



TECHNISCHE UNIVERSITÄT CHEMNITZ

Fakultät für Informatik

Professur für Technische Informatik

Bachelorarbeit

Modellierung und Integration von Sensorknoten in einer
Simulationsumgebung

Thomas Rückert

Chemnitz, den 18. November 2014

Prüfer: Prof. Dr. Wolfram Hardt

Betreuer: Dipl.-Inf. Mirko Lippmann

Thomas Rückert,

Modellierung und Integration von Sensorknoten in einer Simulationsumgebung

Bachelorarbeit, Fakultät für Informatik

Technische Universität Chemnitz, November 2014

Abstract

In dieser Arbeit soll die Simulation von Sensorknoten in einem Netzwerk untersucht werden. Dabei sollte zum einen die Kommunikation zwischen den verschiedenen Knoten, von denen es viele und verschiedene geben soll betrachtet. Diese führen eine kabellose Kommunikation miteinander. Die einzelnen Knoten besitzen Sensoren, die verschiedene Umweltparameter auslesen. Die Bereitstellung dieser Umweltparameter in der Simulationsumgebung ist auch ein Teil der Implementierung. Außerdem sind die Knoten batteriebetrieben und auch deren Energieverwaltung wurde betrachtet. Nach Test und Modellierung ist die Auswertung und Visualisierung von Simulationsdaten von entscheidender Rolle. Als Simulationsumgebung und -sprache wurde Omnet++ mit dem Framework MiXiM, welches Grundfunktionen für mobile Knoten mit kabelloser Kommunikation bereit stellt.

Inhaltsverzeichnis

Abbildungsverzeichnis	iii
1 Einleitung	1
2 Vorbetrachtungen	3
2.1 Evaluation von Systemen	3
2.2 Sensoren	4
3 Simulationsumgebung Omnet++	5
3.1 Alternativen	5
3.2 Einleitung	5
3.2.1 Einige Techniken und Funktionen	6
3.3 MiXiM	8
3.3.1 Einleitung	8
3.3.2 Einige wichtige Module	9
4 Implementierung	11
4.1 Einleitung	11
4.2 Aufbau und Struktur	11
4.2.1 Klassenübersicht	11
4.2.2 Netzwerk	17
4.3 Funktionsweise	17
5 Zusammenfassung	19
Literatur- und Webverzeichnis	21

Abbildungsverzeichnis

1 Einleitung

Die Verwendung von Sensoren steigt in der heutigen Zeit mehr und mehr an. Sensorknoten unterscheiden sich im Kern nicht von herkömmlichen Computern und sind zusätzlich mit Sensoren und oft mit Batterien und Funkmodulen ausgestattet. Da Computerbauteile bei gleicher Leistung kleiner und kleiner werden, ist es nicht verwunderlich dass auch Sensorknoten immer kleiner werden. Mit diesen kleinen Knoten ist es möglich ganze Netzwerke von Sensoren zu erschaffen, die miteinander kommunizieren. So können beispielsweise die Umgebungsparameter großer Naturflächen detailliert untersucht werden, ohne dass eine große Forschungsstation aufgebaut werden müsste. Stattdessen kann man viele kleine Sensorknoten in der Umwelt verteilen, die miteinander in Kontakt stehen.

In der folgenden Arbeit soll ein solches Netz mit Hilfe von Omnet++[9] simuliert werden.

2 Vorbetrachtungen

Im folgenden werden die verwendeten Technologien betrachtet. Als Versionsverwaltungssoftware wurde Git[3] auf der Plattform Github[4] verwendet, worauf nicht weiter eingegangen wird. Zum Erstellen der Simulation wurde Omnet++[9] mithilfe des MiXiM-Frameworks[6] benutzt.

2.1 Evaluation von Systemen

Im Entwicklungsprozess eines jeden Systems müssen neue Teile oder Module evaluiert werden. Für das Testen gibt es verschiedene Möglichkeiten, die einem zur Verfügung stehen. Im frühen Stadium der Entwicklung bietet das Abschätzen ohne Implementierung und daher ohne zu messen eine kostengünstige Variante zum Bestimmen von Designparametern. Allerdings sind diese Ergebnisse oftmals sehr grob und es lässt sich auch nicht jeder Wert so einfach bestimmen.

Es ist daher notwendig genauere Tests durchzuführen. Wenn man ein komplett implementiertes und produziertes System anschließend testen möchte kann das sehr teuer werden, sollten viele Fehler auftreten oder wenn man merkt, dass die Implementierung wohl doch nicht die Optimale für ein gewünschtes Ziel ist.

Man kann diesen Problemen zuvor kommen, indem man noch vor der ersten Implementierung eines Systems Simulationen und Emulationen erstellt und Prototypen anfertigt. Das senkt die Kosten mitunter erheblich und es lassen sich beinahe alle Parameter des zukünftigen Produkts überprüfen, auch wenn es das Testen des fertigen Produkts nicht komplett ersetzen kann.

Simulation Eine Simulation ist ein Modell eines Systems, welches dieses passend abbildet. Mit diesem Modell kann herausgefunden werden, was im realen System später umsetzbar ist. Der Zustand eines solchen Modells ändert sich im Laufe der (Simulations-)Zeit. Daher führt das Modell Zustandsübergänge durch, welche als Events bezeichnet werden. Man kann Systeme nach den Zeitpunkten an denen Zustandswechsel möglich sind, in analoge und diskrete unterteilen. Wie der Name vermuten lässt können im analogen Fall zu jeder Zeit Zustandsübergänge stattfinden, im diskreten dagegen nur zu bestimmten Zeitpunkten.

Emulationen Eine Emulation ist die Implementierung eines Systems, welche den kompletten Funktionsumfang des Entwurfs abdeckt. Diese kann mit einer Hardwarebeschreibungssprache wie VHDL definiert werden und auf einem FPGA oder innerhalb eines Netzwerks von FPGAs ausgeführt werden. Man spricht daher von einer homogenen Hardwareplattform.

(Rapid) Prototyping Ein Prototyp ist ebenfalls eine Implementierung eines Systems, die den kompletten Funktionsumfang des Entwurfs abdeckt, allerdings geringere Anforderungen an Timing, Größe und Kosten stellt. Prototypen zum Beispiel oftmals wesentlich größer als das Endprodukt. Wenn er alle sonstigen Anforderungen zur Genüge erfüllt, so kann er in das finale Design umgewandelt werden und verliert bei diesem Prozess alle Grenzen des Prototyps. Im Gegensatz zur Emulation kommt eine heterogene Hardwareplattform zum Einsatz. So können etwa fertige Prozessoren, Speicher, weiterhin FPGAs oder spezielle Chips wie ein ASIC zum Einsatz kommen.

Für die Arbeit ist die Entscheidung auf eine Simulation gefallen. Man kann sich dabei auf die wesentlichen Funktionen konzentrieren und grundsätzliche Überlegungen über die genaue Umsetzung von gewissen Bauteilen zunächst außer Acht lassen. Ein Modell muss stets nur so genau spezifiziert werden wie nötig und so gut wie nie mit der Komplexität der Realität übereinstimmen.

Der Fokus der Arbeit liegt daher auch auf dem Verwalten von Umweltparametern, der Erfassung dieser durch Sensoren auf vielen verschiedenen Sensorknoten und nicht darauf, wie die einzelnen Bauteile technisch aufgebaut sein könnten oder sollten.

2.2 Sensoren

3 Simulationsumgebung Omnet++

3.1 Alternativen

Neben Omnet++ gibt es natürlich auch viele weitere Umgebungen zum Simulieren von Netzwerken. Zunächst werden hier 3 Alternativen zu der in der Arbeit benutzten Umgebung Omnet++ vorgestellt: die **IKR Simulation Library (IKR SimLib)** von der Universität Stuttgart, der **Open Source Wireless Network Simulator** kurz **openWNS** von der Universität Aachen und **ns-3** vom ns-3 project.

Simulation Library (IKR SimLib)[14]

openWNS[11]

NS-3[12] ns-3 ist ein Netzwerksimulator, welcher diskrete Events benutzt.

free gnu GPLv2 research and educational use

weitere GloMoSim NetSim

3.2 Einleitung

Omnet++[9] ist eine C++-Bibliothek und ein C++-Framework, welches primär zum Simulieren von Netzwerken dient. Außerdem bietet es eine Netzwerkbeschreibungssprache namens NED (Network Description) und eine auf Eclipse[2] basierende Entwicklungsumgebung.

3.2.1 Einige Techniken und Funktionen

Im folgenden Abschnitt wird ein Ausschnitt darüber gegeben, was Omnet++ an Funktionalitäten bereitstellt.

NED language[7] Die Netzwerkbeschreibungssprache NED bietet eine Möglichkeit auch komplexe Netzwerke relativ einfach zu beschreiben und darzustellen. Man kann schnell ein einfaches Modul mit Gates (siehe Listing 3.1) für die Kommunikation beschreiben oder ihm Submodule für verschiedene andere Aufgaben zuweisen und dieses in ein Netzwerk integrieren und dort mehrere und auch verschiedene Instanzen von Modulen verknüpfen (siehe Listing 3.2).

Listing 3.1: einfacher Beispielknoten

```
simple Knoten
{
    parameters:
        string name="NodeName";
    gates:
        input in;
        output out;
}
```

Listing 3.2: einfaches Netzwerk

```
network Netzwerk
{
    submodules:
        node1: Knoten;
        node2: Knoten;
    connections:
        node1.in <-- node2.out;
        node1.out --> node2.in;
}
```

Wenn nicht anders über den Parameter @class angegeben sucht **Omnet++** nach einer Klasse, die den gleichen Namen wie das erstellte Modul besitzt. In dieser können Funktionen deklariert und implementiert werden, die das Verhalten des Moduls beeinflusst. Welche Funktionen von **Omnet++** interpretiert werden, wird im Kapitel 3.2.1 näher erklärt.

Nodes and Messages Für die Steuerung innerhalb einer Simulation sind Nachrichten das wichtigste Werkzeug in **Omnet++**. So kann man eine Nachricht zu einer festgelegten Simulationszeit verschicken, um diese als Events einzusetzen. Dabei können Knoten auch Nachrichten an sich selbst versenden.

Um einem selbst definierten Modul die Möglichkeit zu geben Nachrichten zu verstehen und zu benutzen werden einige Funktionen bereit gestellt, die man selbst definieren muss.

Diese sind für die Funktionalität eines **cSimpleModule** entscheidend und sollten nach dem Erstellen eines neuen Moduls implementiert werden:

- void initialize()
- void handleMessage(cMessage *msg)
- void activity()
- void finish()

initialize() Die Funktion **initialize()** wird nach dem Erstellen eines Modules aufgerufen. Es kann ähnlich wie ein Konstruktor verwendet werden. Entscheidend ist, dass die Methode erst aufgerufen wird, nachdem auch der **NED**-Teil des Moduls eingelesen wurde. Das bedeutet, dass erst an dieser Stelle auf Parameter des Moduls zugegriffen werden kann und das ist im Konstruktor noch nicht möglich. Auch Nachrichten kann das Modul erst ab diesem Zeitpunkt verschicken.

handleMessage(cMessage *msg) Diese Methode kann eingehende Nachrichten auswerten. Sollten bei einem Modul Nachrichten ankommen, ohne dass diese Funktion definiert wurde, wird ein Fehler auftreten. Wie Nachrichten genauer aufgebaut sind ist im Abschnitt **cMessage** beschrieben. Nachrichten können zeitgesteuert Events auslösen. Die Methode **handleMessage()** ist somit das Herzstück der meisten Module, da hier das komplette Verhalten geregelt wird.

activity() Diese Methode ist eine eher unwichtige Funktion. Wenn **handleMessage()** korrekt verwendet wird, sollte man auf die Benutzung von **activity()** am besten komplett verzichten. Es verhält sich oberflächlich betrachtet wie **handleMessage()**, allerdings wird diese Methode nicht einfach aufgerufen, sollte eine Nachricht ankommen, sondern läuft in einer Endlosschleife und wartet permanent aktiv auf Nachrichten. Daher ist sie wesentlich Speicherintensiver als das Gegenstück **handleMessage()**.

finish() Diese Methode wird aufgerufen nachdem die Simulation beendet wurde und noch bevor das Modul gelöscht wurde. Sie sollte nicht zum Löschen anderer Module verwendet werden, sondern dient zum Auswerten von statistischen Daten.

cMessage Für die Nachrichten selbst existiert ein fertig implementiertes Modul namens **cMessage**. Dieses erfüllt schon die wichtigsten Anforderungen, die man an ein Nachrichtenmodul stellt. So können Nachrichten nicht nur **strings** übertragen, sondern alle Klassen, die von **cNamedObject** erben. Man kann also auch komplexe, selbst definierte Objekte mithilfe von **cMessage** übertragen. Es empfiehlt sich dennoch eine eigene Kindklasse von **cMessage** zu definieren, da man in diesem eigene Parameter definieren kann, die verschiedene Werte beschreiben. So kann man zum Beispiel genauere Informationen für Quelle und Senke in der Nachricht speichern oder verschiedene Werte für Statistiken. Sollte man eine veränderte Kindklasse von **cMessage** definieren, so wird zusätzlich eine Klasse dazu generiert, die viele Funktionen bereitstellt, die zum Beispiel das kopieren einer Nachricht ermöglichen - auch inklusive der extra hinzugefügten Parameter.

Event Die Zeit einer Simulation verläuft linear. Anhand dieser kann die Ausführung von Events für einen bestimmten Zeitpunkt geplant werden. Dies ist möglich durch die Verwendung von **cMessage** in Kombination mit einer Schedulingtime.

XML Support NED-Parameter eines Moduls können vom Typ **xml** sein. Die dazu gehörende Klasse **cXMLElement** bietet ihrerseits umfangreiche Unterstützung dafür an. Diese orientiert sich dabei an einem DOM-Parser, ist allerdings aus Performanzgründen nur ähnlich aufgebaut. Dabei stellt die Klasse die für X-Path typischen Funktionen für XML-Zugriffe bereit wie zum Beispiel **getParentNode()** oder **getChildren()**.

3.3 MiXiM

3.3.1 Einleitung

MiXiM[6] ist ein Framework welches die Funktionalität von Omnet++ in erster Linie um mobile und kabellose Knoten erweitert. Es implementiert einige Protokolle und stellt verschiedene Knoten bereit.

3.3.2 Einige wichtige Module

Find Module

Mobility

Coord

4 Implementierung

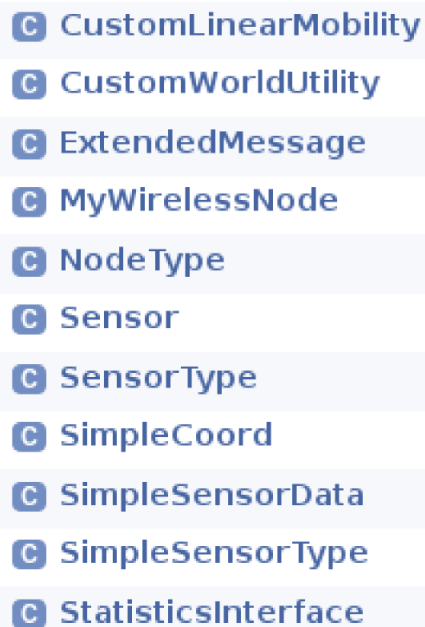
4.1 Einleitung

Ziel dieser Arbeit war es, eine Simulationsumgebung für Sensorknoten zu schaffen. Es sollte viele verschiedene Arten von Sensorknoten geben, die jeweils einen oder mehrere verschiedene Sensoren besitzen. Mit diesen Knoten sollte ein Netzwerk aufgebaut werden, um die Umgebungsparameter eines Gebietes zu erfassen. Die Daten der Simulation sollten visualisiert und ausgewertet werden.

4.2 Aufbau und Struktur

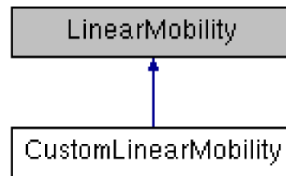
4.2.1 Klassenübersicht

Die Klassenübersichten wurden teilweise mit Hilfe von doxygen[1] erstellt.



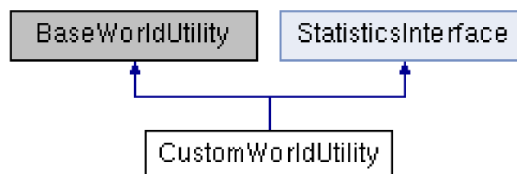
- C CustomLinearMobility**
- C CustomWorldUtility**
- C ExtendedMessage**
- C MyWirelessNode**
- C NodeType**
- C Sensor**
- C SensorType**
- C SimpleCoord**
- C SimpleSensorData**
- C SimpleSensorType**
- C StatisticsInterface**

CustomLinearMobility



Diese Klasse erbt direkt von der in MiXiM definierten LinearMobility. Sie ist um einige Parameter erweitert, die es ermöglichen, dass die Knoten beschleunigen können und eine maximale Geschwindigkeit **maxSpeed** erreichen, sollte eine definiert sein. Der Parameter **maxSpeed** kann ebenso auf 0 gesetzt werden, um die Knoten von mobil in stationär umzuwandeln.

CustomWorldUtility Die Klasse CustomWorldUtility ist eine der wichtigsten für die Simulation. Sie repräsentiert den **Playground**, also den Bereich in dem sich die Knoten befinden. Sie erbt von der Klasse BaseWorldUtility aus dem MiXiM-Framework. BaseWorldUtility stellt die nötigen Funktionalitäten für den Playground bereit.



Zusätzlich dazu stellt die Klasse selbst die notwendigen Parameter für die Umwelt bereit. Nach dem Starten der Simulation steht darin jeweils ein zweidimensionales Array pro Sensortyp bereit: temperatureArray, pressureArray, humidityArray und lightArray. Diese enthalten die Parameter der Umgebung; temperatureArray beinhaltet zum Beispiel, wie der Name schon sagt, Informationen über die Temperatur. Es kann zu Beginn der Simulation entschieden werden, ob neue Werte berechnet werden sollen oder die bereits vorhandenen Werte für die Umgebung übernommen werden sollen. Die Arrays besitzen die gleiche Größe wie der Playground. Diese Größe ist auch zusätzlich in den Parametern sizeX und sizeY gespeichert.

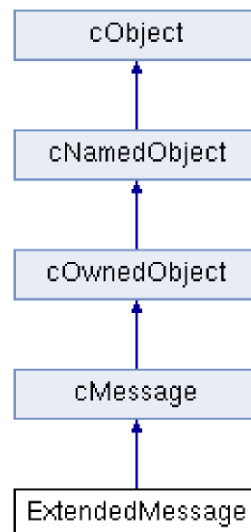
int	numNodes
int **	temperatureArray
int **	pressureArray
int **	humidityArray
int **	lightArray
int	sizeX
int	sizeY

Zum Erstellen neuer Daten kann die Funktion **generateEnvironmentData()** genutzt werden. Es ist dadurch auch möglich während der Simulation neue Werte zu generieren, indem man diese Funktion aufruft. Die Funktion legt pro Umweltparameter eine xml-Datei im Ordner *WorldModel/data* an. Jede der xml-Dateien wird beim Start mit Hilfe der Funktion **readXML(int)** eingelesen, verarbeitet, also in ein Array umgewandelt und anschließend in der Klasse gespeichert.

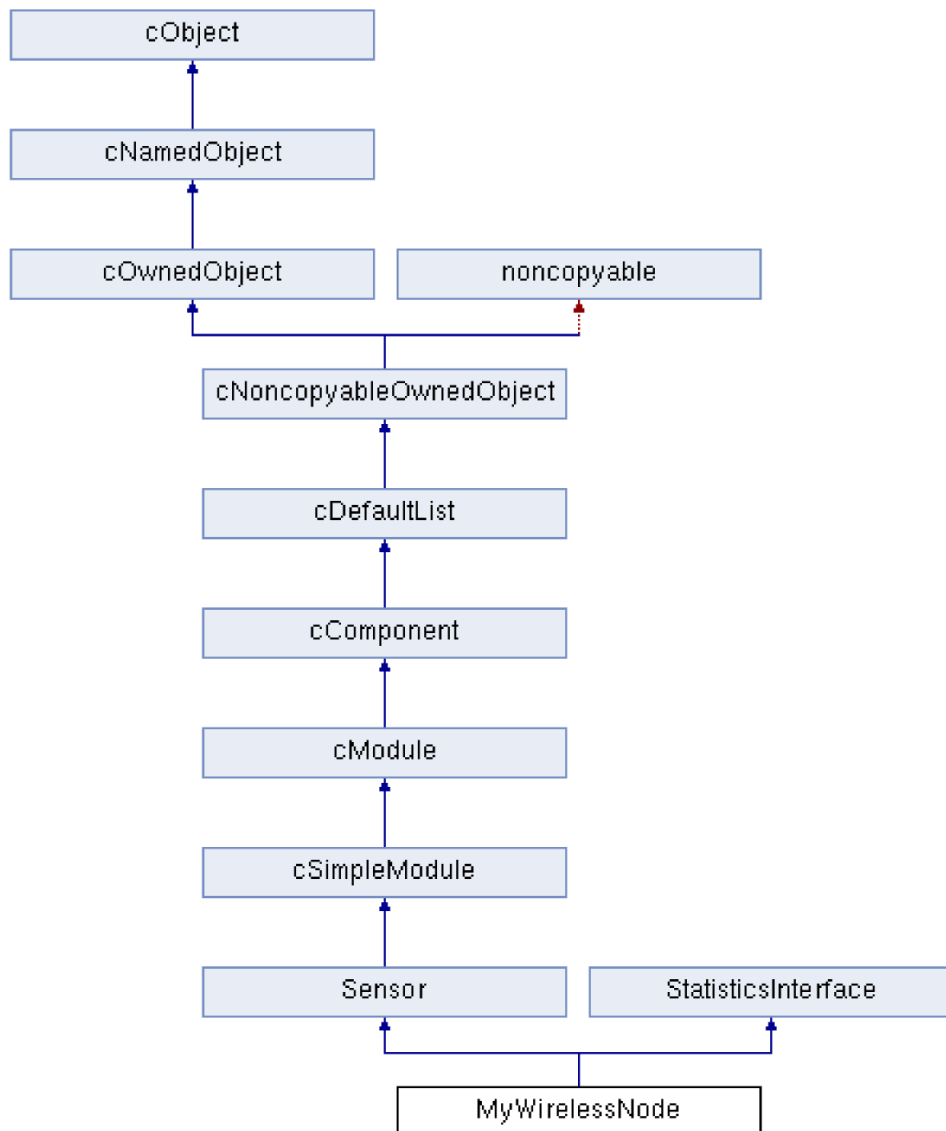
Sollte nun ein Sensor nach dem Wert an seiner aktuellen Position fragen, so kann diese Klasse mit Hilfe der Funktionen **generateMessage(const char*)** und **sendSensorResponse(std::string, cGate *)** eine Antwort generieren. Die Position kann dabei mit der Klasse **SimpleCoord** und der Wert an dieser Position mit **SimpleSensorData** repräsentiert und per Nachricht verschickt werden.

int **	readXML (int)
void	setTemperature ()
void	setPressure ()
void	setHumidity ()
void	setLight ()
void	initialize (int stage)
void	handleMessage (cMessage *msg)
void	generateEnvironmentData ()
int *	generateTemperature (int size) generates values for the temperature on the playground values will be between 10 and 30 unit: °C More...
int *	generatePressure (int size) generates values for the pressure on the playground values will be between 995 and 1005 unit: hPa More...
int *	generateHumidity (int size) generates values for the humidity on the playground values will be between 70 and 75 unit: % More...
int *	generateLight (int size) generates values for the light intensity on the playground values will be between 10'000 and 100'000 unit: lx More...
ExtendedMessage *	generateMessage (const char *msgname)
void	updateDisplay ()
void	finish ()
void	sendSensorResponse (std::string, cGate *)
void	destroySensorData ()

ExtendedMessage ExtendedMessage erbt direkt von der Klasse cMessage, der Standard-Nachrichtenklasse in Omnet++. Im Grunde stellt cMessage alle benötigten Funktionen bereit. ExtendedMessage ist nur aus dem Grund vorhanden, um zusätzliche Statistiken über Nachrichten erstellen zu können, zum Beispiel wie oft eine einzelne Nachricht weitergesendet wurde.



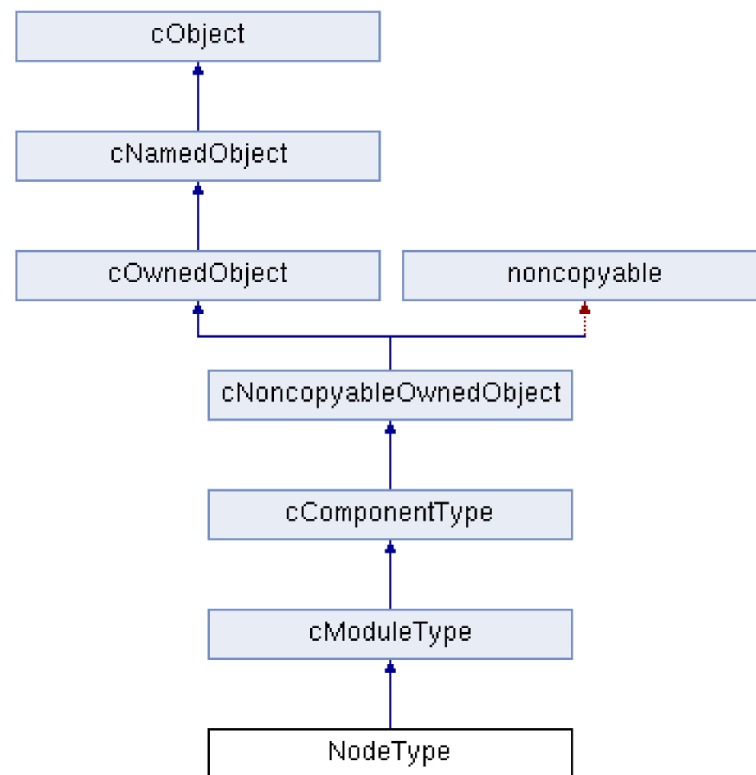
MyWirelessNode und Sensor MyWirelessNode implementiert das StatisticsInterface und erbt von der Klasse Sensor, welche vom cSimpleModule erbt. Die Klasse Sensor soll lediglich mehr Struktur in die Klasse MyWirelessNode bringen und die Funktionen und Attribute in jene unterteilen, welche für die allgemeine Kommunikation und weiteres verantwortlich sind und jene, die nur für die Sensordaten zuständig sind.



Es ist neben der Klasse für die Umwelt CustomWorldUtility die zweite essentielle Klasse der Simulation. Das Verhalten aller Knoten im Netzwerk wird durch MyWirelessNode definiert. Neben den Standardfunktionen eines Omnet++-Moduls, **initialize()**, **handleMessage()** und **finish()**, können Knoten zum Beispiel ihre Position abfragen.

Dazu dient die Funktion **updatePosition()**, welche das Attribut **position** aktualisiert. Des weiteren beinhaltet das Modul Funktionen zum Anfordern von Umweltdaten. Dies erfolgt über einen GET request an das World-Modul, welches anschließend eine Antwort darauf sendet.

NodeType



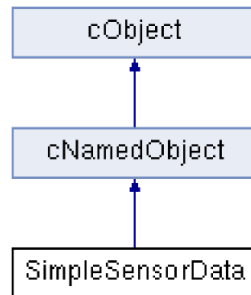
NodeType erbt von der Klasse cModuleType und erfüllt den gleichen Zweck. Es ist dazu da die MyWirelessNode-Klassen für jeden Knoten anzulegen, sodass diese global bekannt sind, verwendet werden können und am Ende der Simulation wieder gelöscht werden.

SensorType

```

bool temperature
bool pressure
bool light
bool humidity
  
```

Die Klasse SensorType ist eine Helferklasse für MyWirelessNode. Es besitzt lediglich 4 Attribute, welche definieren ob der jeweilige Knoten einen bestimmten Typ von Sensor besitzt oder nicht.

Simple*

Es gibt die 3 Klassen SimpleCoord, SimpleSensorData und SimpleSensorType. Sie erben jeweils direkt von cNamedObject und beinhalten nur wenige Attribute. So enthält SimpleCoord beispielsweise 3 Attribute x, y und z, um Koordinaten zu repräsentieren.

cNamedObject und ebenso Kinderklassen davon lassen sich per leicht cMessage übertragen. Alle haben daher den Zweck eine einfache Kommunikation zu ermöglichen. So wird beispielsweise SimpleCoord benutzt, um beim Anfordern von Sensordaten in MyWirelessNode die Koordinaten an die CustomWorldUtility mit zu übertragen, damit in der Response der jeweilige Datensatz der richtigen Position zurückgegeben wird.

StatisticsInterface Dieses Interface enthält grundlegende Attribute für Statistiken. Klassen die dieses implementieren speichern somit zum Beispiel wie viele Nachrichten sie empfangen oder gesendet haben.

4.2.2 Netzwerk

alle elemente in NED beschreiben (also alles was nicht schon in der vorherigen section erklärt wurde)

4.3 Funktionsweise

was funktioniert wie was wurde überhaupt umgesetzt was fehlt evtl/verbesserungs-ideen

5 Zusammenfassung

wurde das ziel der BA erreicht? alles umgesetzt was verlangt war?

Literatur- und Webverzeichnis

- [1] *Doxygen*. Online unter www.doxygen.org/; zuletzt besucht am 18. November 2014.
- [2] *Eclipse*. Online unter <https://www.eclipse.org/>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [3] *Git*. Online unter <http://git-scm.com/>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [4] *Github*. Online unter <https://github.com>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [5] *MiXiM API Reference*. Online unter <http://mixim.sourceforge.net/doc/MiXiM/doc/doxy/>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [6] *MiXiM Official Website*. Online unter <http://mixim.sourceforge.net/>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [7] *NED Language Beschreibung auf ieee.org*. Online unter <http://www.ewh.ieee.org/soc/es/Nov1999/18/ned.htm>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [8] *Omnet++ Manual*. Online unter <http://www.omnetpp.org/doc/omnetpp/manual/usman.html>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [9] *Omnet++ Official Website*. Online unter <http://www.omnetpp.org>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [10] *Wikipediaeintrag Sensornetz*. Online unter <http://de.wikipedia.org/wiki/Sensornetz>; zuletzt besucht am 5. August 2014.
- [11] DANIEL BÜLTMANN, MACIEJ MÜHLEISEN, SEBASTIAN MAX (CHAIR OF COMMUNICATION NETWORKS RWTH AACHEN UNIVERSITY): *openWNS*. Online unter <http://openwns.org>; zuletzt besucht am 18. November 2014.
- [12] GEORGE F. RILEY, THOMAS R. HENDERSON: *The ns-3 Network Simulator*. Online unter <http://www.nsnam.org/>; zuletzt besucht am 18. November 2014.
- [13] HARDT, PROF. DR. WOLFRAM: *Veranstaltungen zu Hard-/Software Co-design 2*. Online unter <https://bildungsportal.sachsen.de/opal/auth/RepositoryEntry/4563599363>; zuletzt besucht am 18. August 2014.

- [14] JÖRG SOMMER, JOACHIM SCHARF (INSTITUTE OF COMMUNICATION NETWORKS und COMPUTER ENGINEERING DER UNIVERSITÄT STUTTGART): *IKR Simulation Library (IKR SimLib)*. Online unter <http://www.ikr.uni-stuttgart.de/IKRSimLib/>; zuletzt besucht am 18. November 2014.

Selbstständigkeitserklärung

Hiermit erkläre ich, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig angefertigt, nicht anderweitig zu Prüfungszwecken vorgelegt und keine anderen als die angegebenen Hilfsmittel verwendet habe. Sämtliche wissentlich verwendete Textausschnitte, Zitate oder Inhalte anderer Verfasser wurden ausdrücklich als solche gekennzeichnet.

Chemnitz, den 18. November 2014

Thomas Rückert