

MASTER THESIS

zur Erlangung des akademischen Grades
„Master of Science in Engineering“
im Studiengang Industrielle Elektronik

Aufbau eines automatisierten Mess- und Auswertesystems zur Bestimmung der Bestrahlungsstärkeverteilung in einem stationären Sonnensimulator

Ausgeführt von: Thomas Schmatz BSc

Personenkennzeichen: 1010300002

1. BegutachterIn: DI Bernhard Kubicek

2. BegutachterIn: DI (FH) Thomas Krametz

Wien, 24. August 2012

Eidesstattliche Erklärung

„Ich erkläre hiermit an Eides statt, dass ich die vorliegende Arbeit selbständig angefertigt habe. Die aus fremden Quellen direkt oder indirekt übernommenen Gedanken sind als solche kenntlich gemacht. Die Arbeit wurde bisher weder in gleicher noch in ähnlicher Form einer anderen Prüfungsbehörde vorgelegt und auch noch nicht veröffentlicht. Ich versichere, dass die abgegebene Version jener im Uploadtool entspricht.“

Ort, Datum

Unterschrift

Kurzfassung

Die Arbeit umfasst die Planung und Realisierung eines selbst fahrenden Messroboters, der die Bestrahlungsstärkeverteilung in der Prüfebene eines stationären Sonnensimulators erfasst. Neben den Einstrahlungsdaten werden weitere zusätzliche Informationen über die Umgebungsbedingungen im Prüfkanal aufgezeichnet. Bei der Umsetzung wurden Rapid-Prototyping Techniken (3D-Druck, Platinenfräse und Lasercutter) eingesetzt. Behandelt werden theoretische Grundlagen und normative Anforderungen an stationäre Sonnensimulatoren und Validierung des Gesamtsystems.

Schlagwörter: Sonnensimulator, Messroboter, Bestrahlungsstärke

Abstract

This paper discripes the planning and the realisation of a autonomous measurement robot. The robot measures the irradiance in a test plane of a continous solar simulator.

Keywords: Measurement Robot, Measurment of Solar Radiation, Arduino, Mecanum Wheel,
Keyword 5

Danksagung

Ich danke meiner Mutter für die Unterstützung und Geduld, die sie während des Studiums aufgebracht haben. Ich danke meinen Hochschulbetreuer Bernhard Kubicek für die umfangreiche Betreuung. Ich danke meinen Firmenbetreuer Thomas Krametz für die Zeit die er sich genommen hat. Und für problemlose Verlängerung meines Praktikums und der Diplomarbeit schulde ich Herrn Wolfgang Hribernik großen Dank.

Inhaltsverzeichnis

1 Aufgabenstellung

Dieses Kapitel beschreibt die Notwendigkeit von Messungen im stationären Sonnensimulator, den Aufbau eines solchen Simulators, sowie dessen normativen Anforderungen. Ferner wird die Funktion einer Photovoltaik-Zelle beschrieben.

1.1 Stationäre Photovoltaik Sonnensimulatoren

Photovoltaik-Sonnensimulatoren werden zur elektrischen Charakterisierung und Prüfung von Photovoltaik-Modulen verwendet. Der wesentliche Vorteil gegenüber Messungen im Sonnenlicht liegt darin, dass die Durchführung unter reproduzierbaren Umweltbedingungen (Bestrahlungsstärke, spektrale Zusammensetzung des einfallenden Lichtes und die Prüfgutstemperatur) ermöglicht wird. Grundsätzlich werden bei konventionellen Systemen gepulste und stationäre Simulatoren, welche kontinuierlich leuchten, unterschieden. Erstere brauchen weniger Energie, heizen die Messobjekte nicht auf, und werden für die Leistungsmessung von Zellen und Modulen verwendet. Die Blitzlänge ist bauartbedingt auf wenige Millisekunden begrenzt. Stationäre Simulatoren werden unter anderem für Voralterung von Modulen verwendet. Im Allgemeinen werden Messergebnisse auf Standard-Prüfbedingungen (STC) bezogen, die durch 1000W/m^2 , 25°C und AM1.5 definiert ist. Die Air Mass (AM) beschreibt das Verhältnis des Weges des einfallenden Sonnenlichtes durch die Atmosphäre bezogen auf senkrechten Einfall (siehe Abbildung ??). Je länger der Weg des Lichtes durch die Atmosphäre desto größer ist der Einfluss durch Streuung, Reflexion und Absorption, was sowohl die Stärke der Einstrahlung als auch die spektrale Zusammensetzung des Sonnenlichtes vom Sonnenstand abhängig macht.

$$AM = \frac{L}{L_0} \approx \frac{1}{\cos z} \quad (1.1)$$

Wobei L die Länge des Weges des Sonnenlichtes durch die Atmosphäre, L_0 die Weglänge bei senkrechten Einfall und z der Zenitwinkel des Sonnenstandes in Grad ist ([?] S. 30). Dabei handelt es sich um eine Näherung, welche die Krümmung der Erdoberfläche und der Atmosphäre vernachlässigt. Für kleine Werte von AM ist diese Näherung aber hinreichend genau. Die spektrale Verteilung des Referenzsonnenspektrums AM1.5 (siehe Abbildung ??) ist in der IEC-Norm 60904-3 [?] definiert. Das Spektrum des Sonnenlichtes im Weltall AM0 entspricht in etwa der thermische Strahlung eines schwarzen Körpers mit 5250°C (siehe Abbildung ??). Die meisten am Markt erhältlichen Sonnensimulatoren für Modulgröße ($1,6\text{ m}^2$) können das Spektrum nicht verändern, da sie Metallhalogenid-Lampen verwenden, sie sind also für einen Sonnenstand beschränkt. Es gibt Sonnensimulatoren auf LED-Basis. Das gewünschte Spektrum wird dort mit vielen LEDs unterschiedlicher Wellenlänge realisiert, somit sind auch unterschiedliche Spektren und Bestrahlungsstärken realisierbar. Es gibt bereits LED-Sonnensimulatoren für Module am Markt [?]. Ein Vorteil dieses Systems ist die lange Lebensdauer der Lampen, welche laut Herstellerangaben für 10 Millionen Messungen reicht.

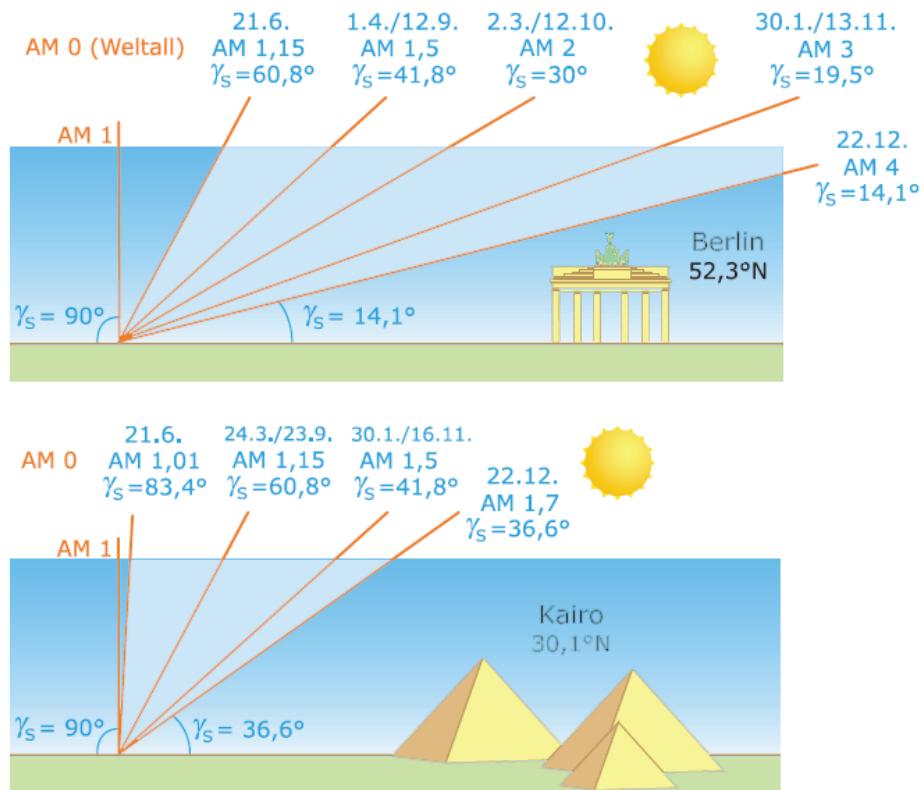


Abbildung 1.1: Vergleich des höchsten Sonnenstand und dazugehöriger AM-Werte für verschiedene Tage in Berlin und Kairo. Quelle: [?]

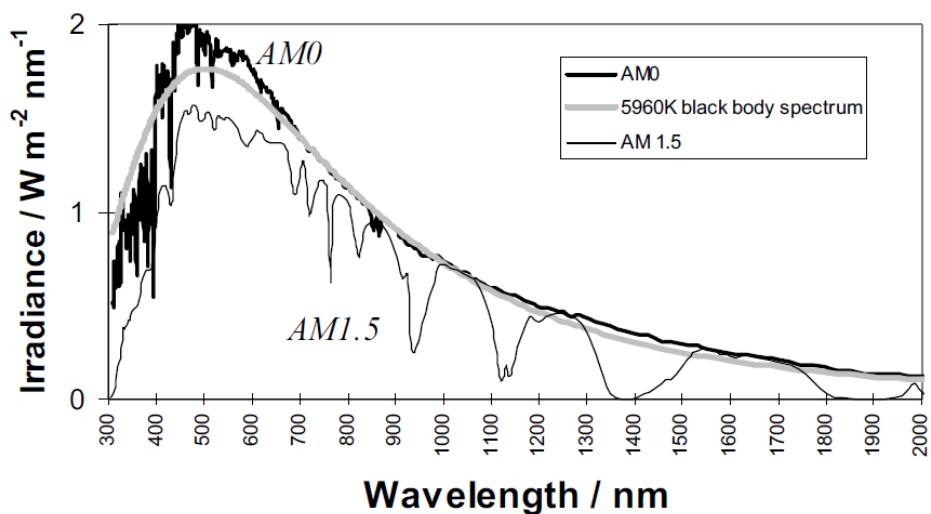


Abbildung 1.2: Der Vergleich von Spektrum des Sonnenlichtes im Weltall (AM0), der Strahlung eines schwarzen Körpers von 5960K und dem AM1.5 Spektrum. Quelle: [?]

1.2 Sonnensimulator Aufbau

Mit der SolarConstant 4000 (siehe Abbildung ??) der Firma Atlas kann die Einwirkung der Sonne auf Testobjekte simuliert werden. Dazu ist das Gerät mit zehn Metallhalogenid-Strahlungsquelle Lampen zu je 4kW. Durch die Füllung der Lampen mit Halogeniden wird ein möglichst kontinuierliches Spektrum erzeugt. Die Leuchten sind mit Filterscheiben ausgestattet, welche das abgestrahlte Licht dem AM1.5 Spektrum annähern. Jede Lampe wird von einem eigenen elektronisch geregelten Vorschaltgerät versorgt, welches für einen gleichmäßigen und flimmerfreien Betrieb sorgt. Da die Lampen nicht für eine Heißzündung ausgelegt sind, wobei sie eventuell zerstört werden können, ist eine Sperrzeit von 10 Minuten zum Abkülen vorgesehen, bevor sich die Lampen wieder einschalten lassen. Die Strahlungsleistung lässt sich reduzieren indem das gesamte Lampenfeld in die Höhe gefahren wird. Weiters lässt sich die Bestrahlungsstärke einzelner Lampen über die Variation der elektrischen Leistung des Vorschaltgerätes variieren. Allerdings führt eine Variation der elektrischen Leistung zu einer Änderung des Spektrums der Lampen. Aus diesem Grund wird vom Hersteller empfohlen [?], die Leistung der Lampen nur zwischen 80 und 100 % zu variieren. Die Testobjekte werden mittels Prüfgut-Einschub in einem Windkanal positioniert, dessen obere Abdeckung aus einem geeigneten Solarglas besteht. Die geneigte Glasplatte bewirkt eine Querschnittsreduktion des Luftkanals und somit eine Erhöhung der Strömungsgeschwindigkeit zwischen Zuluft- und Abluftseite. Diese stetige Erhöhung der Geschwindigkeit ist notwendig, damit die sich erwärmende Zuluft eine konstante Kühlwirkung hat, um die Testobjekt auf konstanter Temperatur zu halten.



Abbildung 1.3: Der Aufbau des Sonnensimulators: Die zehn Metallhalogenoid-Strahler befestigt an der höhenverstellbaren Aufhängung, der Windkanal und die Prüebene.

1.3 Normative Anforderungen an Sonnensimulatoren

In der IEC Norm 60904-9 [?] werden die Anforderungen an Sonnensimulatoren definiert. Ein Sonnensimulator wird anhand von 3 Kriterien bewertet:

- die spektrale Übereinstimmung mit dem in Tabelle ?? aufgelisteten Wellenlängenbereichen. Zum AM1.5 Referenzspektrum sind durch die großen Schranken erhebliche Unterschiede möglich.

	Wellenlängenbereich in nm	% der totalen Einstrahlung
1	400 - 500	18,4
2	500 - 600	19,9
3	600 - 700	18,4
4	700 - 800	14,9
5	800 - 900	12,5
6	900 - 1100	15,9

Tabelle 1.1: Spektrale Strahlungsverteilung nach IEC 60904-9

- die Gleichmäßigkeit der Bestrahlungsstärkeverteilung über die Testfläche

$$Non-uniformity(\%) = \left[\frac{\maxirradiance - \minirradiance}{\maxirradiance + \minirradiance} \right] \times (100\%) \quad (1.2)$$

- die zeitliche Stabilität der Einstrahlung.

$$Temporal(\%) = \left[\frac{\maxirradiance - \minirradiance}{\maxirradiance + \minirradiance} \right] \times (100\%) \quad (1.3)$$

Die Tabelle ?? gibt die Anforderungen an, nach denen Sonnensimulatoren in den Klassen A, B und C klassifiziert werden. Die Sonnensimulatorklasse ABB bedeutet eine 0,75- bis 1,25-fache Übereinstimmung in allen in Tabelle ?? angeführten Schranken, eine Homogenität der Einstrahlung zwischen 2% und 5% im Messbereich, und eine zeitliche Stabilität zwischen 2% und 5%. Der Roboter misst von diesen drei Kategorien nur die Verteilung der Bestrahlungsstärke in der

Klassifikation	Spektrale Übereinstimmung	Örtliche Homogenität	Kurzzeit-stabilität	Langzeit-stabilität
A	0,75 - 1,25	2 %	0,5 %	2 %
B	0,6 - 1,4	5 %	2 %	5 %
C	0,4 - 2,0	10 %	10 %	10 %

Tabelle 1.2: Anforderungen an die 3 verschiedenen Simulatorklassen

Messebene.

1.4 Theorie Referenzzelle

Eine Solarzelle wandelt die Energie des Lichtes in elektrische Energie um. Eine Referenzzelle ist eine speziell für Messungen kalibrierte Solarzelle, welche als Strahlungsmessgerät dient. Wichtig

ist, dass die Referenzzelle eine ähnliche spektrale Empfindlichkeit hat wie die zu messenden Zelle bzw. das zu messende Modul. Es gibt verschiedene Solarzellentechnologien. Es gibt kristalline Siliziumzellen und Dünnschichtzellen. Die kristallinen Siliziumzellen werden in monokristalline Zellen und multikristalline Zellen unterschieden. Beide zusammen machen über 80% des weltweiten Photovoltaikmarktes aus [?]. Als Referenzzelle für Messungen werden ausschließlich kristalline Zellen verwendet. Eine Siliziumsolarzelle ist eine großflächige Diode (siehe Abbildung ??). Die Sperrsicht ist dabei dem Sonnenlicht ausgesetzt. Gelangt ein Lichtquanten in die Sperrsicht kann aufgrund des inneren Photoeffektes ein Elektron/Loch Paar erzeugt werden. Durch das elektrische Feld in der Sperrsicht werden die Ladungsträger getrennt bevor sie kombinieren können. Elektronen bewegen aufgrund ihrer negativen Ladung entgegen der Feldrichtung in die n-Zone. Löcher wandern in Feldrichtung zur raumladungsfreien p-Zone. Die Leerlaufspannung einer Solarzelle ist kleiner als die Diffusionsspannung, der Spannung über die Raumladungszone, die der Diffusion von Ladungsträgern entgegenwirkt.

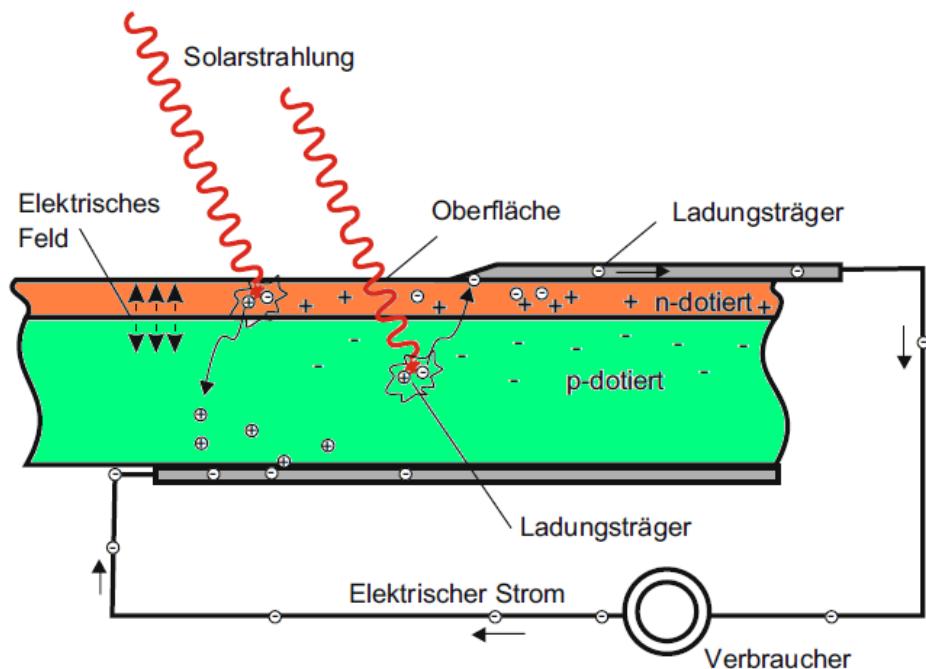


Abbildung 1.4: Der Schematische Aufbau einer Siliziumsolarzelle. Quelle: [?]

Unbeleuchtet funktioniert die Solarzelle wie eine normale Halbleiterdiode, welche einen Durchlassstrom von p- nach n-Seite fließen lässt, falls eine Spannung von p nach n anliegt. Bei Beleuchtung wird zusätzlich ein Photostrom erzeugt, welcher proportional zur Bestrahlungsstärke und der Zellfläche ist. Das Zweidiodenmodell (siehe Abbildung ??) besteht daher aus einer Stromquelle, dazu parallel zwei Dioden, einen Parallelwiderstand und einem Serienwiderstand. Der Parallelwiderstand fasst Kurzschlüsse zusammen, die realen Solarzellen am Rand oder an den Korngrenzen auftreten können. Mit dem Serienwiderstand werden alle Spannungsabfälle in der Solarzelle erfasst. Die beiden Dioden bilden die Rekombinations- und Diffusionsprozesse in einer realen Solarzelle ab. Eine ideale Solarzelle hat einen Serienwiderstand von null und einen Parallelwiderstand von unendlich.

Durch den zusätzlichen Photostrom verschiebt (siehe Abbildung ??) sich die Diodenkennline.

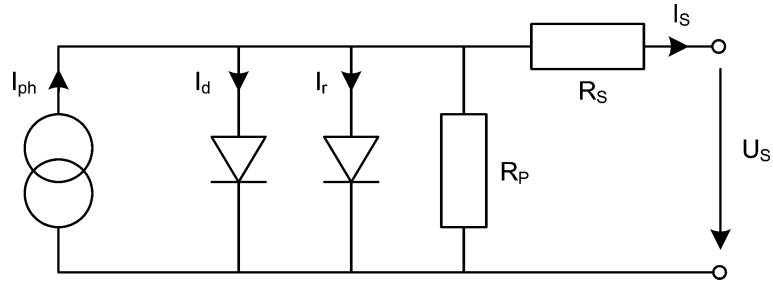


Abbildung 1.5: Das Zweidiodenmodell einer Solarzelle. Quelle: [?]

Im Leerlauf bzw. Kurzschlussbetrieb gibt die Solarzelle keine Leistung ab. Der Punkt der Kennlinie mit der maximalen Leistung wird als Maximum Power Point (MPP) bezeichnet.

Der Füllfaktor berechnet sich aus Strom im maximalen Leistungspunkt I_{mp} , Spannung im maximalen Leistungspunkt U_{mp} , Kurzschlusstrom I_{sc} und Leerlaufspannung U_{oc} zu:

$$FF = \frac{I_{mp}U_{mp}}{I_{sc}U_{oc}} \quad (1.4)$$

Der Füllfaktor ist das Verhältnis der Fläche des Rechteckes mit den Seitenlängen I_{mp} und U_{mp} zu der Fläche des Rechteckes mit den Seitenlängen I_{sc} und U_{oc} (siehe Abbildung ??).

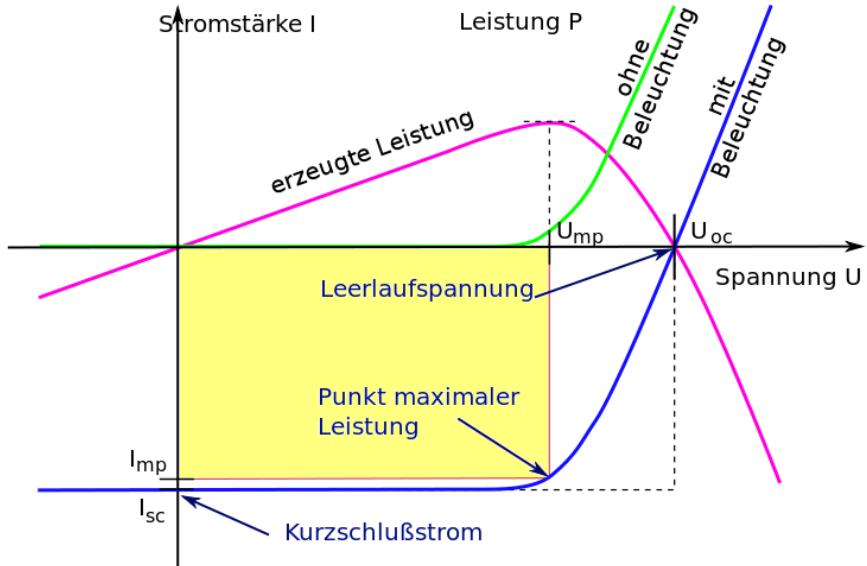


Abbildung 1.6: Die Dunkel- und Hellkennlinie Eines Solarzelle. Modifiziert nach [?]

Die Kennlinie der Solarzelle ist von der Einstrahlung abhängig (siehe Abbildung ??). Der Kurzschlusstrom ist direkt proportional zur Einstrahlung. Laut IEC 60891 [?] berechnet sich die Einstrahlung aus dem gemessenen Kurzschlusstrom, den STC-Kurzschlusstrom, einen relativen Temperaturkoeffizienten und der Zelltemperatur:

$$G = \frac{1000 W m^{-2} I_{RC}}{I_{RC,STC}} [1 - \alpha_{RC}(T_{RC} - 25^\circ C)] \quad (1.5)$$

Bei konstanter Temperatur ist der Kurzschlussstrom linear abhängig von der Bestrahlungsstärke (siehe Abbildung ??). Für die Temperaturkorrektur ist es notwendig die Zelltemperatur zum Zeitpunkt der Messung zu kennen, sowie den Temperaturkoeffizienten α_{RC} .

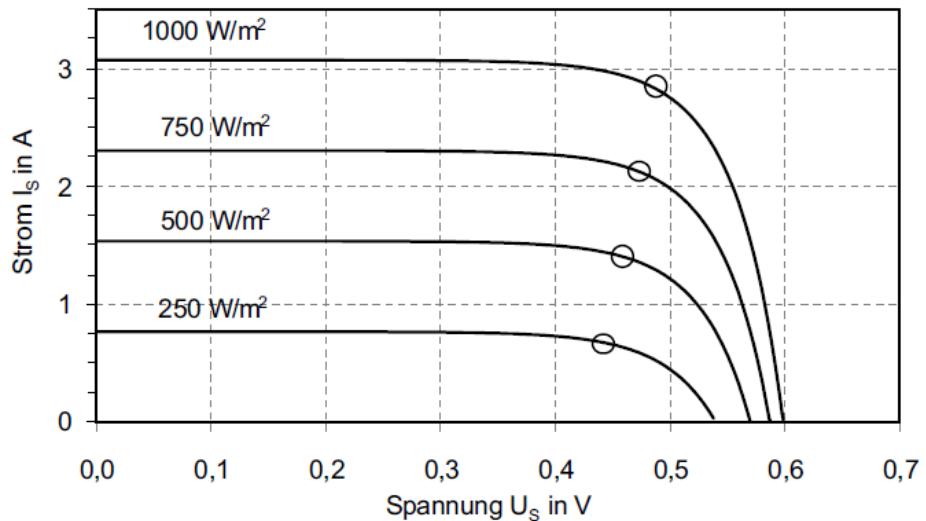


Abbildung 1.7: Die lineare Abhängigkeit des Kurzschlussstromes von der Einstrahlung. Quelle: [?]

In der Abbildung ?? ist ein Elektrolumineszenz-Aufnahme der verwendeten Messzelle zu sehen. Es ist deutlich die multikristalline Struktur der Zelle zu erkennen.



Abbildung 1.8: Eine EL-Aufnahme der verwendeten Messzelle.

2 Entwicklungsprozess

Diese Kapitel beschreibt die Entwicklung des Roboters und ist in drei Abschnitte gegliedert: das mechanische Design, die Elektronik und die Steuerungs- und Messsoftware. Die Entwicklung geschah zum Teil parallel. Zur Entwicklung der Fahrregelung musste die Bodenplatte, aber nicht der Aufbau des Chassis fertig sein. Ebenso musste reichte ein Teil der Elektronik aus, die Messplatten und die endgültige Stromversorgung war zur Entwicklung der Fahrregelung nicht notwendig. Das hatte den Nachteil, dass die Größe mancher Komponenten (z.B. der Akku) nur abgeschätzt werden konnte, und der Roboter nicht auf eine minimale Größe hin optimiert wurde.

2.1 Mechanische Komponenten

Dieser Abschnitt behandelt die Entwicklung der mechanischen Komponenten, diese sind die vier Mecanumräder und das Chassis des Roboters. Die maximale Bauhöhe ist durch den Windkanal im Sonnensimulator beschränkt, die minimale Bauhöhe ist durch den Durchmesser der Räder gegeben. Mit der Größe der Messzelle ist auch die minimale Ausdehnung in den beiden anderen Dimensionen festgelegt. Eine weiter Einschränkung beim Design war, dass die Motoren, der Akku und die Elektronik im Inneren des Roboters Platz finden mussten, wodurch der Roboter länger und breiter als die Messzelle wurde (siehe Abbildung ??).

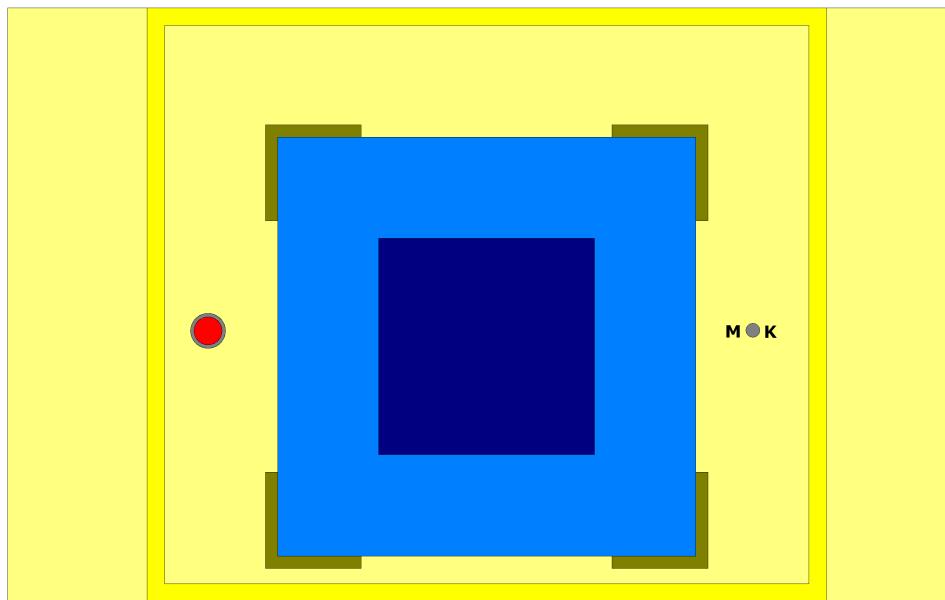


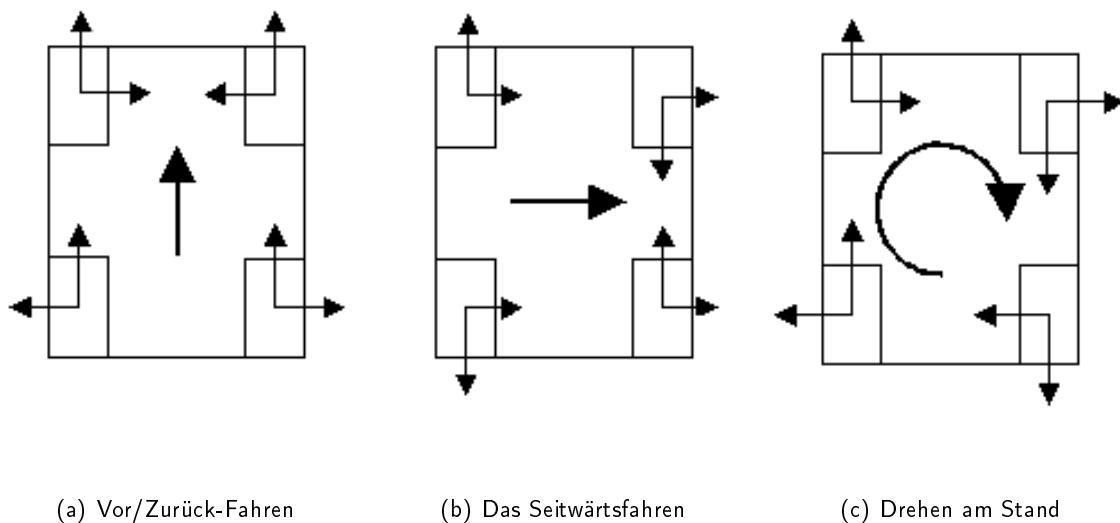
Abbildung 2.1: Der Roboter aus der Vogelperspektive.

2.1.1 Die Mecanum-Plattform

Mecanum-Räder erlauben einem Fahrzeug, ohne mechanischer Lenkung, sich in jede Richtung zu bewegen. Benannt ist es nach dem schwedischen Unternehmen Macanum, welches dieses Rad 1971 entwickelt hat [?]. Jedes Rad wird mit einem eigenen Motor angetrieben, und verfügt über eine separate Ansteuerung. Die Räder bestehen aus einer Felge (siehe Abbildung ??), auf der unter einem Winkel von 45 Grad befestigte, ballige Rollen so angebracht sind, die über den Abrollumfang einen Kreis bilden (siehe Abbildung ??). In die 8 Löcher der Felge werden Kugellager eingeklebt. Jedes der vier Räder besteht aus einer Felge, insgesamt 16 Laufrollen, 8 Kugellager, 8 M4x45mm Schraube, 8 M4-Muttern, sowie 16 M4-Beilagscheiben. Das Rad ist mit einer M3-Schraube und einer M3-Mutter an der Motorachse fixiert. Die Felgen und die Laufrollen wurden mit einem Ultimaker 3D-Drucker gedruckt. Die Vorlage namens Mecanum Wheel MK2 stammt von <http://www.thingiverse.com/thing:2473>, und kann unter der Attribution-NonCommercial-ShareAlike 3.0 Unported Lizenz nicht-kommerziell verwendet werden. Die Laufrollen wurden modifiziert, so dass die Mutter sowie der Schraubenhaupt in der Rolle versenkt sind, damit das Rad insgesamt kompakter ist. In die Felge Zum bearbeiten wurde OpenSCAD, ein 3D-Compiler, verwendet.

Durch die Schräganordnung der Laufrollen entstehen beim Antreiben eines Rades zwei Kraftkomponenten, eine in Querrichtung sowie eine in Längsrichtung des Fahrzeuges. Gegeneinander gerichtete Kräfte der einzelnen Räder werden über die Achsen und den Rahmen kompensiert. Die übrigen Kräfte addieren sich zur resultierenden Fahrtrichtung. Auf diese Weise sind durch entsprechendes Ansteuern der einzelnen Räder omnidirektionale Fahrmanöver möglich (siehe Abbildung ??). So ist es nicht nur möglich den Roboter in Längsrichtung vor und zurück zu bewegen, sondern auch in Querrichtung (normal zur Längsrichtung) zu bewegen, ebenso sind Drehungen am Stand möglich. Damit braucht ein mit Mecanumrädern ausgestatteter Roboter keine Lenkung. Allerdings sind vier Motoren notwendig, damit jedes Rad einzeln angesteuert werden kann. Die Kugellager sind in den acht passenden Löchern der Felge verklebt. Zuerst mit Superkleber, allerdings haben sich einige Kugellager im Laufe der Zeit gelöst und beeinflussten so das Fahrverhalten negativ, danach mit einem Zweikomponentenkleber. Eine dauerhafte Verbindung von Kugellager mit der Felge ist für den störungsfreien Betrieb des Roboters unumgänglich. Zwischen den Rollen und dem Kugellager sorgen Beilagscheiben für einen reibungsarmen Betrieb. Die Schrauben der Rollen lösen sich im Betrieb nicht. Die Schraube, welche die Felge an der Motorachse befestigt hat, löste sich regelmäßig, bis diese Verbindung mit einem Kleber (Uhu Alleskleber) gesichert wurde. An den Rollen ist keine Abnutzung erkennbar. Die gebrochenen Ringe der Kugellager brachen schon während der Erstmontage, verschlimmert hat sich während der Betriebes nichts. Es wurde lange mit teilweise defekten Rädern gefahren, ein Messbetrieb war aber dennoch möglich. Insgesamt ist die Mecanum-Plattform eine robuste Lösung für Messroboter. Die Kugellager sind wartungsfrei. Das wenige UV-Licht, das den ABS-Kunststoff erreicht hat auch nach Monaten noch keine negativen Auswirkungen auf die mechanischen Eigenschaften der Räder.

Mit OpenSCAD entsteht ein dreidimensionales Modell eines Werkstückes. Damit fängt ein 3D-Drucker nichts an. Ein 3D-Druck setzt sich aus sehr vielen Liniensegmenten zusammen. Dazu muss das 3D-Modell in einzelne dünne Schichten und einzelne Linien zerlegt werden. Dieser Vorgang wird als "Slicing" bezeichnet. Dazu wurde das Programm prnterface verwendet. Mit OpenSCAD wird zunächst ein stl-File erzeugt, dann produziert prnterface daraus die Fahrbefehle für den 3D-Drucker in Form eines g-Files. Als Druckmaterial wurde ABS (Acrylnitril-Butadien-Styrol) verwendet, welches in einem Temperaturbereich von 215 bis 230 Grad Celsius per Extruder verarbeitet werden kann. Die Druckzeit pro Rolle betrug 20 Minuten. Insgesamt mussten 64 Rollen gefertigt



(a) Vor/Zurück-Fahren

(b) Das Seitwärtsfahren

(c) Drehen am Stand

Abbildung 2.2: Einige der möglichen Fahrmanöver eines Mecanum-Rad-Fahrzeuges.

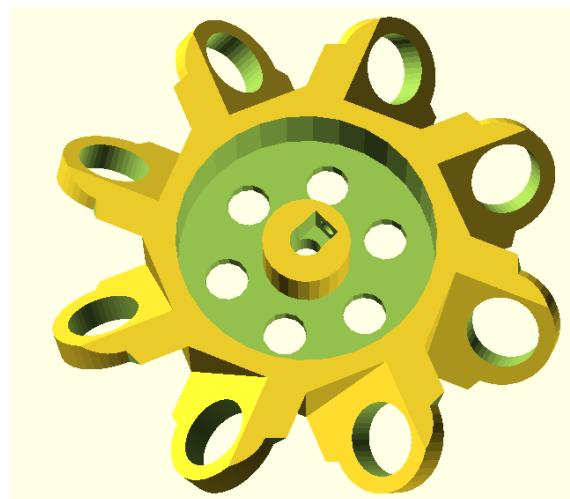


Abbildung 2.3: Die Felge eines Mecanum Rades.



Abbildung 2.4: Ein komplettes Rad, montiert am Roboter.

werden. Die Druckzeit pro Felge betrug etwa drei Stunden, der Roboter benötigte vier Felgen. Es gibt zwei verschiedene Felgentypen, mit nach links oder nach rechts geneigten Rollen. Die Zeitaufwand wurde durch vorbereitende Testdrucke, bis die einzelnen Komponenten optimiert waren und der Drucker befriedigend Ergebnisse lieferte, sowie Fehldrücke, zusätzlich verlängert. Nach dem Drucken mussten die Teile nachbearbeitet werden. Die Löcher für die Kugellager mussten per Hand passend gefeilt werden. Beim Einsetzen der Kugellager brachen zwar manche der Halterungen, aber mit Klebstoff konnten die Kugellager auch in die gebrochenen Halterungen fixiert werden. Die dauerhafte Haltbarkeit dieser Klebungen war allerdings anfangs mit einem Fragezeichen behaftet. Die erste Klebung der Kugellager hat den Testalltag nicht überstanden. Trotz loser Kugellager konnte der Roboter dennoch erfolgreich Messfahrten durchführen. Mit einem Zweikomponentenkleber wurden die Kugellager ein zweites Mal, diesmal dauerhaft, eingeklebt.

2.1.2 Chassis

Das Chassis wurde aus Sperrholz gefertigt. Dieses Material wurde gewählt weil es leicht zu bearbeiten, robust und UV-beständig ist. Das Design wurde mit QCAD entwickelt. QCAD ist ein 2-dimensionales CAD Programm. Die Abmessungen des Chassis wurde im Wesentlichen abgestimmt auf:

- Den Durchmesser und der Breite der Mecanum Räder, die innerhalb des Chassis liegen, damit die Räder vor der UV Strahlung geschützt sind, kein Einfluss (Beschattung oder Reflexionen) auf die Messzelle besteht.
- Die Größe der Motoren.
- Den Arduino-Mikrocontroller , die Motorsteuerelektronik und die Messelektronik
- Den Akku zur Stromversorgung, die dazugehörige Akku Spannungsüberwachung
- Die Abmessung der eingekapselten Solarzelle.

Das Chassis besteht aus der Bodenplatte, den Seitenwänden und der oberen Abdeckung mit der Aufnahme für die Messzelle (siehe Abbildung ??). In der Bodenplatte sind Bohrlöcher zur Befestigung der Motoren und für die Montage der Sensorarrayplatine an der Unterseite vorhanden. Zusätzlich gibt es zwei rechteckige Löcher für die Verbindungskabel zur Sensorarrayplatine. Die beiden Seitenwände sind zur Verringerung des Luftwiderstandes geneigt (siehe Abbildung ??). (Und um dem Roboter den Look eines Schuhkartons zu nehmen.) Die Einzelteile wurden mit einem Lasercutter aus einer Sperrholzplatte geschnitten. Damit eine zukünftige Wartung problemlos möglich ist, wurde der Aufbau verschraubt ausgeführt. Die Motoren sind an die Bodenplatte angeschraubt, damit ein Austausch möglich ist. Auch die einzelnen Räder, wie auch die Rollen lassen sich bei Bedarf austauschen. Die Messzelle ist am Roboter oben befestigt.

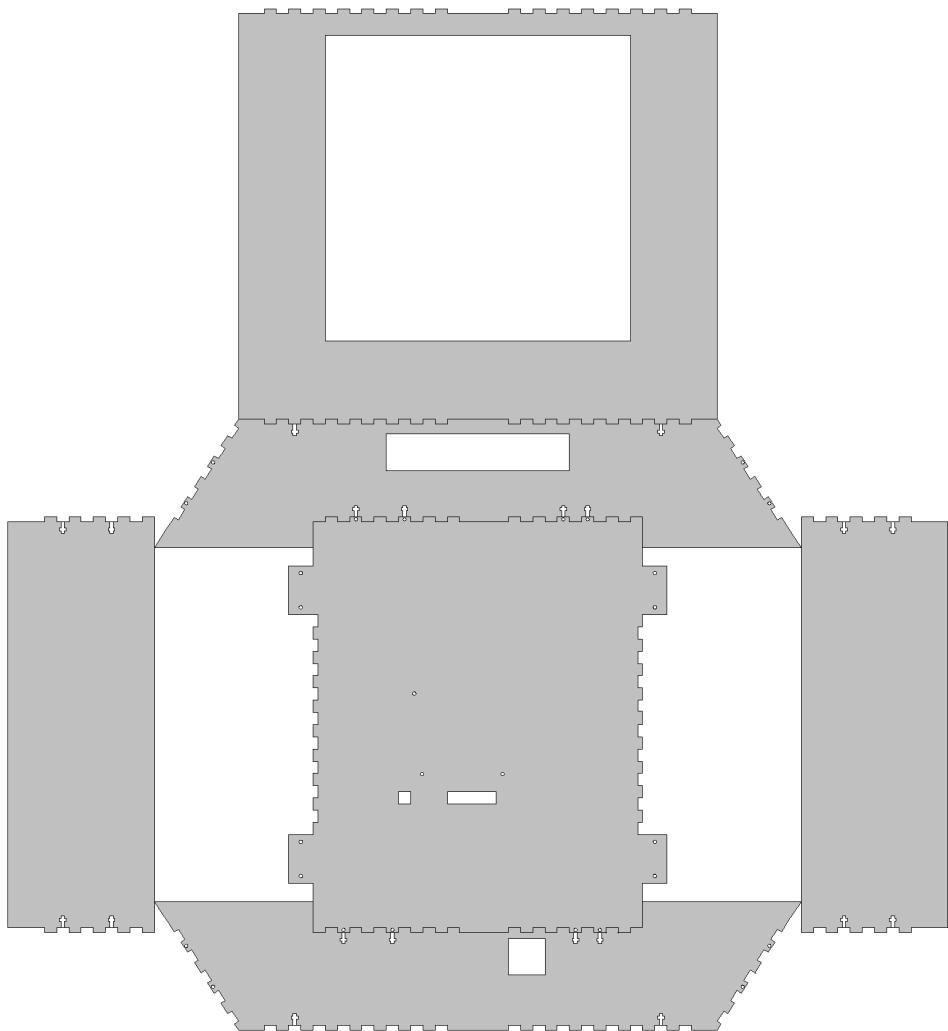


Abbildung 2.5: Die Schnittvorlage des Chassis.

2.2 Elektronik

Dieser Abschnitt beschreibt die Entwicklung der Elektronik. Die Funktionalität wurde auf verschiedene Module aufgeteilt. Das erleichterte die Platzierung der Elektronik innerhalb des Messroboters,

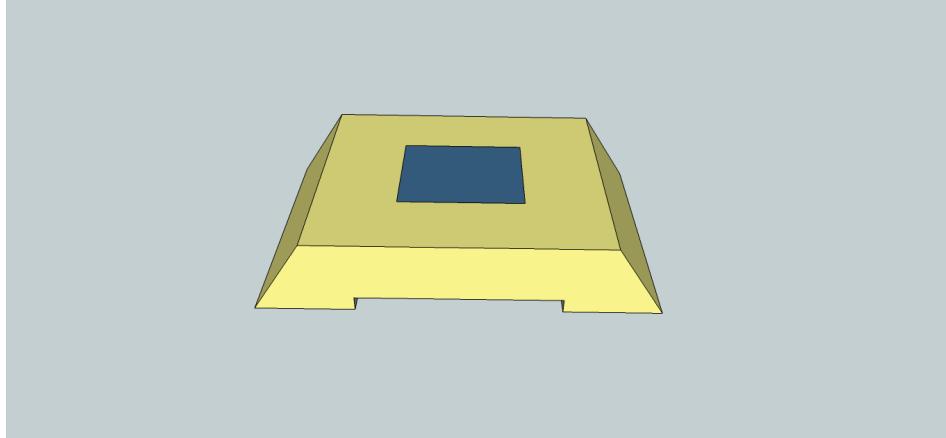


Abbildung 2.6: Ein 3D-Modell des Chassis.

die parallele Entwicklung von Elektronik und Software, sowie den Austausch von Komponenten im Fehlerfall. Das Gehirn des Roboters ist ein Arduino Mega 2560 Mikrocontroller Board. Darauf aufgesteckt ist ein sogenanntes Shield, eine selbst entwickelte Platine, das die $\pm 5V$ Spannungsversorgung, die Schnittstellen zu den anderen Platinen und einen SD-Karten Einschub beheimatet. Es gibt 3 Messplatinen, eine für den Kurzschlussstrom der Messzelle, zwei für Temperaturmessungen. Eine Platine überwacht den Ladezustand des Akkus. Die Steuerung der vier Motoren ist auf einer Platine zusammengefasst. Die einzelnen Komponenten sind wie in Abbildung ?? auf der Bodenplatte angeordnet. Die horizontale Anordnung ist in Abbildung ?? zu erkennen: Das Sensorarray zur Erkennung der Bodenmarkierungen ist unterhalb der Bodenplatte befestigt, auf der Bodenplatte findet die restliche Elektronik und die Motoren Platz, die Messzelle ist auf der Oberseite des Messroboters angebracht.

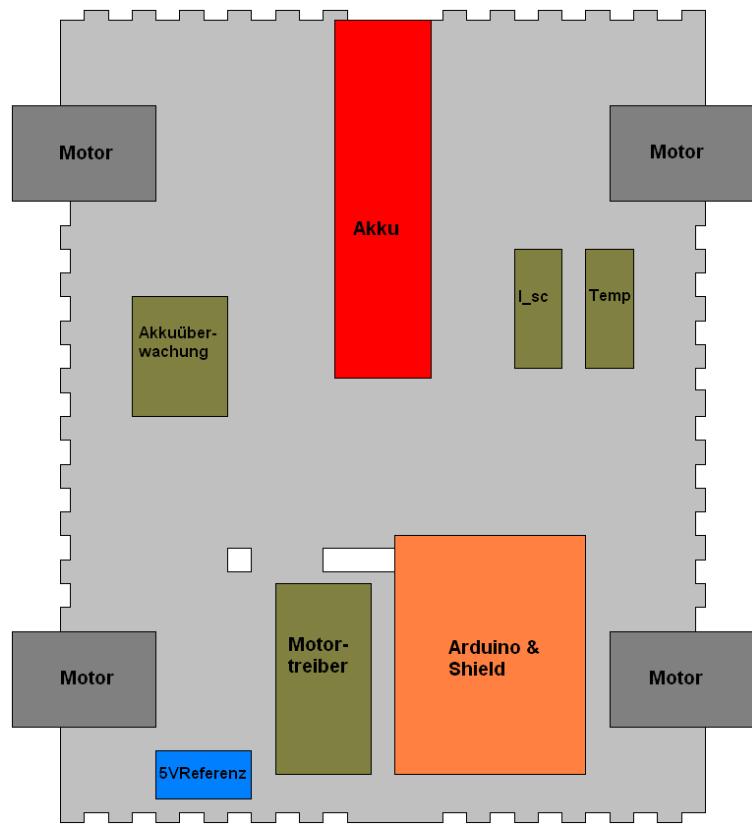


Abbildung 2.7: Die Anordnung der Elektronik auf der Bodenplatte im Roboter

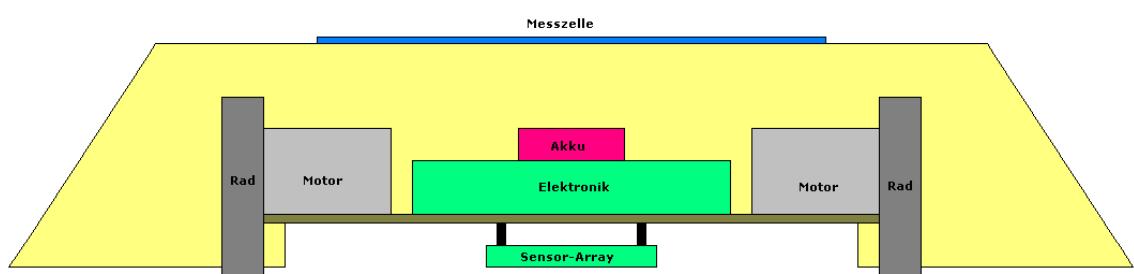


Abbildung 2.8: Die horizontale Anordnung der Elektronik im Roboter

2.2.1 Motorensteuerung

Die Motorplatine besteht aus zwei integrierten H-Brücken-Bausteinen (IC1, IC2), einer 16 poligen Buchse und fünf zweipoligen Buchsen für die Stromversorgung und den Anschluss der vier Motoren. Bei den integrierten H-Brücken-Baustein handelt es sich um einen NJM2670 [?], welcher zwei H-Brücken in einem Baustein vereint, zusätzlich verfügen diese Bausteine über eine interne Logik, welche Kurzschlüsse über die Brücke unmöglich macht. Die Drehzahl der Motoren wird mit Pulswidtemodulation variiert. Die PWM-Ausgänge des Arduino arbeiten mit einer Frequenz von etwa 500Hz [?], was den Transistoren der Brücke keinerlei Probleme bereitet. Die Gleichspannungsmotoren sind Getriebemotoren mit der Bezeichnung RB 35, und einem Übersetzungsverhältnis von 1:200. Die maximale Versorgungsspannung wurde mit 12V angegeben. Die Leerlaufdrehzahl beträgt bei einer Versorgungsspannung von 12V 20 Umdrehungen pro Minute. Der Roboter wird mit einem Lithium-Ionen-Akku versorgt. Die Spannung beträgt, abhängig vom Ladezustand zwischen 16,4V und 15,0V. Damit die 12V-Motoren nicht überlastet werden, wird bei der Pulswidtemodulation ein maximales Tastverhältnis von 50% eingehalten. Die in der Abbildung ?? der Schaltung und der Abbildung ?? der Platine sind die gleichen Bauteile mit der selben Farbe markiert, so sind etwa die NJM2670-Bausteine gelb gefärbt.

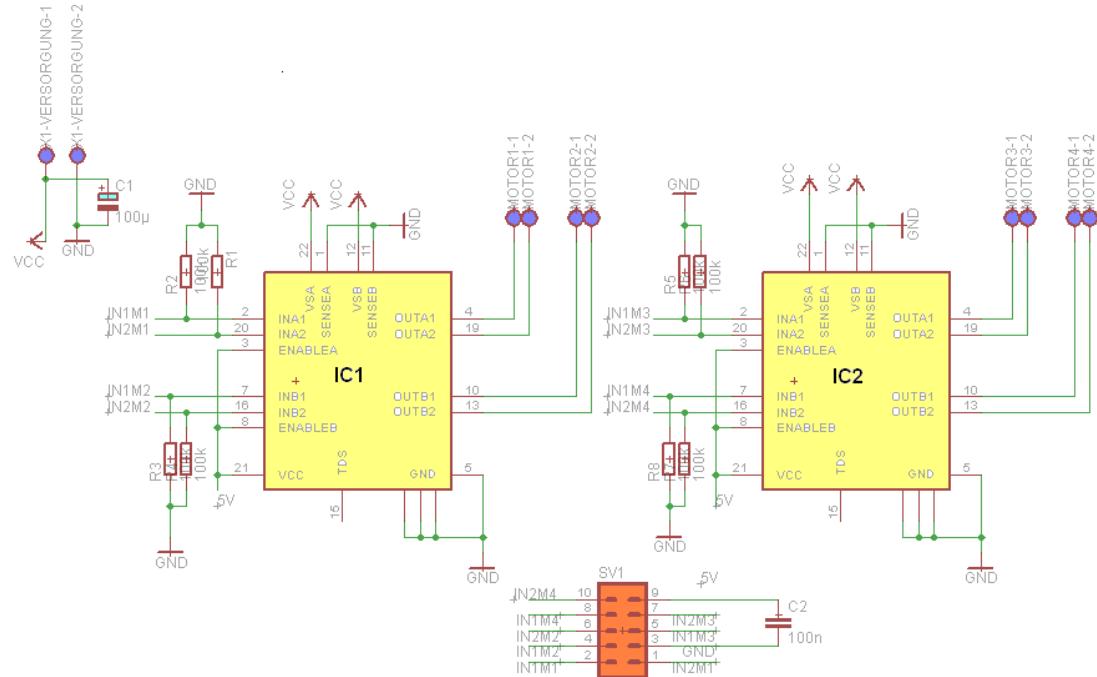


Abbildung 2.9: Der Schaltplan der Motortreiberplatine.

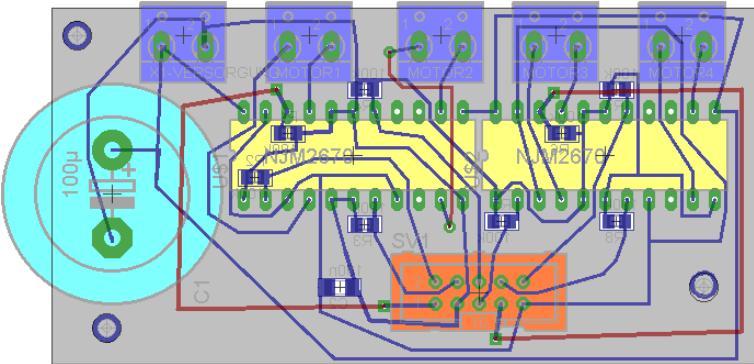


Abbildung 2.10: Das Layout der Motortreiberplatine.

2.2.2 Optische Sensoren

Die optische Sensorik dient der Positionsbestimmung. Der Roboter bewegt während der Messung auf Holzplatten, die aus Gründen, welche unten genauer erläutert werden, schwarz sind, der Roboter orientiert sich an einer aus geraden Teilstücken bestehenden weißen Linienfolge. Als Sensor wurde ein CNY70 [?] verwendet. Der CNY 70 ist ein Reflexionssensor, bestehend aus einer Infrarot-LED und einem Phototransistor in einem kompakten 7x7x6 Millimeter großen Gehäuse. Die LED sendet Infrarotlicht mit einem Maximum bei 950nm aus, welches an einer nahen Fläche reflektiert wird, und den Phototransistor ansteuert. (siehe Abbildung ??) Der Phototransistor verfügt über einen Tageslichtfilter. Damit können Unterschiede des Reflektionskoeffizienten gemessen werden. Das Messprinzip funktioniert bei einem Abstand von wenigen Millimetern. Deshalb sind die Markierungen weiß auf schwarzen Untergrund. Eine Anordnung von neun solcher Sensoren in einem drei-mal-drei Array kann sowohl vertikale als auch horizontale Linien sowie Ecken erkennen. Zusätzlich gibt es einen zehnten Sensor, der die Stopmarkierungen für die Messungen erkennt. Die neun Sensoren sind im Rastermaß 15,2 mm (= 0,6 Zoll) angeordnet. Der Stopsensor hat einen Abstand von 40,6 mm (= 1,6 Zoll) zu dem Sensorarray. Der Strom durch die LEDs ist mittels Potentiometer einstellbar. Die Platine ist zweiseitig ausgeführt, allerdings sind alle Bauteile an der Unterseite der Platine montiert, bis auf die OPVs in SMD-Ausführung. Das ursprüngliche Layout wurde um folgende zwei Änderungen modifiziert:

- Auf die Steuerleitung des Transistors wurde vergessen. Da es noch freie Pins am 16-poligen Stecker gab, wurde diese Verbindung mittels Draht hergestellt.
- Die Platine wird mit der 5 Volt Versorgung der restlichen Elektronik versorgt, welche konstanter als die 7805-Variante ist, und um Probleme mit zwei verschiedenen 5 Volt Versorgungen zu vermeiden. Dazu wurde der ursprünglich vorgesehene 7805 ausgebaut, und eine weiterer freier Pin des 16-poligen Steckers verwendet.

Die LEDs sind parallel geschaltet und werden alle über den Feldeffekttransistor Q1 vom Typ IRF530 [?] geschaltet. Der Strom durch die LEDs wird mit einem LM317 geregelt. Da der Widerstand als Potentiometer ausgeführt ist lässt sich der Strom einstellen. Trotz einer nicht konstanten Versorgungsspannung kann so einer konstanter Strom geliefert werden. Um das analoge Messsignal der Phototransistoren nicht zu belasten, werden die analogen Photosignale über einen Spannungsfolger geführt. Die OPVs benötigen allerdings eine symmetrische Versorgung mit ± 5 V. Beide Spannungen werden über den Stecker geliefert. Es gibt weiteren Stecker mit 2 Pins, welche

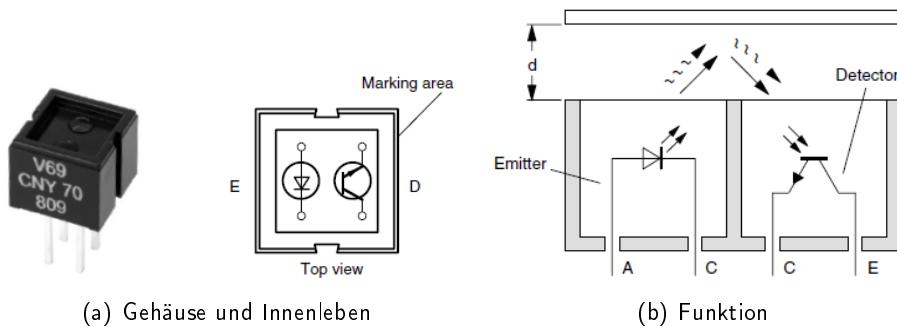


Abbildung 2.11: Der Bauteil CNY70.

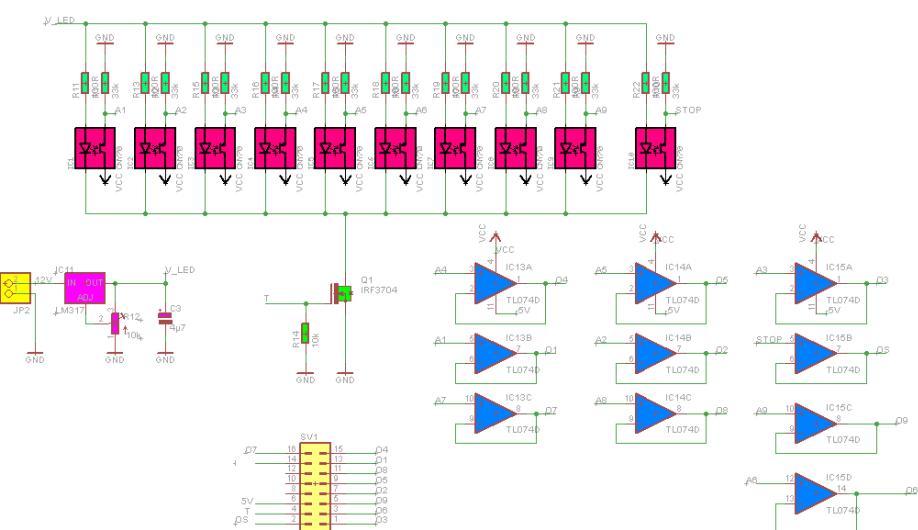


Abbildung 2.12: Der Schaltplan des Sensorarrays.

die Spannungsversorgung mit 16 Volt und GND sicherstellt. Die Platine verfügt um drei Bohrlöcher mit jeweils drei Millimeter Durchmesser zu Befestigung. Anschlüsse: Es ist eine 16-polige Leiterplattenbuchse für die Analogsignale, 5V-Versorgung, und des Digitalsignal zum Schalten des FET. Des Weiteren ist ein zweipoliger Stiftstecker für die Stromversorgung mit der Akkuspannung vorhanden.

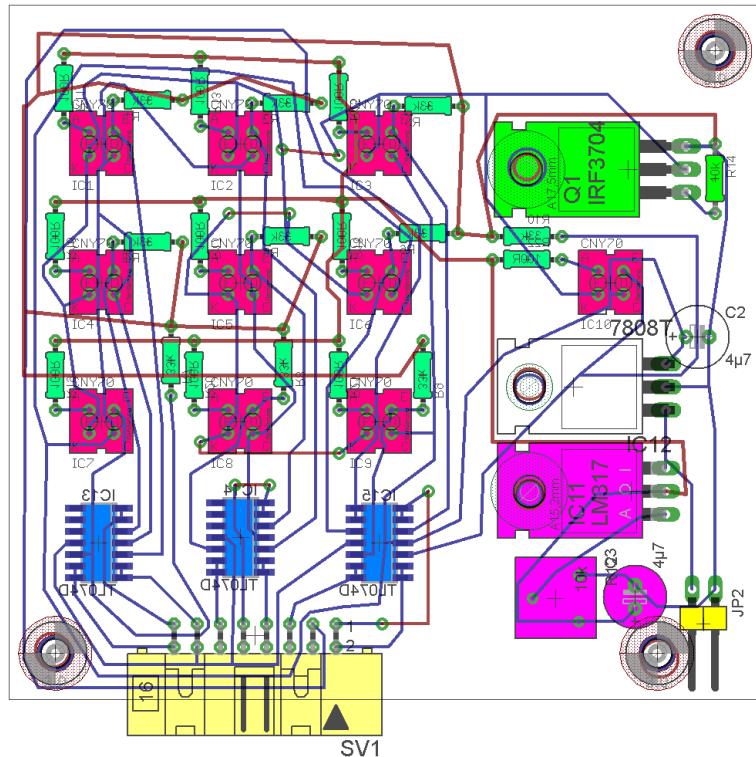


Abbildung 2.13: Das Layout des Sensorarrays. Die optischen Sensoren sind rosa markiert.

2.2.3 Spannungversorgung

Der Roboters wird mit einem Kokam 14,6V 4000mAh Lithium Polymer-Akkumulator [?] mit Energie versorgt. Es wird empfohlen vor jeden Messzyklus den Akku zu laden. Ein voller Akku reicht für mehrere Stunden Dauerbetrieb. Der Akku ist mit einer im Anschlusskabel integrierten Schmelzsicherung geschützt. Zum Laden des Akkus muss der Akku vom Roboter abgesteckt werden und an das Ladegerät angeschlossen werden. Zum Schutz vor Kurzschlägen ist der Akku mit einer im Anschlusskabel integrierten Schmelzsicherung gesichert. Da zum Laden der Akku aus dem Roboter entfernt und an das Akkuladegerät angeschlossen werden muss, könnte versehentlich der Akku kurzgeschlossen werden. Zum Laden wird ein Ultramat 16 S verwendet, der über einen Balanceranschluss verfügt, und somit alle vier Zellen des Akkus auf die gleiche Spannung lädt. Der Akku kann mit bis zu 200A belastet werden, allerdings liegt der maximale Strom aller 4 Motoren und der restlichen Elektronik bei einem Ampere. Die Motoren werden direkt mit der Akkuspannung versorgt. Die Versorgungsspannung schwankt zwischen der vollen Akkuspannung 16,4V und 15V nach mehr als 10 Messfahrten. Die 5 Volt Versorgung des Mikrocontrollers wurde mit einem RECOM R-785.0-1.0 DC-DC Konverter [?] gelöst. Er ist pinkompatibel zu einem 7805-Spannungsregler, allerdings mit etwas größeren Ausmaßen, und bietet die Vorteile einer

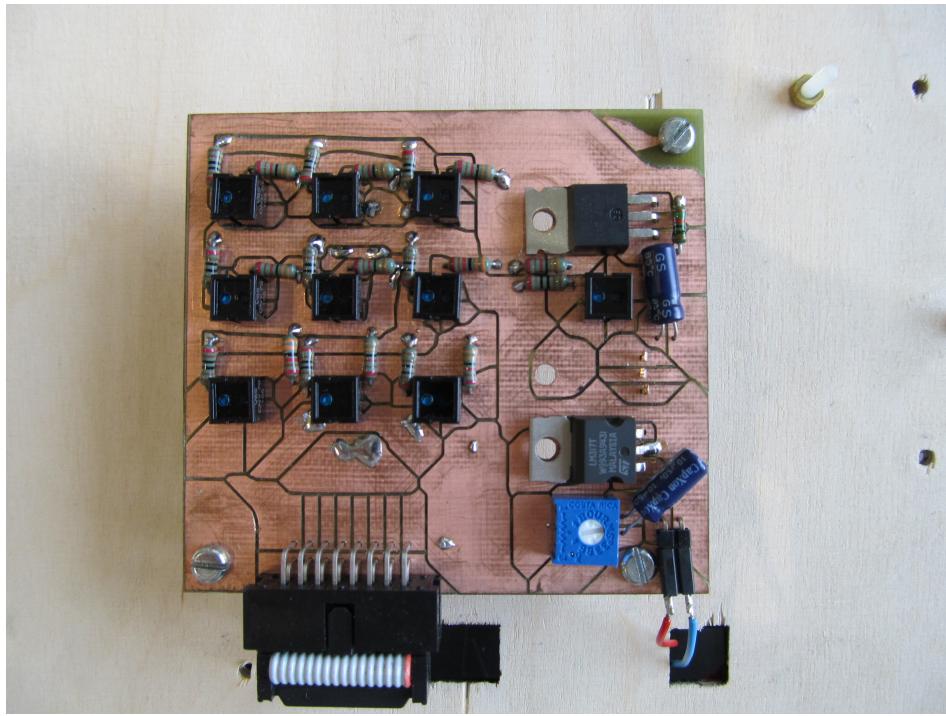


Abbildung 2.14: Die fertige Platine des Senorarrays.

geringen Verlustleistung und einer sehr genauen Ausgangsspannung. Der Ladezustand der einzelnen Zellen des Akkus wird mit einer eigens dafür entwickelten Schaltung überwacht. Sollte die Spannung einer Zelle unter 3,3V sinken, wird die Stromversorgung zum Roboter mittels FET unterbrochen, und ein akustisches Warnung ausgegeben. Damit wird eine Tiefentladung verhindert, was zu einer irreversiblen Schädigung und einem Kapazitätsverlust führen kann. Eigentlich könnte der Akku bis zu 2,7V pro Zelle entladen werden. Die Analog-Digitalwandlung des Arduino benötigt eine Referenzspannung, entweder die Versorgungsspannung, was jedoch zu ungenau ist. Als Spannungsreferenz wird daher eine LT1021 5V-Präzisionsspannungsquelle [?] verwendet. Da dieses Bauelement nachträglich hinzugefügt wurde, ist es auf einer eigenen kleinen Platine untergebracht (siehe Abbildungen ?? und ??).

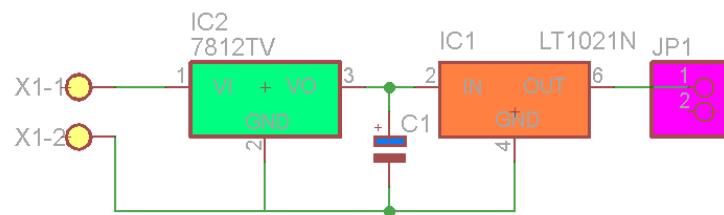


Abbildung 2.15: Die Schaltung der 5V Referenzspannung.

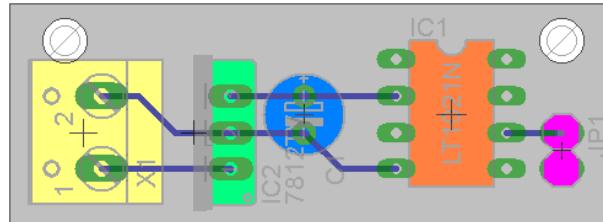


Abbildung 2.16: Das Platinenlayout der 5V Referenzspannung.

2.2.4 Mikrokontroller

Der Arduino Mega 2560 ist ein Mikrokontroller-Board. Es ist eine Open-Source Elektronikentwicklungsplattform und richtet sich an Elektronikneulinge wie auch an Profis. Den Mikrokontroller des Arduino-Boards bildet ein ATmega2560 der Firma Atmel. Dabei handelt es sich um einen 8-Bit-Mikrocontroller. Er läuft mit 16 MHz Taktfrequenz und besitzt 256 KByte Flash, wovon 8 KByte für den bootloader verwendet werden, für den Programmcode, 8 KByte SRAM, sowie 4 KByte EEPROM. Es verfügt über 54 digitale I/O Pins, davon können 15 als PWM-Ausgänge verwendet werden. Weiters gibt es 16 analoge Eingänge die über einen 10-Bit Analog-Digital-Wandler verfügen. Eine USB Schnittstelle ist zur Programmierung und Kommunikation vorhanden. Der Mikrokontroller arbeitet mit einer Versorgungsspannung von 5V. Grundsätzlich kann die Stromversorgung über die USB Schnittstelle erfolgen. Für einen beweglichen Roboter ist diese Option jedoch nicht praktikabel. Es besteht auch die Möglichkeit über eine Buchse eine Versorgungsspannung von 7 bis 12 Volt anzulegen, der Akku liefert aber eine höhere Spannung. So wird aus der Akku-Spannung mittels DC-DC Konverter eine stabile 5 Volt Spannung gewonnen. Diese 5 Volt werden direkt mit dem 5 Volt Pin des Arduino-Boards verbunden. Die 5-Volt Spannungsversorgung befindet sich auf dem Shield (der Aufsteckplatine). Dabei handelt es sich um einen kompakten DC-DC Konverter.

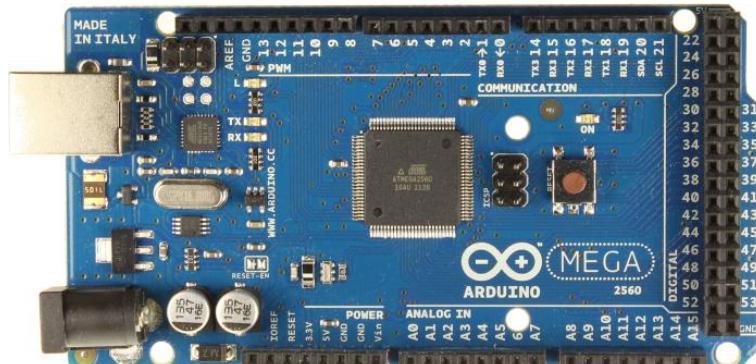


Abbildung 2.17: Arduino Mega 2560

2.2.5 Strommessung

Der Kurzschlussstrom der Messzelle wird mit einer eigenen Platine gemessen. Der Strom wird mittels Spannungsabfall an einem 10mΩ Shunt-Widerstand gemessen. Zu berücksichtigen ist allerdings auch der Spannungsabfall auf der Verbindung von der Zelle zum Shunt-Widerstand. Die

Zelle ist über ein 25cm langes Kabel mit dem Durchmesser von 4 mm^2 , ein 7cm langes Kabel mit dem Durchmesser von 6 mm^2 , und zwei Bananenstecker mit der Messplatine verbunden. Der Widerstand dieser Verbindung zusammen mit dem Mess-Shunt beträgt etwa $40\text{ m}\Omega$, was bei einem Kurzschlussstrom von etwa 5 A zu einem Spannungsabfall von 200mV führt. Der gemessene Strom ist damit nicht mehr der Kurzschlussstrom. Abbildung ?? zeigt die Widerstandsgerade im Vergleich zur Kennlinie einer Zelle.

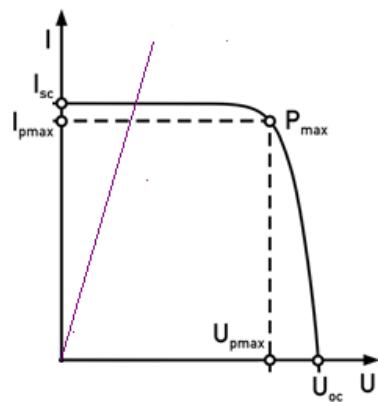


Abbildung 2.18: Verschiebung des Arbeitspunktes durch den Widerstand im Messpfad.

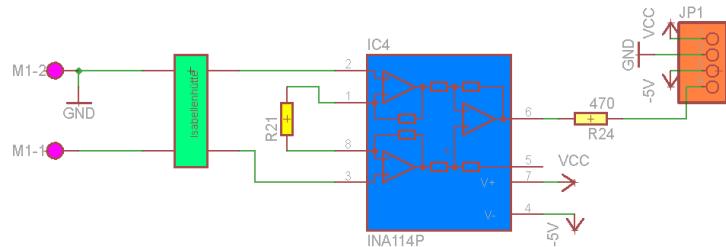


Abbildung 2.19: Die Schaltung zur Strommessung

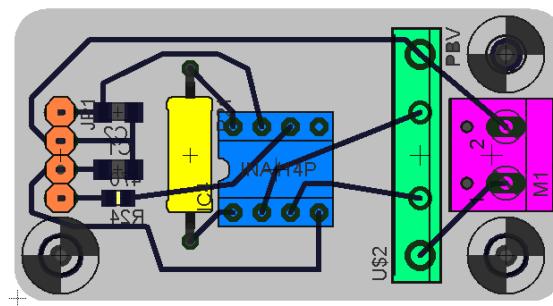


Abbildung 2.20: Die Platine zur Strommessung

2.2.6 Das Shield

Unter einem Shield versteht man eine Platine die auf einem Arduino aufgesteckt werden kann, und benutzerspezifische Funktionalität beinhaltet. Im Falle des Messroboters befindet sich die Spannungsversorgung mit $\pm 5V$, die SD-Karte und diverse Steckerbuchsen zum Anschluss der Messplatinen, der Motortreiberplatine und des Sensorarrays auf der Shield-Platine. Der SD-Karten-Connector HSR-163 [?] benötigt eine 3,3V Versorgung, welcher der Arduino liefert. Dazu sind keine weiteren Bauteile nötig. Zusätzlich gibt es einen TC7600-Pegelwandler [?], welcher die 5V-Level der digitalen Signale des Arduino auf das für die SD-Karte notwendige 3,3V wandelt. In der Abbildung ?? sind die verschiedenen Bauteile farbig markiert: Klemmen zur Versorgung mit Akku-Spannung (rosa), Buchse zur Kommunikation mit der Sensor-Array Platine (violett). Eine 10-polige Buchse zur Verbindung mit der Motortreiberplatine (violett). Insgesamt vier vierpolige Stecker (rosa) für verschiedene Messplatinen, wovon nur drei in Gebrauch sind: für die Strommessung und die beiden Temperaturmessungen.

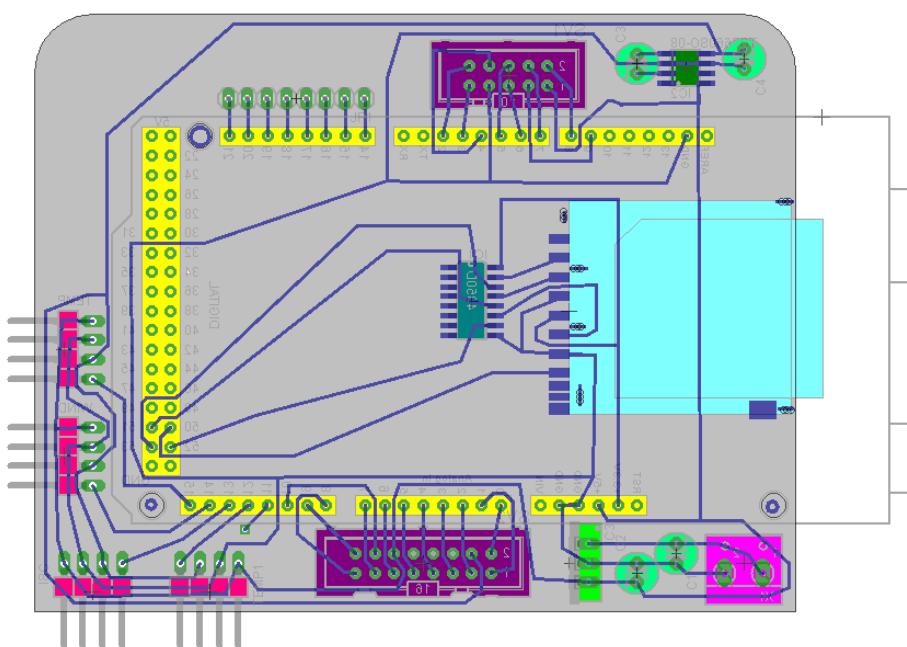


Abbildung 2.21: Die Shield-Platine.

2.2.7 Temperaturmessung

Der Spannungsabfall an einem temperaturstabilen 100Ω Widerstand wird mit dem Spannungsabfall an einem PT100 verglichen. Durch beide Widerstände fließt ein Strom von $100\mu A$. Als Stromquelle dient eine sehr präzise REF200-Stromquelle[?], welche zwei mal 100 Mikroampere $\pm 0.5\%$ liefert. Abbildung ?? zeigt den Schaltplan, Abbildung ?? zeigt das Platinenlayout. Zur besseren Identifikation sind die Bauteile in beiden Abbildungen mit den gleichen Farben eingefärbt. Zum Platinenlayout: Links, der 4-pinige Stecker dient zur Stromversorgung ($+5V$, GND, $-5V$) und dem Abgriff des analogen Messsignals. Präzisionswiderstände wurden eingesetzt, weil sie temperaturstabiler als herkömmliche Widerstände sind. Da es keinen Präzisionswiderstand gab der in etwa dem berechneten Wert entsprach. Daher wurden zwei $51,1\Omega$ Widerstand parallel

geschaltet, das entspricht einen $25,55\Omega$ Widerstand. Die Verstärkung des INA114 berechnet sich nach [?] wie folgt:

$$G = 1 + \frac{50k\Omega}{R_G} \quad (2.1)$$

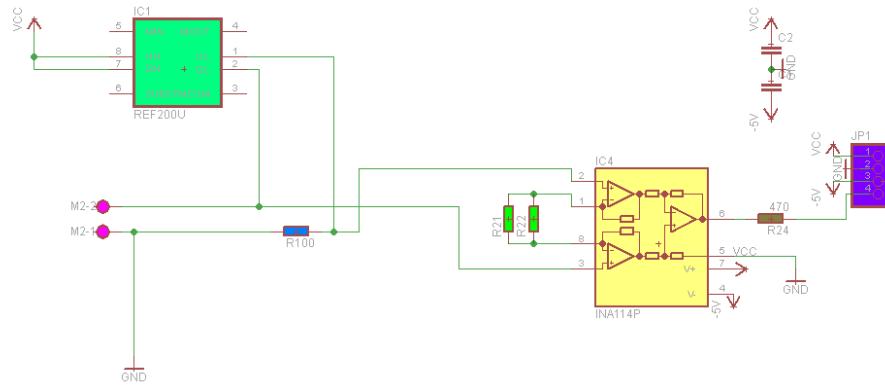


Abbildung 2.22: Schaltung der Temperaturmessung

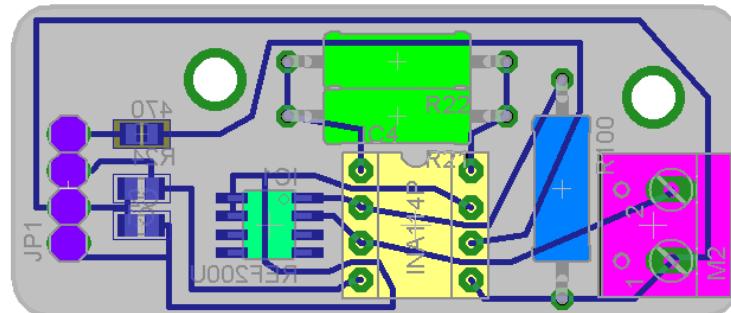


Abbildung 2.23: Layout der Temperaturmessung

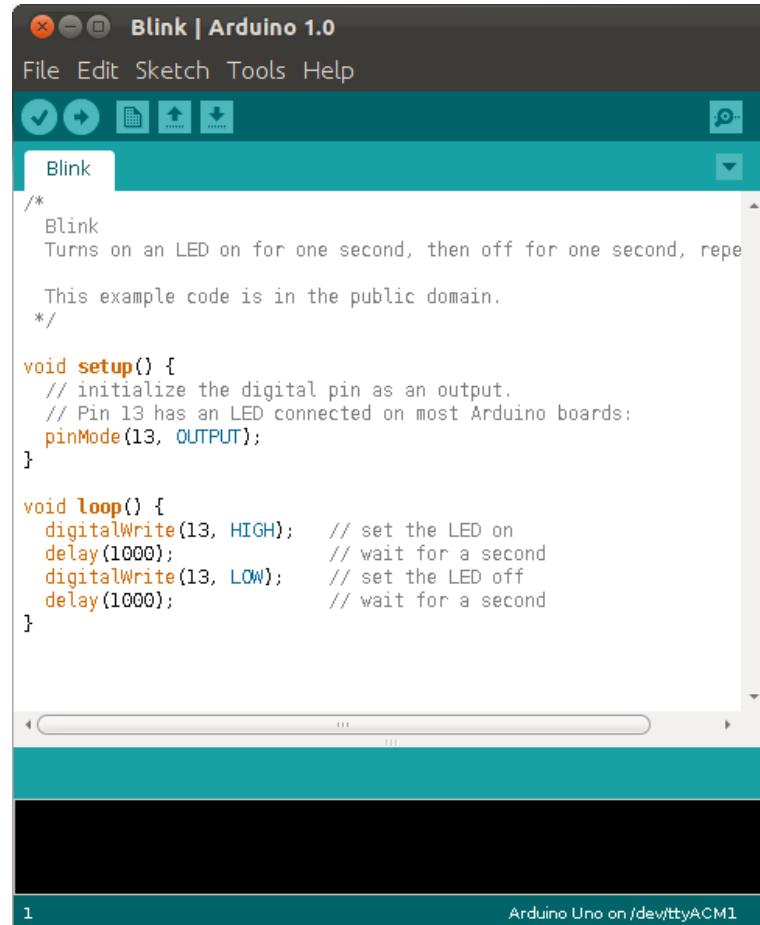
2.3 Softwareentwicklung

Dieser Abschnitt beschreibt die Entwicklung des Softwareteils. Es wird kurz auf die Entwicklungsumgebung eingegangen. Dann folgt die Auswertung der optischen Sensoren. Schließlich wird die Programmstruktur erklärt. Der gesamte Code ist im Anhang gelistet.

2.3.1 Entwicklungsumgebung

Der Mikrocontroller auf den Arduino Board wird mit der Arduino Programmiersprache, welche auf Wiring basiert und sehr C-artig ist, in der Arduino Entwicklungsumgebung (siehe Abbildung ??, welche auf Processing basiert, programmiert. Die Entwicklungsumgebung ist auf das notwendigste beschränkt. Die vielen Beispielprogramme erlauben einen raschen Einstieg. Ein Arduino Programm

besteht aus zwei Teilen: Einer Setup-Routine die einmal zu Programmstart durchlaufen wird und einer Endlosschleife. In der Schleife wird das eigentlich Programm abgearbeitet.



The screenshot shows the Arduino IDE interface with the title bar "Blink | Arduino 1.0". The menu bar includes File, Edit, Sketch, Tools, and Help. Below the menu is a toolbar with icons for Save, Undo, Redo, Open, Upload, and Download. The main workspace displays the "Blink" sketch:

```
/*
 * Blink
 * Turns on an LED on for one second, then off for one second, repe
 *
 * This example code is in the public domain.
 */

void setup() {
    // initialize the digital pin as an output.
    // Pin 13 has an LED connected on most Arduino boards:
    pinMode(13, OUTPUT);
}

void loop() {
    digitalWrite(13, HIGH);      // set the LED on
    delay(1000);                // wait for a second
    digitalWrite(13, LOW);       // set the LED off
    delay(1000);                // wait for a second
}
```

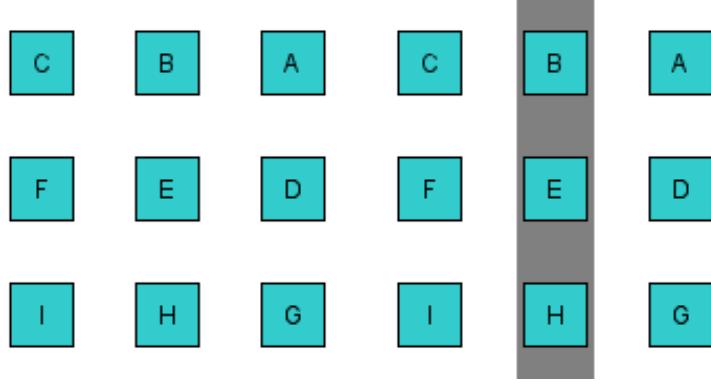
The status bar at the bottom indicates "1" and "Arduino Uno on /dev/ttyACM1".

Abbildung 2.24: Die Arduino Entwicklungsumgebung

2.3.2 Auswertung der optischen Sensoren

Um den Einfluss des Streulichtes der starken Einstrahlung im Sonnensimulator auf die Optoreflektoren CNY70 zu vermeiden, wurde eine differentielle Messmethode angewandt. Die Messwerte bei ausgeschalteter Infrarot-Leuchtdioden werden von den Messwerten mit eingeschalteter Leuchtdioden abgezogen. Das wird für alle neun Optoreflektoren des Sensorarray, sowie den Stoppsensor, gemacht. Mit den korrigierten Werten der einzelnen optischen Sensoren wird die Lage der Linie relativ zum Mittelpunktes des Arrays bestimmt.

Die Höhe des Messwertes der optischen Sensoren ist abhängig von der Helligkeit des Untergrundes. Unter der Annahme dass sich eine gerade Linie unter dem Sensorarray befindet funktioniert



(a) Anordnung des Sensorarrays (b) Die Idealposition der Linie

Abbildung 2.25: Das Sensorarray

folgende Formel:

$$x_1 = \frac{C - A}{2A - 4B + 2C}$$

$$x_2 = \frac{F - D}{2D - 4E + 2F}$$

$$x_3 = \frac{I - G}{2G - 4H + 2I}$$

$$d = \frac{x_1 + x_2 + x_3}{3}$$

$$k = \frac{x_1 - x_3}{2}$$

Dabei ist es egal, ob es sich um eine helle Linie auf dunklen Untergrund, oder eine dunkle Linie auf hellem Untergrund handelt. Bei anderen Teilen des Algorithmus ist das aber nicht egal. Daher funktioniert der Roboter nur mit heller Linie auf dunklen Untergrund. Abbildung ??

Abbildung ?? zeigt die Anordnung des Sensorarrays, die einzelnen Sensoren sind mit A bis I bezeichnet. Mögliche Abweichungen der Linie von der Idealposition sind in Abbildung ??, auf der linken Seite, der zeitliche Versatz auf der rechten Seite, zu sehen.

2.3.3 Auswertung der Temperatur- und Strommesswerte

Aufgrund von Rauschen der ADC-Werte, wurden alle Messwerte über 500 Einzelmessungen gemittelt. Die Quelle des Rauschens wurde nicht ermittelt. Der notwendige Messzeit dafür beträgt unter einer halben Sekunde. Ohne Mittelung des Messwerte schwankten die Messungen ± 5 Werte des ADC, das sind $\pm 0,5\%$ bei maximalen Ausnutzung bzw. $\pm 1\%$ bei halber Ausnutzung des ADC-Wertebereichs. Die gemittelten ADC-Werte werden direkt auf die SD-Karte in das Messfile gespeichert. Die eigentliche Auswertung erfolgt erst im Matlab Programm.

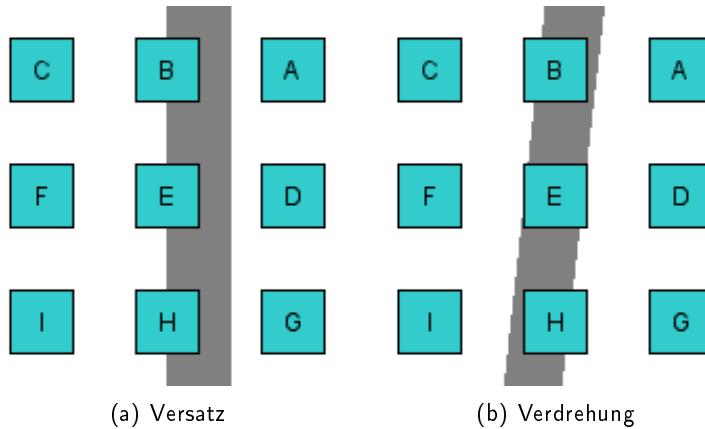


Abbildung 2.26: Die möglichen Abweichungen der Linie von der Idealposition

2.3.4 Programmablauf

Das Steuerprogramm ist ein Zustandsautomat (siehe Abbildung ??):

- Zustand s (Start): zu Programmstart, nach 60 Sekunden Wechsel in den Zustand v. Diese Zeitspanne dient zum schließen des Messeinschubes des Sonnensimulators nach dem Einschalten des Roboters.
- Zustand v: Vorwärtsfahren inklusive Regelung, Wechsel durch erkannte Ecke in den Zustand a, bzw. durch erkannten Messpunkt Wechsel in den Zustand m.
- Zustand z: Rückwärtsfahren inklusive Regelung, Wechsel durch erkannte Ecke in den Zustand c, bzw. durch erkannten Messpunkt Wechsel in den Zustand m.
- Zustand m: Messpunkt, nach Abschluss der Messung wird der bisherige Messmodus fortgesetzt.
- Zustand r: Rechtsfahren mit Regelung, nach erkannter Ecke Wechsel in den Zustand b.
- Zustand l: Ebenfalls Rechtsfahren mit Regelung, nach erkannter Ecke Wechsel in den Zustand d.
- Zustand a: Um die Ecke des Typ 1 fahren, danach Wechsel in den Zustand r.
- Zustand b: Um die Ecke des Typ 2 fahren, danach Wechsel in den Zustand x.
- Zustand c: Um die Ecke des Typ 1 fahren, danach Wechsel in den Zustand l.
- Zustand d: Um die Ecke des Typ 2 fahren, danach Wechsel in den Zustand p.
- Zustand p, x: Ausrichten, danach Wechsel zu Zustand q bzw. y.
- Zustand q, y: Ausrichten, danach Wechsel zu Zustand v bzw. z.

Während der Geradeaus-Fahrt wird versucht sowohl die seitliche Verschiebung d als auch die Verdrehung k zu minimieren. Wenn beide Werte innerhalb gewisser Toleranzen sind, fährt der

Roboter geradeaus. Die Schranken der Regelung sind in Abbildung ?? zu sehen. Die Regelung funktioniert als Dreipunktregler für die Verdrehung, und als Dreipunktregler für die Verschiebung, wobei Verschiebung eine höhere Priorität hat als die Verdrehung. Zusätzlich gibt es noch zwei weiter Bewegungsmoden (**vtr**, **vtr**), die sich aus einer Geradeaus-Fahrt und einer überlagerten Drehung zusammensetzen, und bei nicht zu großen Verdrehungen angewendet wird.

Bei der Seitwärts-Fahrt wurde eine verbesserte Regelung angewandt, statt zwei Dreipunktreglern, wurde zwei P-Regler verwendet. Da die Motoren einen maximalen Wert für die Ansteuerung haben handelt es sich um eine Regelung mit Sättigung. Zur normalen Fahrt nach Rechts eine von der Verschiebung abhängige Vor/Zurück-Fahrt bzw. eine von der Verdrehung abhängige Drehung überlagert. Somit gibt es keine ruckartigen Übergänge von einem Bewegungsmodus zum Anderen.

```
vz = int(800*d2);
turn = int(1600*k2);

M1(127 + vz + turn);
M2(-127 + vz - turn);
M3(-127 + vz + turn);
M4(127 + vz - turn);
```

Da die Linie für das Rechtsfahren nicht in einer Ecke endet, sondern einfach endet, kann die Regelung bis zum Ende verwendet werden. Somit entfällt ein Teil des um-die-Ecke-Fahrens. Die Faktoren des P-Regler (800, 1600) wurden durch umfangreiche Testfahrten ermittelt.

Es gibt zwei Arten von Ecken. Einmal die Ecke des Typs 1, welche eine wirkliche Ecke darstellen. Und dann die Ecke des Typs 2, welches ein Ecke mit einer Lücke sind. Die beiden unterschiedlichen Arten von Ecken wurden erforderlich durch die unterschiedlichen Fahreigenschaften beim Geradeausfahren und dem Seitwärtsfahren.

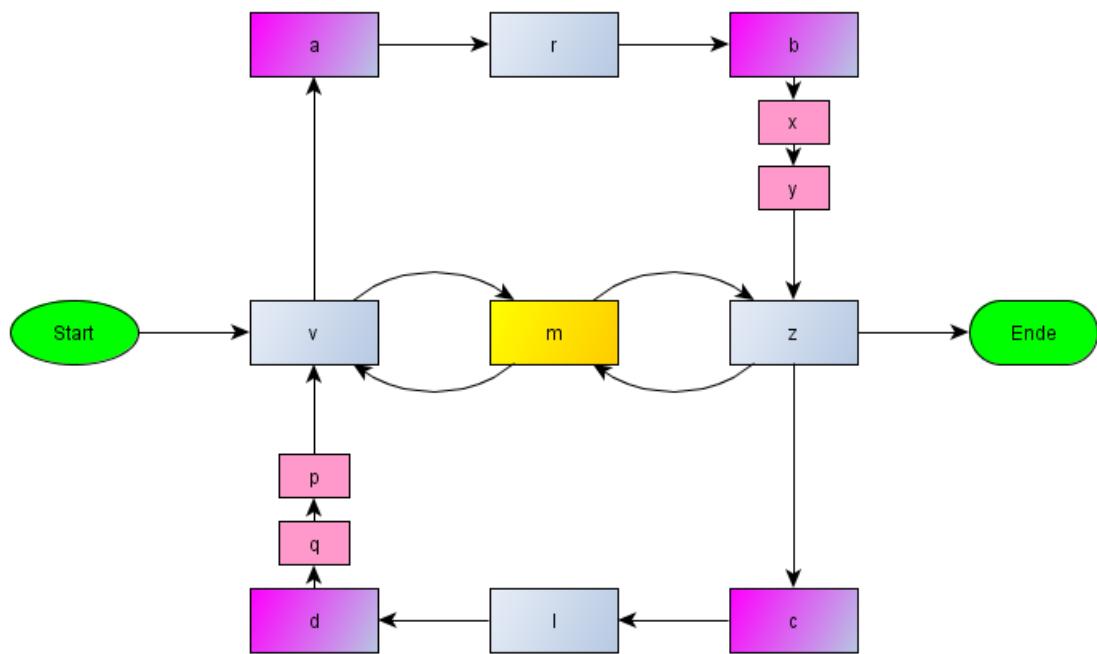


Abbildung 2.27: Der Programmablauf

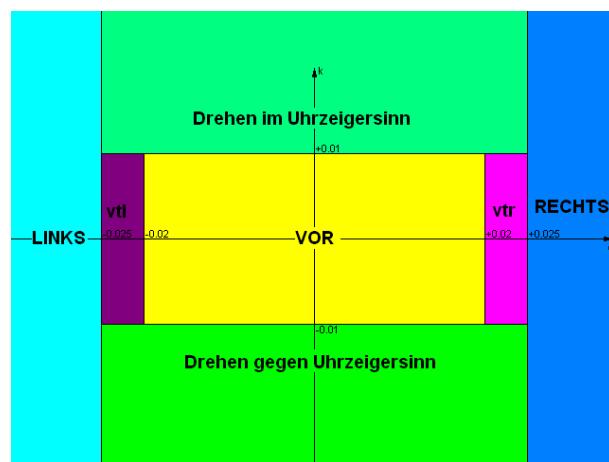


Abbildung 2.28: Schranken der Regelung

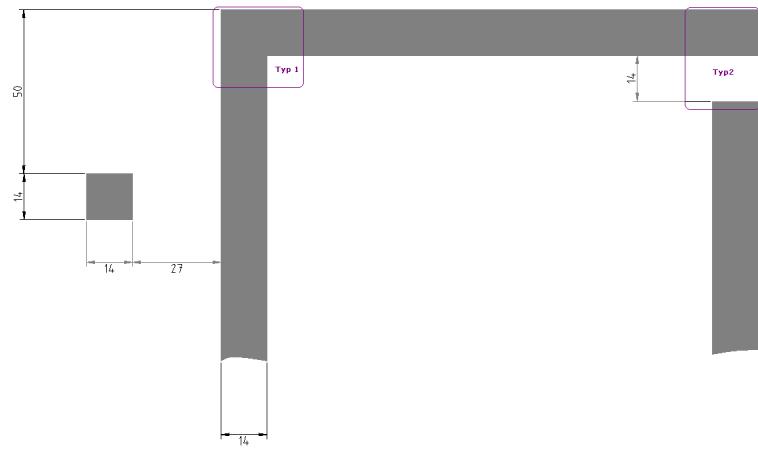


Abbildung 2.29: Eine Deatailansicht der beiden Typen von Ecken.

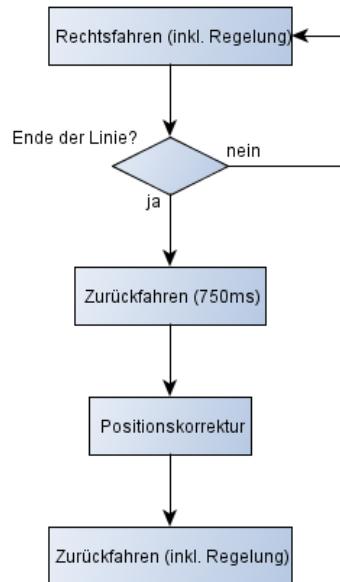


Abbildung 2.30: Der Um-die-Ecke-Fahr-Algorithmus.

3 Kalibration

Dieses Kapitel beschreibt die Kalibrierung der Messsensoren. Es gibt drei Messplatinen, eine für die Messung des Kurzschlussstromes der Messzelle, und zwei identisch aufgebaute Messplatinen zur Messung der Zelltemperatur beziehungsweise der Umgebungstemperatur. Die Strom-Messplatine wandelt den Kurzschlussstrom der Messzelle in eine Spannung um, die in einem für den ADC des Arduino auswertbaren Bereich (0 bis 5 Volt) ist. Die beiden Messschaltungen zur Temperaturmessung wandeln die Größe der temperaturabhängigen Messwiderstände, jeweils ein Pt-100, in eine Spannung um. Zur Kalibrierung werden die ADC-Messwerte über die USB-Schnittstelle des Roboters ausgegeben. Dazu muss der Programmwalhschalter auf K gestellt werden.

3.1 Temperatursensoren

Die Temperatur der Messzelle wird mit einem von unten aufgeklebten flächigen Folienmesswiderstand gemessen. Ein zweiter Pt100, in kompakter Dünnschichtbauweise ausgeführt, misst die Temperatur der Umgebung. Beide Messkreise sind identisch aufgebaut, dennoch führen Bauteiltoleranzen zu leicht unterschiedlichen Verstärkungen. Für die Kalibration der Temperaturmesselektronik wurden die Pt-100 Widerstände durch einen hoch genauen, einstellbares und kalibriertes Messnormal ersetzt. Der Widerstand wurde im Bereich von 100 bis 122 Ω in 1 Ω Schritten verändert, was einer Temperatur von 0 bis 55 °C entspricht. Die ADC-Werte wurden über die USB-Schnittstelle des Arduino ausgelesen. Es zeigte sich, dass die beiden Schaltungen leicht unterschiedliche Verstärkungen haben. Daher mussten jede Temperaturmessschaltung separat kalibriert werden.

Obwohl der 10-Bit ADC des Arduino einen Maximalwert von 1023 hat, ist bedingt durch den Einsatz des Instrumentenverstärkers INA114 ([?]), der maximale ADC-Wert bei 857, was einer Spannung von 4,18V entspricht.

Die mit Excel gewonnenen Gleichungen der Ausgleichsgerade für Messschaltung A (siehe Abbildung ??) und B (siehe Abbildung ??) werden verwendet um aus den ADC-Werten die dazugehörigen Widerstandswerte zu berechnen.

$$R_A(ADC) = \frac{ADC_A + 4039,9}{40,107} \quad (3.1)$$

$$R_B(ADC) = \frac{ADC_B + 4023,6}{40,027} \quad (3.2)$$

3.2 Messzelle

Der Kurzschlussstrom der Messzelle wurde im Flasher (siehe Abbildung ??) über einen weiten Temperaturbereich gemessen (siehe Abbildung ??). Es wurde mit der Berger Messlast [?] gemessen. Bei der Messung wurden die Leitungswiderstände der Messkabel minimiert, indem Kabel mit

R / Ω	ADC Wert
101	12
102	53
103	93
104	133
105	173
106	212
107	253
108	293
109	332
110	374
111	412
112	454
113	493
114	533
115	573
116	613
117	653
118	694
119	734
120	775
121	815
122	857

Tabelle 3.1: Die Messwerte der Kalibrierung Messschaltung A

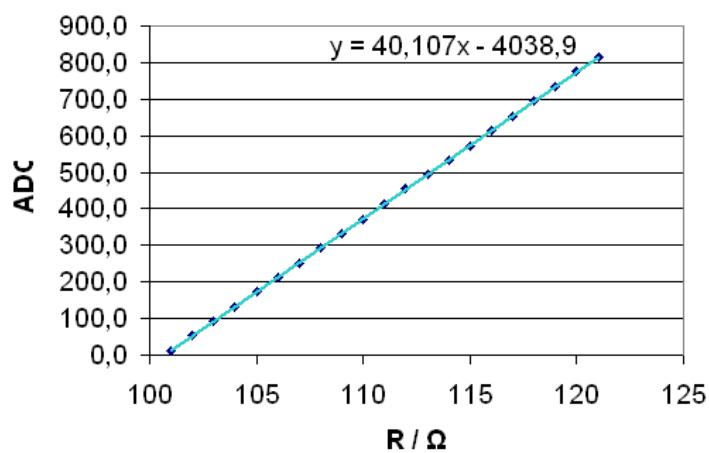


Abbildung 3.1: Ausgleichsgerade Temperaturmessung A

R / Ω	ADC Wert
100	0
101	20
102	60
103	99
104	139
105	179
106	219
107	259
108	299
109	339
110	379
111	420
112	460
113	499
114	539
115	579
116	619
117	659
118	700
119	740
120	780
121	820
122	857

Tabelle 3.2: Die Messwerte der Kalibrierung Messschaltung B

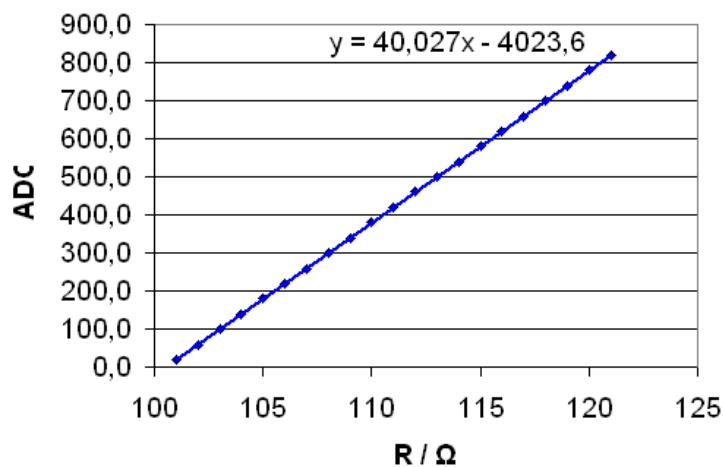


Abbildung 3.2: Ausgleichsgerade Temperaturmessung B

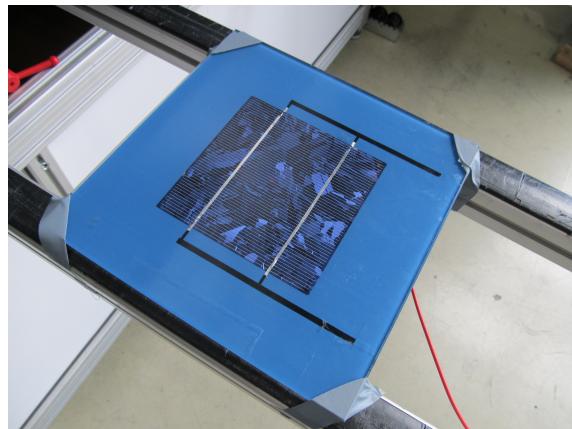


Abbildung 3.3: Ein Photo der Messzelle

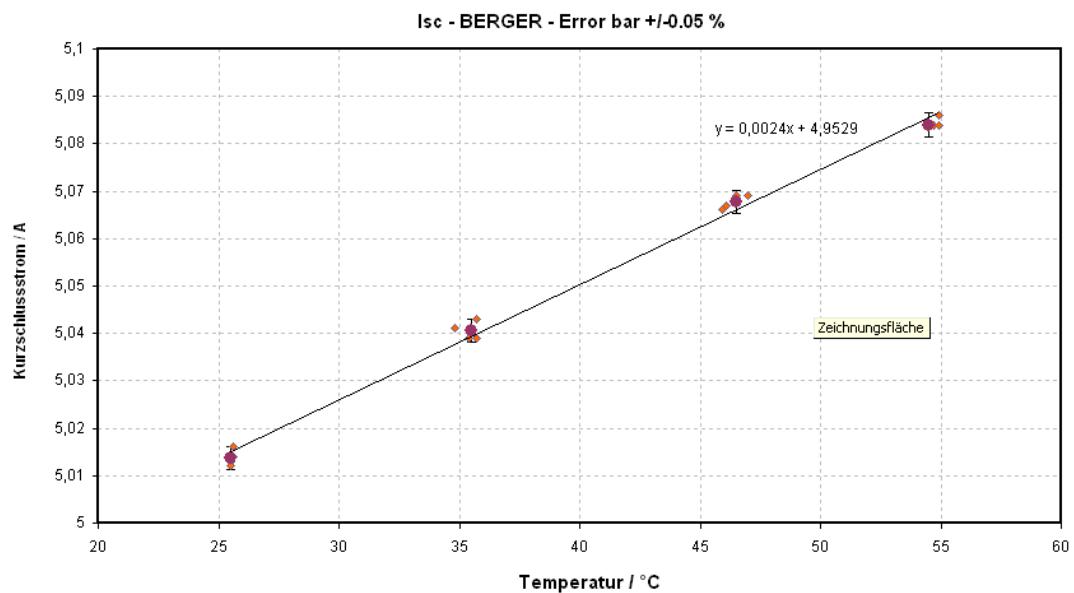


Abbildung 3.4: Abhangigkeit des Kurzschlussstromes von der Temperatur

hohem Querschnitt (6mm^2) verwendet wurden, und die Kabel möglichst kurz gehalten wurden ($<1,5\text{m}$).

$$I(T) = 4,9529 + 0,0024 * T \quad (3.3)$$

$$I(T) = 4,9529 * (1 + 0,00048 * T) \quad (3.4)$$

3.3 Strommessung

Der Messroboter wurde für die Kalibrierung der Strommessung in eine Klimazelle platziert. Die Temperatur der Klimazelle wurde im Bereich von 8 bis 35°C variiert. Durch den Messwiderstand der Strommessung wurde ein Strom im Bereich von 3 bis 8 A geschickt.

T/ $^\circ\text{C}$	I/mA	ADC Wert
24,4	3997	472
	6001	712
	8002	854
35,3	3999	473
	6001	712
	7999	859
35,3	3999	472
	6001	710
	8001	852
16,4	2004	234
	3005	353
	4003	473
	5003	591
	6005	711
8	1993	233
	2995	352
	4001	472
	5000	590
	6005	710

Tabelle 3.3: Kalibrierung Strommessung

$$I(ADC) = \frac{ADC + 4,5766}{119,2} \quad (3.5)$$

3.4 Thermische Stabilität der Temperaturmessung

Zur Bestimmung der Temperaturstabilität wurde der gesamte Roboter in ein Klimakammer gestellt. Der Pt100 wurde durch einen temperaturstabilen 110Ω simuliert. Es gab zwei Durchgänge dieses Versuches. Bei der ersten Messung zeigte sich, dass eine der beiden Messplatinen nicht temperaturstabil war. Durch das Tauschen der Ref200 Stromquelle dieser Platine konnte das Problem gelöst werden.

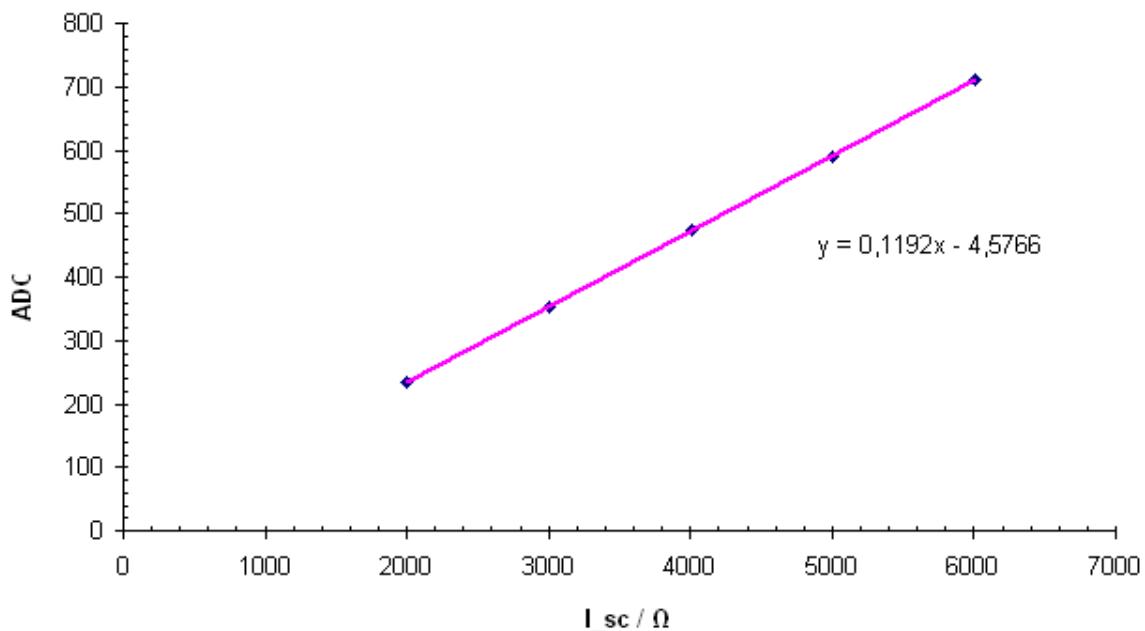


Abbildung 3.5: Lineraer Zusammenhang zwischen Strom und dem ADC-Wert

T / °C	ADC Platine A	ADC Platine B
11,7	368	407
13,0	368	406
13,7	368	406
14,5	368	405
15,5	368	405
16,6	368	405
17,5	368	404
23,5	368	403
27,5	368	402

Tabelle 3.4: Temperaturabhängigkeit der Temperaturmessung

T in °C	ADC Platine A	ADC Platine B
30,7	368	380
20,1	368	379
9,2	368	378

Tabelle 3.5: Temperaturabhängigkeit der Temperaturmessung

Durch den Austausch der Referenzstromquelle der Platine B hat sich auch der ADC-Wert gegenüber der ersten Messung geändert. Die Kalibrierwerte der Platine B ?? sind nach diesem Austausch aufgenommen worden. Da die Platine A temperaturstabilier als die Platine B ist, wurde Platine A zur Messung der Zelltemperatur ausgewählt, die Platine B wurde für die Messung der Umgebungstemperatur verwendet.

4 Messung

Diese Kapitel beschreibt die Messvorbereitung, den Messaufbau, die eigentliche Messung und die Auswertung der Messdaten. Das Messsystem wurde verwendet um die Ausleuchtung der einzelnen Lampen zu ermitteln, und daraus eine für die Messebene optimierte Einstellung zu finden.

4.1 Messaufbau

Dieser Abschnitt behandelt den Messaufbau. Die Messung der Bestrahlungsstärkeverteilung findet im Sonnensimulator statt. Zuerst muss eine Messebene geschaffen werden, auf welcher der Roboter fahren kann. Diese Fläche ist aus logistischen Gründen aus drei einzelnen Holzplatten gebildet, was zuerst einige zusätzliche Probleme bereitet hat. Auf der Oberseite der Platten befinden sich die Messpunkte und die Führungslinie, welcher der Roboter folgt. Zu Beginn der Messung wird der Roboter an das linke Ende der Linie gestellt, er fährt nach dem Einschalten selbstständig das Messprogramm ab.

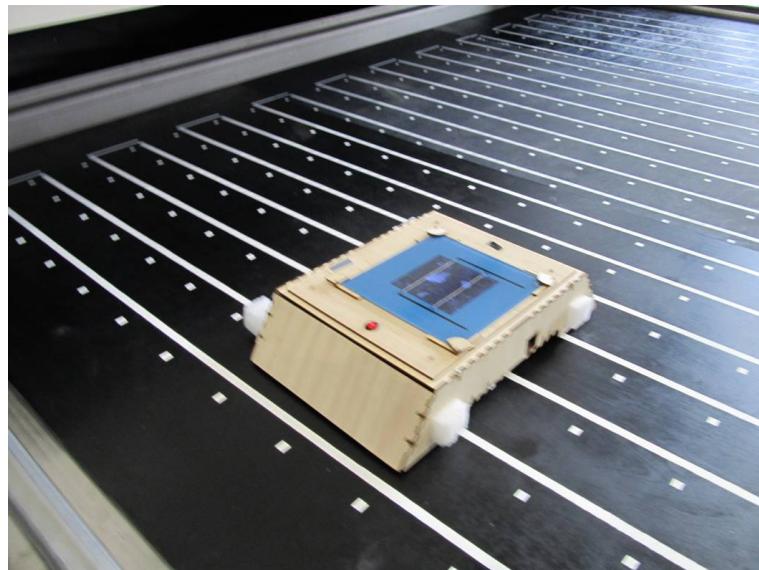


Abbildung 4.1: Eine Fahrt des Roboters auf der Messbahn

4.1.1 Die Messebene

Die Messebene des Roboters wird von drei Holzplatten gebildet. Eine einzelne große Platte wäre eine bessere Alternative gewesen, aber aus Gründen der Handhabung ist die Messebene auf drei Platten aufgeteilt. Eine einzelne 3,70 Meter mal 2,50 Meter große Platte wäre zu schwer und zu unhandlich. Die einzelnen Platten messen 250 Zentimeter mal 125 (bzw. 120) Zentimeter, und sind 18 Millimeter dick. Die Platten sind auf der Messseite schwarz angestrichen, um die Reflexion

möglichst gering zu halten. Die Messbahn sowie die Messpunkte sind weiß ausgeführt. Sowohl der schwarze Untergrund als auch die weiße Bahn besteht aus Kunstharzfarbe, welche UV-beständig und abriebfest ist. Da beim Hantieren mit den Platten dennoch kleine Beschädigungen der Messbahn entstehen können, welche den Messablauf beeinträchtigen können, so ist es sinnvoll, vor der Messung die Bahn einer optischen Kontrolle zu unterziehen und gegebenenfalls mit einem geeigneten weißen Klebeband (z.B. einem 14mm breiten Isolierband) auszubessern. Die Platten müssen möglichst eng aneinander anliegen, damit der Roboter beim Übergang von einer Platte zur nächsten möglichst wenig behindert wird. Damit keine zu groß Stufe wegen unterschiedlicher Durchbiegung der Platten entsteht sind auf der Rückseite der Holzplatten an einigen Stellen Aluminiumbleche befestigt. An der höheren Platte wurde das Blech angeschraubt, die tiefer liegende Platte liegt darauf auf. Die Bleche wurden an den Stellen mit den größten Durchhang befestigt. Eine zu große Stufe behindert den Roboter beim Fahren, und erschwert das zuverlässige Erkennen von Messpunkten nahe der Stufe. Mit den Modifikationen an den Platten werden nun alle Messpunkte zuverlässig erkannt. Die Breite aller 3 Platten geringer ist als die Breite des Einschubes des Sonnensimulators. Damit die Messungen zu verschiedenen Zeitpunkten verglichen werden können, sind die Platten nach rechts auf Anschlag zu schieben. Die Messpunkte liegen im Raster von 15 Zentimeter. Der Abstand zwischen dem Mittelpunkt eines Messpunktes und der Mitte der Führungslinie beträgt 40,6mm. Die Messpunkte sind kleine Quadrate der Seitenlänge von 14 Millimeter. Die Messbahn ist ebenfalls 14 Millimeter breit. Die Position der Messpunkte ist auf etwa ein bis zwei Millimeter genau. Die Messpunkte liegen im Abstand von 15 cm, damit ist auch der Abstand zwischen den Messbahnen 15 cm. Die Übergänge der Messbahn von einer Platte zur nächsten sind mit weißem Isolierband der Breite 14 Millimeter zu überbrücken. Beschädigung der Messbahn, welche durch unsanftes Handling der Platten entstehen können, sind ebenfalls mit weißem Isolierband zu Überkleben. Eine zu große Stufe behindert den Roboter beim Fahren, und erschwert das zuverlässige Erkennen von Messpunkten nahe der Stufe. Mit den Modifikationen an den Platten werden nun alle Messpunkte zuverlässig erkannt. Da die Messzelle nicht im Zentrum des Messroboters sitzt, sondern um zwei cm nach unten verschoben ist, gilt dies auch für die Positionen der Messpunkte, die Abbildung ?? im Vergleich zur Abbildung ?? verdeutlicht das.

4.1.2 Ablauf

Vor der Messung ist der Ladezustand des Akkus zu messen, und gegebenenfalls nachzuladen. Der Roboter ist auf mechanische Beschädigung zu untersuchen, besonders der Zustand der Räder ist zu kontrollieren. Vor dem Einlegen der Platten in den Einschub des Sonnensimulators sind diese auf Beschädigungen zu untersuchen. Eine Beschädigung der Messbahn ist mit einem weißen Isolierband zu überkleben. Beschädigungen des Holzes direkt neben der Messbahn sind mit schwarzer Farbe auszubessern. Beschädigung an Stellen, die nicht im Sichtfeld des Sensorarray liegen können, sind egal. Die Platten sind in den Einschub des Sonnensimulators zu legen. Begonnen wird mit der rechten Platte. Die Übergänge der Messbahn von einer Platte zur nächsten sind mit weißem Isolierband der Breite 14mm zu überbrücken. Die Startposition des Roboters ist die linke vordere Ende der Messbahn. Der Roboter muss mit dem Sensorarray auf der Messbahn stehen, das Sensorarray befindet sich in der Mitte des Roboters. Kleinere Abweichungen der Idealposition werden beim losfahren korrigiert. Vor der eigentlichen Messfahrt ist eine Testfahrt mit geöffneter Lade des Sonnensimulators zu empfehlen. Nach der bestandenen Testfahrt wird der Sonnensimulator eingeschaltet. Bis zur Messung sind 20 bis 30 Minuten zu warten, bis die Temperaturen im Simulator und das Spektrum der Lampen stabil sind. Der Roboter kann während dieser Zeit im Sonnensimulator stehen. Die Messzelle sollte allerdings abgeschaltet werden, damit diese sich

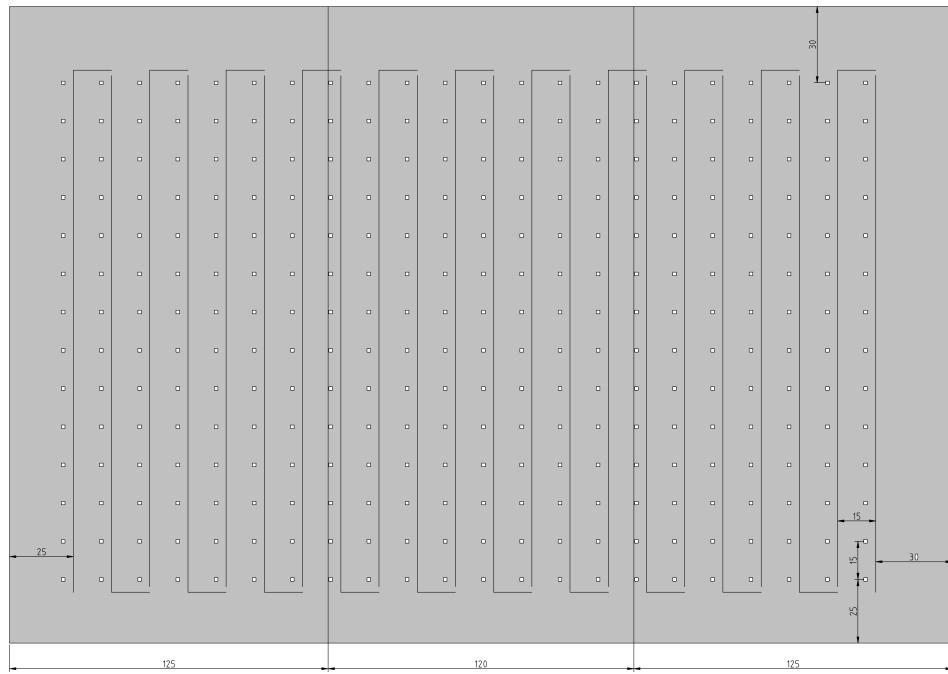


Abbildung 4.2: Die Lage der Messbahn auf den Platten

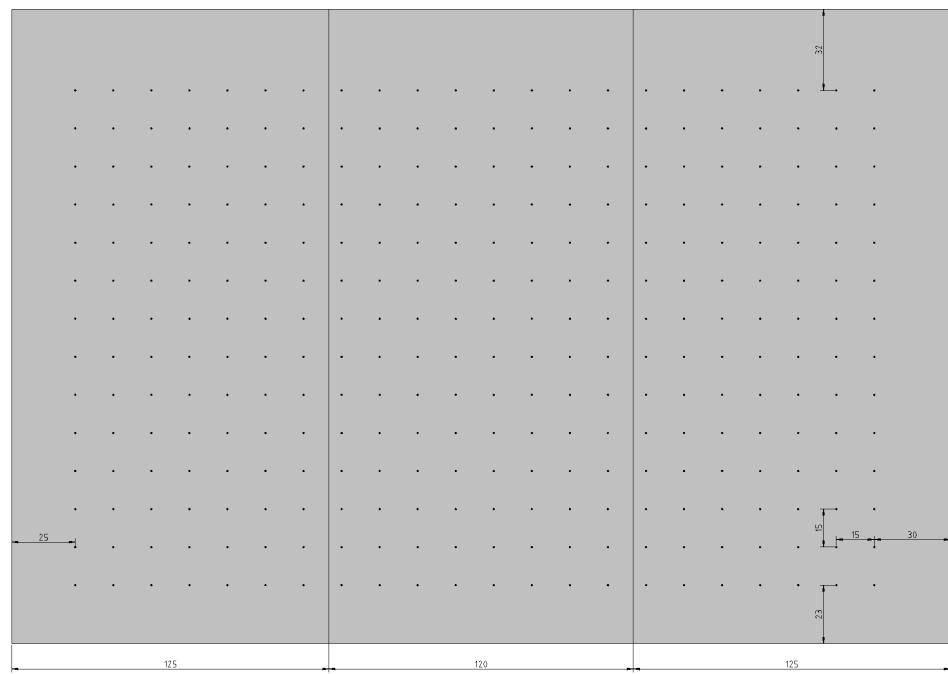


Abbildung 4.3: Die Lage der Messpunkte auf den Platten

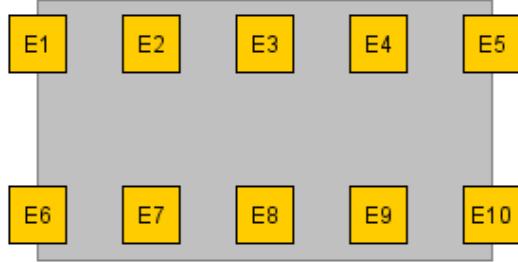


Abbildung 4.4: Die Anordnung der Lampen über der Messebene.

nicht aufheizt. Zum Starten wird der Ein/Aus-Schalter von 0 auf 1 umgelegt, der Programmauswahlschalter muss auf der Position M (Messen) stehen. Dadurch wird der Mikrocontroller mit Spannung versorgt. Das Programm startet. Nach einer Pause von 60 Sekunden, die zum Schließen des Sonnensimulators notwendig ist, fährt der Roboter los. Eine Messfahrt, inklusive der Wartezeit vor der Fahrt, dauert etwa 13 Minuten. Nach Ablauf dieser Zeit wird der Roboter entnommen und die Daten der SD-Karte entnommen, oder der Roboter wird auf die Startposition gestellt um weitere Messfahrten durchzuführen.

4.2 Auswertung

Die Messwerte werden auf der SD-Karte als Textdatei gespeichert. Für jeden Messpunkt gibt es eine eigene Zeile in der Textdatei. Gespeichert werden Messzeit in Millisekunden, der ADC-Wert für den Kurzschlussstrom, der ADC Wert für die Zelltemperatur, der ADC Wert für die Umgebungstemperatur, und jeweils einen Zählerwert für Messpunkt, Reihe und Spalte. Die einzelnen Werte sind durch einen Tabulator getrennt, damit ist die Datei in Excel und Matlab bearbeitbar. Die Tabelle ?? zeigt wie die Daten auf der SD-Karte gespeichert sind. Es sind nicht alle Werte für die Auswertung notwendig. Der Erste Wert ist die Zeit in Millisekunden, die seit dem Einschalten des Roboters vergangen ist. Die nächsten 3 Werte sind Werte des Analogdigitalwandlers im Bereich von Null bis 1023, diese Werte werden ohne Umrechnung direkt auf die SD-Karte gespeichert. Es sind insgesamt 308 Messpunkte, 22 Reihen mit jeweils 14 Werten.

$\frac{t}{ms}$	I_{SC}	T_{Zelle}	$T_{Umgebung}$	Messpunkt	Messpunkt 2	Messreihe
165515	466	437	237	47	5	4
167523	479	437	235	48	6	4
169551	471	437	228	49	7	4

Tabelle 4.1: Ein Ausschnitt der Messwertedatei

Im Zuge der Auswertung wird ein eindimensionales Array von 308 Messwerten in ein zweidimensionales Array von 14 mal 22 Zahlen umgewandelt. Dazu wird der erste bis zum 14. Wert des eindimensionalen Arrays zur ersten Reihe des zweidimensionalen Arrays. Der 15. bis zum 28. Wert des eindimensionalen Arrays bilden die zweite Reihe des zweidimensionalen Arrays, allerdings in umgekehrter Reihenfolge. So bildet die Reihenfolge der Messwerte des zweidimensionalen Arrays die Messfahrt des Roboters ab.

$$\begin{pmatrix} n_1 \\ \cdot \\ \cdot \\ n_{308} \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} n_1 & \cdot & \cdot & \cdot & n_{14} \\ n_{28} & \cdot & \cdot & \cdot & n_{15} \\ n_{29} & \cdot & \cdot & \cdot & n_{42} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ n_{295} & \cdot & \cdot & \cdot & n_{308} \end{pmatrix} \quad (4.1)$$

Um die eindimensionalen Messdaten in ein zweidimensionales Array, das der realen Anordnung der Messpunkte entspricht, wird folgender Algorithmus verwendet:

```
j=1; k=1; l=1;

for(i=0:307)
    if(mod(i,28)>13) k = 28- mod(i,28);
    else k = mod(i,14)+1;
    end
    B(k,l)=A(i+1);
    if(mod(i+1,14)==0) l=l+1;
    end
end
```

Der ADC Wert des Kurschlusstromes wird in Ampere umgerechnet. Dazu wird die in im Abschnitt Kalibrierung gewonnene Formel verwendet.

$A = (I + 4.5766)/119.2;$

Aus diesem Kurzschlussstrom wird die Bestrahlungsstärke berechnet:

$G(i,j) = 1000 * A(i,j) / 4.99 * (1 - 0.00048 * (TTm(i,j) - 25));$

Die Abbildungen ?? und ?? zeigen die gemessene Bestrahlungsstärkeverteilung.

Die Zelltemperatur TTM wird aus den Werten der 3. Spalte des Messfiles errechnet. Diese Werte werden wie die Strommesswerte in eine zweidimensionales Array umgewandelt. Die Umrechnung geschieht in zwei Schritten. Zuerst werden die ADC Werte in den Widerstand des Pt100 umgerechnet, und daraus wird die Temperatur berechnet.

```
Rm = (Tm +4038.9)/40.107; % ADC --> Widerstand
TTm = (Rm-100.03)/0.3879; % Widerstand --> Temperatur
```

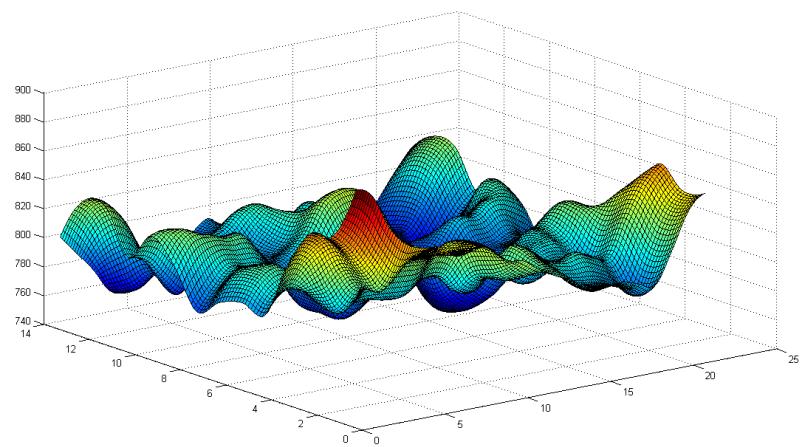


Abbildung 4.5: Die 3D Ansicht der Ausleuchtung

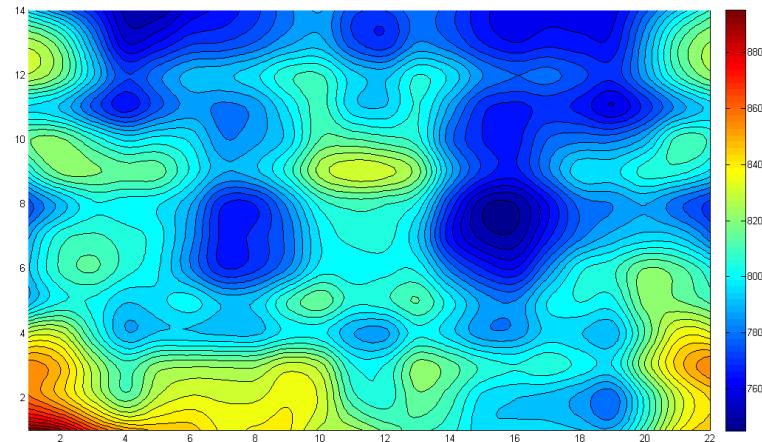
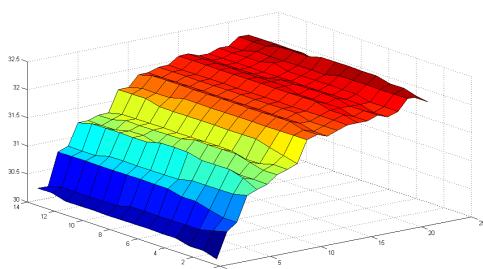
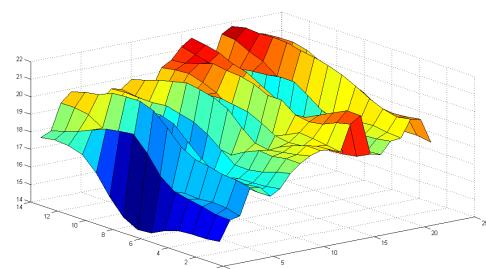


Abbildung 4.6: Die 2D Ansicht der Ausleuchtung



(a) Zelltemperatur

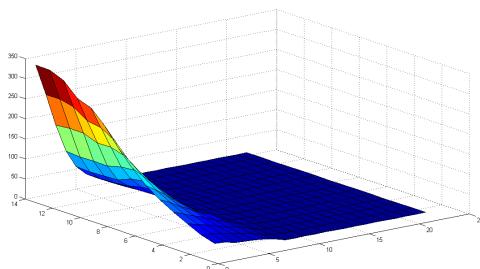


(b) Umgebungstemperatur

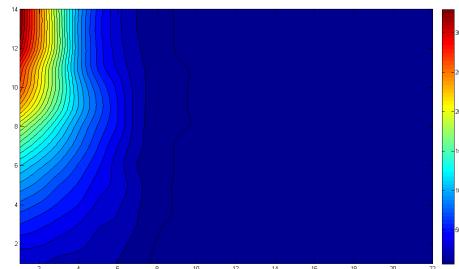
Abbildung 4.7: Die Temperaturen der Zelle und der Umgebung.

4.3 Die Ausleuchtung einzelner Lampen

Die geringe Messzeit des Roboters, verglichen mit der mechanischen Methode, macht es möglich die Verteilung der Bestrahlungsstärke aller einzelnen Lampen in relativ kurzer Zeit zu messen. Die Lampen wurden einzeln mit einer Lampenleistung von 100% vermessen, die anderen Lampen waren jeweils auf 0%. Das Lampenfeld war für alle Einzelmessungen in einer Höhe von 1870mm. Die einzelnen Messungen sind in den Abbildungen ?? bis ?? abgebildet. Die rechnerische Kombination aller zehn Lampen ist in Abbildung ?? zu sehen, im Vergleich dazu in Abbildung ?? die gemessene Bestrahlungsstärke aller zehn Lampen bei 100%. Abbildung ?? zeigt das Verhältnis der gemessenen Werte zu den berechneten.

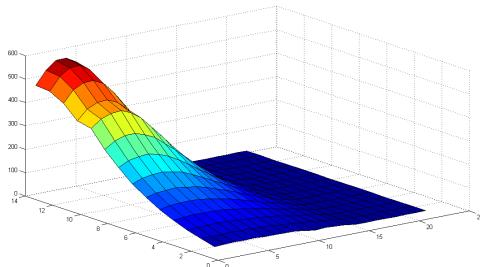


(a) 3D Ansicht

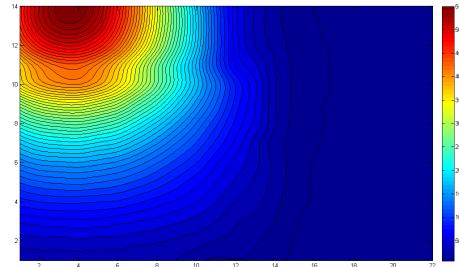


(b) Landkarte

Abbildung 4.8: Lampe E1

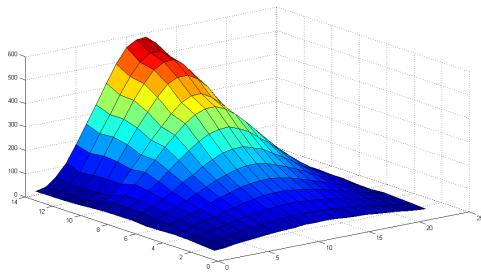


(a) 3D Ansicht

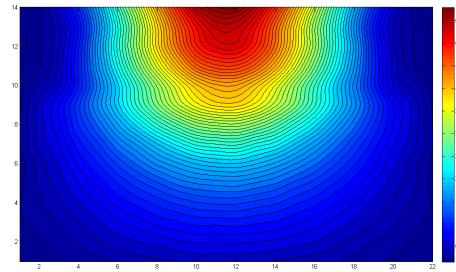


(b) Landkarte

Abbildung 4.9: Lampe E2

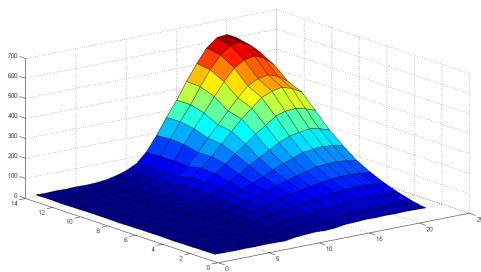


(a) 3D Ansicht

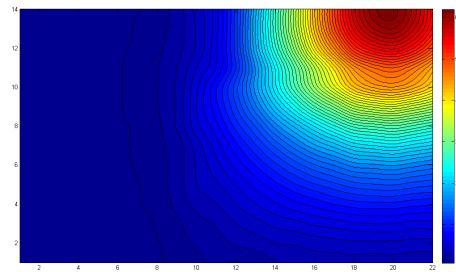


(b) Landkarte

Abbildung 4.10: Lampe E3

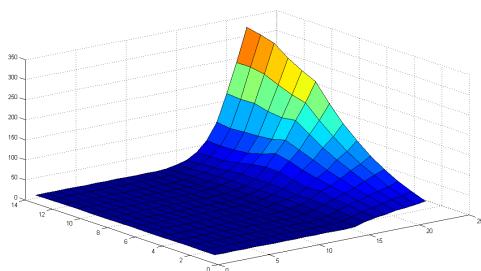


(a) 3D Ansicht

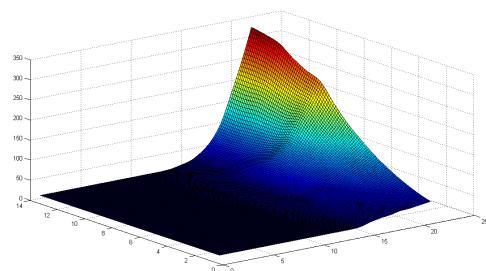


(b) Landkarte

Abbildung 4.11: Lampe E4

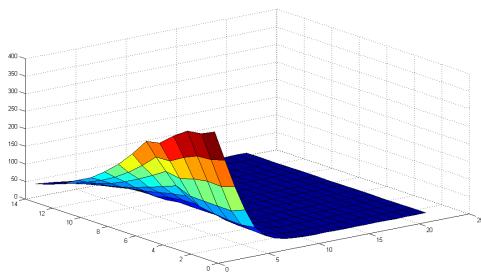


(a) 3D Ansicht

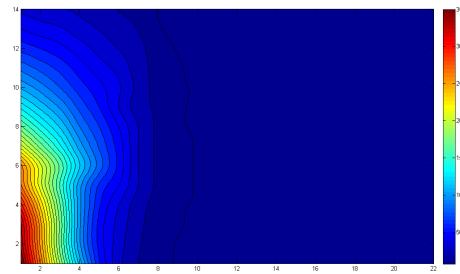


(b) Landkarte

Abbildung 4.12: Lampe E5

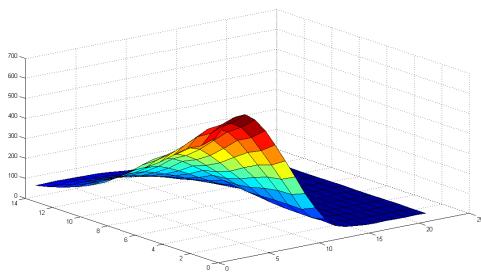


(a) 3D Ansicht

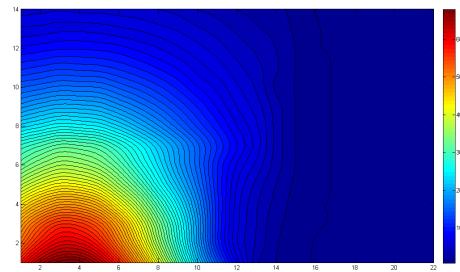


(b) Landkarte

Abbildung 4.13: Lampe E6

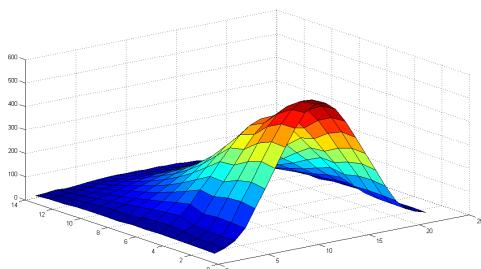


(a) 3D Ansicht

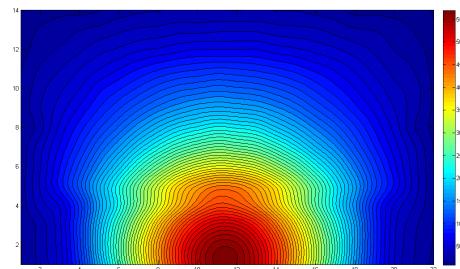


(b) Landkarte

Abbildung 4.14: Lampe E7



(a) 3D Ansicht



(b) Landkarte

Abbildung 4.15: Lampe E8

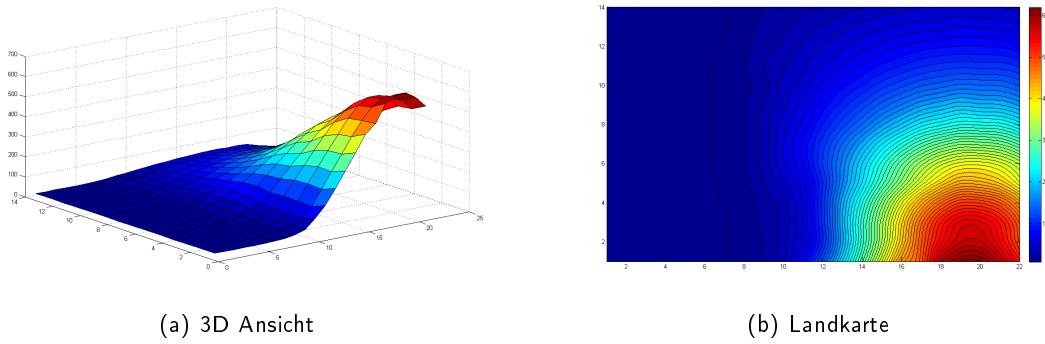


Abbildung 4.16: Lampe E9

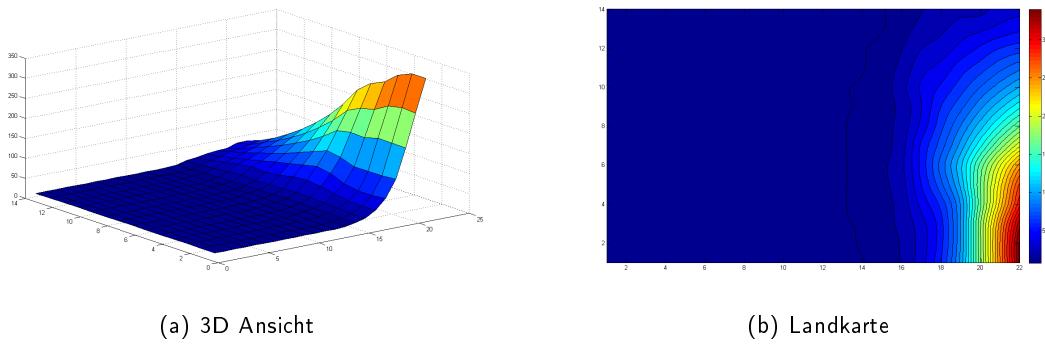


Abbildung 4.17: Lampe E10

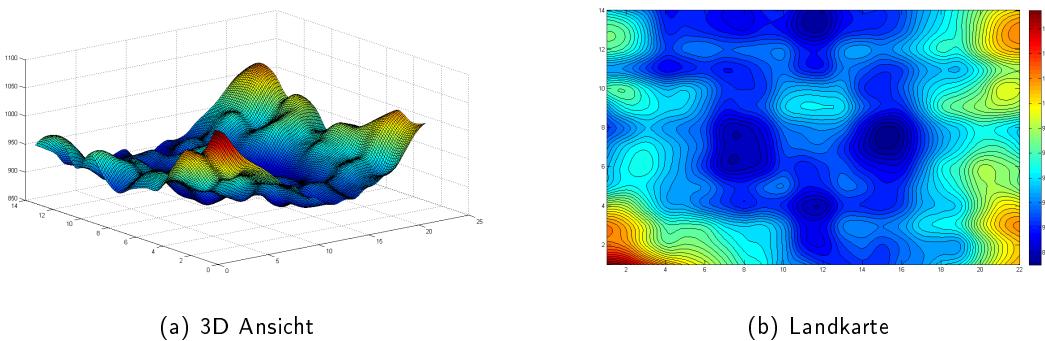


Abbildung 4.18: Lampen E1 bis E10 100%, berechnet aus den Einzelmessungen.

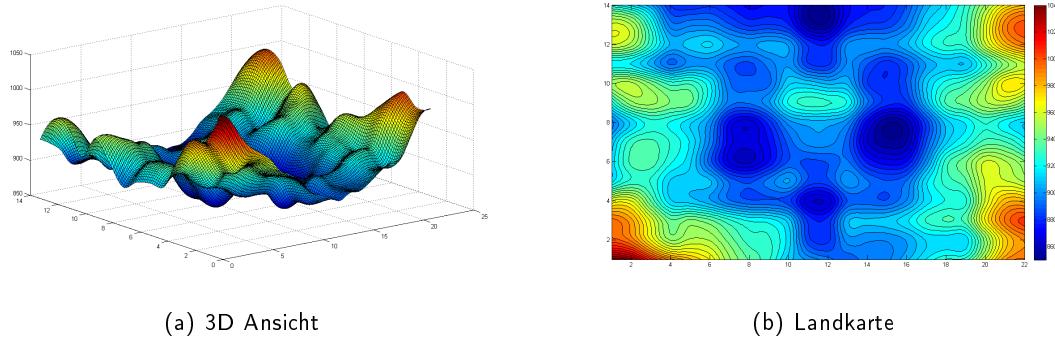


Abbildung 4.19: Lampen E1 bis E10 100%, gemessen.

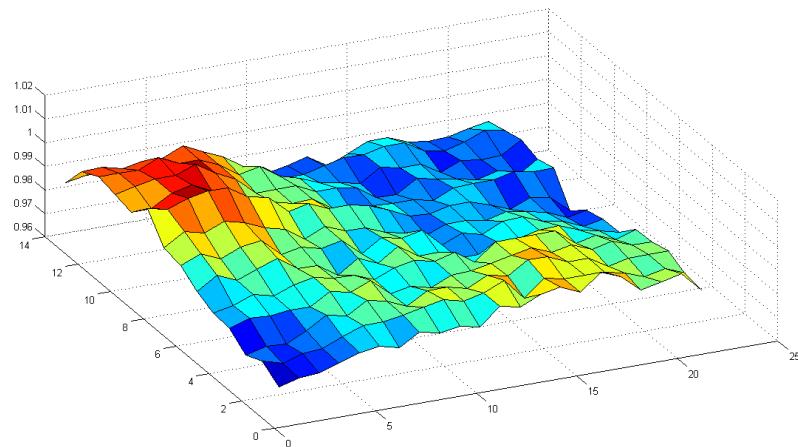


Abbildung 4.20: Vergleich der gemessenen und berechneten Verteilung

4.4 Variation der Lampenleistung und der Höhe des Lampenfeldes

Es wurden die Einstellung Arsenal 1100W mit einer Höhe 1870mm bzw. Arsenal 1100W mit einer Höhe 4200mm verwendet. Abbildung ?? zeigt die Einstellungen der einzelnen Lampen. Die Gesamteinstellung der Lampenleistung wurde von 96% auf 80% und auf 60% verringert. Die Einstellungen der einzelnen Lampen sind in Abbildung ?? dargestellt. Die Kühllufttemperatur war 15°C . Von jeder Einstellung wurden zwei Messungen gemacht.

	G_mean	G_max	G_min	w
96%, 1870mm	799.0	899.0	744.3	9.40
96%, 1870mm	799.6	898.3	747.0	9.19
80%, 1870mm	618.9	697.2	577.3	9.40
80%, 1870mm	619.4	697.3	578.0	9.35
60%, 1870mm	402.4	449.6	374.7	9.09
60%, 1870mm	400.9	448.2	371.7	9.33
96%, 4200mm	468.9	509.5	410.3	10.78
96%, 4200mm	469.1	509.3	411.1	10.66
80%, 4200mm	269.2	395.2	318.9	10.69
80%, 4200mm	269.1	395.3	320.0	10.52

Tabelle 4.2: Die mittlere, maximale und minimale Einstrahlung in Abhängigkeit der Lampenparameter

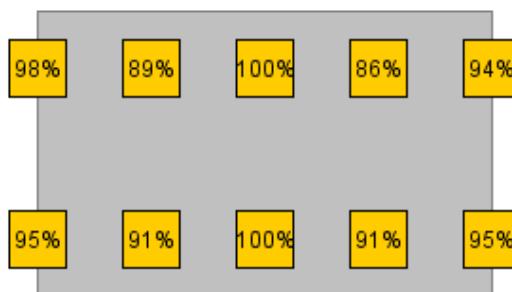
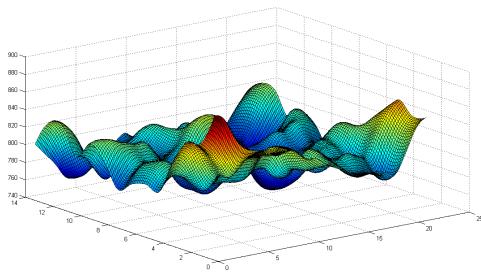
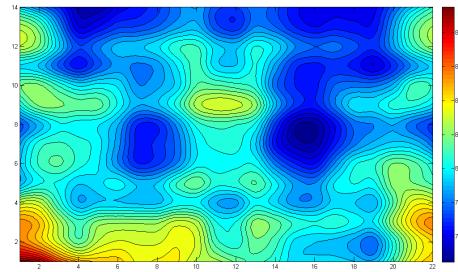


Abbildung 4.21: Die Standard-Einstellungen der einzelnen zehn Lampen.

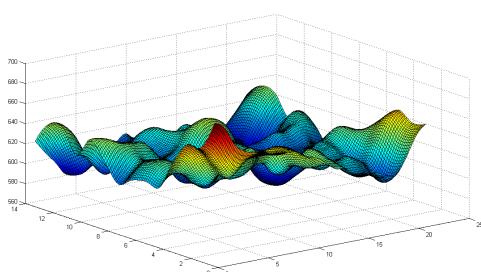


(a) 3D Ansicht

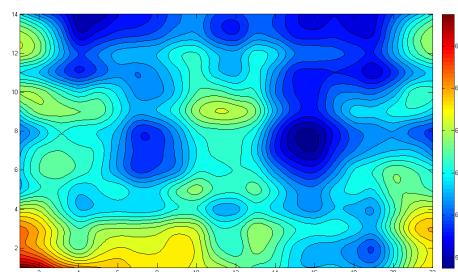


(b) Landkarte

Abbildung 4.22: Standardeinstellungen 96%

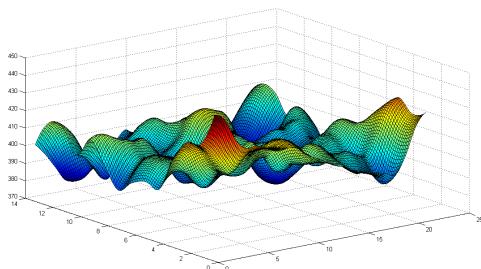


(a) 3D Ansicht

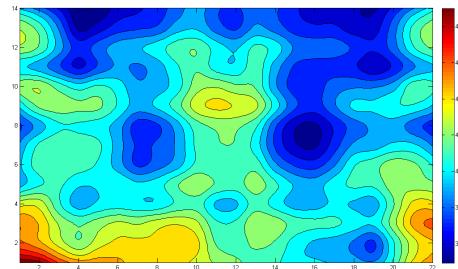


(b) Landkarte

Abbildung 4.23: Standardeinstellungen 80%

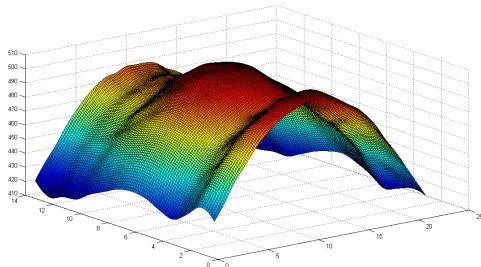


(a) 3D Ansicht

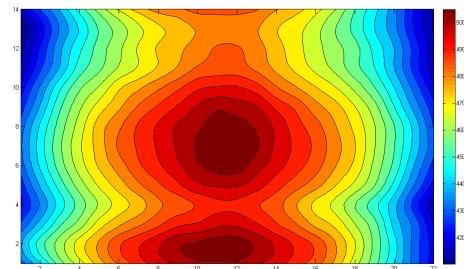


(b) Landkarte

Abbildung 4.24: Standardeinstellungen 60%

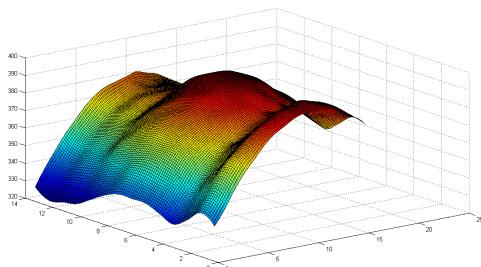


(a) 3D Ansicht

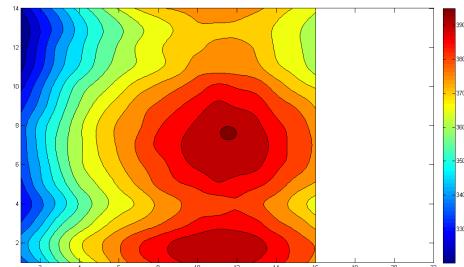


(b) Landkarte

Abbildung 4.25: Standardeinstellungen 96%, Lampenfeld hoch



(a) 3D Ansicht



(b) Landkarte

Abbildung 4.26: Standardeinstellungen 80%, Lampenfeld hoch

4.5 Optimierung der Homogenität

Das Kernstück des Optimierungsalgoritmus: Es werden verschiedene Kombinationen der Lampeneinstellungen der zehn Lampen vorgenommen. Dabei wird das Minimum der Gleichmäßigkeit der Bestrahlungsstärkeverteilung über die Testfläche gesucht:

$$\text{Non-uniformity}(\%) = \left[\frac{\text{maxirradiance} - \text{minirradiance}}{\text{maxirradiance} + \text{minirradiance}} \right] \times (100\%) \quad (4.2)$$

Die beiden mittleren Lampen werden auf 100% belassen. Die anderen Lampen werden zuerst in 3% Schritten zwischen 80 und 100% variiert. Dann werden, um das unter den 3%-Schrittweiteinstellungen gefundene Minimum, die Lampen in 1% Schritten variiert. So werden statt der theoretisch möglichen 16,7 Billionen Möglichkeiten, nur wenige Millionen durchgerechnet, somit bleibt die Rechenzeit im Minutenbereich.

```

for k1=96:1:100
    for k2=88:1:94
        for k4=83:1:87
            for k5=92:1:100
                for k6=85:1:90
                    for k7=82:1:86
                        for k9=87:1:91
                            for k10=88:1:92
                                G = (k1*1.33-33)/100*G1 + (k2*1.33-33)/100*G2 + G3 + (k4*1.33-33)/100*G4 + (k5*1.33-33)/100*G5 + (k6*1.33-33)/100*G6 + (k7*1.33-33)/100*G7 + (k9*1.33-33)/100*G9 + (k10*1.33-33)/100*G10;
                                Gmin = min(min(G));
                                Gmax = max(max(G));
                                w_neu = (Gmax - Gmin)/(Gmax + Gmin) * 100;
                                if(w_neu < w)
                                    w = w_neu;
                                    K1=k1;
                                    K2=k2;
                                    K4=k4;
                                    K5=k5;
                                    K6=k6;
                                    K7=k7;
                                    K9=k9;
                                    K10=k10;
                                end
                            end
                        end
                    end
                end
            end
        end
    end
end

```

Mit dem Algorithmus wurden die in Abbildung ?? dargestellten Einstellungen gefunden.

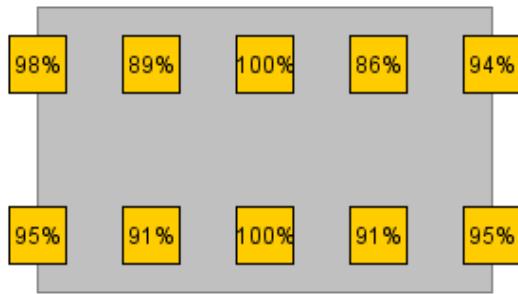


Abbildung 4.27: Die optimierten Einstellungen der einzelnen zehn Lampen.

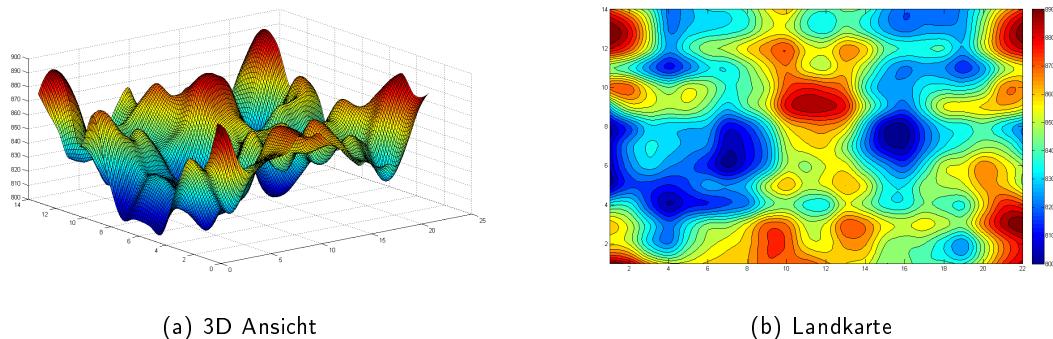


Abbildung 4.28: Die berechneten optimalen Einstellungen der einzelnen Lampen.

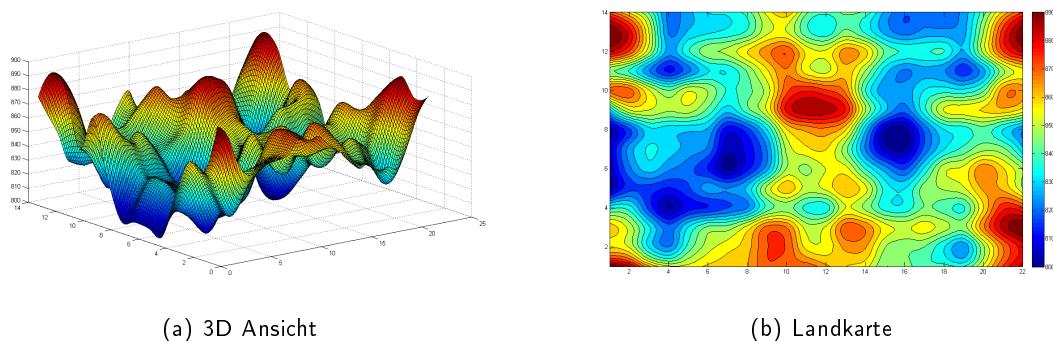
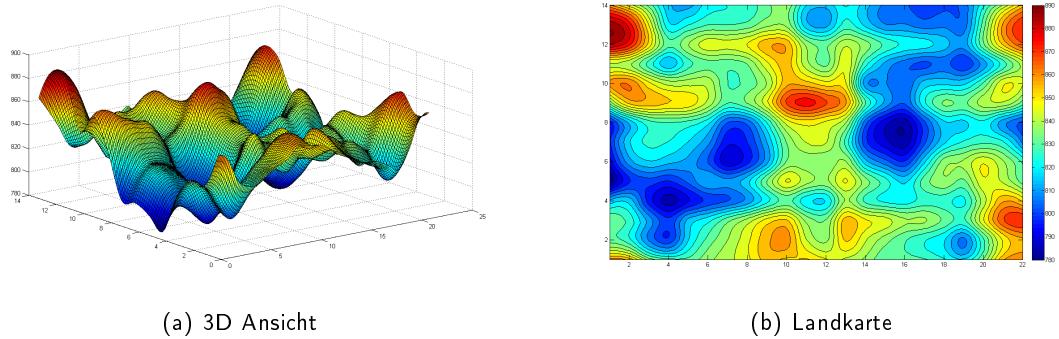


Abbildung 4.29: Die Berechnung der optimierten Einstellung.



(a) 3D Ansicht

(b) Landkarte

Abbildung 4.30: Die Messung mit den optimierten Einstellungen.

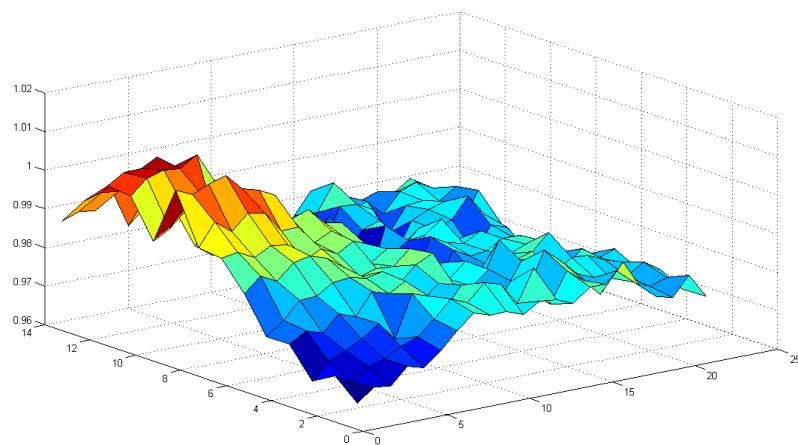


Abbildung 4.31: Vergleich der gemessenen und berechneten Verteilung.

Das gemessene Ergebnis der optimierten Einstellung ist besser über die gesamte Ebene als die Standardeinstellungen. Allerdings sind die Messbereiche für die Zwei-Prozentige bzw. Fünf-Prozentige Homogenität kleiner als bei den Standardeinstellungen. So macht diese Optimierung nur in Ausnahmefällen Sinn. Die Optimierung hatte die Homogenität der gesamten Ebene verbessert.

Der Suchalgorithmus für den größten Bereich, in dem die 2% bzw. 5% Abweichung der Homogenität gilt: Es wird für alle möglichen Teilmatrizen der Bestrahlungsstärke-Matrix die Homogenität berechnet, und so die größte gesucht, welche die 2% bzw. die 5% Bedingung erfüllt.

```

for m=1:13
    for n=1:21
        for k = 1:(14-m)
            for l = 1:(22-n)
                max=0;
                min=1500;
                for i = k:k+m
                    for j = l:l+n
                        if (G(i,j) > max ) max = G(i,j);
                    end
                    if (G(i,j) < min) min = G(i,j);
                end

                end
            end
            w2 = (max - min)/(max + min) * 100;
            % Suche maximale Größe, wo die 2% bzw. 5% Schwankungsbreite
            % eingehalten wird:
            if((w2<2)&&((m+1)*(n+1)>((m2+1)*(n2+1)))&&(m>2))
                n2 = n;
                m2 = m;
                k2 = k;
                l2 = l;
                w3 = w2;
            end
        end
    end
end

```

Die Abbildung ?? zeigt den Vergleich des 2%-Fensters zwischen den Standardeinstellungen und dem optimierten Einstellungen. Die Abbildung ?? zeigt den Vergleich des 5%-Fensters zwischen den Standardeinstellungen und dem optimierten Einstellungen. In der Abbildung ?? zeigt den 5%-Bereich (gelb) und zwei 2%-Bereiche (blau) mit den Standardeinstellungen. Die 2%- und 5%-Bereiche der optimierten Einstellungen sind in Abbildung ?? zu sehen. Der 5%-Bereich mit den Standardeinstellungen größer.

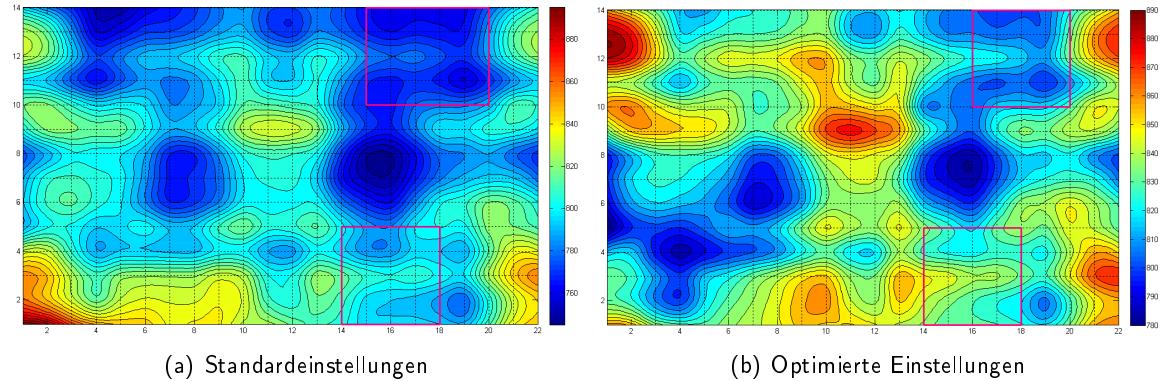


Abbildung 4.32: Vergleich der 2% Messbereiche

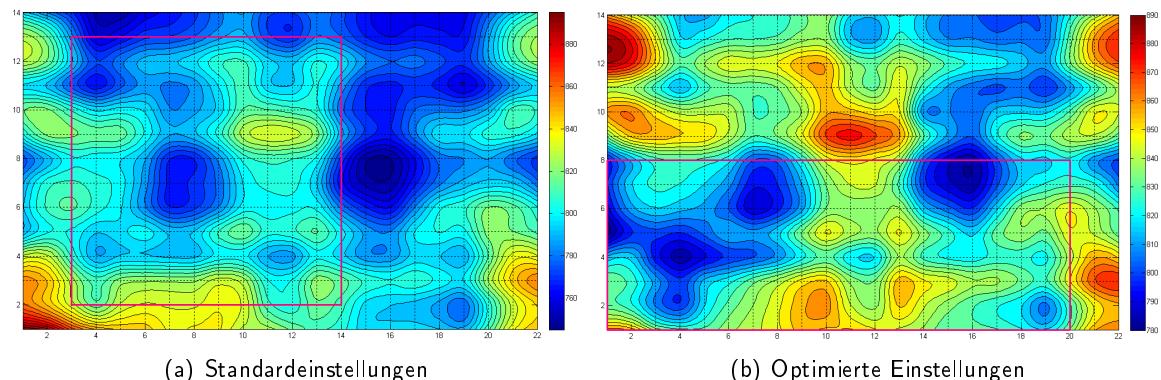


Abbildung 4.33: Vergleich der 5% Messbereiche

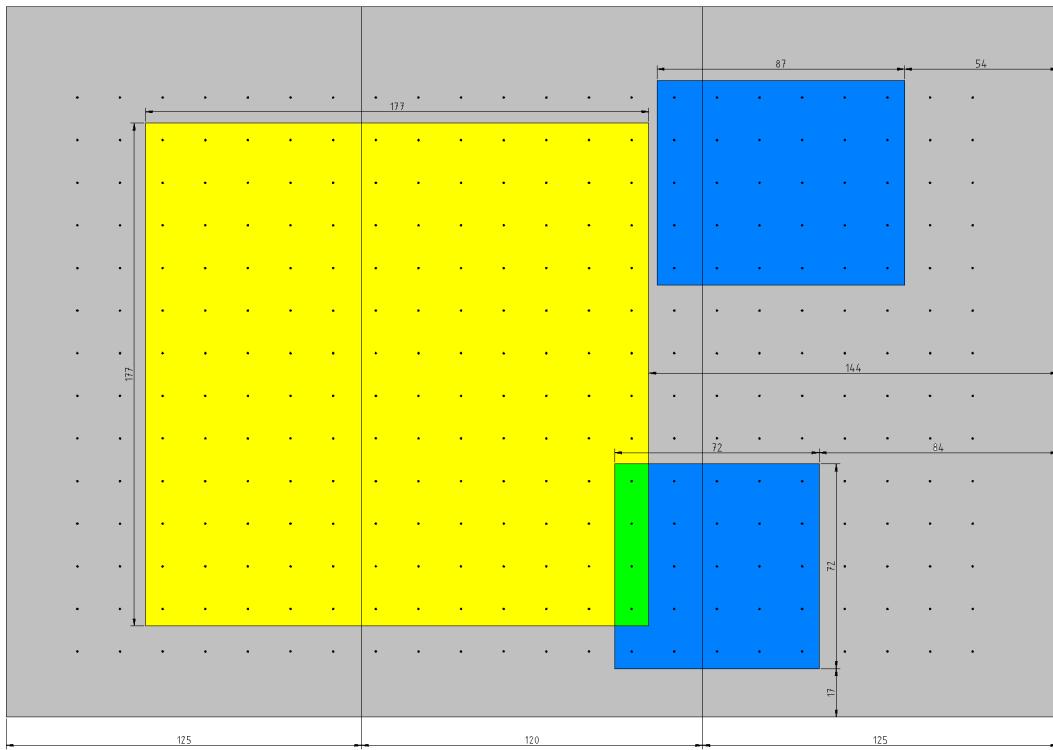


Abbildung 4.34: Die Lage der gefundenen Fenster mit den Standardeinstellungen.

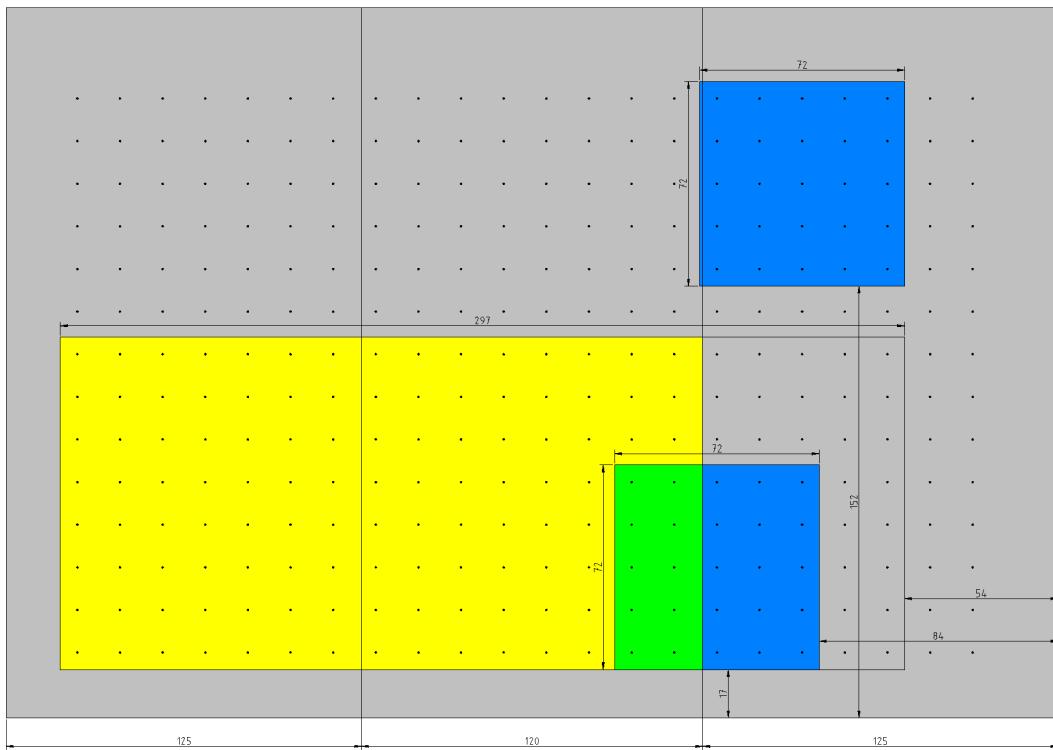


Abbildung 4.35: Die Lage der gefundenen Fenster mit den optimierten Einstellungen.

4.6 Schlussfolgerung

Die Arbeit hat gezeigt, dass es möglich ist, durch ein automatisiertes Messsystem die Messzeit und den Messablauf zu verkürzen bzw. zu vereinfachen. Prinzipiell ist diese Art von Messsystem auch für andere Sonnensimulatoren mit horizontaler Messfläche geeignet. Aus diesen Messsystem kann eine kommerzielle Variante entwickelt werden. Ein kommerzialisierte Variante sollte allerdings kleiner, flacher und robuster sein. Der Roboter erleichtert die Messung der Bestrahlungsstärkeverteilung enorm. Durch die kurze Messdauer ist es möglich die Bestrahlungsstärke in periodischen Zeitabständen zu vermessen, um so die Alterung der Lampen zu dokumentieren. Diese Art von Messroboter kann in jedem stationären Sonnensimulator entsprechender Größe zur Vermessung der Bestrahlungsstärkeverteilung verwendet werden. Die Verwendung des Messroboters erlaubt die Bestrahlungsstärkeverteilung einzelner Lampen zu ermitteln. Ebenso die Bestrahlungsstärkeverteilung bei unterschiedlichen Höhen des Lampenfeldes. Die 3D-Drucktechnik versprach zwar eine schnelle Entwicklung, sprich ein Rapid Prototyping, insgesamt benötigen die gedruckten Räder eine aufwendige Nachbearbeitung, damit sie überhaupt zusammengebaut werden konnten. Und auch im Laufe des Roboterlebens sind alle mechanischen Probleme bei den Rädern aufgetreten. Sei es dass sich die Räder von selbst gelockert haben. Sei dass sich Kugellager aus der Verklebung gelöst haben.

Literaturverzeichnis

- [1] P. Würfel, *Physik der Solarzellen*, 2nd ed. Spektrum Akademischer Verlag, 2000.
- [2] "IEC 60904-3: Measurement principles for terrestrial photovoltaic (PV) solar devices with reference spectral irradiance data," IEC, 2008.
- [3] "Sonnensimulator für PV-Module," <http://www.strama-mps.de/produktportfolio/photovoltaik/standards/promosimr-sonnensimulator.html> [Zugang am 10.7.2012].
- [4] V. Quaschning, *Regenerative Energiesysteme*, 7th ed. Hanser Verlag München, 2011.
- [5] J. Nelson, *The Physics of Solar Cells*. Imperial College Press, 2003.
- [6] "AIT-Sonnensimulationsanlage SolarConstant 4000," Betriebsanleitung, Atlas MTT.
- [7] "IEC 60904-9: Solar simulator performance requirements," IEC, 2007.
- [8] "Technology Roadmaps: Solar photovoltaic energy." International Energy Agency, 2010, http://www.iea.org/publications/freepublications/publication/pv_roadmap.pdf [Zugang am 21.5.2012].
- [9] V. Wesselak, *Photovoltaik*, 1st ed. Berlin Heidelberg: Springer-Verlag, 2012.
- [10] "Strom-Spannungs-Kennlinie einer Solarzelle," Bild, Wikipedia, GNU Free Documentation License, http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Datei:Standard_iv_de.svg&filetimestamp=20100929173345 [Zugang am 15.5.2012].
- [11] "IEC 60891: Photovoltaic devices - Procedures for temperature and irradiance corrections to measured I-V characteristics," IEC, 2009.
- [12] B. E. Ilon, "Wheels for a course stable selfpropelling vehicle movable in any desired direction on the ground or some other base," U.S. Patent 3.876.255, 1975.
- [13] "NJM2670 - DUAL H BRIDGE DRIVER," Datenblatt, JRC.
- [14] "Arduino - PWM," <http://arduino.cc/en/Tutorial/PWM> [Zugang am 13.6.2012].
- [15] "Reflective Optical Sensor with Transistor Output," Datenblatt, Vishay, 2009.
- [16] "IRF5305PbF HEXFET® Power MOSFET," Datenblatt, International Rectifier.
- [17] "Cell Specification Data - SLPB 9543140H5," Datenblatt, KokamCo., Ltd., 2007.
- [18] "INNOLINE DC/DC-Converter 1.0 AMP SIP3," Datenblatt, RECOM, 2010.
- [19] "LT1021 - Precision Reference," Datenblatt, Linear Technology Corporation, 1995.
- [20] "SD Memory Card Connectors," Datenblatt, HSR.

- [21] "TC7660 CHARGE PUMP DC-TO-DC VOLTAGE CONVERTER," Datenblatt, TELCOM SEMICONDUCTOR, INC.
- [22] "REF200 - DUAL CURRENT SOURCE/CURRENT SINK," Datenblatt, Burr Brown, 1988.
- [23] "INA114 - Precision Instrumentation Amplifier," Datenblatt, Burr Brown, 1992.
- [24] "PSL 8 - Load and Measuring Device," Datenblatt, http://www.bergerlichttechnik.de/resources/Berger_Lichttechnik_PSL8.pdf [Zugang am 15.5.2012].

Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

Abkürzungsverzeichnis

AM Air Mass
EL Elektrolumineszenz
STC Standard Test Conditions

A Sourcecode Arduino

```
/*
Programm zum Steuern des Sonnensimulatormessroboters
Version 1.1
*/

#include <SD.h>

void vor(int sped);
void zuruck(int sped);
void left(int sped);
void right(int sped);
void tl(int sped);
void tr(int sped);
void ztl();
void ztr();
void vtl();
void vtr();
void halt();

// ADCs zum Auslesen der 3x3 Matrix
const int analogInPin0 = A9;
const int analogInPin1 = A2;
const int analogInPin2 = A5;
const int analogInPin3 = A8;
const int analogInPin4 = A1;
const int analogInPin5 = A4;
const int analogInPin6 = A7;
const int analogInPin7 = A0;
const int analogInPin8 = A3;
const int analogInPin9 = A6;

// Ausgang zum Schalten der Infrarot-Leds
const int analogInPin10 = A10;

// button pin
int button = 21;

// ADC für Messwerte
const int analogInPin12 = A12;
const int analogInPin13 = A13;
```

```
const int analogInPin14 = A14;
const int analogInPin15 = A15;

// Digitalausgänge zum Ansteuern der Motoren
int IN1M1 = 2;
int IN2M1 = 3;
int IN1M2 = 4;
int IN2M2 = 5;
int IN1M3 = 6;
int IN2M3 = 9;
int IN1M4 = 7;
int IN2M4 = 8;

// Sensorwerte der optischen Sensoren (beleuchtet)
int sensorValue0 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue1 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue2 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue3 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue4 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue5 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue6 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue7 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue8 = 0;           // value read from the pot
int sensorValue9 = 0;           // value read from the pot

// Sensorwerte der optischen Sensoren (unbeleuchtet)
int sensorValue0d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue1d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue2d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue3d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue4d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue5d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue6d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue7d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue8d = 0;          // value read from the pot
int sensorValue9d = 0;          // value read from the pot

// für Auswertung der opischen Sensoren
int A = 0;
int B = 0;
int C = 0;
int D = 0;
int E = 0;
int F = 0;
int G = 0;
int H = 0;
int I = 0;
```

```
int S = 0;

// Grenzwerte für hell (=white) und dunkel (=bleak)
int white = 400;
int white2 = 250;
int bleak = 100;
int bleak2 = 150;

// zur Berechnung der Lage der LInie
float x1,x2,x3,d,k;
float y1,y2,y3,d2,k2;

// einige Hilfsvariablen
char mode='s';
char richtung='v';
int _stop=0;
int vor_ein=0;
int zuruck_ein=0;

// für die Auswertung der Messwerte
long int temp_modul = 0;
long int temp_i=0;
long int _Isc = 0;
long int time = 0;

// zur Schreiben auf die SD Karte
const int chipSelect = 53;

// Zählvariable für Messpunkt, Spalte und Reihe
int count = 0;
int count2 = 0;
int row = 1;

// zur Schreiben auf die SD Karte
String dataString = "";

// notwendig für die Kommunikation mit SD Karte
void setup() {
    pinMode(A10, OUTPUT);
    pinMode(53, OUTPUT);
    Serial.begin(9600);
    analogReference(EXTERNAL);
    SD.begin(chipSelect);
    pinMode(button, INPUT);
}

// Definiert alle möglichen Bewegungen
```

```
void zuruck(int sped) //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,sped);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,sped);
    analogWrite(IN1M3,0);
    analogWrite(IN2M3,sped);
    analogWrite(IN1M4,0);
    analogWrite(IN2M4,sped);
}

void vor(int sped) //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,sped);
    analogWrite(IN2M1,0);
    analogWrite(IN1M2,sped);
    analogWrite(IN2M2,0);
    analogWrite(IN1M3,sped);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,sped);
    analogWrite(IN2M4,0);
}

void left(int sped) //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,sped);
    analogWrite(IN1M2,sped);
    analogWrite(IN2M2,0);
    analogWrite(IN1M3,sped);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,0);
    analogWrite(IN2M4,sped);
}

void right(int sped) //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,sped);
    analogWrite(IN2M1,0);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,sped);
    analogWrite(IN1M3,0);
    analogWrite(IN2M3,sped);
    analogWrite(IN1M4,sped);
    analogWrite(IN2M4,0);
}
```

```
void tr(int sped)
{
    analogWrite(IN1M1,sped);
    analogWrite(IN2M1,0);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,sped);
    analogWrite(IN1M3,sped);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,0);
    analogWrite(IN2M4,sped);
}

void tl(int sped)
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,sped);
    analogWrite(IN1M2,sped);
    analogWrite(IN2M2,0);
    analogWrite(IN1M3,0);
    analogWrite(IN2M3,sped);
    analogWrite(IN1M4,sped);
    analogWrite(IN2M4,0);
}

void vtr()
{
    analogWrite(IN1M1,64);
    analogWrite(IN2M1,0);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,64);
    analogWrite(IN1M3,128);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,128);
    analogWrite(IN2M4,0);
}

void vtl()
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,64);
    analogWrite(IN1M2,64);
    analogWrite(IN2M2,0);
    analogWrite(IN1M3,128);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,128);
    analogWrite(IN2M4,0);
```

```
}

void ztr() //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,64);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,64);
    analogWrite(IN1M3,0);
    analogWrite(IN2M3,64);
    analogWrite(IN1M4,64);
    analogWrite(IN2M4,0);
}

void ztl() //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,64);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,64);
    analogWrite(IN1M3,64);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,0);
    analogWrite(IN2M4,64);
}

void halt() //speed ist besetzt!
{
    analogWrite(IN1M1,0);
    analogWrite(IN2M1,0);
    analogWrite(IN1M2,0);
    analogWrite(IN2M2,0);
    analogWrite(IN1M3,0);
    analogWrite(IN2M3,0);
    analogWrite(IN1M4,0);
    analogWrite(IN2M4,0);
}

// Hauptschleife
void loop()
{
    int state = digitalRead(button);
    if (state == HIGH)
    {
        halt();
```

```
_Isc = 0;
temp_modul = 0;
temp_i = 0;

for(int i = 0; i < 500 ; i++)
{
    _Isc = _Isc + analogRead(analogInPin13);
    temp_modul = temp_modul + analogRead(analogInPin12);
    temp_i = temp_i + analogRead(analogInPin15);
    //delay(20);
}
_Isc = int(_Isc/500.0);
temp_modul = int(temp_modul/500.0);
temp_i = int(temp_i/500.0);

Serial.print("\n I_sc = ");
Serial.print(_Isc);
Serial.print("\t temp_modul = ");
Serial.print(temp_modul);
Serial.print("\t temp_innen = ");
Serial.print(temp_i);

delay(1000);

}

else
{

// Werte ohne Beleuchtung:
sensorValue0d = analogRead(analogInPin0);
sensorValue1d = analogRead(analogInPin1);
sensorValue2d = analogRead(analogInPin2);
sensorValue3d = analogRead(analogInPin3);
sensorValue4d = analogRead(analogInPin4);
sensorValue5d = analogRead(analogInPin5);
sensorValue6d = analogRead(analogInPin6);
sensorValue7d = analogRead(analogInPin7);
sensorValue8d = analogRead(analogInPin8);
sensorValue9d = analogRead(analogInPin9);
digitalWrite(A10, HIGH); // LED ein
delay(2);
// Werte mit Beleuchtung:
sensorValue0 = analogRead(analogInPin0);
sensorValue1 = analogRead(analogInPin1);
sensorValue2 = analogRead(analogInPin2);
sensorValue3 = analogRead(analogInPin3);
```

```

sensorValue4 = analogRead(analogInPin4);
sensorValue5 = analogRead(analogInPin5);
sensorValue6 = analogRead(analogInPin6);
sensorValue7 = analogRead(analogInPin7);
sensorValue8 = analogRead(analogInPin8);
sensorValue9 = analogRead(analogInPin9);
digitalWrite(A10, LOW);

A = sensorValue1 - sensorValue1d;
B = sensorValue2 - sensorValue2d;
C = sensorValue3 - sensorValue3d;
D = sensorValue4 - sensorValue4d;
E = sensorValue5 - sensorValue5d;
F = sensorValue6 - sensorValue6d;
G = sensorValue7 - sensorValue7d;
H = sensorValue8 - sensorValue8d;
I = sensorValue9 - sensorValue9d;

S = sensorValue0 - sensorValue0d;

// zum Erkennen der Linie bei vor- oder zurückfahren
x1 = ((C-A)/float(2*A-4*B+2*C));
x2 = ((F-D)/float(2*D-4*E+2*F));
x3 = ((I-G)/float(2*G-4*H+2*I));

d = (x1 + x2 + x3)/3.; // ~ Abstand von der Ideallinie
k = (x1-x3)/2.; // Steigung = Verdrehung

// zum Erkennen der Linie bei links- oder rechtsfahren
y1 = ((G-A)/float(2*A-4*D+2*G));
y2 = ((H-B)/float(2*B-4*E+2*H));
y3 = ((I-C)/float(2*C-4*F+2*I));

d2 = (y1+y2+y3)/3.;
k2 = (y3-y1)/2.;

if( S < bleak2) _stop=0;

halt();

if(E>bleak2)
{

    switch(mode)
    {
        case 's':      // Start
    {

```

```
halt();
delay(60000); // 1 Minuten warten
mode='v';
}
break;

// Messmode
case 'e': // Ende
{
    halt();
}
break;

case 'm': // Messen
{
    count = count + 1; // Anzahl der Haltepunkte
    count2 = count2 + 1;
    dataString = "";
    _stop=1;
    halt();

    delay(250); // damit die Ströme der Fahrmotoren keinen Einfluss auf die AD-Wan

    _Isc = 0;
    temp_modul = 0;
    temp_i = 0;

    // Mittelung über jeweils 500 Messwerte
    for(int i = 0; i < 500 ; i++)
    {
        _Isc = _Isc + analogRead(analogInPin13);
        temp_modul = temp_modul + analogRead(analogInPin12);
        temp_i = temp_i + analogRead(analogInPin15);
    }
    _Isc = int(_Isc/500.0);
    temp_modul = int(temp_modul/500.0);
    temp_i = int(temp_i/500.0);
    time = millis();

    // Schreiben auf SD-Karte
    dataString += String(time);
    dataString += "\t";
    dataString += String(_Isc);
    dataString += "\t";
    dataString += String(temp_modul);
    dataString += "\t";
    dataString += String(temp_i);
```

```
dataString += "\t";
dataString += String(count);
dataString += "\t";
dataString += String(count2);
dataString += "\t";
dataString += String(row);

// Schreibe auf SD Card
File dataFile = SD.open("datalog.txt", FILE_WRITE);
if (dataFile) {
    dataFile.println(dataString);
    dataFile.close();
}

// zurück in den Bewegungsmodus
if(richtung=='v') mode='v';
if(richtung=='z') mode='z';

}
break;

case 'v': // Vorwärtsfahren
{
    richtung='v';

    if(d>0.02) vtr();
    else
    {
        if(d>-0.02) vor(128);
        else
            vtl();
    }

    //if((C<bleak)&&(A<bleak))
    if(A<bleak2)
    {
        if(k>0.01) tr(64);
        else
        {
            if(k<-0.01) tl(64);
        }

        if(d>0.025) right(64);
        else
        {
            if(d<-0.025) left(64);
        }
    }
}
```

```
        }
    }
    if((A>white)&&(B>white)) mode='a';

    if(_stop==0)&&(S>white2)) mode='m';

}

break;

case 'z': // Rückwärtsfahren
{
    richtung='z';

    if(d>0.02) ztr();
    else
    {
        if(d>-0.02) zuruck(128);
        else ztl();
    }

//if((G<bleak)&&(I<bleak))
if(G<bleak2)
{
    if(k>0.01) tr(64);
    else
    {
        if(k<-0.01) tl(64);
    }

    if(d>0.025) right(64);
    else
    {
        if(d<-0.025) left(64);
    }
}
if((G>white)&&(H>white)) mode='c';

if(_stop==0)&&(S>white2)) mode='m';

if((I<bleak)&&(H<bleak)&&(G<bleak)) mode='e';

}

break;

case 'r':      //nach rechts
```

```
{  
richtung='r';  
count2 = 0;  
  
right(128);  
if(D>white2)  
{  
    if(d2>0.04) vor_ein=1;  
    if(d2<0.02) vor_ein=0;  
    if(d2<-0.04) zuruck_ein=1;  
    if(d2>-0.02) zuruck_ein=0;  
  
    if(vor_ein==1) vor(64);  
    if(zuruck_ein==1) zuruck(64);  
  
    if((vor_ein==0)&&(zuruck_ein==0))  
{  
        if(k2>0.02) tr(64);  
        else  
        {  
            if(k2<-0.02) tl(64);  
        }  
    }  
}  
  
if((D<bleak)&&(G<bleak)&&(A<bleak))  
{  
    mode='b';  
}  
  
}  
break;  
  
case 'l': // auch nach rechts  
{  
richtung=='l';  
count2 = 0;  
  
right(128);  
//if((C<bleak)&&(I<bleak))  
if(D>white2)  
{  
    if(d2>0.04) vor_ein=1;  
    if(d2<0.02) vor_ein=0;  
    if(d2<-0.04) zuruck_ein=1;  
    if(d2>-0.02) zuruck_ein=0;
```

```
if(vor_ein==1) vor(64);
if(zuruck_ein==1) zuruck(64);

if((vor_ein==0)&&(zuruck_ein==0))
{
    if(k2>0.02) tr(64);
    else
    {
        if(k2<-0.02) tl(64);
    }
}

if((D<bleak)&&(G<bleak)&&(A<bleak))
{
    mode='d';
}

}

break;

case 'a': // Um die Ecke fahren
{
    if((A>bleak2)&&(B>bleak2)) vor(64);
    else
    {
        right(64);
        delay(700);
        halt();
        row = row +1 ;

        mode='r';

    }
}
break;

case 'b': // Um die Ecke fahren
{
    zuruck(64);
    delay(850);
    halt();
    delay(500);

    mode='x';
}
```

```
}

break;

case 'x':
{
    if(d>0.025) right(64);

    if(d<-0.025) left(64);

    if((d<0.1)&&(d>-0.1)) mode='y';
}
break;

case 'y':
{
    if(k>0.01) tr(32);

    if(k<-0.01) tl(32);

    if((k<0.04)&&(k>-0.04)) mode='z';
}
break;

case 'c': // Um die Ecke fahren
{
    if((H>bleak2)&&(G>bleak2 )) zuruck(64);
    else
    {
        right(64);
        delay(700);
        halt();
        row = row +1 ;

        mode='l';
    }
}
break;

case 'd': // Um die Ecke fahren
{
    vor(64);
    delay(850);
    halt();
    delay(500);
    mode='q';
}
```

```
        }
        break;

    case 'q':
    {
        if(d>0.025) right(64);

        if(d<-0.025) left(64);

        if((d<0.1)&&(d>-0.1)) mode='p';
    }
    break;

    case 'p':
    {
        if(k>0.01) tr(32);

        if(k<-0.01) tl(32);

        if((k<0.04)&&(k>-0.04)) mode='v';

    }
    break;
}

else
{
    if((richtung=='v')||(richtung=='z'))
    {
        if((A>bleak2)|| (D>bleak2)|| (G>bleak2)|| (C>bleak2)|| (F>bleak2)|| (I>bleak2))
        {
            if((A+D+G)>(C+F+I)) right(128);
            else left(128);
        }
        else halt();
    }

    if((richtung=='r')||(richtung=='l'))
    {
        if((A>bleak2)|| (B>bleak2)|| (C>bleak2)|| (G>bleak2)|| (H>bleak2)|| (I>bleak2))
        {
            if((A+B+C)>(G+H+I)) vor(64);
            else zuruck(64);
        }
    }
}
```

```
        }
        else halt();
    }
}

delay(5);

}
```

B Sourcecode Auswertung

```
% Graphische Auswertung der Robotermesswerte

close all;
clc;
clear all;

% Öffnen der Datei, welche eine Messfahrt mit genau 308 Messwerten
% enthalten muss
fid = fopen('mess1.txt', 'r');
a = fscanf(fid, '%g %g', [7 308])
a = a';
fclose(fid)

j=1; k=1; l=1;

% Umwandeln der 1 dimensionalen Modultemperatur ADC-Werte in eine Matrix:
for(i=0:307)
    if(mod(i,28)>13) k = 28- mod(i,28);
    else k = mod(i,14)+1;
    end
    Tm(k,l)=a(i+1,3);
    if(mod(i+1,14)==0) l=l+1;
    end
end

% Umrechnung der ADC-Werte in Temperatur:
Rm = (Tm +4038.9)/40.107; % ADC --> Widerstand
TTm = (Rm-100.03)/0.3879; % Widerstand --> Temperatur

j=1; k=1; l=1;

% Umwandeln der 1 dimensionalen Innentemperatur ADC-Werte in eine Matrix:
for(i=0:307)
    if(mod(i,28)>13) k = 28- mod(i,28);
    else k = mod(i,14)+1;
    end
    Ti(k,l)=a(i+1,4);
    if(mod(i+1,14)==0) l=l+1;
    end
```

```

end

% Umrechnung der ADC-Werte in Temperatur:
Ri = (Ti +4023.6)/40.027; % ADC --> Widerstand
TTi = (Ri-100.03)/0.3879; % Widerstand --> Temperatur

j=1; k=1; l=1;

% Umwandeln der 1 dimensionalen Kurzschlusstrom ADC-Werte in eine Matrix:
for(i=0:307)
    if(mod(i,28)>13) k = 28- mod(i,28);
    else k = mod(i,14)+1;
    end
    I(k,l)=a(i+1,2);
    if(mod(i+1,14)==0) l=l+1;
    end
end

% Umrechnung der ADC-Werte in Ampere:

A = (I +4.5766)/119.2; % ADC --> Ampere
G_mean=0;
for i=1:14
    for j=1:22
        G(i,j) = 1000 * A(i,j) / 4.99 * ( 1 - 0.00048 * (TTm(i,j) - 25));
        G_mean = G_mean + G(i,j)
    end
end

G_mean = G_mean / 308;

[XI,YI] = meshgrid(1:.125:22, 1:.125:14);

Gi = interp2(G,XI,YI,'cubic'); % Interpolation

G_max = max(max(Gi));
G_min = min(min(Gi));

w = (G_max - G_min)/(G_max + G_min) * 100 % maximale Abweichung in Prozent

display(G_mean);

% Graphische Darstellung der Bestrahlungsstärke
figure;
surf(XI,YI, Gi); % in W/m2

% Bestrahlungsstärke Landkarte mit Niveaulinien

```

```
zlevs2 = 0.0:5:1000;
figure;
[C,h] = contourf(XI,YI,Gi,zlevs2);
set(h,'ShowText','on','TextStep',get(h,'LevelStep'))
colorbar;

% Graphische Darstellung der Modultemperatur
figure;
surf(TTm);

% Graphische Darstellung der Umgebungstemperatur
figure;
surf(TTi);
```