

## **WPV C# & Design Patterns**

# **Live Tuner**

Alexander Baitinger, Tobias Grimm

29. Mai 2014

Betreuer der Hochschule: Prof. Dr. Gerd Unruh



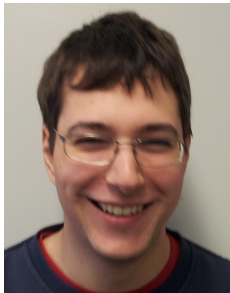
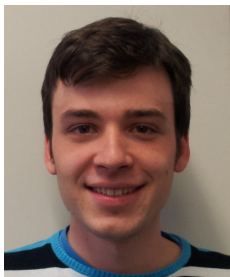


# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1	Wichtiges über die Regelungstechnik . . . . .	1
<b>2</b>	<b>Aufbau des Live Tuners</b>	<b>5</b>
2.1	Graphische Oberfläche . . . . .	5
2.2	Simulation . . . . .	7
2.2.1	Fassade Entwurfsmuster . . . . .	9
2.2.2	Beobachter Entwurfsmuster . . . . .	10
2.3	Speichern und Laden . . . . .	13
<b>3</b>	<b>Zusammenfassung</b>	<b>15</b>
3.1	Ausblick . . . . .	15
<b>A</b>	<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>17</b>
	<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>19</b>



# Personen des Projekts

Name	Foto	Curriculum Vita
Alfred Badinger Projektleiter		Allgemeinbildendes Abitur
Tobias Mutter Schriftführer		Allgemeinbildendes Abitur
Adam Visy		Allgemeinbildendes Abitur
Tobias Grimm		Berufsausbildung als Systemelektroniker, Fachhochschulreife in Schwenningen



# 1 Einleitung

Das 6. Semester der Hochschule Furtwangen beinhaltet für den Studiengang Elektronik und Technische Informatik (ETI) die Möglichkeit durch Wahlpflicht Vorlesungen (WPVs) das gesamte Bild des angehenden Engineers abzurunden.

Gerade für einen Elektrotechniker bietet es sich daher an, nicht nur die Elektrotechnische-Welt zu kennen, sondern auch die unzähligen Möglichkeiten der Informatik kennen zu lernen, und diese in Kombination zu nutzen.

Aus diesem Gedanken heraus ist die Idee entstanden ein Programm mit C# zu entwickeln, welches den Arbeitsalltag eines Elektrotechnikers enorm erleichtern kann, indem regelungstechnische Auslegungen schnell und komfortabel durchgeführt werden können.

Um beide Welten sauber in Einklang bringen zu können wird auf der Elektrotechnischen Seite auf die Regelungstechnik mit der Laplace-Transformation und die Z-Transformation zurück gegriffen und auf der Informatik Seite auf die Vorzüge der Objektorientierten Programmiersprache C# und die Verwendung von „Design Patterns“.

## 1.1 Wichtiges über die Regelungstechnik

### Warum Regelungstechnik?

In sehr vielen Anwendungen kommt es vor, dass man einen Soll-Wert vorgibt, und diesen mit einem Ist-Wert vergleicht und dann entscheidet was gemacht werden soll. Dieser Vorgang wird in der Regelungstechnik behandelt.

So kann man sich z.B. vorstellen, dass ein Motor auf eine gewisse Soll-Drehzahl beschleunigt werden soll. Da die Drehzahl sich wegen der Trägheit der Masse des Motors nicht direkt auf die gewünschte Drehzahl begibt, wird ein Regler eingesetzt. Dieser schaut sich den Soll-Ist Vergleich an und entscheidet dann, ob entweder *mehr Drehmoment* oder *weniger Drehmoment* aufgebracht werden muss, um den Motor auf die gewünschte Drehzahl zu bringen.

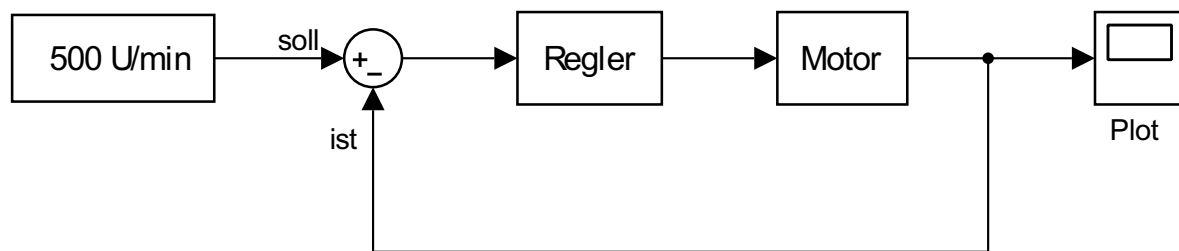


Abbildung 1.1: Beispiel Regelkreis für einen Motor

In der Regelungstechnik werden nun verfahren untersucht, um diesen Regler ideal einzustellen, damit dass zeitlich dynamische Verhalten eines Vorgangs ideal in den Griff gebracht werden kann.

### Was sind Übertragungsfunktion?

Um dynamische Vorgänge in der Physikalischen Welt Mathematisch beschreiben zu können werden in der Regel so genannte Differentialgleichungen eingesetzt. Hierdurch kann z.B. das dynamische Verhalten eines Motors, einer elektronischen Schaltung, einer Temperatur, eines mechanischen Vorgangs, ... beschrieben werden.

Das eigentlich Problem besteht nun oft darin, dass das lösen dieser Differentialgleichung sehr schwer ist. An dieser Stelle bietet die Laplace-Transformation einen eleganten Weg, um aus einer Differentialgleichung eine Übertragungsfunktion im Laplace-Bereich zu gewinnen.

Diese Übertragungsfunktion (Transferfunktion) bietet für unsere Zwecke entscheidende Vorteile:

- ▶ *Handhabung*

Es ist wesentlich einfacher mit einer Übertragungsfunktion zu rechnen.

- ▶ *Universell*

Die Regelungstechnik ist für alle dynamischen Vorgänge equivalent!

- ▶ *Simulierbar*

Durch Verwendung der Z-Transformation kann eine Übertragungsfunktion „relativ“ einfach auf einem Computer Simuliert werden.

- ▶ *Betrachtung als Block*

Die einzelnen Übertragungsfunktionen für Regler, Motor, ... können als Blöcke wie in Bild 1.1 betrachtet werden.



### **Warum ein extra Software Tool?**

Die gesamte Regelungstechnik besteht zum größten Teil aus Mathematik. Hier kann es sehr schnell passieren, dass man den Überblick verliert, da es einem schwer fällt gewisse abstrakte Gebilde sich vorzustellen.

Das hier entwickelte Software Tool möchte genau an dieser Stelle ansetzen, dem Benutzer ein Gefühl dafür zu geben, wie die einzelnen abstrakten Gebilde zusammen hängen, und welchen Einfluss die einzelnen Parameter auf das dynamische Verhalten des Systems haben.

Darüber hinaus sind bereits verfahren hinterlegt, um einen Regler gut auszulegen, und diesen visuell in Echtzeit an die Bedürfnisse des Engineers nach tunen zu können. Aus diesem Grund hat das neu entstandene Tool den Namen „Live-Tuner“ erhalten.



## 2 Aufbau des Live Tuners

In diesem Kapitel wird der eigentliche Aufbau der Software des Live Tuners näher beschrieben. Eine erste Übersicht bietet hier das UML-Klassendiagramm 2.1.

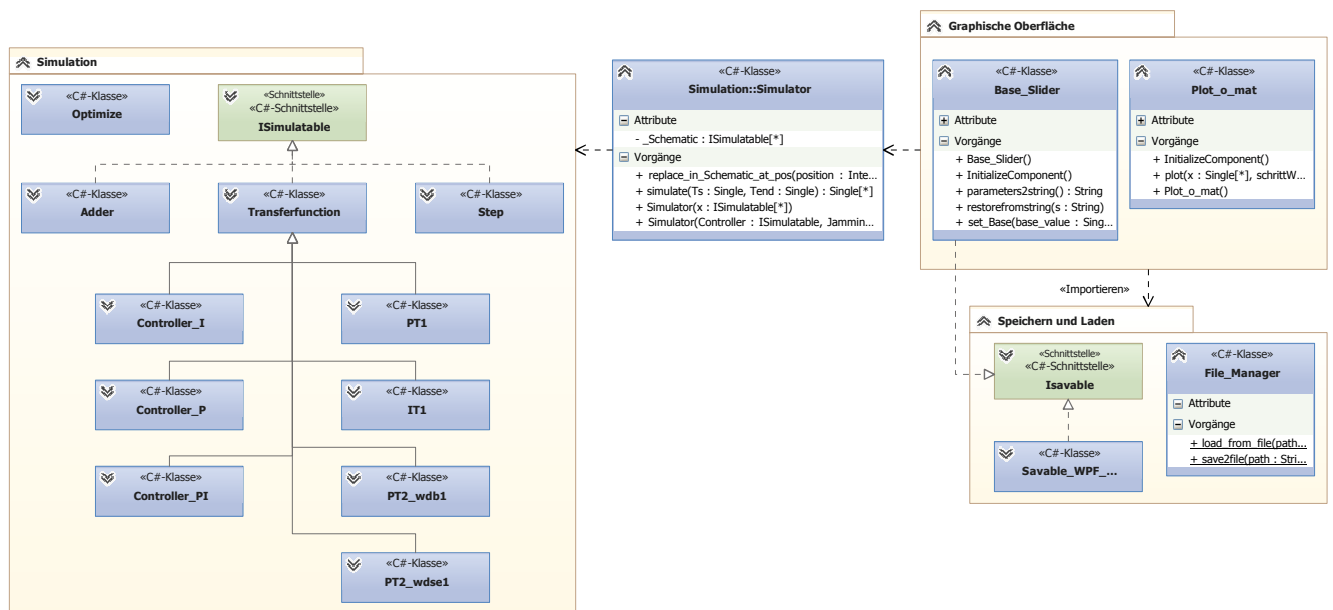


Abbildung 2.1: UML-Klassendiagramm

Wie leicht zu erkennen ist, baut sich der Live Tuner aus drei großen Komponenten auf:

- ▶ *Graphische Oberfläche 2.1*
- ▶ *Simulation 2.2 auf Seite 7*
- ▶ *Speichern und Laden 2.3 auf Seite 13*

Diese drei Komponenten werden nun in diesem Kapitel näher beleuchtet.

### 2.1 Graphische Oberfläche

#### Das Ziel

Blablabla Benutzerfreundlich blablabla ... WPF der Hammer blablabla

## 2 Aufbau des Live Tuners

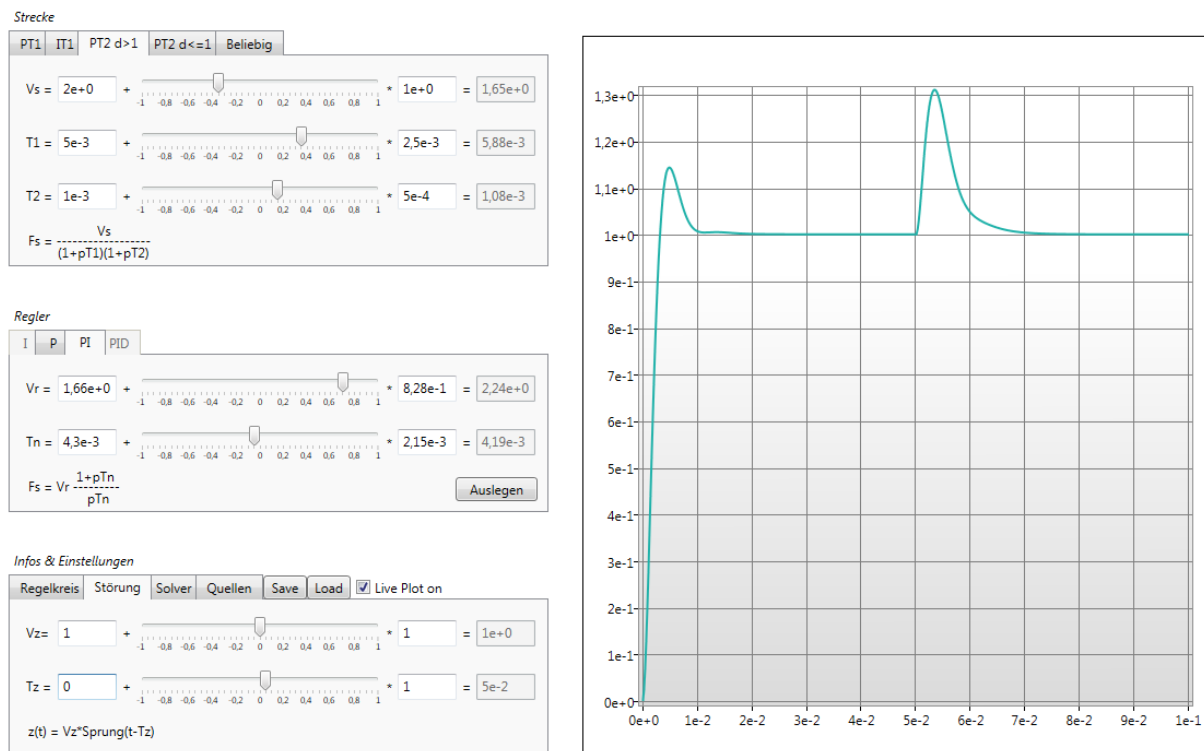


Abbildung 2.2: Graphische Oberfläche des Live Tuners

### Live Plot

Blablablablab

### Strecke und Regler

Blablabla Verschiedene Strecken -> der passende Regler wird vorgeschlagen blablabla Auslegen geht nur wenn Strecke passt blablabla

### Base Slider

Beschreiben warum er Base Slider heißt + wie ist er aufgebaut (basis + slider\*mult) + warum es so cool ist blablabla

### Infos & Einstellungen

Beschreiben was man hier sieht bzw. machen kann ... verlinkung bei Solver zu Simulation ....

## 2.2 Simulation

Durch die komplette Simulation eines Regelkreises soll dem Benutzer graphisch gezeigt werden, wie gut sein aktueller Regler ausgelegt ist. Ein allgemeiner Regelkreis besteht aus folgenden Komponenten:

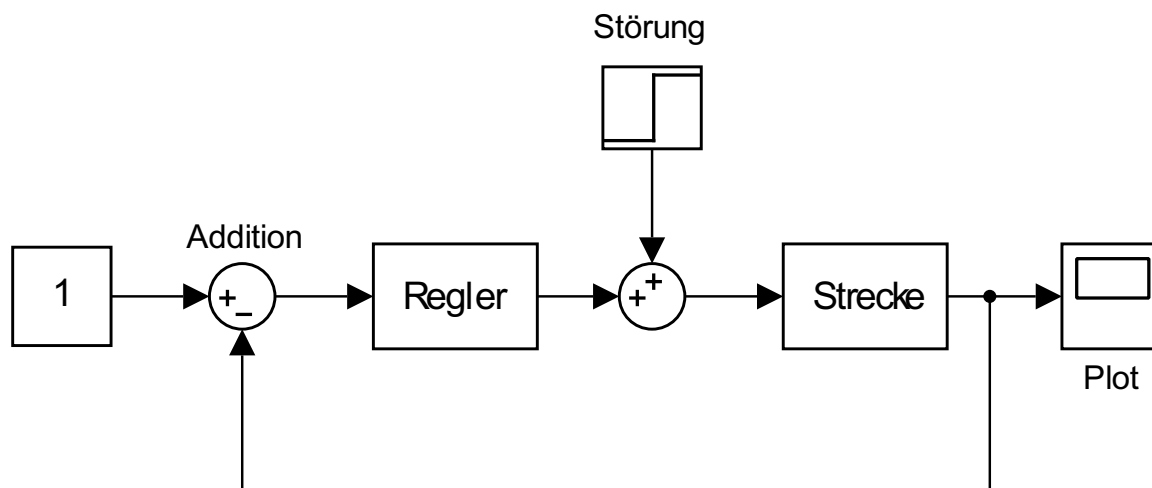


Abbildung 2.3: Allgemeiner Aufbau eines Regelkreises

- ▶ *Soll-Wert*  
Gewünschter Wert, welcher erreicht werden soll.
- ▶ *Vergleich Soll-Ist*  
Durch die Addition(+/-) wird ein Soll-Ist Vergleich gemacht, welcher zum Regler geht.
- ▶ *Regler*  
Der Regler ist eine Übertragungsfunktion, und je nach Bedarf ein P-, I-, oder PI-Regler.
- ▶ *Störung*  
Durch die Störung sollen mögliche Störfaktoren mit Simuliert werden.
- ▶ *Strecke*  
Die Strecke ist die Übertragungsfunktion des Physikalischen Systems (Motor, elektrische Schaltung,...)
- ▶ *Plot*  
Der Plot beobachtet quasi die einzelnen Simulationsschritte und gibt diese graphisch aus.

Die Idee für die softwaretechnische Umsetzung einer Simulation besteht nun darin, dass jede einzelne Komponente des Regelkreises durch eine einzelne Klasse beschrieben wird. Bei einer Simulation berechnet nun jeder Teilnehmer einen kleinen Zeitschritt und gibt das Ergebnis an den nächsten Teilnehmer im Regelkreis weiter. Dies wird so oft wie erwünscht wiederholt und am Schluss als Gesamtergebnis zurückgegeben.

### **Die Problematik**

- ▶ Die ganzen Berechnungen der Simulation eines Regelkreises sind sehr kompliziert, wie kann man es nach außen vereinfachen, sodass man sich nicht hinein denken muss, wenn man dieses verwenden will?
- ▶ Die einzelnen Klassen im Regelkreis für Regler und Strecke können je nach Anwenderbedarf unterschiedlich sein! Wie können nun diese Klassen mit einander Kommunizieren, ohne sich direkt kennen zu müssen?

### **Lösungsansatz**

Einen sehr guten Lösungsansatz bieten hier die Schablonen der Entwurfsmuster (Design Patterns). Hierbei handelt es sich um bewährte Lösungsschablonen für wiederkehrende Entwurfsprobleme in der Softwareentwicklung.

Um diese zwei Probleme zu behandeln wurden folgende zwei Entwurfsmuster ausgewählt:

### 2.2.1 Fassade Entwurfsmuster

#### Beschreibung des Entwurfsmusters [Wik13]

Wenn ein Subsystem viele technisch orientierte Klassen enthält, die selten von außen verwendet werden, hilft es, eine Fassade zu verwenden. Die Fassade ist eine Klasse mit ausgewählten Methoden, die eine häufig benötigte Untermenge an Funktionalität des Subsystems umfasst. Sie delegiert die Funktionalität an andere Klassen des Subsystems und vereinfacht dadurch den Umgang mit dem Subsystem.

#### Verwendung der Fassade

Wie im Ausschnitt des UML-Diagramms 2.4 gut zu erkennen ist, bildet die Klasse *Simulator* eine Fassade in diesem Projekt.

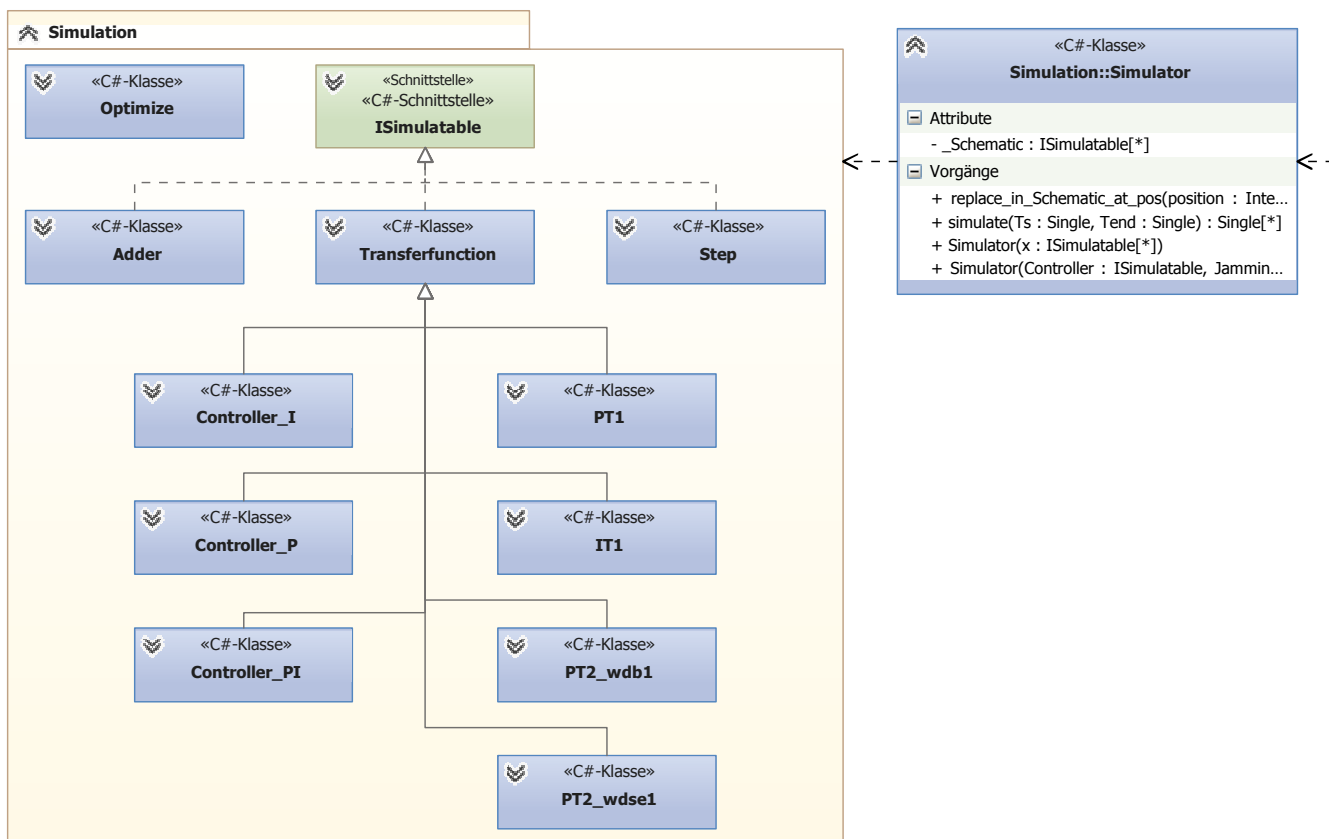


Abbildung 2.4: Klasse „Simulator“ als Fassade

Der *Simulator* kümmert sich um die komplette Verwaltung der einzelnen Klassen einer Simulation, vernetzt sie miteinander und leitet die einzelnen Berechnungen. Er merkt sich in einem Array von Objekten, welche das Interface *ISimulatable* implementieren, in welcher Reihenfolge die einzelnen Objekte bei einer Simulation aufgerufen werden müssen.

Durch diesen Einsatz wird die Komplexität einer Simulation auf ein Minimum von zwei Funktionen herunter gebrochen:

- ▶ *simulate*(*Ts* : *Single*, *Tend* : *Single*) : *Single*[\*]

Simuliere den aktuellen Regelkreis mit den festen kleinen Zeitschritten *Ts* bis zur Endzeit *Tend*. Gebe das Ergebnis zurück.

- ▶ *bool replace\_in\_Schematic\_at\_pos*(*int position*, *ISimulatable x*)

Ersetze im Array an der Stelle *position* das Objekt mit diesem. Löse die alten Vernetzungen und setze neue. (hierdurch können die Objekte im Regelkreis vertauscht werden)

### 2.2.2 Beobachter Entwurfsmuster

#### Beschreibung des Entwurfsmusters [Wik14]

Allgemein finden Beobachter-Muster Anwendung, wenn eine Abstraktion mehrere Aspekte hat, die von einem anderen Aspekt derselben Abstraktion abhängen, die Änderung eines Objekts Änderungen an anderen Objekten nach sich zieht oder ein Objekt andere Objekte benachrichtigen soll, ohne diese im Detail zu kennen.

#### Verwendung des Beobachter-Musters

Dieses Muster bietet sich ideal für das zweite Problem an, da sich die einzelnen Objekte in einem Regelkreis nicht direkt kennen müssen, um sich gegenseitig benachrichtigen zu können. Diese Benachrichtigungen sind immer dann erforderlich, wenn ein Objekt im Regelkreis einen Zeitschritt für sich berechnet hat. Ist die Berechnung fertig, so wird das Ergebnis an das Beobachtende Objekt weitergegeben. Anschaulich bedeutet dies, dass alle Verbindungen im Regelkreis 2.5 solche Benachrichtigungen (events) sind.

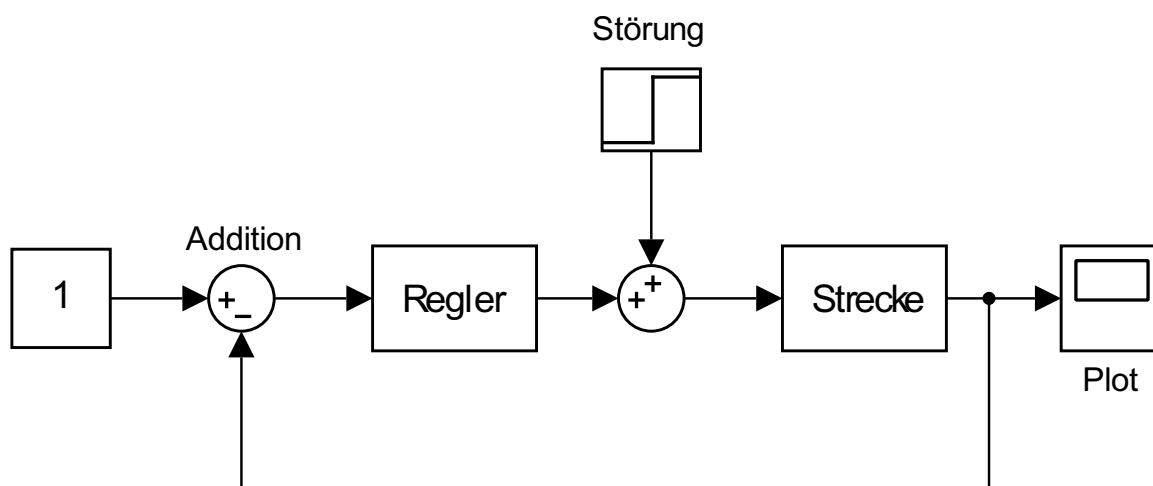


Abbildung 2.5: Benachrichtigungen in einem Regelkreis



Hierdurch ist nun klar, wie das Interface aussehen muss, welches eine Klasse implementieren muss, um simulierbar zu sein:

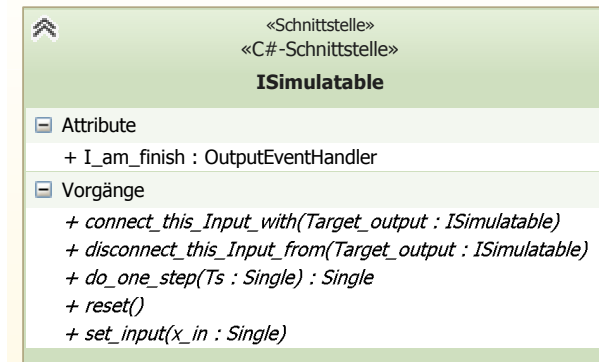


Abbildung 2.6: Interface für Simulation

- *event OutputEventHandler I\_am\_finish*

Dieses event wird gefeuert, wenn eine Berechnung fertig ist.

- *void set\_input(float x\_in)*

Setze den Eingangswert für die Berechnung des nächsten Zeitschrittes.

- *float do\_one\_step(float Ts)*

Berechne den Ausgangswert aus dem Eingangswert und feuere das Event **I\_am\_finish**.

- *void reset()*

Leere den Speicher der Vergangenheit.

- *void connect\_this\_Input\_with(ISimulatable Target\_output)*

Beobachte den Ausgang des anderen Objektes, indem du deinen Eingang mit diesem Ausgang verbindest.

- *void disconnect\_this\_Input\_from(ISimulatable Target\_output)*

Löse die Beobachtung auf.

Durch dieses Interface und die verwendung des Simulators kann nun der Regelkreis simuliert werden. Im UML-Sequenzdiagramm 2.7 auf der nächsten Seite ist eine Benutzeranfrage an eine Simulation skizziert.

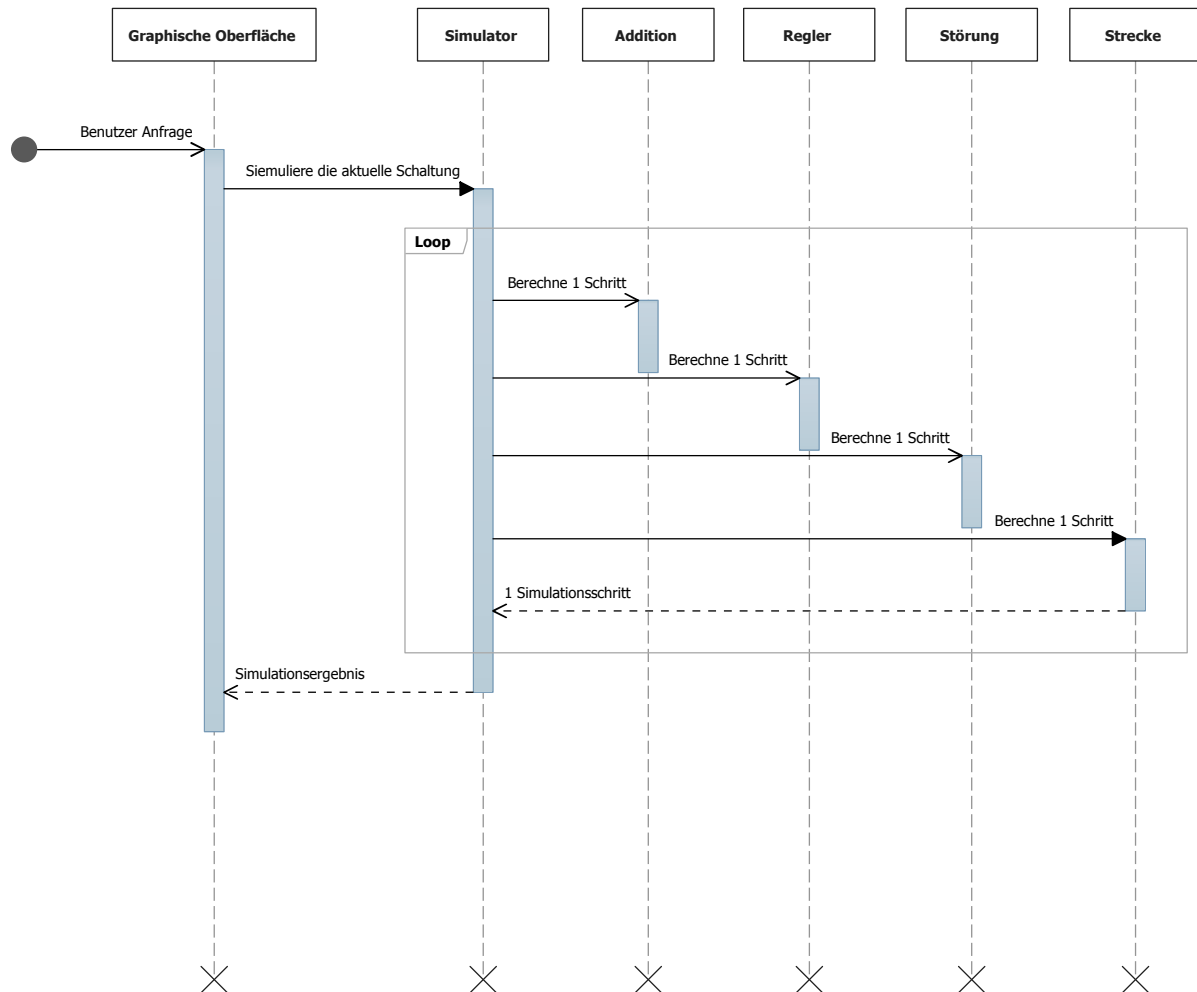


Abbildung 2.7: UML-Sequenzdiagramm für eine Simulationsanfrage

Wie deutlich zu erkennen ist, benutzt die Graphische Oberfläche die Fassade des Simulators um eine Simulation zu starten. Dieser ruft nach und nach die einzelnen Komponenten des Regelkreises dazu auf einen Zeitschritt zu berechnen. Wie klar zu erkennen ist, kennen sich die einzelnen Komponenten des Regelkreises nicht, sondern beobachten sich nur gegenseitig, um Informationen zu erhalten.

Haben alle Komponenten einen Zeitschritt berechnet, so wird die Schleife erneut durchlaufen bis die gewünschte Anzahl an Simulationsschritten erreicht ist, und das gesamte Ergebnis an die Graphische Oberfläche zurück gegeben wird.

## 2.3 Speichern und Laden

### Die Motivation

blablabub viel Zeit investiert alles weg. .... Anderen Leuten Schicken .... Archivieren ....

### Umsetzung

Interfave beschreiben erklären ,..... Fale Manager beschreiben ... warum ist er so vielseitig einsetzbar ...



## **3 Zusammenfassung**

... blablabla alles Top

### **3.1 Ausblick**

Der Simulator kann alles Simulieren -> nichtleare komponenten einführen, ... als basis für größere Schaltungssimulation.... File Manager kann in Beliebigen Projekten verwendet werden....



# A Literaturverzeichnis

[Wik13] Wikipedia.

Fassade-Entwurfsmuster.

[http://de.wikipedia.org/wiki/Fassade\\_\(Entwurfsmuster\)](http://de.wikipedia.org/wiki/Fassade_(Entwurfsmuster)).

2013

[Wik14] Wikipedia.

Beobachter-Entwurfsmuster.

[http://de.wikipedia.org/wiki/Beobachter\\_\(Entwurfsmuster\)](http://de.wikipedia.org/wiki/Beobachter_(Entwurfsmuster)).

2014





# Abbildungsverzeichnis

1.1	Beispiel Regelkreis für einen Motor . . . . .	2
2.1	UML-Klassendiagramm . . . . .	5
2.2	Graphische Oberfläche des Live Tuners . . . . .	6
2.3	Allgemeiner Aufbau eines Regelkreises . . . . .	7
2.4	Klasse „Simulator“ als Fassade . . . . .	9
2.5	Benachrichtigungen in einem Regelkreis . . . . .	10
2.6	Interface für Simulation . . . . .	11
2.7	UML-Sequenzdiagramm für eine Simulationsanfrage . . . . .	12