.1 Datenempfang	16
3.1.6.2 Datenimport	16
3.1.6.3 Datenexport	16

3.1.6.4	Datenweiterleitung	16
3.1.6.5	Oberflächenpersonalisierung	16
3.1.6.6	Kartenvisualisierung	16
3.1.6.7	Graphenvisualisierung	16
3.1.6.8	Textdarstellung	16
3.1.6.9	Tabellendarstellung	17
3.1.6.10	Fenster zurücksetzen	17
3.1.6.11	Beenden des Programms	17
3.1.7	Realisierung der Desktopapplikation	17
3.2	Android-Applikation	17
3.2.1	Übersicht	17
3.2.2	Plattform und Komponenten	17
3.2.3	Funktionen	18
3.2.4	Nutzeranleitung	18
4	Projektplanung	20
4.1	Zeitplan der CanSat-Vorbereitung	20
4.1.1	Zeitplan der Hardware-Gruppe	20
4.1.2	Zeitplan der Software-Gruppe	20
4.2	Einschätzung der Mittel	21
4.2.1	Budget	21
4.2.2	Externe Unterstützung	22
5	Öffentlichkeitsarbeit	23
5.1	Website	23
5.2	Schülerzeitung	23
5.3	Präsentationen	23
5.4	Ausstellung am MINT-Projekttag unserer Schule	23
5.5	Logo	23
6	Anforderungen	24
7	Anhang	25
7.1	Einleitung	25
7.1.1	Blockdiagramm	25
7.2	GANTT-Diagramme	26
7.2.1	Hardware-GANTT	26
7.2.2	Bodenstation-GANTT	27
7.2.3	Android-App-GANTT	28
7.3	Der CanSat	29
7.4	Bodenstationsarchitektur	35
7.5	Protokolle	37

1 Einleitung

Diese Dokumentation dokumentiert die Arbeit an dem Dossensatelliten "Apollo 13" und die Entwicklung einer Bodenstation zur Datenverarbeitung der Daten des Satelliten im Rahmen des Deutschen CanSat-Wettbewerbs 2015 und des P5-Projekts der Europaschule SZII Utbremen.

1.1 Teamorganisation und Aufgabenverteilung

Das gesamte Team besteht aus sieben Schülern und zwei betreuenden Lehrern. Die sieben Schüler sind intern in mehrere kleinere Teams aufgeteilt. Innerhalb der Teams ist kein Teammitglied vollkommen an seine Aufgaben gebunden, da uns ein guter Austausch und eine hervorragende Zusammenarbeit zwischen den einzelnen Teammitgliedern und Teams wichtig ist. Die Arbeiten der Gruppen und der einzelnen Personen werden im Folgenden erläutert:

- Das Hardware-Team besteht aus drei Personen, welche sich um den Bau des Satelliten selber, das Design und den Bau der Dose sowie die Programmierung des Mikrocontrollers kümmern. Zu diesem Team zählen folgende Personen:

Alexander Brennecke ist verantwortlich für das Design der Dose. Dazu zählt die Konstruktion der eigentlichen Dose und die Anordnung der Sensoren im Inneren der Dose.

Till Schlechtweg ist verantwortlich für die Funktionalität des Mikrocontrollers und der ausgewählten Sensoren.

Steffen Wissmann ist verantwortlich für die Übertragung der Daten zur Bodenstation und den Programmcode des Mikrocontrollers.

- Das Software-Team besteht aus vier Personen, welche sich um das Programmieren der Bodenstation und der Android-Applikation kümmern. Allgemein gilt für alle Personen dieser Gruppe, dass die Grenzen der Zuständigkeitsbereiche der verschiedenen Personen verfließen, wobei jede Person allerdings noch ein gewisses Spezialgebiet besitzt. Dieses Team besteht aus folgenden Personen:

Robin Bley ist verantwortlich für das Implementieren der Datenverarbeitung der Bodenstation und für das Testen von kritischen Bereichen innerhalb der Datenverarbeitung.

Alexander Feldmann ist verantwortlich für die Entwicklung der Android-Applikation.

Marc Huisenga ist ebenfalls verantwortlich für das Implementieren der Datenverarbeitung der Bodenstation, für die Entwicklung der Datenvisualisierungskomponenten und für die Architektur der Datenverarbeitung.

Kevin Neumeyer ist verantwortlich für die zusammenführende Architektur der Bodenstation, die grafische Umgebung und die Administration der Software-Repositories.

- Zudem gibt es ein Team, bestehend aus Alexander Brennecke und Till Schlechtweg, welches sich um die Organisation, die Kommunikation mit Sponsoren und die Öffentlichkeitsarbeit kümmert.

- Betreut wird das Projekt durch zwei Lehrer unserer Schule:

Mathematiklehrer Harm Hörnlein-Roboom, welcher als Ansprechpartner für die Software-Gruppe zur Verfügung steht.

Physiklehrer Frank Marshall, welcher als Ansprechpartner für die Hardware-Gruppe und den CanSat-Wettbewerb zur Verfügung steht.

Die Arbeit an dem Projekt findet zum größten Teil wöchentlich am Dienstag und Mittwoch Nachmittag in den Laboren unserer Schule statt. Die Labore sind mit diversen Werkzeugen ausgestattet, sodass sowohl die Software- als auch die Hardware-Gruppe dort problemlos arbeiten können. Zusätzlich zu diesen vier bis acht Stunden pro Woche kommen fünf Projekttage, welche uns von der Schule breitgestellt wurden. Natürlich arbeitet jedes Teammitglied auch außerhalb dieser Treffen an seinem Fachgebiet, soweit dies möglich ist. Zusätzlich gibt es auch immer wieder Treffen mit externen Unterstützungen, oder Arbeitszeit in der Schule, wenn Vertretungs- oder Mitbetreuungsunterricht stattfindet.

1.1.1 Stärken des Teams

Die große Stärke des Teams ist es, dass es auch schon vor diesem Projekt existiert hat und sich somit sehr gut kennt. Die Teilnahme am Europäischen CanSat Wettbewerb 2014 hat dazu geführt, dass jedes Teammitglied gewisse Vorkenntnisse mitbringt. Ebenfalls von Vorteil ist, dass jedes Teammitglied durch unsere schulische Ausbildung genügend Erfahrung hat, um auch außerhalb seines Fachgebietes unterstützend tätig zu sein. Zudem ist die Arbeits- und Leistungsbereitschaft der meisten Teammitglieder überdurchschnittlich gut.

1.1.2 Verbesserungsbereiche des Teams

Der größte Verbesserungsbereich des Teams liegt ganz klar im Zeitmanagement. Für viele Aufgaben wird zu wenig Zeit eingeplant. Oft kommt es auch vor, dass der Schwerpunkt der Arbeit auf Dingen liegt, welche nicht höchst priorisiert sind und somit Zeit beanspruchen, welche an anderen Stellen dringender benötigt würde. Ebenfalls problematisch ist, dass die meisten Teammitglieder gerne neue Technologien oder Praktiken ausprobieren wollen. Dieses Interesse ist zwar löslich und für die Einzelperson sehr lehrreich, jedoch kommt es bei neuen Technologien und Praktiken oft zu Problemen, die man bei bereits bekannten deutlich schneller lösen könnte.

1.2 Missionsziel

Die Idee hinter dem gesamten Projekts bezieht sich auf die extreme Umweltbelastung und ihre Folgen für den menschlichen Körper. Ausschlaggebend für diese Idee ist ein Zeitungsartikel der Zeit, welcher über eine drohende Klage der EU-Kommission in Brüssel berichtet. (vgl. Die Zeit, 24.10.2014). Die Klage richtet sich gegen Deutschland, da die deutsche Bundesregierung bisher zu wenig Aufwand betreibt, um die Feinstaubkonzentration in der Luft zu reduzieren. Wir möchten diesen Aspekt aufgreifen und Messungen durchführen um die tatsächlichen Werte zu bestimmen. Der CanSat Wettbewerb eignet sich optimal dazu, da er uns die Möglichkeit bietet, die Messungen nicht nur auf dem Boden, sondern auch in verschiedenen Schichten der Atmosphäre durchzuführen. Feinstäube stehen in Verdacht, Krankheiten wie Asthma, Herz-Kreislauf-Beschwerden und Krebs zu begünstigen.

Da der menschliche Körper nicht nur durch Feinstaub belastet wird, haben wir uns entschlossen, auch die Intensität der UV-Strahlung, welche die Hauptursache für Hautkrebskrankungen ist, zu messen. Zusätzlich soll auch der Ozonwert bestimmt werden, da Ozon bereits in geringen Konzentrationen gesundheitsschädlich ist und zu Reizungen der Atemwege führen kann.

Für sich genommen ist jede dieser drei Größen schädlich für den Menschen. Im Zuge des Projektes wollen wir jedoch versuchen herauszufinden, ob es einen Zusammenhang zwischen ihnen gibt. Beispielsweise ist herauszufinden, ob ein höherer Ozongehalt gleichzeitig einen niedrigeren Feinstaubgehalt mit sich bringt.

Zusätzlich zum Bau des Messsystems im CanSat, ist es unser Ziel, eine einwandfreie Verarbeitung, Analyse und Präsentation der gemessenen Werte zu erzielen. Um dies zu garantieren, programmieren wir ein eigenes Analysetool. Dieses Tool ermöglicht es uns, die gemessenen Werte während des Fluges des Satelliten auszuwerten. Die Werte sollen dabei anschaulich und in Abhängigkeit zueinander dargestellt werden. Die Bodenstation soll zusätzlich darauf ausgelegt sein, nicht nur unseren Satelliten zu unterstützen. Viel mehr soll das Analysetool auch anderen CanSat-Missionen eine Plattform bieten, auf der die gemessenen Daten ausgewertet werden können.

Um die Daten auch mobil verfügbar zu haben, möchten wir eine Android Applikation bereitstellen. Diese Applikation soll vorerst nur für unser Projekt optimiert sein, bei Erfolg jedoch auch die Werte anderen Teams anzeigen können.

2 Beschreibung des CanSat

2.1 Missionsüberblick

Wir haben uns für den Satelliten überlegt, dass dieser so individuell wie möglich sein soll. Daher greifen wir nicht auf das vom Wettbewerb bereitgestellte T-Minus-CanSat-Kit zurück. Stattdessen haben wir uns im Detail überlegt, welche Sensoren unseren Erwartungen entsprechen und wie wir diese bestmöglich innerhalb der Dose platzieren können. Zusätzlich möchten wir nicht auf eine standardisierte Getränkedose als Hülle zurückgreifen, sondern auch hier unser eigenes Design erschaffen.

2.2 Mechanik- und Strukturdesign

Wir haben den CanSat in drei Komponenten aufgeteilt: Die Hülle, die Innenwand und die Sensorikplatine. Diese drei Komponenten bilden den Hauptbestandteil des CanSats und haben maßgeblich zu dem mechanischen und strukturellem Design beigetragen. Im nachfolgenden wird kurz auf jeden dieser Komponenten eingegangen und die exakte Funktion im Zusammenhang erklärt.

2.2.1 Fachliche Grundlagen

Um die 3D-gedruckte Wand zu erzeugen, wurde die 3D-Modellierungsssoftware [Sketchup](#) von Google verwendet. Sketchup bietet die Möglichkeit, vergleichsweise einfach 3D-Modelle zu zeichnen. Um dies zu tun, muss klar sein, welche Objekte gezeichnet werden sollen. Diese Objekte müssen vermessen und innerhalb von Sketchup gezeichnet werden. Dies erfordert die Kenntnis über gewisse mathematische Methoden zur Berechnung von Kreisen, Flächen und Körpern. Die meisten 3D-Drucker benötigen Dateien des Typs .stl, welche in Sketchup mit einem Plugin erzeugt werden können. Zum Anfertigen von GFK-Komponenten wird ein Körper benötigt, auf welchen das GFK laminiert werden kann. In unserem Fall ist dieser Körper zylindrisch, mit einem Durchmesser von 31,5 mm, und aus Aluminium gefräst.

Um die Platine zu erstellen, wurde die Design-Software [Eagle PCB](#) verwendet. Eagle bietet die Möglichkeit, sowohl Schaltpläne als auch das entsprechende Layout zu erstellen. Im Anschluss wurde die Platine, mit Hilfe und Mitteln des [Hackerspace Bremen e.V.](#), geätzt.

2.2.2 Hülle

Wir haben uns dazu entschieden, die äußere Hülle aus GFK (Glasfaser verstärkter Kunststoff) anzufertigen. Dieser hat die Eigenschaft, dass er bei einem sehr geringen Gewicht, und bei einer geringen Wandstärke, trotzdem eine gewisse Stabilität aufweist. Aus dem GFK haben wir eine Röhre mit einem Innendurchmesser von 31,5 mm und einem Außendurchmesser von 33,5 mm laminiert. Diese Röhre wurde auf eine Länge von 111 mm gekürzt und gefeilt. Um die Röhre oben und unten zu verschließen, haben wir uns bei [Thyssen Krupp System Engineering](#) zwei Aluminiumdeckel fräsen lassen. Diese haben uns ebenfalls durch ihr geringes Gewicht und ihre hohe Stabilität überzeugt. Die Deckel haben, genauso wie die Hülle, einen Außendurchmesser von 33,5 mm. Sie sind beide 2 mm dick und haben zusätzlich eine 2mm dicke Erhöhung, welche in die Röhre eingelassen wird.

2.2.3 Innenwand

Um die Elektronik innerhalb der Hülle zu platzieren und zu befestigen, haben wir uns dazu entschieden, eine Wand anzufertigen. Diese Wand teilt die Hülle mittig und bietet so auf beiden Seiten Platz, um unser Mikrokontrollerboard und unsere Sensorikplatine zu befestigen. Beide Bauteile werden mittels vier Gewindestangen an der Wand befestigt. Durch die Technik des 3D-Druckens ist es möglich, der Wand ein sehr geringes Gewicht bei einer verhältnismäßig hohen Stabilität zu verleihen. Zusätzlich gibt es uns die Möglichkeit, die Wand millimetergenau zu gestalten.

Am unteren Ende der Wand befindet sich eine Aushöhlung, sowie ein Fuß. Diese ist zum einen dafür da, um den Sharp-Feinstaubsensor zu befestigen. Zum anderen gibt der Fuß der Wand, und

somit dem gesamten Satelliten, eine gewisse Stabilität. Der Fuß besitzt auf der einen Seite der Wand Bohrungen. Diese Bohrungen werden verwendet, um die Aluminiumdeckel an der Wand zu befestigen. An der oberen Seite der Wand befinden sich ebenfalls solche Bohrungen, um den oberen Deckel der Hülle zu befestigen. Da der Feinstaubsensor einen Luftzug benötigt, gibt es eine Bohrung, welche vertikal durch die Wand führt. Um das Mikrokontrollerboard mit der Sensorikplatine zu verbinden, existiert ein Fenster in der Mitte der Wand. Um die Sensorikplatine und das Mikrokontrollerboard an der Wand zu befestigen, existieren in der Wand weitere vier Bohrungen.

2.2.4 Sensorikplatine

Die Sensorikplatine ist eine von uns geätzte Platine, welche mit unseren Sensoren bestückt ist. Es gibt mehrere positive Aspekte, die eine eigene Platine mit sich bringt. Zum einen bietet sie eine stabile Plattform für die Befestigung der Sensoren. Zum anderen sparen wir uns dadurch eine Menge Kabel, welche deutlich störanfälliger sind als eine Platine. Die Platine hat an den entsprechenden Stellen Bohrungen, um sie mit der Zwischenwand und dem Mikrokontrollerboard zu verbinden. Die Platine bietet Platz für die folgenden Module:

- BMP108 Drucksensor: Misst den Luftdruck und gibt diesen, sowie die daraus berechnete Höhe, zurück
- Sparkfun UV Sensor: Misst die Intensität der Strahlung des Spektrums 270-380 nm, welches dem UVA und UVB Spektrum entspricht
- TMP006 Infrarot Temperatursensor: Misst die Temperatur eines dünnen Aluminiumstückes in der Außenwand
- Adafruit Ultimate GPS: Bestimmt die aktuelle Position, sowie die Höhe
- APC220 Transceiver Modul: Sendet die Daten als JSON-String zur Bodenstation
- Steckplatz zum Anschluss des Sharp-Feinstaubensors: Misst den Anteil der Partikel, welche kleiner als 10 µm sind
- Steckplatz zum Anschluss an das Mikrokontrollerboard: Bildet die Schnittstelle zwischen BeagleBone und Sensorikplatine

2.3 Elektrische Konstruktion

Unser CanSat besteht aus mehreren Sensoren und einem zentralen Verarbeitungssystem, sowie einem Sender. Diese kommunizieren alle über verschiedene Protokolle. Im Anhang unter der Einleitung befindet sich das Blockdiagramm unseres Satelliten. Im Blockdiagramm fehlen allerdings die verschiedenen Protokolle. In unserem Fall kommuniziert der BeagleBone Black, die MCU, mit allen Sensoren und holt deren Daten ab.

Bauteil	Kommunikationsprotokoll
UV ML8511	ADC
Sharp-Feinstaubsensor	ADC
APC220	UART
Ultimate GPS	UART
TMP006	I ² C
BMP180	I ² C

Tabelle 1: Kommunikationsprotokolle

2.3.1 Fachliche Grundlagen

2.3.1.1 Embedded System Ein Embedded System ist in unserem Fall der BeagleBone Black. Das Mikrocontrollerboard taktet mithilfe eines ARM Cortex-A6 Prozessors mit 1 GHz. Auf ihm ist der leicht modifizierte Linux-Kernel Angstrom mit Frontend installiert. Andere Beispiele für ein Embedded System sind etwa ein Smart-TV oder ein Router. Beide besitzen eine Main Control Unit mit einem Betriebssystem, welches auf die Anwendung des Gerätes spezialisiert ist. In unserem Fall ist dies der BeagleBone, welcher verschiedene Technologien besitzt, um mit einzelnen Bauteilen zu kommunizieren: UART, I₂C, SPI, Analog, Digital, PWM, Timer, PRU, ADC, DAC und viele mehr. Viele dieser Technologien sind in unserem Projekt nicht in Verwendung. Jene, die in Verwendung sind, werden später im Dokument beschrieben.

2.3.1.2 Transistor-Transistor-Logik 5V werden immer als logisch "Ein" bezeichnet. Damit ist gemeint, dass der Sensor, wenn er den höchsten Messwert erreicht, eine Spannung von 5V ausgibt. Ist dies nicht der Fall, so hat der Sensor eine andere Kennkurve, die zum Beispiel bei 3.3V aufhört. Allgemein wird aber die Transistor-Transistor-Logik genutzt, welche 5V als logisch "Ein" und geerdet als logisch "Aus" ansieht. Es gibt natürlich Toleranzen, welche aber bei verschiedenen integrierten Schaltkreisen und Mikrocontrollern unterschiedlich sind.

2.3.1.3 Analog-to-Digital-Converter Andere Sensoren, beispielsweise der UV-Sensor, verfügen lediglich über einen internen Widerstand. Der Widerstand verändert sich in Abhängigkeit zu einer mathematischen Kurve. Dadurch entstehen unterschiedliche Spannungen, welche über den jeweiligen analogen Pin ausgegeben werden. Mithilfe eines Analog-to-Digital-Converters konvertieren wir das analoge Signal, zum Beispiel 5V, in das äquivalente digitale Signal mit einer Auflösung von 12 Bits.

$$2^{12} = 4096$$

So können 4096 verschiedene Stufen dargestellt werden. Da ein analoges Signal theoretisch in unendlich viele Stufen unterteilt werden kann, scheinen 4096 Stufen auf den ersten Blick nicht wie viel. Ein einzelner Schritt ist trotzdem im Digitalen (12 Bits) sehr klein, was folgende Rechnung zeigt.

$$\frac{5V}{4096} = 0.001220703125V$$

Das Ergebnis bedeutet, dass man mit 12 Bits eine 5V-Spannung in 0.001220703125V Schritte darstellt kann. Dem Arduino Mega 2560 stehen nur 10 Bits zur Verfügung. Da die Rechnung exponentiell ist, verkleinert sich dadurch die Anzahl der Stufen enorm.

$$2^{10} = 1024$$

$$\frac{5V}{1024} = 0.0048828125V$$

Wie man an dem Ergebnis sieht, kann das BeagleBone den Wert, der am analogen Pin ankommt, viel genauer darstellen, als der Arduino Mega 2560.

2.3.1.4 Universal-Asynchronous-Receiver-Transmitter UART ist eine digitale, serielle Schnittstelle zum Realisieren von einfachen Kommunikationen zwischen zwei Endpunkten. Die Funktionsweise ist denkbar einfach. Wir nutzen in unserem Satelliten meist eine Baudrate von 9600bps. Baud ist die Schrittgeschwindigkeit oder Symbolrate, also 9600 bits per second. Für

UART gibt es wie beim RJ45-Stecker TX und RX, die beim Aufbau einer Kommunikation gekreuzt werden. Dies liegt daran, dass der Transceiver den einen Komponenten an den Receiver des anderen angeschlossen werden muss. Nun wird zwischen vielen verschiedenen Arten von UART unterschieden. In unserem Fall wird die TTL-UART Variante genutzt, welche die beim Analog-to-Digital-Converter genannten 5V als logisch "Ein" bezeichnet.

2.3.1.5 Inter-Integrated-Circuit I₂C ist ein serieller Datenbus, der über zwei Kabel mit einer 10-Bit-Adressierung (welche 1024 Stufen entspricht) arbeitet. Der Bus ist auf eine maximale Geschwindigkeit von 5 Mbit/s beschränkt, welche für unsere Zwecke jedoch ausreichend ist. Der Sinn des Bussystems ist es, mithilfe von einer Adresse einen Datensatz oder Befehl nur an den gewünschten Empfänger zu senden. I₂C benötigt lediglich eine Datenleitung, welche eine Kommunikation zwischen dem Master (in unserem Fall das BeagleBone) und den Slaves (in unserem Fall die Sensoren) herstellt. Der Master kann über diese Datenleitung den Slaves mitteilen, wann welcher Slave seine Daten senden darf.

2.3.2 Sensorik

2.3.2.1 ML8511 - UV-Sensor Der UV-Sensor enthält im Inneren lediglich eine Photodiode, welche auf eine Wellenlänge zwischen 280 und 390 nm reagiert. Zusätzlich zu der Diode existiert ein Verstärker, welcher dafür sorgt, dass auch minimale Veränderung gemessen werden können. Die Photodiode ändert je nach Einstrahlung von UV-A und UV-B ihren Widerstand. Die dabei entstehende Veränderung in der Spannung ist messbar.

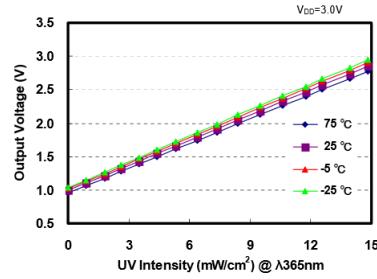


Abbildung 1: Spannungsausgabe vs. UV-Intensität

2.3.2.2 Sharp-Feinstaubsensor Der Sharp-Feinstaubsensor arbeitet, wie der ML8511, sehr simpel. Im Inneren befindet sich eine Infrarot-Diode, welche die Partikel anstrahlt. Auf der anderen Seite befindet sich ein Fototransistor, welcher dann feststellt, wie viel von diesem Licht von Partikeln reflektiert wird. Diese Veränderung ist messbar.

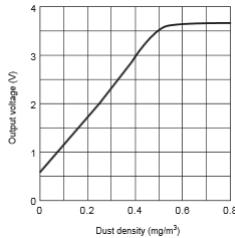


Abbildung 2: Spannungsausgabe vs. Staub

Um den Fototransistor nicht immer ganz zu bestrahlen, ist die Infrarot-Diode nicht die gesamte Zeit angeschaltet. Sie scheint lediglich für den Bruchteil einer Sekunde. Die Messung muss innerhalb dieser Zeitspanne stattfinden.

2.3.2.3 APC220 Der APC220 ist ein Transceiver, welcher entweder senden oder empfangen kann. Der BeagleBone Black schickt den formatierten JSON-String per UART an den APC220. Dieser schickt ihn über die vorher am Computer festgelegte Frequenz in den Raum weiter. Am Boden befindet sich ebenfalls ein APC220, welcher die Daten empfängt.

2.3.2.4 Ultimate GPS Der Ultimate GPS von Adafruit verbindet sich mit den allgemeinen GPS-Satelliten und sendet seriell seine Daten im NMEA-Format. Dieses Format gibt es in diversen Varianten, es verfügt aber in so gut wie allen Varianten über folgende Daten:

Nummer	Daten
1	Breitengrad
2	Längengrad
3	Zeit
4	GPS-Qualität
5	Anzahl benutzter Satelliten
6	Höhe

Tabelle 2: Auslesbare Daten

Außerdem können wir den Ultimate GPS über die serielle UART-Schnittstelle konfigurieren, um ihn zum Beispiel nur ein bestimmtes NMEA-Format ausgeben zu lassen, oder um die Bitrate der seriellen Übertragung zu ändern.

2.3.2.5 TMP006 Der TMP006 ist ein Infrarot-Temperatursensor, welcher die Temperatur von einem Objekt misst, ohne in direktem Kontakt zu stehen. Der Sensor misst die Temperatur eines Objektes anhand der ausgestrahlten Energie auf den Wellenlängen von $4 \mu\text{m}$ bis zu $16 \mu\text{m}$. Durch die veränderte Spannung am Sensor ist eine Messung der Temperatur möglich. Je größer das Objekt ist, umso weiter entfernt muss es sich befinden, um vom "Field of View" des Sensors erfasst zu werden.

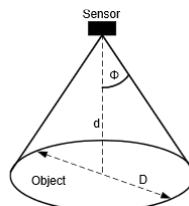


Abbildung 3: Sensor Field of View

Die Messung kann sehr ungenau werden, da, je nach Außentemperatur und Temperatur der Sensorfläche selber, Fehler beim Messen entstehen können.

2.3.2.6 BMP180 Der BMP180 ist ein Drucksensor, welcher mithilfe einer Membran den Druck misst und diesen per On-Board-Controller direkt in die Höhe umrechnet. Der Sensor gibt die Daten dann per I²C-Bus aus.

2.3.3 Energieverbrauch

Bauteil	Stromaufnahme	Spannung	Leistungsaufnahme
BeagleBone Black	500mA	5V	2500mW
ML8511	<1mA	3.3V	<3.3mW
TMP006	<1mA	3.3V	<3.3mW
Sharp	20mA	3.3V	66mW
BMP180	<1mA	3.3V	<3.3mW
Ultimate GPS Modul	25mA	3.3V	82.5mW
APC220	35mA	5V	175mW
			2833.4mW

Tabelle 3: Energieverbrauch

2.4 Softwaredesign

2.4.1 Python als Programmiersprache

Als Programmiersprache für das BeagleBone Black haben wir uns für Python entschieden. Es wäre ebenfalls möglich gewesen, den Mikrocontroller mit den Sprachen JavaScript, Java, C, C++, C# und vielen weiteren Sprachen zu programmieren. Da es sich bei dem BeagleBone um ein Linux-basiertes Embedded System handelt, unterstützt es praktisch alle Programmiersprachen, sofern entsprechende Bibliotheken existieren. Allerdings haben wir uns aufgrund der Tatsache, dass Python im Gegensatz zu Java nicht objektorientiert geschrieben werden muss, für Python entschieden. Wir möchten auf der Hardwareseite möglichst auf objektorientierte Programmierung verzichten. Ein weiteres wichtiges Argument ist die gute Python-Bibliothek, welche von einer großen Community permanent gewartet und aktualisiert wird.

2.4.2 Datenverarbeitung auf dem BeagleBone

Die Datenverarbeitung auf dem BeagleBone verläuft relativ simpel. Zunächst werden alle von den Sensoren aufgezeichneten Daten, bei Sensoren mit I2C-Anbindung, mithilfe von Libraries, und bei den anderen mithilfe von Umrechnungsalgorithmen, gesammelt. Anschließend werden alle gesammelten Daten in einen JSON-String geparsed, welcher mithilfe von unserem Transceiver an die Bodenstation übermittelt wird. Diese übernimmt hieraufhin die weitere Verarbeitung und Darstellung der Messdaten. Zusätzlich werden die Daten auf dem internen Speicher des BeagleBones gespeichert.

2.5 Bergungssystem

Für unser Landesystem haben wir uns entschieden, unseren eigenen Fallschirm zu bauen. Die Hauptaufgabe ist es, eine weiche Landung auf dem Boden zu garantieren. Unsere Vorgabe war, dass der Fallschirm und die Dose eine Fallgeschwindigkeit von 15 Meter/Sekunde haben soll. Leider sind unsere Testfallschirme, die wir auch schon im Vorjahr genutzt haben, für eine deutlich geringer Fallgeschwindigkeit ausgelegt. Dies haben wir uns zum Anlass genommen eine neue Fallschirmart zu testen. Die Idee dabei ist, dass die acht Schnüre, welche den Fallschirm an der Dose befestigen, mit sehr luftdurchlässigem Stoff, sogenannter Gaze, ersetzt werden. Wir erhoffen uns dadurch eine stabilere Lage in der Luft und ein fortschrittlicheres Design.

2.5.1 Berechnungen

Für den Bau des Fallschirm wissen wir bereits, dass dieser mit $v = 15\text{m/s}$ fallen soll. Außerdem haben wir einen bereits berechneten Strömungswiderstandskoeffizient (C_w) von 1,33. Für die Berechnung des Fallschirms wurde folgende Formel verwendet:

$$F_w = C_w * \frac{1}{2} * \rho * v * A$$

F_w ist die Strömungswiderstandskraft. Diese kann ermittelt werden, indem man die Fallwiderstandskraft einsetzt.

$$F_w = m * g = 350g * 9,81 \frac{m}{s} = 3,3433 \frac{m}{s} * Kg$$

Um die Größe des Fallschirms zu berechnen, kann man nun durch Einsetzen in die erste Formel diese nach A umstellen.

$$A = \frac{2 * 3,3433 \frac{m}{s} * Kg}{C_w * Roh * v}$$

$$A = \frac{2 * 3,3433 \frac{m}{s} * Kg}{1,33 * 1,2 \frac{Kg}{m} * 15 \frac{m}{s}} = 0,01862m \text{ oder } 186,2cm$$

Eine Fläche von 186,2 cm² entspricht einem Durchmesser von ca. 16 cm.

2.5.2 Bau

Beim Bau der Fallschirme haben wir den Stoff von Regenschirmen verwendet. Dieser Stoff ist sehr geeignet, da er bereits in einer Art Halbkugelform mit acht aneinandergefügten Panels ist. Er bietet genug Widerstand, um den Belastungen des Fluges stand zu halten und hat als praktischen Nebeneffekt, das es regendicht ist. Um an den Stoff zu kommen muss das Gestell, des Regenschirmes, vorsichtig vom Stoff herunter geschnitten werden. Danach muss in der Mitte des Stoffes, wo alle acht Kanten aufeinandertreffen, ein rund 5 cm großes Loch geschnitten werden. Dort kann die gestauchte Luft leichter entweichen, statt am Rand unkontrolliert auszutreten. Würde sie dies nicht tun, so könnte es leicht zu gefährlichen Turbulenzen kommen. Nun kann der Fallschirm in die entsprechende Größe zugeschnitten werden. Am Rand des Fallschirms sollte ein zusätzlicher, ca. 1 cm breiter, Rand gelassen werden, der in den Fallschirm umgeklappt wird. Dieser muss mit einer Nähmaschine auf den Fallschirm festgenäht werden. Dies dient dazu, die Struktur des Randes besser zu schützen. Am Rand besteht die höchste Wahrscheinlichkeit, dass durch eine kleine Kerbe ein kompletter Riss entstehen könnte. Auf dieser Grundlage kann nun die Gaze, auf dem Rand, genäht werden. Dabei sollte beachtet werden, das beim Übergang von Fallschirm und Dose am Befestigungspunkt eine hohe Belastung auftritt. An diesem Punkt hat die Gaze einen gewaltigen Nachteil gegenüber der Schnüre. Hier kann es durch eine einmalige starke Belastung zum Riss kommen, der sich im Laufe des Fluges weiter ausbreiten kann. Daher haben wir uns dort entschieden eine Verstärkung mit einem sehr rissfestem Material ein zu nähen, der die Spannung erst kompensiert und diese nach dem Entfalten des Fallschirms gut auf die Gaze verteilt.

2.6 Aufgetretene Probleme

Während des Baus des CanSats sind selbstverständlich einige Probleme aufgetreten. Manche dieser Probleme waren relativ leicht zu lösen, andere erforderten eine detaillierte Recherche. Im Nachfolgenden werden einige dieser Probleme und unsere Lösungsansätze erläutert.

- **Befestigung der Dosendeckel:** Es war vorerst geplant, durchgängige Gewindestangen zu verwenden, welche durch die Wand führen und so die Deckel und die Wand miteinander verbinden. Diese Stangen kollidierten jedoch mit den Löchern für die Befestigung des Mikrokontrollers und der Sensorikplatine. Nach verhältnismäßig langem Überlegen und Ausprobieren haben wir uns dazu entschlossen, die Gewindestangen nicht durchgängig zu gestalten. Stattdessen werden sie lediglich durch den Fuß und den Kopf der Wand gesteckt und dort verschraubt. Dies hat den Vorteil, dass wir das Gewicht deutlich verringern und wir innerhalb des CanSats wesentlich mehr Freiräume haben, um Objekte zu platzieren. Nachteilig ist jedoch, dass dadurch die Stabilität verringert wird.
- **Spektrum des UV-Sensors:** Unser UV -Sensor misst die Intensität der Strahlung, welche im Spektrum 280-390 nm liegt. Dies hat die Folge, dass der Output des Sensors deutlich über dem zu erwartenden Wert liegt und es relativ schwer fällt, einen Vergleich zwischen diversen Messungen aufzustellen. Dies liegt daran, dass man nicht verifizieren kann, welche Wellenlänge mit welchem Anteil an dem Gesamtoutput beteiligt sind.

- **Intensität des Sharp-Feinstaubensors:** Zunächst war der Sharp-Sensor dazu gedacht, die Feinstaubkonzentration in unserer Atmosphäre zu messen. Jedoch mussten wir feststellen, dass der Sensor keineswegs Feinstäube, sondern groberen Staub, wie zum Beispiel Hausstaub, misst. Dies stellte deshalb ein Problem dar, da wir bis dato das komplette Dosendesign auf den Sharp-Sensor abstimmten. Ein neuer Sensor war zwar verfügbar, konnte jedoch aufgrund des Dosendesigns nicht integriert werden, da dieser zu groß ist. Da es durchaus möglich ist mit dem Sharp-Sensor halbwegs akzeptable Werte zu erlangen, wenn man Referenzmessungen durchführt, bleibt dieser zumindest vorerst im Gesamtsystem erhalten.
- **Geeigneter Ozon-Sensor:** Es hat sich als äußerst schwierig erwiesen, einen Ozon Sensor zu finden, welcher keine lange Vorlaufzeit benötigt, verhältnismäßig klein ist und nicht übermäßig viel kostet. Daher ist es aktuell nicht mehr geplant, einen Ozon Sensor innerhalb des CanSats unterzubringen.
- **BeagleBone Black:** Zu Beginn unserer Arbeit am BeagleBone hatten wir einige Probleme mit diesem. Beispielsweise ließ sich zunächst die Python-Library für das BeagleBone nicht verwenden. Einige Pins ließen sich nicht ansteuern, was zu Fehlern führte. Letztlich fanden wir heraus, dass die Linux Distribution Debian auf dem System installiert war. Dieses ist jedoch für das BeagleBone Black noch in der Testphase und kann Bugs hervorrufen. Gelöst wurde das Problem, indem der Speicher mit dem Defaultsystem Linux Angstrom geflasht wurde. Danach funktionierte das Ausführen von Pythoncode ohne jegliche Probleme.
- **UART und I²C-Bus:** Bei der Übertragung mithilfe von UART und dem I²C-Bus sind wir auf Probleme in Kombination mit dem BeagleBone gestoßen. Dieses hatte verschiedene Ports und Protokolle standardmäßig nicht aktiviert. Wir mussten im Linux-System Angstrom einige Startroutinen hinzufügen, sodass bei jedem Start auch alle Ports und Protokolle aktiviert werden. Am Ende kostete dies viel Zeit, da die Dokumentation des BeagleBone in diesem Punkt nicht detailliert genug war und für verschiedene Versionen verschiedene Lösungen des Problems existieren.
- **Berechnung der Fallschirmgröße:** Das Ergebnis der Größenberechnung des Fallschirms erschien uns nicht realistisch. Der genutzte Cw-Wert hat einen Formfaktor, der nicht unseren Fallschirmen entsprach. Daher wurde beschlossen, einige Tests durchzuführen, um die Werte genauer zu bestimmen (siehe Testkonzept).
- **Haltbarkeit des Gazestoffes:** Beim Bau des Fallschirms ist uns aufgefallen, dass der Stoff, der die Dose mit dem Fallschirm befestigt, eventuell nicht stark genug ist. Durch die sehr löschrige Struktur kann es schnell zu kleinen Rissen kommen. Werden diese zu stark belastet können diese sich ausbreiten.
- **Durchmesser des CanSats:** Wir sind zu Beginn des Projektes davon ausgegangen, dass der Durchmesser des CanSats dem einer standardisierten Getränkedose entspricht (67mm). Zu spät ist uns aufgefallen, dass dies ein Irrtum war, und der Durchmesser 66mm betragen muss. Dies stellt jedoch kein Problem dar, da wir die Dicke der Außenwand problemlos um 0,5mm verringern können.

2.7 Testkonzept

Um sicherzustellen, dass der CanSat problemlos funktioniert, wurden diverse Tests durchgeführt. Dazu zählt natürlich das Prüfen auf Funktionstüchtigkeit der Sensoren. Hierfür wurde jeder Sensor separat an verschiedene Mikrocontroller (BeagleBone Black, Arduino Mega) angeschlossen. Dadurch konnte verifiziert werden, dass jeder Sensor unter jedem Board den gleichen Output liefert. Zusätzlich wurde überprüft, ob die Sensoren auf eine Veränderung der zu messenden Eigenschaft reagieren. Um zu erkennen, ob die gemessenen Werte den tatsächlichen Werten entsprechen, werden diese im Umweltlabor von [Atlas Elektronik](#) getestet und kalibriert. Dort soll ebenfalls überprüft werden, wie stabil der CanSat ist, um vorherzusagen, ob er beim Aufschlag beschädigt wird. Das Testkonzept für die Sensoren beruht im Wesentlichen auf Trial and Error.

2.7.1 Test der Fallschirmgröße

Um den Fallschirm zu prüfen, wurde ein Experiment durchgeführt. Dazu wurde die Zugkraft des Fallschirms gemessen. Aus einem Auto, welches mit einer Geschwindigkeit von 50 km/h fuhr, haben wir einige Testfallschirme an einem Newtonmeter befestigt und diesen aus dem Auto gehalten. Aus der Geschwindigkeit und dem Widerstand des Newtonmeter konnten ermittelt werden, dass der Fallschirm keine 30 cm Durchmesser benötigt. Weitere Tests haben ergeben, dass 16 cm ein besserer Wert ist. Bei einem Fallschirm dieser Größe können auch schon relative kleine Veränderung der Größe die Fallgeschwindigkeit enorm erhöhen oder senken.

3 Beschreibung der Bodenstation

3.1 Desktopapplikation

3.1.1 Überblick

In diesem Teil der Dokumentation werden wir die Bodenstation vorstellen, welche als Datenempfänger und als Datenverarbeitungsplattform fungiert.

Die zentrale Aufgabe der Bodenstation ist es, die Daten, welche vom Satelliten gesammelt werden, zusätzlich sicher am Boden zu speichern. Sollte der Satellit, und damit auch die lokal gespeicherten Daten, verloren gehen, so existiert eine Kopie in unserem System.

Zusätzlich zur Datensicherung erfüllt die Bodenstation die Aufgabe, die empfangenen Daten auf verschiedene Arten zu visualisieren und somit dem Nutzer direkt während der Datenübertragung die Möglichkeit zu verschaffen, die Daten zu beobachten und diese zu analysieren.

Die Bodenstation ermöglicht es außerdem, dass gesicherte Daten auch nach der Datenübertragung noch betrachtet und analysiert werden können.

Unser Ziel bei der Entwicklung der Bodenstation war es, eine modulare und anpassbare Plattform zu entwickeln, welche nicht nur mit unserem Satelliten, sondern mit vielen verschiedenen Satelliten genutzt werden kann, ohne dass ein großer Konfigurationsaufwand besteht.

Um dies zu ermöglichen, haben wir die Bodenstation in mehrere Dimensionen skalierbar entwickelt, was es im Endeffekt sehr einfach macht, neue Satelliten und verschiedene Übertragungsprotokolle zur Bodenstation hinzuzufügen.

3.1.2 Verwendete Komponenten

Zum Erreichen unserer Ziele haben wir verschiedene Komponenten verwendet, welche einerseits der Datenvisualisierung und -analyse dienen, andererseits aber auch der Entkopplung und Skalierbarkeit der Bodenstation dienen. Für die Bodenstation haben wir folgende Komponenten verwendet:

Java ist eine objektorientierte Programmiersprache und wurde als zentrale Programmiersprache für die Bodenstation verwendet. Diese wurde verwendet, da jedes unserer Gruppenmitglieder damit vertraut ist. Die Version "Java 8" wurde verwendet, um das funktionale Paradigma auch in Java zu nutzen.

Netbeans Platform ist ein Framework, welches die Möglichkeit bietet, einfach eine integrierte, modulare und entkoppelte GUI-Applikation auf Basis von Java Swing zu entwickeln.

JUnit ist ein Framework, welches zum Erstellen von automatisierten Softwaretests dient, und in der Bodenstation auch dafür genutzt wurde.

JSerialComm (zum Start des Projektes noch serial-comm) ist eine Bibliothek, welche das Auslesen serieller Schnittstellen ermöglicht, und in der Bodenstation genutzt wird, um die empfangenen Daten von der Antenne einzulesen.

NASA World Wind ist eine Bibliothek, welche Satelliten- und Luftbilder auf einem virtuellen Erdball darstellt. Daten der Bodenstation werden mittels dieser Software in Relation zur Höhe in Echtzeit visualisiert.

JChart2D ist eine Charting-Bibliothek, welche zur grafischen Visualisierung von Daten dient. Mithilfe dieser Bibliothek werden zweidimensionale Graphen erzeugt, welche empfangene Daten des Satelliten, in Relation zur Zeit oder anderen Daten, in einem Graphen darstellen.

JSON (JavaScript Object Notation) ist ein Datenformat, welches zum Austausch von Daten zwischen Anwendungen angewandt wird. JSON ermöglicht es, Daten in Textform zu speichern und sie wieder zurück in ihre ursprüngliche Form zu interpretieren. Eine JSON-Bibliothek wird in der Bodenstationssoftware genutzt, um Daten mit dem Satelliten auszutauschen, sie zu loggen, zu exportieren und zu importieren.

Git ist eine freie Versionsverwaltungssoftware. Wird verwenden Git, um die Versionen unserer Software auszutauschen, sie zu verwalten, und allgemein die Zusammenarbeit in unserer Gruppe zu vereinfachen.

3.1.3 Funktionen

3.1.3.1 Nutzerfreundlichkeit Die Bodenstation wurde so entwickelt, dass der Nutzer der Bodenstation sich nicht um Implementationsdetails kümmern muss und die Bodenstation als zentralen Empfänger für Daten von seinem Satelliten nutzen kann, ohne dabei etwas anderes als die grafische Benutzeroberfläche zu verwenden.

Ein wichtiger Faktor im Bereich der Nutzerfreundlichkeit ist die dynamische Benutzeroberfläche, welche es dem Nutzer erlaubt, verschiedene GUI-Komponenten in Teilpanels innerhalb der Applikation anzuzeigen und umzustellen. Diese Dynamik ermöglicht es dem Nutzer, die Benutzeroberfläche, welche für die Analyse seiner Daten am Besten ist, mithilfe der verschiedenen Panels einzustellen.

Ein weiterer wichtiger Faktor ist, dass der Nutzer die Bodenstation so anpassen kann, wie es für die Datenübertragung seines Satelliten am Besten ist. Alle Teilkomponenten der Datenübertragung sind über die grafische Benutzeroberfläche austauschbar, was es sehr einfach macht, die Bodenstation auf die Datenübertragung des jeweiligen Satelliten anzupassen.

Alle Visualisierungskomponenten sind zudem intuitiv aufgebaut, sodass es nicht kompliziert ist, sich seine Daten mithilfe der Visualisierungskomponenten anzusehen. Die Anzeige über den 3D-Globus erlaubt es beispielsweise, den Globus beliebig zu bewegen und die Position auf dem Globus zu verändern, während der Graph es erlaubt, dass die Axen des Graphen beliebig ausgetauscht werden können.

3.1.3.2 Erweiterbarkeit Bei der Entwicklung der Bodenstation haben wir darauf geachtet, dass die Bodenstation auf einer skalierbaren Architektur aufgebaut ist. Dies ermöglicht es, leicht neue Module und Funktionalitäten zur Bodenstation hinzuzufügen, ohne dabei besonders viel Code ändern zu müssen. Auf die folgenden Weisen ist die Bodenstation skalierbar:

- Neue GUI-Komponenten können sehr leicht hinzugefügt werden. Das Erstellen und Einbinden eines GUI-Komponenten umfasst lediglich die Erstellung eines neuen Netbeans-TopComponents.
- Unterschiedliche Satelliten können ohne eine erneute Kompilierung hinzugefügt und verändert werden, indem man die Konfigurationsdateien der Bodenstation anpasst, welche zur Laufzeit der Bodenstation geladen werden.
- Neue Konfigurationsformate können leicht hinzugefügt werden, indem man die neue Konfigurationsimplementation unter einem Interface in der Applikation hinzufügt.
- Es ist ohne viel Aufwand möglich, die verschiedenen Datenquellen, aus denen Daten bezogen werden, auszutauschen. Möchte man also die Daten von einer anderen Quelle als einem USB-Port beziehen, so ist dies leicht zu implementieren, indem man lediglich eine neue DataSource implementiert und zur Applikation hinzufügt.
- Verschiedene Datenübertragungsformate können ebenfalls ohne viel Aufwand hinzugefügt werden, indem neue Formate unter dem DataFormat-Interface implementiert werden. Die Applikation ist also nicht auf JSON als Übertragungsformat limitiert.
- Die verschiedenen Datenempfänger können auch leicht angepasst werden, indem man neue Datenempfänger unter dem Receiver-Interface implementiert, wodurch die verschiedenen Logging-Formate erweitert werden können.
- Daten können aus beliebigen Dateiformaten importiert werden, was ebenfalls leicht erweiterbar ist, indem man neue Import-Dateiformate über das Importer-Interface implementiert.
- Export-Formate können leicht erweitert werden, indem man neue Export-Formate unter dem Exporter-Interface implementiert.

3.1.3.3 Features Da die Software der Bodenstation auf dem Framework Netbeans Platform basiert, lassen sich einzelne graphische Module kombinieren, welche sich per “drag and drop” verschieben lassen. Die Größe und Position dieser Module und des gesamten Frames lassen sich beliebig verändern. Des Weiteren bietet die Software die Möglichkeit, Daten von verschiedenen Satelliten zu empfangen. Empfangene Daten lassen sich mittels der graphischen Oberfläche in Graphen anzeigen, welche sich verschieden kombinieren lassen. Außerdem lassen sich die empfangenen Daten zwischenspeichern und anschließend in verschiedene Dateiformate exportieren oder live in einer Datei loggen. Diese exportierten oder gelogten Daten lassen sich anschließend wieder einlesen und anzeigen. CSV, TXT, JSON, KML und PNG sind Dateiformate, in welche exportiert werden kann. Davon lassen sich exportierte CSV- und JSON Dateien wieder einlesen und visualisieren. TXT-Dateien werden formatiert und somit gut leserlich für den Nutzer exportiert, während exportierte KML-Dateien per Google Earth geöffnet und graphisch visualisiert werden können. Ein weiteres Feature der Bodenstationsoftware ist die Datenvisualisierung per NASA World Wind als Modul in der graphischen Oberfläche. Diese Visualisierung zeigt den Flug des Satelliten auf einem virtuellen Globus mittels Satelliten- und Luftbildern. Zudem zeigt sie auf jeder gemessenen GPS-Koordinate die gemessenen Werte der Sensoren des Satelliten. Unter anderem bietet dieses Modul der Software die Möglichkeit, an die virtuelle Erdkugel heranzuzoomen und einzelne Elemente dreidimensional darzustellen. Darstellungen mittels dieses virtuellen Erdballs sind sowohl in Echtzeit mittels eines Streams vom Satelliten als auch als Import aus einer Datei möglich.

3.1.4 Architektur

Insgesamt ist die Architektur der Applikation um das GUI-Framework Netbeans Platform aufgebaut, da es die Nutzung von bestimmten Architekturen einfacher macht, mit Netbeans Platform zu arbeiten und alle Features von Netbeans Platform zu nutzen.

Insgesamt ist die Applikation in Module und Pakete aufgeteilt. Während normale Java-Projekte normalerweise lediglich in Pakete aufgeteilt sind, werden in Netbeans Platform die einzelnen Komponenten in Module aufgeteilt. Jedes Modul verhält sich hierbei wie ein einzelnes Projekt, welches dann vom Hauptprojekt eingebunden wird. Dies fördert generell die Wiederverwendung der einzelnen Module, da sich Entwickler darüber Gedanken machen müssen, wie die einzelnen Module in verschiedenen Umgebungen verwendet werden können.

Den Aufbau der Netbeans Platform Modulararchitektur ist auch im Anhang unter Abbildung 14 zu finden.

Anfänglich haben wir jeden einzelnen Teilkomponenten in ein Modul ausgelagert, was jedoch zu einer Menge Merge-Konflikten geführt hat, da Netbeans Platform für jedes einzelne Modul eigene Konfigurationsdateien generiert, über welche man nur schwer den Überblick behalten kann. Diese anfängliche Architektur wurde schlussendlich in eine Architektur mit nur drei Modulen umgewandelt: API, Core und GUI.

Das Core-Modul enthält die Programmlogik, welche sich hauptsächlich mit der Verarbeitung der Daten innerhalb der Input-Pipeline beschäftigt.

Das GUI-Modul enthält die verschiedenen GUI-Komponenten, welche sowohl Teil der allgemeinen Benutzeroberfläche sind, als auch Visualisierungskomponenten darstellen.

Innerhalb des API-Moduls befinden sich Interfaces und Utility-Klassen, welche sowohl vom Core-Modul als auch vom GUI-Modul genutzt werden. Das Core-Modul implementiert hierbei die Interfaces aus dem API-Modul, während das GUI-Modul die Programmlogik im Core-Modul lediglich entkoppelt über die Interfaces des API-Moduls anspricht.

Diese Architektur zeigt bereits, dass das GUI-Modul vom Core-Modul entkoppelt ist. Diese Entkopplung trägt stark zu der Erweiterbarkeit der Applikation bei. Die Architektur ähnelt hierbei der standardmäßigen “Model, View, Controller”-Architektur, jedoch scheint innerhalb der Architektur kein Controller vorhanden zu sein. Auf den ersten Blick gesehen scheint es so, als spreche das GUI-Modul das Core-Modul direkt über das API-Modul an, jedoch sorgt Netbeans-Platform dafür, dass dem nicht so ist. Die von Netbeans Platform bereitgestellten Lookups, welche eine weitere Ebene der Entkopplung darstellen, erfüllen in der Applikation die Aufgabe des Controllers. Durch die Lookups wird innerhalb des GUI-Moduls eine passende Klasse innerhalb des Core-Moduls über das Interface der Klasse im API-Modul geladen. Dank

den Lookups und den Interfaces im API-Modul besteht absolut keinerlei Kopplung zwischen den einzelnen Klassen und Modulen: Die GUI kennt das Model nicht und das Model kennt die GUI nicht.

Die Modulararchitektur der Bodenstation ist ebenfalls im Anhang unter Abbildung 15 zu finden.

Weitergehend relevant ist die Architektur der Input-Pipeline, welche in der Bodenstation dafür zuständig ist, die empfangenen Daten zu verarbeiten, bevor sie an die jeweiligen Komponenten zur Endbehandlung der Daten weitergeleitet werden. Insgesamt wandelt die Input-Pipeline die aus einem Datenstream empfangenen Daten in einen Map-Datentypen um, welcher genau einem Datensatz entspricht, und leitet die Daten an alle registrierten Empfänger weiter. Die Schlüssel der Map entsprechen den Schlüsseln der Datenübertragung und die Werte der Map entsprechen den Daten, welche zu dem jeweiligen Schlüssel gehören. Zusätzlich zu dieser Datentransformation sorgt die Input-Pipeline ebenfalls dafür, dass fehlerhafte und fehlende Daten herausgefiltert und über die zuletzt erhaltenen Daten abgeflacht werden.

Die Input-Pipeline ist Push-basiert, was bedeutet, dass jeder Komponente immer die verarbeiteten Daten an den nächsten Komponenten weitergibt, damit zwischen den einzelnen Komponenten nicht gepolt werden muss. Die Input-Pipeline besteht insgesamt aus vier Komponenten. Am Anfang der Input-Pipeline steht eine DataSource, welche die Daten von einer beliebigen Datenquelle via Polling bezieht und die ausgelesenen Daten an ein DataFormat weitergibt. DataFormat sorgt dafür, dass der von einer DataSource empfangene String mit dem jeweiligen Übertragungsformat, zum Beispiel JSON, geparsst wird, um so einen Datensatz als Map zu erzeugen. DataFormat leitet die geparssten Daten dann an einen DataProvider weiter, welcher die fehlenden Daten herausfiltert, abflacht, und an alle bei ihm registrierten Empfänger weiterleitet. Bei der Abflachung der Daten merkt sich der DataProvider immer die zuletzt empfangenen Daten und ergänzt fehlende Daten mit den zuletzt empfangenen Daten. Sind noch keine Daten empfangen worden, so werden die Daten mit Default-Werten ergänzt.

Insgesamt wird die Input-Pipeline von einer DataPipeline umschlossen, welche die Input-Pipeline zusammenbaut, die verschiedenen Komponenten austauscht, die verschiedenen Empfänger beim DataProvider registriert und allgemein als Schnittstelle zu den verschiedenen Empfängern und dem GUI-Modul fungiert.

Der Aufbau der Input-Pipeline ist ebenfalls im Anhang unter Abbildung 16 zu finden.

3.1.5 Tests

3.1.5.1 Automatisierte Tests Insgesamt wurde lediglich die Input-Pipeline mithilfe von JUnit automatisiert getestet, da diese eine komplizierten Programmcode enthält. Dabei werden bei den jeweiligen Export-Komponenten jeweils Testdaten in das jeweilige Format exportiert. Währenddessen kann überprüft werden, ob sich die Komponente bei der Übergabe verschiedener Parameter wie geplant verhält. Außerdem kann geprüft werden, ob die erzeugten oder veränderten Dateien wie geplant aussehen. Darüber hinaus wurde für jeden Import-Komponenten ein automatisierter Test geschrieben, welche den Komponenten auf das Verhalten bei verschiedenen Parametern überprüft. Des Weiteren werden Daten erzeugt, welche zunächst mit dem jeweiligen Komponenten exportiert werden und anschließend mit dem passenden Komponenten importiert werden. Dabei wird geprüft, ob sich die importierten Daten von den ursprünglichen Daten unterscheiden.

3.1.5.2 Manuelle Tests Softwarekomponenten, welche nicht durch automatisierten Softwaredtests getestet wurden, wurden manuell getestet. Beispielsweise wurde der Socket-Server, welcher empfangene Daten an Clients versendet, manuell getestet. Um diesen zu testen, wurde eine Verbindung zu mehreren Clients aufgebaut und Daten an diese versendet. Außerdem wurden einige mögliche Szenarien, in denen sich die Bodenstation befinden kann, ausprobiert. Gefundene Fehler wurden anschließend behoben. Alle graphischen Komponenten wurden manuell getestet, dabei wurden mögliche Nutzerszenarien simuliert, um mögliche Fehler zu finden.

3.1.6 Nutzeranleitung

Die hier vorgestellte Nutzeranleitung repräsentiert die Nutzeranleitung des Produktes, wenn es komplett fertiggestellt ist.

Da dies noch nicht komplett der Fall ist, kann es Abweichungen zwischen der Nutzeranleitung und dem für das P5 abgegebene Produkt geben.

3.1.6.1 Datenempfang Um Daten in Echtzeit zu empfangen, muss eine Verbindung zu einem Satelliten aufgebaut werden. Hierzu muss generell zu allererst ein Satellit erstellt werden. Hierfür wählt man unter dem Menüpunkt “File” den Unterpunkt “Satellites” aus. Dort ist es möglich, unter “Add”, einen Satelliten hinzuzufügen. Um eine Satelliten zu laden, wählt man im selben Unterpunkt “Manage” aus. Dort wählt man den Satelliten aus, von welchem man Daten empfangen will. Möchte man den Datenempfang beginnen, dann klickt man auf das “Start”-Icon in der Toolbar, was die Datenübertragung startet. Ab hier können verschiedene Visualisierungen geöffnet werden, um die empfangenen Daten darzustellen.

3.1.6.2 Datenimport Um Daten aus einer Datei zu importieren, wird im Menüpunkt “File” der Untermenüpunkt “Import” ausgewählt. Anschließend wird eine Datei ausgewählt, welche importiert werden soll. Mit der Bestätigung werden die Daten dieser Datei eingelesen.

3.1.6.3 Datenexport Für das Exportieren der Daten gilt, dass alle aktuell geladenen Daten exportiert werden. Darunter fallen entweder zwischengespeicherte Daten einer Liveübertragung, oder Daten, welche aus einer Datei importiert werden. Zum Exportieren der Daten wird im Menüpunkt “File” der Untermenüpunkt “Export” ausgewählt. Unter diesem Menüpunkt ist das Datenformat wählbar, in welches die gesammelten Daten gespeichert werden. Anschließend ist ein Pfad und ein Name wählbar, unter dem die Datei gespeichert wird. Mit der Bestätigung werden die Daten exportiert.

3.1.6.4 Datenweiterleitung Per Klick auf das Icon des Servers in der Toolbar wird ein Hotspot-Server gestartet. Dieser sendet empfangene Daten in Echtzeit an alle Clients weiter.

3.1.6.5 Oberflächenpersonalisierung Der Oberfläche können einzelne Komponenten hinzugefügt und entfernt werden. Diese Komponenten können unterschiedlich angeordnet werden. Um Komponenten, wie z.B einen Graphen, hinzuzufügen, wird entweder eine Graphenvisualisierung oder eine Kartensvisualisierung hinzugefügt. Um einen der bestehenden Komponenten zu entfernen wird das Kreuz angeklickt, welches sich am Tab des Komponenten befindet. Per “drag and drop” können diese Komponenten neu angeordnet werden, dazu muss der Tab des Komponenten ausgewählt werden. In verschiedenen Bereichen können Komponenten angeheftet oder verschoben werden. Außerdem können diese übereinander verlagert werden um sie in verschiedenen Tabs und in dem selben Bereich zu verwalten.

3.1.6.6 Kartensvisualisierung Die Kartensvisualisierung startet über den Untermenüpunkt “Map Visualization” im Menüpunkt “Window”. Geladene Werte werden dort angezeigt. Einzelne Messpunkte sind mit einem Punkt gekennzeichnet und mit einer Linie verbunden, was den Flugweg des Satelliten anzeigt.

3.1.6.7 Graphenvisualisierung Um einen Graphen zu erzeugen, wählt man unter dem Menüpunkt “Window” - “Graph Visualization” aus. Anschließend wird in der Oberfläche ein Graph erzeugt. Die Achsen des Graphs sind mit Sensorwerten belegbar. Um Belegung der Achsen zu verändern, wählt man an den Achsen den jeweiligen Sensor aus und drückt den Button “Refresh axes”.

3.1.6.8 Textdarstellung Zusätzlich können die empfangenen Daten auch direkt dargestellt werden, indem man den Menüpunkt “Window” - “Text Stream” auswählt.

3.1.6.9 Tabellendarstellung Die empfangenen Daten können ebenfalls in einer Tabelle dargestellt werden, welche über den Menüpunkt “Table Visualization” geöffnet werden kann.

3.1.6.10 Fenster zurücksetzen Die Anordnung der Komponenten der Oberfläche kann im Menüpunkt “Window” unter “Reset Windows” zurückgesetzt werden.

3.1.6.11 Beenden des Programms Um das Programm zu beenden, gibt es zwei Möglichkeiten. Zum einen wird das Programm beendet, wenn das Kreuz am oberen rechten Rand der Oberfläche angeklickt wird. Zum anderen kann das Programm über den Menüpunkt “File” geschlossen werden, in dem man dort “Exit” auswählt.

3.1.7 Realisierung der Desktopapplikation

Während der Realisierung der Bodenstation kam es zu einigen Komplikationen. Zum einen wurde die Softwarearchitektur während der Implementationsphase geändert, so dass verschiedene Komponenten wie zum Beispiel Export- und Importkomponenten mehrfach realisiert wurden. Diese Architekturveränderung wurden vorgenommen um gewisse Komplikationen zu beseitigen, welche die modulare Strukturierung von Netbeans Platform mit sich bringt. Wir starteten mit einer Architektur, welche jede wichtige Komponente als Modul benennt. Diese Architektur brachte zum einen das Problem, dass Abhängigkeiten zwischen Modulen nur in eine Richtung stattfinden konnten. Die neue Architektur unterscheidet lediglich zwischen den Modulen API, GUI und Core. Die gesamte Architektur der Software zu ändern kostete uns viel Zeit.

Des Weiteren wurden verwendete Datentypen innerhalb der Software während der Implementationsphase geändert, sodass zusätzlich alle Komponenten, welche mit der Datenverarbeitung zu tun haben, geändert werden mussten. Darunter fielen die gesamten Komponenten des Imports, Exports und der Live-Datenverarbeitung. Die Veränderung der benutzten Datentypen wurde von Long, String und Double zu einzig Double geändert, da alle Daten, welche von kompatiblem Satelliten gemessen werden, in Double dargestellt werden können. Diese Änderung im Programmcode hat zwar einiges an Arbeit gekostet, doch der Umfang des Programmcodes wurde deutlich verringert und die Performance gesteigert.

Am Anfang der Realisierung der Software verlief die Versionsverwaltung mit Git nicht wie geplant. Nach fast jedem Versionsaustausch gab es Konflikte in unserem Projekt. Dies wurde hervorgerufen durch mangelnde Erfahrung mit Netbeans Platform. Einzelne Dateien des Projektes wurden ständig durch die verwendete IDE Netbeans generiert, was uns nicht bekannt war. Dies wurde durch eine Vielzahl von Branches verkompliziert. Diese Konflikte zu lösen und das Problem endgültig zu beheben hat mehrere Stunden Zeit gekostet.

3.2 Android-Applikation

3.2.1 Übersicht

Die Hauptaufgaben der Android-App ist es, die Datenpakete, die von der Bodenstation über einen Hotspot gesendet werden, zu empfangen und live, in einem passenden Graphen, anzeigen zu können. Dabei soll Wert darauf gelegt werden, dass es möglich ist, alle Werte die gesendet werden, einzeln oder in Gruppen darzustellen. Dies soll ermöglichen, dass alle Daten verglichen werden können. Zusätzlich haben wir uns überlegt, die Werte auch in einem Balkendiagramm anzuzeigen. An dem Balkendiagramm soll die Differenz zwischen dem höchsten und dem niedrigsten gemessenen Wert berechnet werden. Diese Differenzen sollen dann in grün für positive Veränderungen und in rot für negative Veränderung dargestellt werden. Nebenher sollen ebenfalls einige Optionsmöglichkeiten vorhanden sein, um die Graphen nach den individuellen Wünschen des Nutzern zu gestalten.

3.2.2 Plattform und Komponenten

Für die Entwicklung der App wurde die IDE Android Studio verwendet. Durch eine übersichtliche Anordnung von Fenstern und einer geeignete Struktur ist diese eine ideale Programmierumgebung für die Android-App-Entwicklung. Android Studio ist speziell auf die Entwicklung für

Android-Apps unter Java ausgelegt und bringt daher einige Features mit sich, welche die Entwicklung vereinfachen. Zusätzlich wurden zwei Libraries verwendet. Dabei handelt es sich um die androidplot-Library, welche es ermöglicht, vergleichsweise einfach Graphen zu erzeugen. Zusätzlich wurde eine JSON.Library verwendet, um den JSON String, welcher von der Bodenstation empfangen wird, zu parsen.

3.2.3 Funktionen

Für die App haben wir uns folgende Funktionen vorgenommen:

- Anzeigen der Werte in einem Livegraphen
- Verwaltung der angezeigten Werte im Graphen während der Laufzeit
- Anzeigen von Differenzen von Werten im Balkendiagramm
- Manuelle Start/Stop Funktion für das Balkendiagramm
- Einstellung zur Geschwindigkeit des Graphen
- Einstellung zur Regelung der Anzahl der Werte, welche gleichzeitig angezeigt werden
- Die Möglichkeit, alle Funktionen mit einem Debug-Stream zu testen

3.2.4 Nutzeranleitung

Um die Team-Gamma-App nutzen zu können, benötigt der Nutzer unser apk-Datei. Diese wird online auf unserer Website im Download-Bereich verfügbar sein. Die App kann problemlos auf jedem Android-Smartphone, welches mit einer Androidversion von mindestens 2.3 läuft, installiert werden. Die App kann dann, wie jede andere App auch, gestartet werden. Vor dem Starten der App sollte der Nutzer sich mit dem Hotspot der Bodenstation verbinden um mögliche Komplikationen zu vermeiden. Nach dem Öffnen der App sollte nach kurzer Zeit das Menü erscheinen, das die App in drei Sektionen unterteilt:

Livegraph Beim Antippen des Graphen-Icons erscheint ein leeres Koordinatensystem. Bei standardmäßigen Einstellungen werden zuerst keine Werte angezeigt. Nur falls sich das Gerät in der Nähe unseres zur Verfügung gestellten Hotspot befindet und genug Empfang hat, werden nach einigen Sekunden automatisch Werte von der Bodenstation live angezeigt. Diese werden aber während der Vorbereitungsphase nur als gerade dargestellt. Durch das Drücken der Menütaste öffnet sich ein Fenster. Innerhalb dieses Fensters ist es möglich, die Werte auszuwählen, die angezeigt werden sollen.

Balkengraph Im Balkengraph ist ebenfalls ohne den Debug-Stream nichts zu sehen. Aber schon das alleinige Öffnen des Balkengraph startet einen internen Prozess. Dieser ermöglicht, dass, wenn sich der CanSat über 1000 Metern befindet, ein Listener aktiviert wird, der prüft, ob der CanSat den höchsten Punkt des Fluges erreicht hat. Dieser wird erreicht, wenn die stetig ansteigenden Höhenangabe, erst abnehmen und dann wiederum stark fallen. Der höchste Punkt des Fluges wird als erste Referenzpunkt genommen. Nach dem Fall und der Erreichung von einer Höhe von 0 Metern wird der Balkengraph automatisch stoppen. Nach dem Anhalten, ist nun erkennbar, wie groß die Differenz zwischen dem höchsten und tiefsten Punkt ist. Die abgebildete Differenz wird dann in grün (positiv) oder rot (negativ) dargestellt. Falls der Listener nicht automatisch startet, weil aus diversen Gründen, die 1000 Meter nicht erreicht werden, kann man diesen auch manuell starten. Dazu muss der Menüknopf des Smartphones betätigt werden. In dem geöffneten Fenster kann der Graph gestartet und gestoppt werden. Beim Verlassen des Balkendiagramms wird dieser im Hintergrund weiter ausgeführt. Beim Beenden des Programmes werden die Daten unwiderruflich gelöscht.

Optionen Die Optionen in der App geben dem Nutzer die Möglichkeit, die Geschwindigkeit des Livegraphen zu bestimmen. Außerdem kann dort eingestellt werden, wie viele Werte gleichzeitig angezeigt werden sollen. Für das Testen und Anzeigen von Werten gibt es dort die Möglichkeit, einen Debug-Stream einzuschalten/auszuschalten.

4 Projektplanung

4.1 Zeitplan der CanSat-Vorbereitung

Die Zeitplanung ist ausgerichtet für den Zeitpunkt der Abgabe unseres P5-Projekts, da wir uns erhofft haben, zu diesem Zeitpunkt mit dem Projekt fertig zu sein. Dieser Zeitplan wurde jedoch von Anfang an sehr kritisch gesehen. Daher ist es nicht verwunderlich, dass der Fortschritt des Projektes geringer ist, als er zum jetzigen Zeitpunkt eigentlich sein sollte. Dies ist jedoch nicht dramatisch, da bis zum Wettbewerb genügend Zeit ist, die restlichen Arbeitspakete abzuarbeiten. Das gesamte Management der Arbeitspakete und des Zeitaufwandes wurde mit der Projektmanagementsoftware [Redmine](#) erledigt. Da diese auf unserem Server unter [redmine.gamma-team.de](#) erreichbar ist, kann jedes Teammitglied zu jedem Zeitpunkt den Fortschritt der Arbeit verfolgen. Die Planung der beiden Halbgruppen ist größtenteils voneinander getrennt. Es gibt jedoch gemeinsame Meilensteine, welche von beiden Gruppen eingehalten werden sollen. Bevor die Arbeit der Halbgruppen begonnen hat, gab es eine allgemeine Projektfindungsphase. In dieser Phase wurde ein grober Zeitplan festgelegt und es wurden alle relevanten Systeme (Webserver, Projektmanagementsoftware, GitLab etc.) aufgesetzt und eingerichtet um später einen reibungslosen Ablauf der Arbeitsphase zu garantieren. Die Idee und die Spezialisierung der Idee für das gesamte Projekt entstand ebenfalls in dieser Zeit. Anschließen wurde eine separate Zeitplanung in den beiden Halbgruppen erstellt, welche im Nachfolgenden erläutert wird.

4.1.1 Zeitplan der Hardware-Gruppe

Innerhalb der Hardwaregruppe wurde versucht, die meisten Aufgaben zu parallelisieren. Jedes Teammitglied hat sein eigenes spezielles Aufgabengebiet. Zwischen den Teammitgliedern herrscht trotzdem ein stetiger Austausch. Grund für die Parallelisierung war, dass in unseren Augen die meisten Aufgaben nur die Aufmerksamkeit einer Person benötigen. Es ist nur selten erforderlich, dass mehrere Teammitglieder an demselben Arbeitspaket arbeiten müssen. Der gesamte Arbeitsprozess wurde in diverse Abschnitte gegliedert. Diese Abschnitte lassen sich auch im GANTT-Diagramm im Anhang dieses Dokumentes wiederfinden. Die einzelnen Abschnitte sind in diverse Arbeitspakete unterteilt, Personen zugewiesen und mit einem Zeitraum versehen. Bei den Abschnitten handelt es sich um folgende:

- Planung: Erstellung von Arbeitspaketen sowie eine Verteilung dieser und eine Erstellung diverser Diagramme
- Fallschirm: Gestaltung und Bau des Bergungssystems
- Sensorik: Heraussuchen, Bestellen und Testen passender Sensoren für unser Projekt
- Beagleboard: Festlegung der Programmiersprache, IDE und der Recherche zu den elektrotechnischen Eigenschaften des Boards
- Dose: Design und Bau der Hülle und der Deckel der Dose
- Dosenmanagement: Design und Bau des Inneren der Dose sowie die Integration der Sensoren in das Gesamtsystem

4.1.2 Zeitplan der Software-Gruppe

In der Softwaregruppe haben wir uns, wie in der Hardwaregruppe, dafür entschieden, die Aufgaben untereinander zu verteilen. Dabei haben wir zuerst die Bodenstation und die Android-Applikation komplett voneinander getrennt. Die Bodenstation war von Beginn an fester Bestandteil unseres Projektes. Die Android-App kam erst später hinzu und musste daher separiert behandelt werden. Noch vor dem eigentlichen Start des Projektes wurde diskutiert, wie die Software aufgebaut sein soll und welche Technologien für die Bodenstation verwendet werden kann. Nachdem die ersten Entscheidungen getroffen waren, haben wir angefangen, das Projekt in verschiedene Meilensteine zu unterteilen. Daraus ist folgende Gliederung entstanden:

- Erstellung einer detaillierten Ticketübersicht

- Basisversion, mit allen Tickets, welche zur Bereitstellung der ersten Features nötig sind
- Export, mit allen Tickets, welche zum Exportieren von Daten nötig sind
- Kartenvizualisierung, mit allen Tickets, welche für das Darstellen des Satellitenfluges nötig sind
- Wissenschaftliche Analyse, mit allen Tickets, welche zur wissenschaftlichen Analyse der gesammelten Daten nötig sind
- Finale Version, mit allen Tickets, welche zum letzten Schliff der Bodenstation nötig sind

Innerhalb dieser Meilensteine haben wir das Projekt daraufhin in einzelne Tickets unterteilt. Jedes dieser Tickets spiegelt eine einzelne Aufgabe zur Fertigstellung der Bodenstation wieder. Diese Aufteilung hat es uns ermöglicht, die Aufgaben innerhalb der Bodenstation relativ flexibel zu verteilen. Dies hat dazu beigetragen, dass selten jemand auf eine andere Aufgabe warten musste. Die Tickets, welche sich innerhalb der Meilensteine befinden, haben sich während der Durchführung des Projektes immer wieder verändert. Dies war abhängig von den Ansprüchen, welche sich in dem jeweiligen Moment ergeben haben. Das im Anhang vorhandene GANTT-Diagramm gibt also nicht nur unsere Planung zum Anfang des Projektes wieder, sondern auch die kontinuierliche Präzisionsplanung während der Durchführung des Projektes wieder.

Die Idee der App entstand deutlich später als die des restlichen Projektes. Daher wurde bei der Planung in Wochenschritten gedacht. Durch diese Methode konnten alle zwei Wochen kontrolliert werden, ob eine Komponente fertiggestellt ist. Falls mehr Zeit benötigt wurde, so war es möglich, am Wochenende an der Android-App zu arbeiten. Zusammengefasst existieren insgesamt sieben Arbeitspakete:

- Der Debugger, der die Livedaten simulieren soll
- Liniengraph GUI
- Liniengraph Logic
- Balkendiagramm GUI
- Balkendiagramm Logic
- Optionen
- Menü

4.2 Einschätzung der Mittel

4.2.1 Budget

Um das CanSat Projekt zu finanzieren, konnten wir aktuell noch keine Sponsoren finden. Jedoch konnten wir uns mit unserem Schulverein verstündigen, welcher uns finanziell unterstützen wird. Da wir nicht auf das T-Minus-Kit zurückgreifen, sondern stattdessen ein anderes Mikrokontrollerboard verwenden, können wir ungefähr 150€ sparen. Der 200€ Watterot Gutschein, welcher vom Wettbewerb gestellt wird, ist in unserer Rechnung noch nicht inbegriffen. Dies liegt daran, dass noch nichts bei Watterot bestellt wurde, bzw. die Bestellung lange vor der Annahme am Wettbewerb getätigter wurde. Im Nachfolgenden sind alle Ausgaben und Einnahmen aufgelistet.

Ausgabe	Datum	Empfänger	Grund
-12,16 €	08.01.2015	Watterott	BMP180 Breakout
-28,99 €	09.01.2015	eBay - rcskymodel	Ultimate GPS
-14,32 €	10.01.2015	Spark Fun Electronics	UV-Sensor
-51,99 €	10.01.2015	Amazon	BeagleBone Black
-17,30 €	01.12.2014	eBay - hdt-preiswert	GFK-Set 1kg Polyesterharz + 20g Härter + 2m ² Glasfasermatte
-3,54 €	23.03.2015	toom baumarkt	6 x Schleifpapier
-3,79 €	23.03.2015	toom baumarkt	Filzrolle
-4,49 €	23.03.2015	toom baumarkt	Plüschtalzen
-2,19 €	23.03.2015	toom baumarkt	Mundschutz
-1,99 €	23.03.2015	toom baumarkt	Farbwanne
-4,99 €	23.03.2015	toom baumarkt	Einmalhandschuhe
- 145,75 €			

Tabelle 4: Ausgaben

Einnahmen	Datum	Absender	Grund
17,30 €	01.12.2014	Alexander Brennecke	GFK-Kauf
107,46 €	10.01.2015	Alexander Brennecke	Sensorenkauf
20,99 €	23.03.2015	Alexander Brennecke	toom Einkauf
145,75 €			

Tabelle 5: Einnahmen

4.2.2 Externe Unterstützung

Externe Unterstützung erhielten wir von vielen Lehrern unserer Schule, welche uns Fragen zur Elektrotechnik und Softwareprogrammierung beantworten konnten. Zusätzlich haben wir finanzielle Unterstützung durch den Schulverein unserer Schule erhalten (siehe 4.2.1). Unterstützung außerhalb unserer Schule erhielten wir durch folgende Personen/Organisationen:

- Das **Hackerspace Bremen e.V.**, welches uns ihren 3D-Drucker zur Verfügung gestellt hat. Zusätzlich konnten wir dort unsere Platine ätzen.
- Das Umweltlabor der **Atlas Elektronik GmbH** hat uns geholfen, den CanSat, hinsichtlich seiner Stabilität, zu testen und die Sensoren korrekt zu kalibrieren.

5 Öffentlichkeitsarbeit

5.1 Website

Unsere Website **Team Gamma** wurde bereits für den Europäischen CanSat Wettbewerb 2014 verwendet. Diese haben wir weiter geführt und dort in unregelmäßigen Abständen aktuelle Informationen über das Projekt veröffentlicht. Da die Website durch den europäischen Wettbewerb bei anderen europäischen Teams bekannt ist, wird die Website in Englisch geführt. Man findet dort zusätzlich einige Dokumente, Fotos und Videos. Die Informationen auf der Website sind meist relativ detailliert verfasst.

5.2 Schülerzeitung

In der Schülerzeitung unserer Schule sind bereits diverse Artikel über unser Projekt erschienen und sollen auch in Zukunft erscheinen. Diese Artikel handeln zumeist von dem Wettbewerb selber und gehen weniger auf die technischen Details ein.

5.3 Präsentationen

Da wir das CanSat-Projekt bereits seit einiger Zeit betreiben, präsentierten wir es mehrere Male vor unserer Klasse. Dies kommt zum Beispiel dann vor, wenn wir Teile des Projektes in Schulprojekte einfließen lassen. Zusätzlich haben wir, beispielsweise am Tag der offenen Tür unserer Schule, diversen Schulbesuchern das Projekt und den Wettbewerb näher gebracht.

5.4 Ausstellung am MINT-Projekttag unserer Schule

Im Schuljahr 2015/2016 findet an unserer Schule ein Tag der MINT Projekte statt. Dieser Tag wird von einer Schülergruppe unserer Parallelklasse organisiert. Wir möchten an diesem Tag natürlich auch unser Projekt vorstellen.

5.5 Logo

Das Logo wurde ebenfalls aus Gründen der Wiedererkennbarkeit aus dem vorherigen Jahr übernommen. Das Aussehen des Logos wurde von drei Faktoren beeinflusst:

- Das Zeichen in der Mitte soll dem Gamma Logo ähneln, welches zu unserem Teamnamen passt
- Das Zeichen soll zusätzlich, wenn man es um 180° dreht, dem Lambda Logo ähneln. Da wir bei dem Entwurf unserer Antenne immer wieder auf Lambda gestoßen sind, sind daraus diverse interne Späße entstanden, die wir in das Logo einfließen lassen wollten.
- Das Logo des Computerspiel HalfLife, welches von einigen Teammitgliedern gespielt wird

6 Anforderungen

Die folgenden Werte sind Momentanwerte, welche sich durchaus noch ändern können. Einige Werte wurden bisher nicht weiter durch den Wettbewerb verifiziert, weshalb wir darauf verzichten mussten, diese einzubringen.

Anforderung	Messwert
Masse des CanSat	230 g
Höhe des CanSat	115 mm
Durchmesser des CanSat	67 mm
Länge des Bergungssystems (vgl. Pkt. 2 Anhang 1)	400 mm
Planmäßige Flugzeit	xy Sekunden
Berechnete Sinkgeschwindigkeit	15 m/S
Genutzte Funkfrequenz	434 mHz
Energieverbrauch	2833.4 mW
Gesamtkosten	145,75 €

Tabelle 6: Anforderungen an den CanSat

7 Anhang

7.1 Einleitung

7.1.1 Blockdiagramm

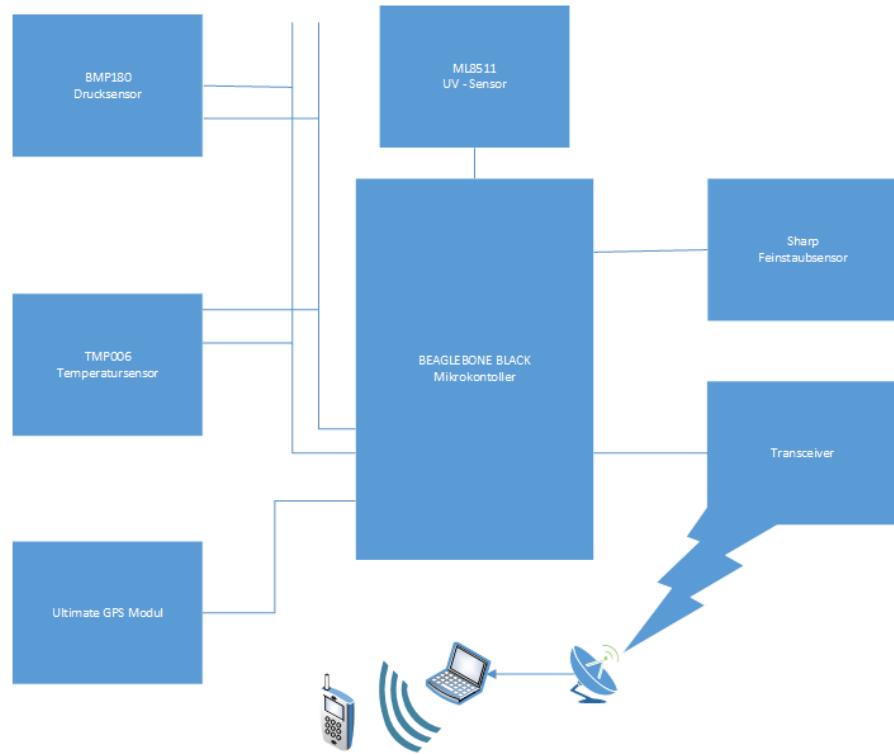


Abbildung 4: Blockdiagramm vom CanSat

7.2 GANTT-Diagramme

7.2.1 Hardware-GANTT

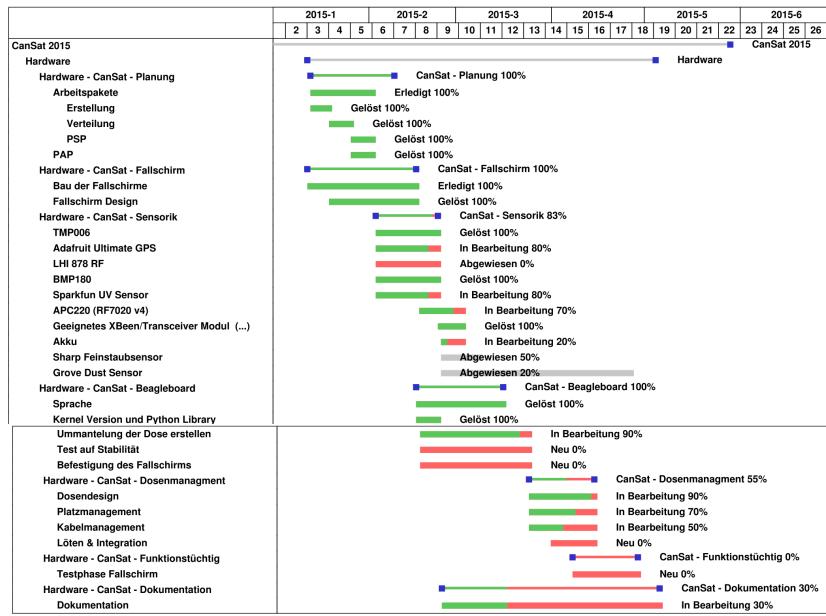


Abbildung 5: Das GANTT-Diagramm der Hardware-Gruppe

7.2.2 Bodenstation-GANTT



Abbildung 6: Das GANTT-Diagramm der Bodenstation

7.2.3 Android-App-GANTT

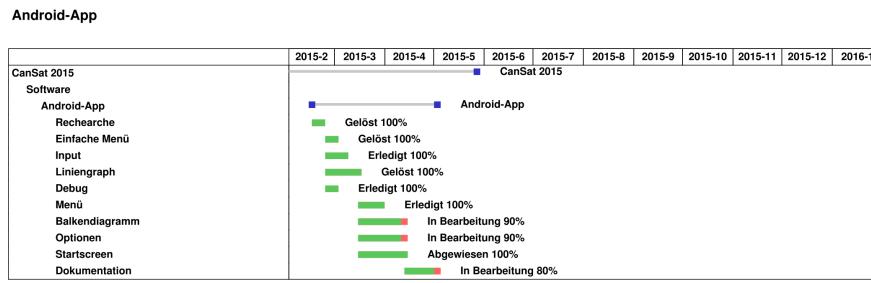


Abbildung 7: Das GANTT-Diagramm der Android-App

7.3 Der CanSat



Abbildung 8: Die Hülle und ein Dosendeckel

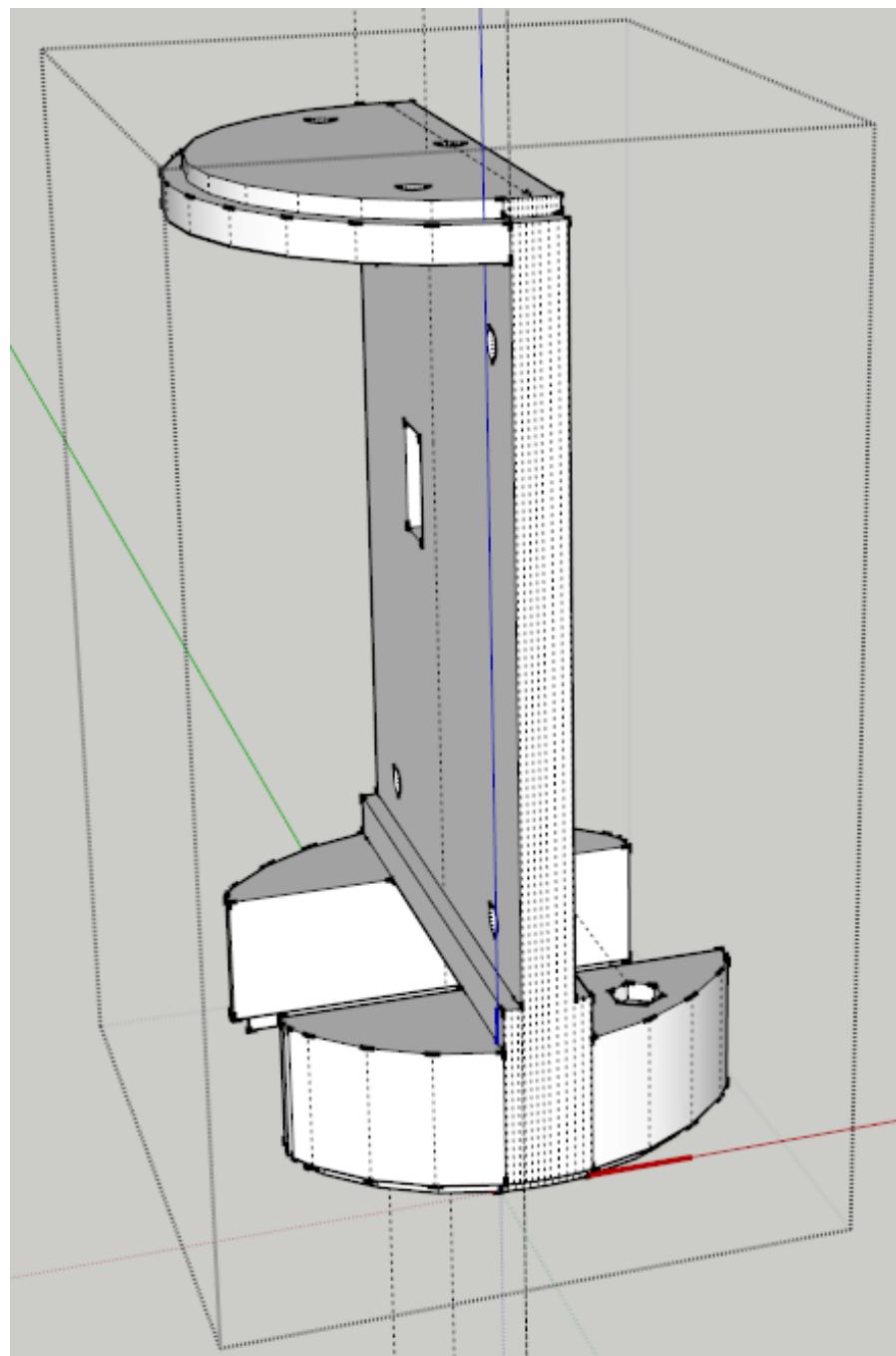


Abbildung 9: Screenshot der Zwischenwand aus Sketchup

Abbildung 10: Der Satellit (Diese Zeichnung ist möglicherweise nicht sichtbar, da es eine 3D-Zeichnung ist. Bitte verwenden Sie den [Adobe Acrobat Reader](#))

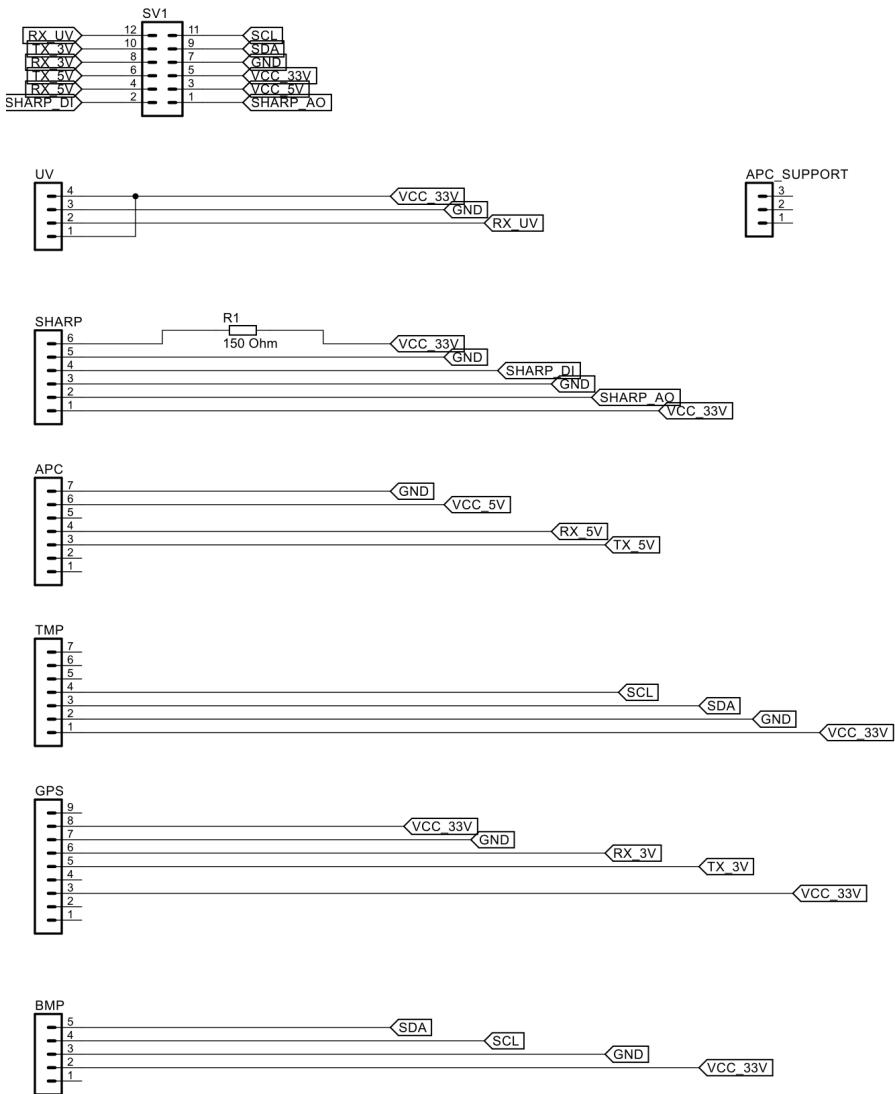


Abbildung 11: Der Schaltplan der Sensorikplatine

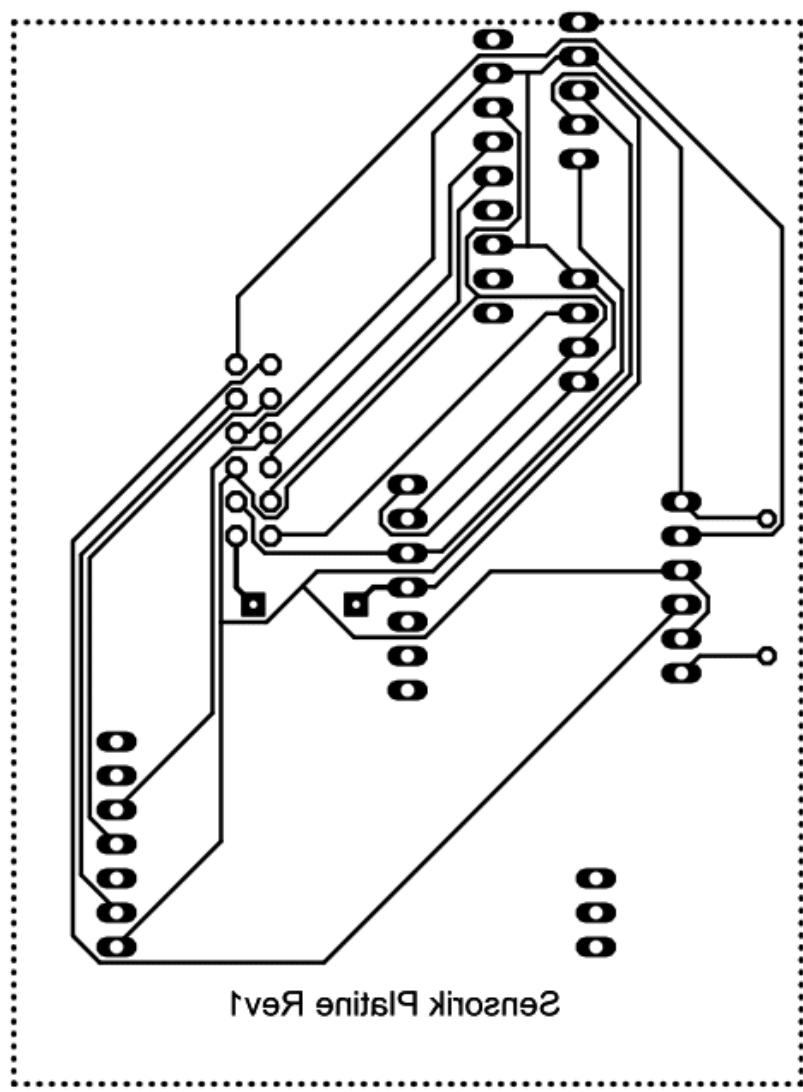


Abbildung 12: Das Layout der Sensorikplatine

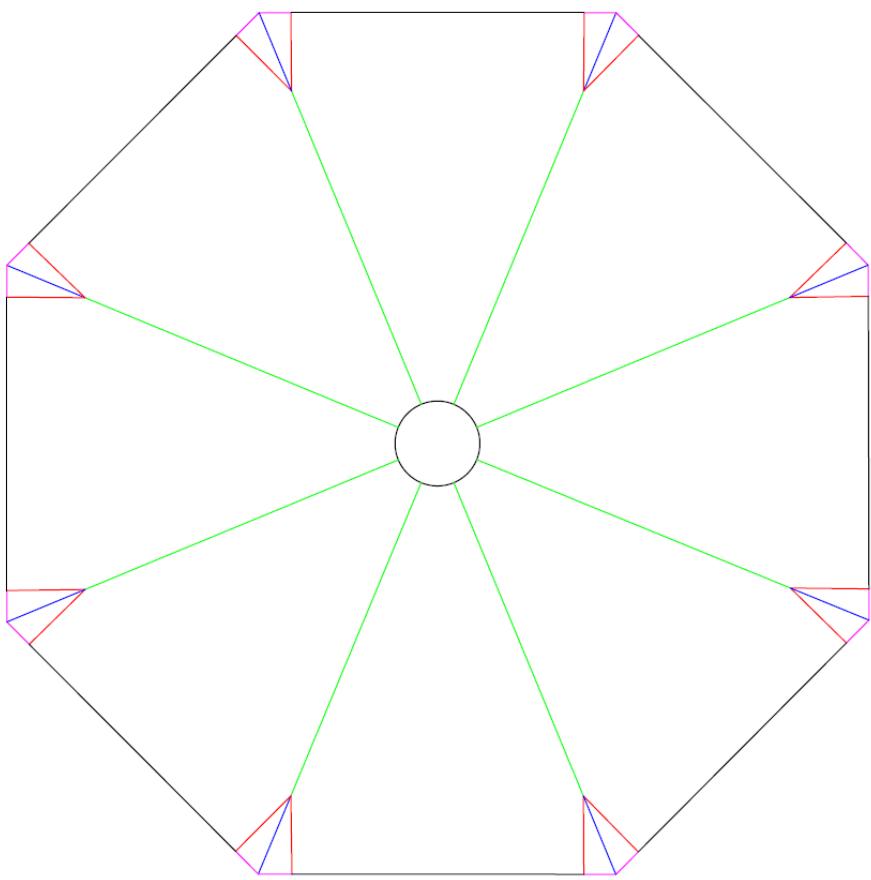


Abbildung 13: Skizze des Fallschirms

7.4 Bodenstationsarchitektur

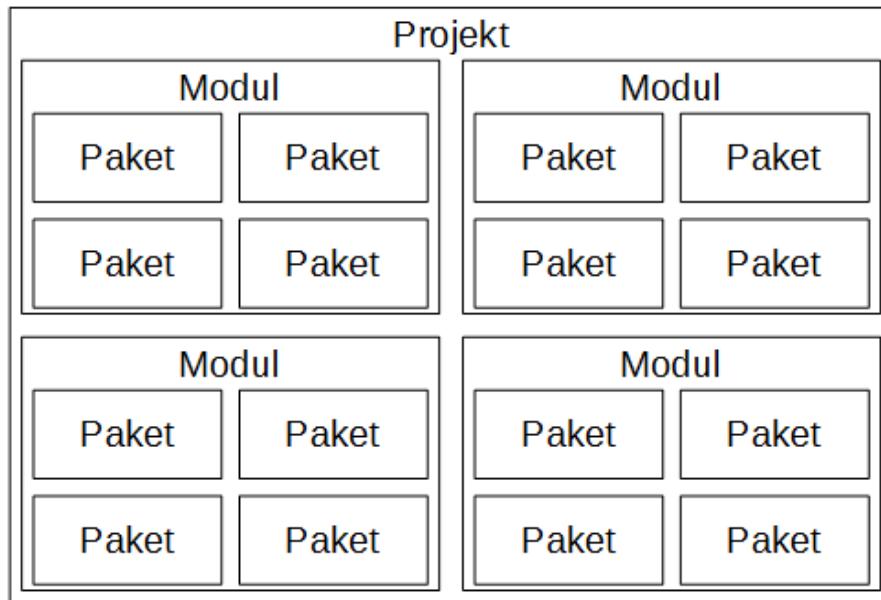


Abbildung 14: Modulararchitektur von Netbeans Platform

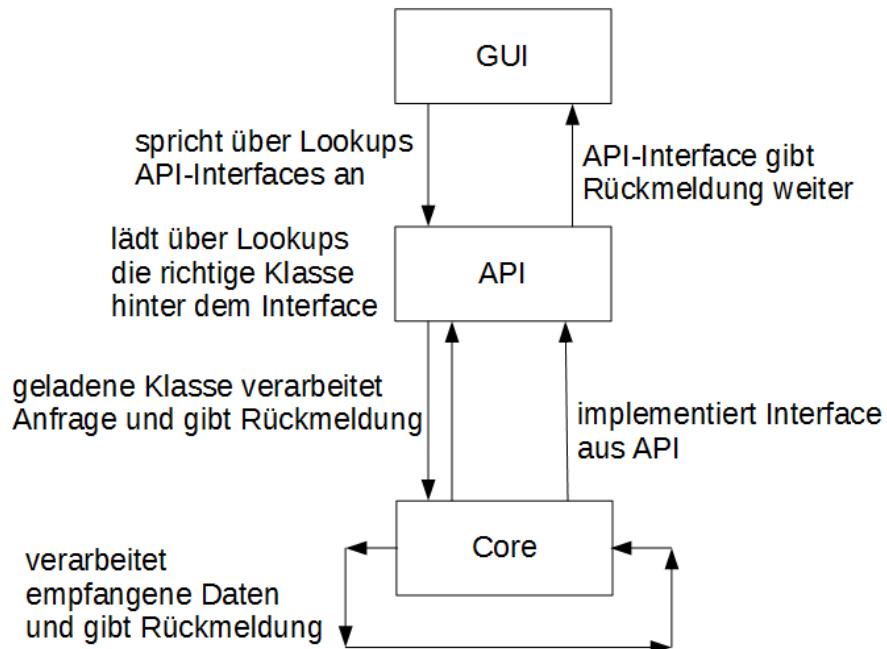


Abbildung 15: Modulararchitektur der Bodenstation

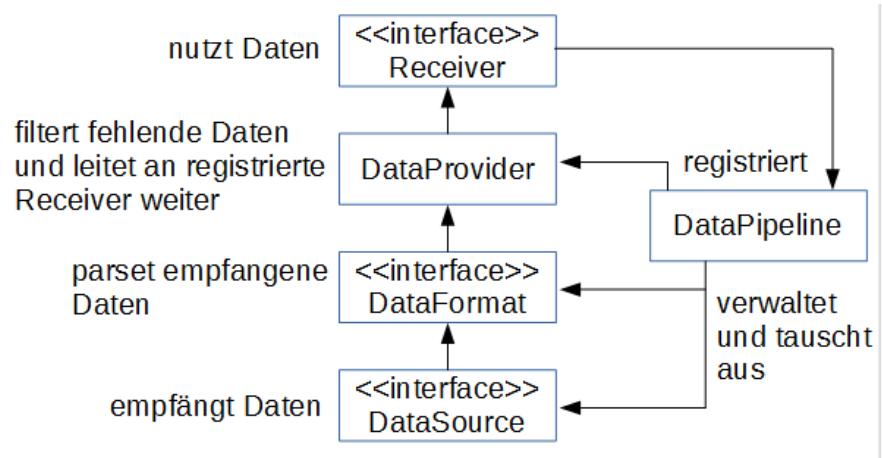


Abbildung 16: Architektur der Input-Pipeline

7.5 Protokolle

Auf den nachfolgenden Seiten finden sich Protokolle diverser Meetings. Diese Protokolle wurden mal mit mehr, und mal mit weniger Mühe und Aufwand angefertigt. Uns war lediglich wichtig, dass es Protokolle gibt, an denen wir unsere Arbeit belegen können, und an denen bereits getroffene Entscheidungen nachvollzogen werden können.



• gamma team

25.06.14 Meeting

Bremen, Germany

Agenda CanSat

Inhalt

Agenda CanSat	2
1. Team Mitglieder	3
2. Fehler Analyse	3
3. Workload Wünsche	3
4. Restliche Workloads.....	3
5. E-Mail Liste	4
6. Marshall's Job	4
7. Treffen.....	4
8. Praktikums Firmen Sponsoring.....	4

1. Team Mitglieder

Kevin Neumeyer
Till Schlechtweg
Robin Bley
Alexander Brennecke
Steffen Wissmann
Alexander Feldmann
Marc Huisenga

2. Fehler Analyse

- Interne Guidelines fehlten (z.B. Wo English wo Deutsch, Ordner Struktur u.s.w.)
- striktere Workload Verteilung
- Vor-Doku wird fehlte (as-idea Design Document)
- genauere und striktere Zeit-Planung
- T-Minus Kit verwendet

3. Workload Wünsche

Robin Bley

- Android Application

Alexander Feldmann

- Glider (Fallschirm), Mechanik

Alexander Brennecke

- Öffentlichkeitsarbeit (Sponsoring, Facebook u.s.w.), Organisation, Hardware

Steffen Wissmann

- Hardware

Kevin Neumeyer

- Software (Groundstation)

Marc Huisenga

- Software (Groundstation)

Till Schlechtweg

- Dokumentation (Progress Report, Design Document, Website), Organisation, Hardware

4. Restliche Workloads

- Wissenschaftliche Aspekte/Auswertung
- Einrichtung und Verwaltung von Repo's

5. E-Mail Liste

Steffen53@schule.bremen.de
dqi12huisenga@szut.de
dqi12feldmann@szut.de
alexanderbrennecke@gmx.de
kevinneumeyer@hotmail.de
till.schlechtweg@gmail.com
robin-bley@hotmail.de

6. Marshall's Job

Was übrig bleibt bzw. wo Marshall gebraucht wird:

- Catering
- Antenne
- Sponsoring Liste für Alex (ausschließlich Liste und evtl. Ansprechpartner, falls Firmen nicht mit Schülern verhandeln wollen)

7. Treffen

Der Physik Raum wird versucht zweimal in der Woche zu reservieren, allerdings herrscht keine Anwesenheitspflicht. Allerdings muss mindestens einmal in der Woche ein Meeting zum aktuellen Stand gemacht werden (Stundenplan und Arbeitszeiten abhängig)

Nächstes Treffen 04.07.14 Freitag – 13:20 bis min. 15:10

8. Praktikums Firmen Sponsoring

Jeder versucht bei seiner Praktikums Firma, etwas für Team Gamma an Sponsoring zu ergattern.

Meeting

21.09.14

❖ **Teilnehmer:** Alexander B., Till, Kevin, Alexander F., Steffen, Marc

❖ **Themen:**

- Finden eines Wissenschaftlichen Themas
- Aufgabenverteilung für die Arbeitsphase bis Dezember
- Arbeitsgruppen gründen
- Grobe Zeitplanung

❖ **Arbeitsgruppen:**

1. Organisation und Sponsoring:

- Aufgaben:
 - i. Sponsoring
 - ii. Zeitplan bis Dezember
 - iii. Grober Zeitplan für 2015
 - iv. Blog führen
 - v. Einrichten des VServers
- Mitglieder: Till, Alexander B.

2. Guidelines und Protokolle:

- Aufgaben:
 - i. Vorlagen für Protokolle
 - ii. Coding Guidelines
 - iii. Sinnvolle Dropbox/OwnCloud Struktur
 - iv. Ideen zum Testen von Software und gesamt Projekt
 - v. Ideen für die Software sammeln
- Mitglieder: Marc, Kevin

3. Wissenschaftlicher Aspekt:

- Aufgaben:
 - i. Unten genannte Aspekte erarbeiten
 - ii. Konkrete Sensoren
 - iii. Überarbeitung der Standardsensoren
- Mitglieder: Steffen, Alexander F., Robin

❖ **Wissenschaftlicher Aspekt:**

1. Topografische Karte:

- Sensor, der solche Werte sammeln kann (Schnelligkeit, Kosten etc.)
- Prisma (Größeren Bereich abdecken, ggf. DFKI kontaktieren)
- Stadycam Prinzip zur Stabilisierung des CanSats (Gyroskop/Kugellager)
- GPS interpolieren
- Drehbare Stecker, falls nur Sensor und nicht ganzer CanSat stabilisiert werden soll
- Wissenschaftliche Verwendbarkeit finden

2. Strahlung messen (GSM, EMW...)

- Überlegen inwiefern Vergleichsmessungen sinnvoll sind und mit welcher Strahlung zu rechnen ist
- Einfluss der Strahlung auf den Menschen
- Wie messbar und was soll bestimmt werden?
- Breitbandantenne, Tiefpassfilter sinnvoll?
- Wie das Signal analysieren (Signalanalyse)



Titel: Meeting bzg. Secondary Mission

Abwesend:

(Name,
Grund)

Till Schlechtweg

Robin Bley (keine Lust zu warten)

Agenda:

- Secondary Mission (Sensoren)
- App?

Notizen:

(Ideen,
Skizzen,
Bestimmungen)

- UV - Strahlung (mehrere Sensoren? Ausrichtung)
 - Frage: wird UV-Strahlung durch Feinstaub absorbiert? Nein.
- Skizze neues Dosen design (siehe Anhang.)
- LED zum finden in der Luft
- Ozon
 - Absorption von UV-Strahlung
- * Wie schädlich gegenüber dem Menschen
- Fallschirm mit Gaze!
- keine andere Strahlung
- Temperatur durch Infrarot:
 - Dünnes Blech in Außenwand oder Luftraum
- geeignete Lithium Akkus
- GPS

Anhang: Skizze zur neuen Aluminium Platte

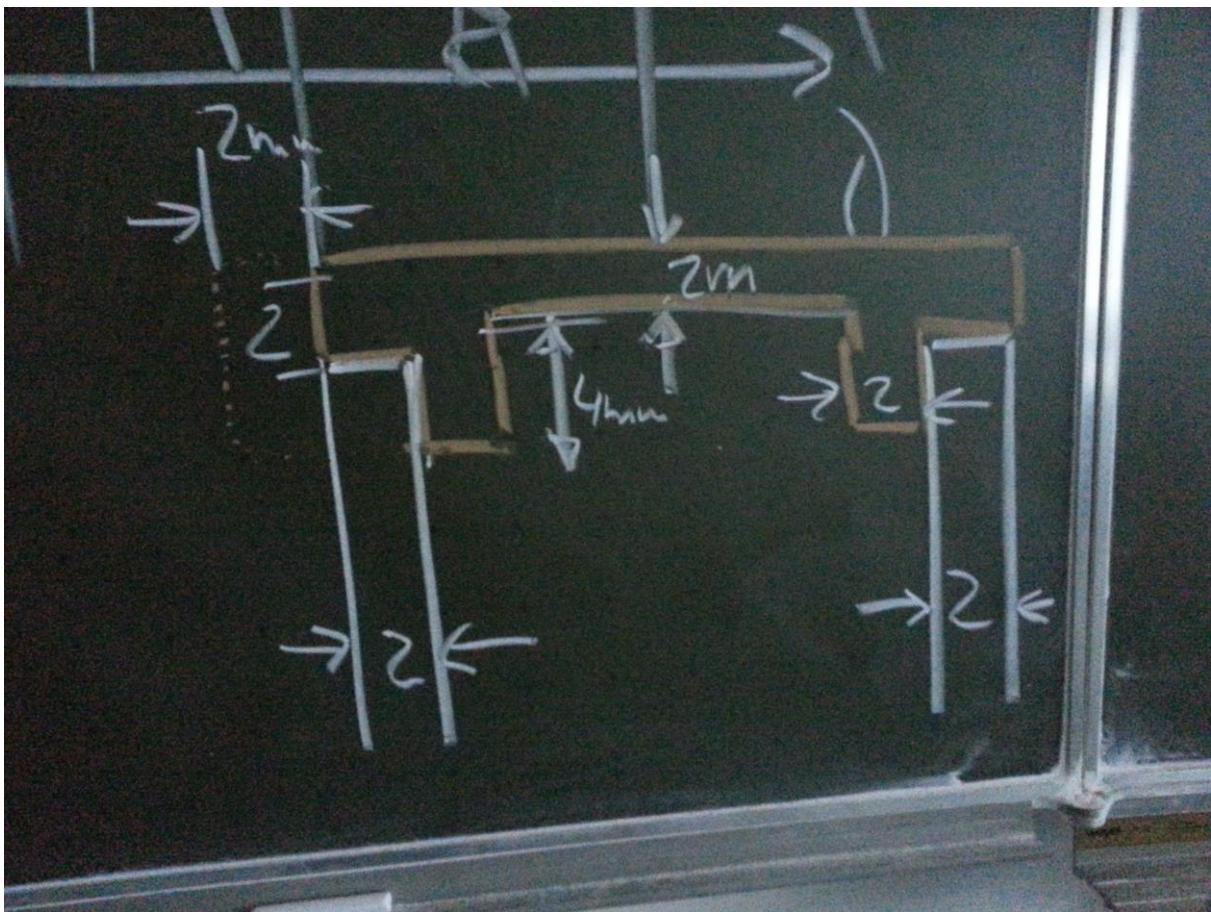


Abbildung 1 Skizze des Dosendeckels

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118
Datum und Zeit: 3.12.14



Titel: Software Features/Platform (Netbeans)/Hardware Sensorensammlung

Abwesend: Feldmann
(Name,
Grund)

Agenda: siehe Titel

Notizen:
(Ideen,
Skizzen,
Bestimmungen) SHT15 als Referenzwert bei Gleitflug, da genau <4 sec
Redundanz des Akkus - 2 Kabel
Die Wand im CanSat
Platz in der Dose
Netbeans Platform Diskussion (Ram Leak?)

Anhang:

Ort: Bremen, SZUT, Raum 918
Datum und Zeit: 06.01.2015 15:30 - 18:00



Titel: Meeting 06.01.2015

Abwesend: schlecht weg
(Name,
Grund)

Agenda: #Sensoren festlegen
Net Beans Plattform Basiswissen

Notizen: Sensorientierte Liste wurde forenrt fertiggestellt (siehe Anhang)
(Ideen,
Skizzen,
Bestimmungen) Net Beans Frame wird erkundung
erstellen eines Startscreens für die
Groundstation
Erkunden des BMP 180

Anhang: Sensorientierte Liste

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 125

Zeit: 04.02.2015, 15:10 – 18:00

Anwesenheit

Abwesend:

- Alexander Feldmann (Arbeit am Fallschirm)

Agenda

- Grundlagen für die Arbeit der Softwaregruppe klären
- Arbeit am Beagle-Board

Softwaregruppe

- Vortrag über Git von Kevin
- Repository Einrichtung

Hardwaregruppe

- Sensoren Tests per Arduino
- Beagleboard tests

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 125

Zeit: 10.02.2015, 15:00 – 18:20

Anwesenheit

Abwesend:

- Alexander Feldmann (Arbeit am Fallschirm)
- Alexander Brennecke (Unbekannt)

Agenda

- Softwareplanung
- Arbeit am Beagle Board

Softwaregruppe

- Planung der Softwarearchitektur
- Repository Einrichtung

Hardwaregruppe

- Neue Aufsetzung des Mikrokontrollers

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 125

Zeit: 17.02.2015, 15:00 – 18:20

Anwesenheit

Das gesamte Gammateam ist anwesend

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Einrichtung der Hardware

Softwaregruppe

- Realisierung der Software
- Anpassung des Branding

Hardwaregruppe

- Beagle-Board ans Schulnetz
- Einrichtung des Beagle-Board
- Sensorentests am Arduino

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 125

Zeit: 03.03.2015, 13:20 – 17:00

Anwesenheit

Abwesend: Kevin

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Einrichtung der Hardware

Softwaregruppe

- Realisierung der Basisversion

Hardwaregruppe

- Einrichtung des Beagle-Board
- Sensorentests am Arduino

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 125

Zeit: 10.03.2015, 15:10 – 18:00

Anwesenheit

Alle sind anwesend

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Einrichtung der Hardware

Softwaregruppe

- Realisierung der Basisversion

Hardwaregruppe

- Einrichtung des Beagle-Board
- Sensorentests am Arduino

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 12.04.2015, 15:10 – 18:00

Anwesenheit

Alle sind anwesend

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Einrichtung der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Gui
- Dokumentation
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 12.04.2015, 15:10 – 18:00

Anwesenheit

Alle sind anwesend

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Einrichtung der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Gui
- Dokumentation
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit 19.04.2015, 15:10 – 18:00

Anwesenheit

Es fehlt Kevin.

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Einrichtung der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Exporte und Datenverarbeitung
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit 20.04.2015, 15:10 – 18:30

Anwesenheit

Es fehlt Kevin.

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Dokumentation der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Exporte und Datenverarbeitung
- Testen der Exportierung
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation
- Architekturplanung der Hardware

Projekttag

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 26.04.2015, 08:10 – 16:30

Anwesenheit

Alle sind anwesend.

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Dokumentation der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Importe und Datenvisualisierung
- Testen der Exportierung und Importierung
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation
- Architekturplanung der Hardware

Projekttag

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit 27.04.2015, 08:10 – 16:30

Anwesenheit

Alle sind anwesend.

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Dokumentation der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Importe, Exporte und Datenvisualisierung
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation
- Architekturplanung der Hardware

Projekttag

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 29.04.2015, 08:10 – 16:00

Anwesenheit

Alle sind anwesend.

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Dokumentation der Hardware

Softwaregruppe

- Implementierung der Importe, Exporte und Datenvisualisierung
- Umstrukturierung der Gesamten Bodenstation
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation
- Architekturplanung der Hardware

Arbeitsmeeting

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 06.05.15, 15:10 – 18:20

Anwesenheit

Robin, Kevin, Mark und Alex F. sind anwesend.

Agenda

- Softwareentwicklung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Dokumentation der Software

Softwaregruppe

- Implementierung des KML-Exports und der GUI
- Dokumentation
- Realisierung der Android-App

Meeting-Titel

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 12.05.2015, 15:10 – 18:00

Anwesenheit

Es fehlt Till

Agenda

- Softwareentwicklung
- Dokumentierung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Vorbereitung der Platine

Softwaregruppe

- Implementierung der Exporte der GUI
- Dokumentation
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Erstellung des Schaltplans einer Platine
- Vorbereitung des Ätzens einer Platine

Meeting

Ort und Zeit

Ort: Bremen, SZUT, Raum 118

Zeit: 19.05.2015, 15:10 – 17:30

Anwesenheit

Es fehlt Till

Agenda

- Softwareentwicklung
- Dokumentierung
- Entwicklung der Android-Applikation
- Erstellung der Präsentation

Softwaregruppe

- Implementierung der Exporte der GUI
- Dokumentation
- Erstellung der Präsentation
- Realisierung der Android-App

Hardwaregruppe

- Dokumentation