



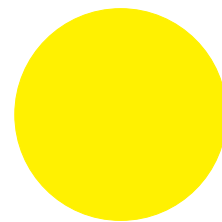
BOSCH
Technik fürs Leben



DHBW
Duale Hochschule
Baden-Württemberg

Entwurf, entwicklung und validierung eines Light Distance and Ranging (LIDAR) Systems

Seminararbeit



des Studiengangs -todo-

an der Dualen Hochschule Baden-Württemberg Stuttgart

von

-todo-

-todo-

Bearbeitungszeitraum

Matrikelnummer, Kurs

Ausbildungsfirma

Betreuer

Gutachter

-todo-

-todo-, TEL16GR2

Robert Bosch GmbH, -todo-

-todo-

Duale Hochschule Baden Württemberg, STUTTGART

Ausbildungsbereich Technik

Fachrichtung Elektrotechnik / Informatik / Maschinenbau / Mechatronik

Bericht über die Ausbildung in der betrieblichen Ausbildungsstätte im ____ . Studienhalbjahr.

Name des Studierenden: _____

Studienjahrgang: _____

Einsatz in Abteilung: (sowohl Geschäftsbereich/Business-Unit/Abteilungsname ausgeschrie-
ben als auch Abteilungs-Abk. entsprechend Outlook-Eintrag Betreuer)

Standort: _____

vom: _____ bis: _____

Thema: (Inhalt des Praktikums allgemeinverständlich
abstrahiert, aussagefähig, prägnant, ohne Abkürzungen,
wird als Tätigkeitsbeschreibung ins betriebliche Zeugnis übernommen,
identisch zu Studentenportal)

Betreuer: _____

Stellungnahme des Betreuers:

Dieser Bericht wurde geprüft und ist sachlich und fachlich richtig.

Ort

Datum

Abteilung, Unterschrift

Selbstständigkeitserklärung des Studenten

gemäß §5(3) der „Studien- und Prüfungsordnung DHBW Technik“ vom 29.September 2015:
Ich habe die vorliegende Arbeit selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebene-
nen Quellen und Hilfsmittel verwendet.

Ort

Datum

Unterschrift

Selbstständigkeitserklärung

Ich versichere hiermit, dass ich meine Seminararbeit mit dem Thema: *Entwurf, entwicklung und validierung eines LIDAR Systems* selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Stuttgart, -todo-

-todo-

Sperrvermerk

Die vorliegende Seminararbeit mit dem Titel

Entwurf, entwicklung und validierung eines LIDAR Systems

enthält unternehmensinterne bzw. vertrauliche Informationen der Robert Bosch GmbH, ist deshalb mit einem Sperrvermerk versehen und wird ausschließlich zu Prüfungszwecken am Studiengang -todo- der Dualen Hochschule Baden-Württemberg Stuttgart vorgelegt.

Der Inhalt dieser Arbeit darf weder als Ganzes noch in Auszügen Personen außerhalb des Prüfungsprozesses und des Evaluationsverfahrens zugänglich gemacht werden, sofern keine anders lautende Genehmigung der Ausbildungsstätte (Robert Bosch GmbH) vorliegt.

Stuttgart, -todo-

-todo-

Abstract

TODO: deutscher Abstract....

Abstract

TODO: english abstract....

Inhaltsverzeichnis

Abkürzungsverzeichnis	VIII
Abbildungsverzeichnis	IX
Tabellenverzeichnis	X
Formelverzeichnis	XI
Listings	XII
1 Grundlagen	2
1.1 Schrittmotoren	2
2 Grundlagen Elektronik	3
2.1 Photodioden	3
2.1.1 Avalanche Photo Diode (APD)	4
3 Grundlagen Laserentfernungsmessung	6
3.1 Lichtlaufzeitmessung	6
3.1.1 Grundprinzip	6
3.1.2 Herausforderungen	7
3.2 Phasenverschiebung	7
3.3 Triangulation	8
4 Grundlagen	9
4.1 Schrittmotoren	9
5 Matlab Modell	10
6 Mechanik	11
6.1 Anforderungen	11
6.2 Entwurf	11
6.2.1 Oberer Aufbau	11
6.2.2 Basis	13
6.2.3 Rahmen	14
6.3 Umsetzung	15

7	Hardware	16
7.1	Funktionseinheit Distanzbestimmung	16
7.1.1	Lidar Sensor	16
7.2	Funktionseinheit Ausrichtung des Sensors	17
7.2.1	Schrittmotoren	17
7.2.2	Schrittmotortreiber	18
7.3	Funktionseinheit Kalibrierung	19
7.3.1	Lichtschranke	19
7.3.2	Gyroensor	20
7.4	Platinen	20
7.5	Abwärtswandler	20
8	Code	21
8.1	Motor	21
8.1.1	Konstruktor	21
8.1.2	Bewegen des Motors	22
8.2	Lidar	23
8.2.1	Konstruktor und Variablen	23
8.3	Steuerung	24
9	Auswertung und Darstellung mit Matlab	25
9.1	Importieren und Zuordnen der Messwerte	25
9.2	Umwandlung von Kugelkoordinaten zu kartesischen Koordinaten	26
9.3	Darstellung der Messwerte	28
	Anhang	A

Abkürzungsverzeichnis

BSP	Board Support Package
LIDAR	Light Distance and Ranging
ToF	Time of Flight
3D	Dreidimensional
CAD	Computer Aided Design
NEMA	National Electrical Manufacturers Association
GPIO	General Purpose Input Output
APD	Avalanche Photo Diode
SPAD	Single Photon Avalanche Diode

Abbildungsverzeichnis

2.1	Schematischer Aufbau einer Photodiode [Photodiode_spektrum] (p^+ starke p-Dotierung)	3
2.2	Schematischer Aufbau einer APD [APD_Scematic] (p^+ starke p-Dotierung, $p^-(\pi)$ schwache (intrinsische) p-Dotierung, n^+ starke n-Dotierung) (1 - Metallkontakte, 2 - Entspiegelung)	4
3.1	Time of Flight (ToF) Prinzip [ToF_TUBerlin]	6
6.1	Oberer Aufbau der Mechanik	12
6.2	Basis der Mechanik	13
6.3	Motorhalterung	14
7.1	TFmini	17
9.1	Kugelkoordinaten	27

Tabellenverzeichnis

7.1	Schrittweite	19
-----	------------------------	----

Formelverzeichnis

3.1 Berechnung der Entfernung mittels Lichtlaufzeit	7
9.1 Umrechnung Kugelkoordinaten in kartesische Koordinaten	27

Listings

8.1	Bibliotheken der Motor Klasse	21
8.2	Konstruktor der Motor Klasse	22
8.3	Funktion zum Bewegen des Motors	23
8.4	Bibliothek der Lidar Klasse	23
8.5	Bibliothek der Lidar Klasse	24
9.1	Importieren und Zuordnen von .csv Dateien	26
9.2	Umwandlung von Kugelkoordinaten zu kartesischen Koordinaten	27
9.3	Darstellung der Messwerte	28

«««< Updated upstream

1 Grundlagen

1.1 Schrittmotoren

sdfghj

2 Grundlagen Elektronik

2.1 Photodioden

Um Licht zu detektieren werden meist Photodioden verwendet. Diese arbeiten nach einem relativ einfachen Prinzip. Eine p-n-Diode wird in Sperrrichtung betrieben, durch die Angelegte Spannung entsteht eine Sperrschicht. Wenn nun Photonen auf die offene, starke p-Dotierung treffen werden dort durch den Photoeffekt Ladungsträger erzeugt (Abbildung: 2.1). Wenn diese nun durch Diffusion bis zur Sperrschicht gelangen, driften die Ladungsträger entgegen der Sperrspannung in die jeweiligen Raumladungszonen, dies ist als Strom messbar. [Photodiode__spektrum]

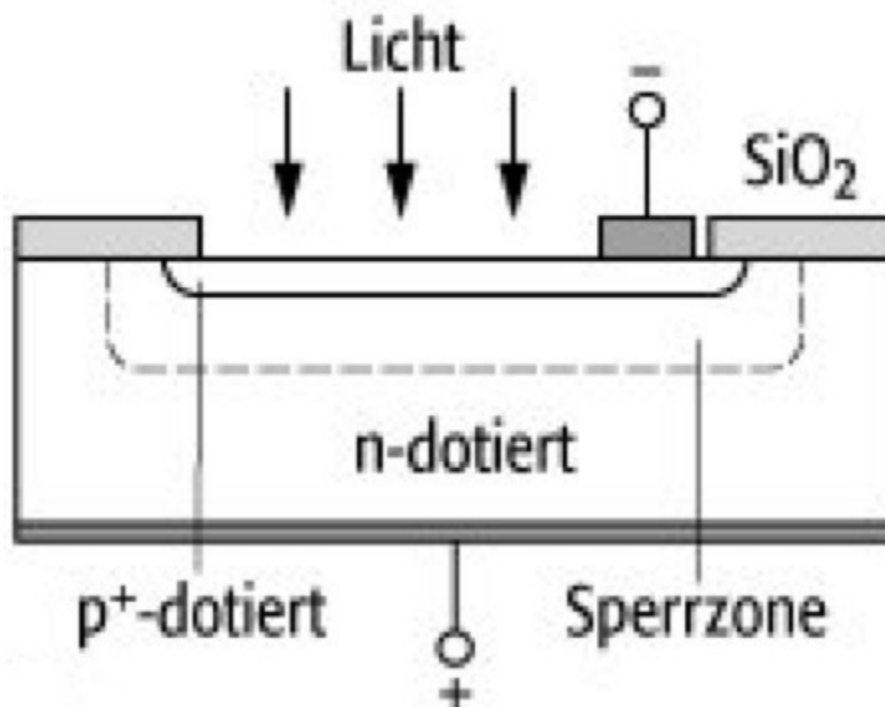


Abbildung 2.1: Schematischer Aufbau einer Photodiode [Photodiode__spektrum] (p^+ starke p-Dotierung)

Dieser Effekt tritt allerdings nur auf, wenn die Photonen eine Energie größer als die des Bandabstandes des verwendeten Halbleiters aufweisen. Hierbei ist zudem pro eintreffendem Photon nur ein sehr geringer Stromimpuls messbar, daher ist diese Art von Diode für LIDAR Anwendungen nicht brauchbar.

2.1.1 Avalanche Photo Diode (APD)

Um einzelne Photonen detektieren zu können wird eine spezielle Form der Photodiode verwendet. Die sogenannte APD. Die APD hat im Gegensatz zur herkömmlichen Photodiode zwei weitere Schichten. Hinzu zur n-Dotierten und stark p-Dotierten Schicht kommen nun eine schwach p-Dotierte (oder intrinsische) und eine "normal" p-Dotierte Schicht (Abbildung: 2.2).

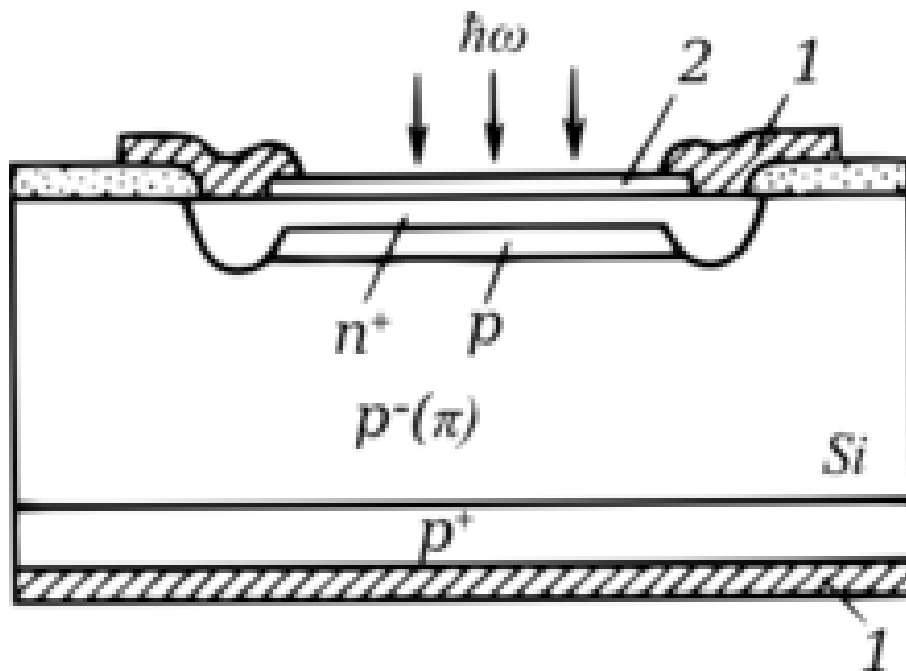


Abbildung 2.2: Schematischer Aufbau einer APD [APD_Schematic] (p^+ starke p-Dotierung, $p^-(\pi)$ schwache (intrinsische) p-Dotierung, n^+ starke n-Dotierung) (1 - Metallkontakte, 2 - Entspiegelung)

Wenn Photonen nun in die π Zone gelangen, werden dort Ladungsträger erzeugt, diese werden gleich wie bei der regulären Photodiode getrennt, Löcher wandern Richtung p^+ -Zone und Elektronen Richtung n^+ -Zone. Durch die stärker Dotierte p-Zone, und somit höhere Feldstärke, werden die Elektronen beschleunigt und es entsteht eine Stoßionisation. APD werden mit sehr hohen Sperrspannungen $\sim 100V$, nahe der Durchbruchspannung betrieben. [SPAD_mamamatsu]

Wenn die APD oberhalb der Durchbruchsspannung betrieben wird, setzt sich die Stoßionisation lawinenartig fort (Avalanche-Effekt) und es entstehen Verstärkungsfaktoren von einigen Millionen. APD welche speziell für den Betrieb oberhalb der Durchbruchsspannung ausgelegt sind werden auch Single Photon Avalanche Diode (SPAD) genannt. Mittels diesem Effekt kann man einzelne Photonen nachweisen, da jedes Photon einen kurzen detektierbaren Stromimpuls erzeugt. Bei der Anordnung vieler solcher SPADs in einem Array können viele einzelne Photonen präzise nachgewiesen werden. [SPAD_elmer]

=====

»»»> Stashed changes

3 Grundlagen Laserentfernungsmessung

Um eine Entfernung zu einem Punkt mittels Licht zu bestimmen gibt es verschiedene Möglichkeiten, welche im folgenden Kapitel näher behandelt werden. Ein wichtiger Hinweis ist zudem, dass im Zusammenhang mit dem Thema LIDAR oftmals der Begriff "Time of Flight (ToF)" fällt, dieser beschreibt allerdings nicht immer das direkt damit verbundene Verfahren, sondern allgemein die Entfernungsbestimmung mittels Licht.

3.1 Lichtlaufzeitmessung

3.1.1 Grundprinzip

Das Grundprinzip der Lichtlaufzeitmessung oder auch Time of Flight (ToF) (Abbildung: 3.1), bezieht sich auf die Zeit, welche ein ausgesandter Lichtimpuls benötigt bis er wieder am Sender eintrifft.

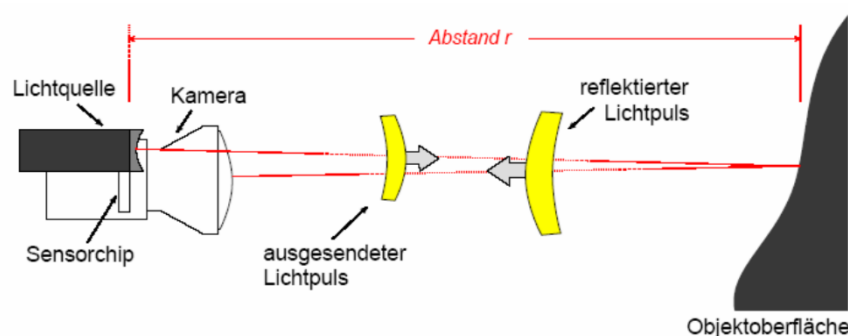


Abbildung 3.1: ToF Prinzip [ToF_TUBerlin]

Dazu wird ein einzelner kurzer Lichtpuls von der Lichtquelle ausgesandt, welcher dann von der Oberfläche reflektiert wird und anschließend von einem Sensorchip wieder detektiert

werden kann. Über die Zeitdifferenz zwischen aussenden und detektieren des Lichtimpulses und die (doppelte) Lichtgeschwindigkeit kann anschließend auf die Entfernung des getroffenen Punktes geschlossen werden. [ToF_ST]

$$r = \frac{t_{diff}}{2 \cdot c} \quad (3.1)$$

r = Abstand zum getroffenen Punkt [m]

t_{diff} = Zeitdifferenz zwischen aussenden und detektieren des Lichtpulses [s]

c = Lichtgeschwindigkeit in Luft $\left[\frac{m}{s}\right]$

3.1.2 Herausforderungen

Bei dieser Technologie entstehen allerdings einige Probleme, auf welche im Folgenden eingegangen wird. Das erste Problem welches Auftritt ist, dass nie das gesamte ausgesandte Licht zur Detektion zur Verfügung steht. Durch verschiedene Reflexionsgrade verschiedener Oberflächen und die generelle Streuung des Lichts bei Auftreffen auf eine Oberfläche wird immer nur ein geringer Teil direkt zum Sensor zurückgeworfen. Daher sind hoch empfindliche Sensoren nötig um eine zuverlässige Detektion zu ermöglichen.

SPAD sind für die Anwendung in einem ToF LIDAR System sehr gut geeignet, da eine größere Sensorfläche mit gleichbleibender Genauigkeit realisiert werden kann, und somit eine größere Streuung des reflektierten Lichts abgedeckt werden kann.

Ein weiteres Problem, welches *TODO: Zeitmessung*

3.2 Phasenverschiebung

Das Phasenverschiebungsverfahren macht sich zu nutzen, dass bei einer ausgesandten Elektromagnetischen Welle die Phase immer größer wird bei steigender Entfernung. Durch Aussenden verschieden Frequenzierter Wellen kann dann die Phasenverschiebung der Wellen bestimmt werden und daraus die Entfernung.

TODO: Phasenverschiebung

3.3 Triangulation

TODO: Triangulation

4 Grundlagen

4.1 Schrittmotoren

Beim Schrittmotor handelt es sich um einen Synchronmotor. Innerhalb des feststehenden Strators befindet sich ein drehend gelagerter Rotor. Wird ein Schrittmotor entsprechend angesteuert, dreht sich der Rotor um einen bestimmten Drehwinkel weiter. Durch mehrere Schritte kann der Rotor um jeden Drehwinkel, der einem Vielfachen des minimalen Drehwinkels entspricht, gedreht werden.

Man unterscheidet drei Bauformen von Schrittmotoren:

Der Reluktanz-Schrittmotor ist die älteste Bauweise von Schrittmotoren. Dabei besteht der gezahnte Rotor sowie der Strator aus weichmagnetischen Material. Durch Anlegen von Strömen bilden sich magnetische Felder aus und der Rotor dreht sich. Durch die fehlenden Permanentmagneten hat der Motor jedoch kein Rastermoment im ausgeschalteten Zustand. Beim Permanentmagnet-Schrittmotor besteht der Strator aus Weicheisen und der Rotor aus Permanentmagneten. Durch geschickte Bestromung des Strators, wird der Rotor immer so ausgerichtet, dass eine Drehbewegung entsteht. In dieser Bauform ist die Auflösung durch die limitierte Anzahl von Polen begrenzt.

Beim Hybridschrittmotor werden die Vorzüge der beiden genannten Motorarten vereint. Der Strator besteht aus gezahntem Weichmetall. Der Rotor besteht aus einem Permanentmagneten mit axialer Magnetfeldausrichtung. Darauf werden zwei fein gezackte, weichmagnetische Dynamobleche angebracht. Diese sind zueinander verdreht, sodass es zu einer Polteilung kommt und sich Süd- und Nordpole abwechseln. Der Hybridmotor zeichnet sich durch gutes Drehmoment und eine gute Auflösung aus.

–TODO: Quellen und Bilder einfügen, allgemeine Funktion beschreiben –

5 Matlab Modell

Zur Konzeptionierung des Systems und zur Auswahl der benötigten Komponenten müssen einige Vorüberlegungen angestellt werden. Die geforderte Auflösung und Genauigkeit des Lidar-Systems, sowie die Maximalzeit für das Erstellen der Punktwolke sind ausschlaggebende Parameter für die Komponentenauswahl.

Die geforderte Genauigkeit sowie der vordefinierte Standardraum zur späteren Vermessung definieren hauptsächlich die Anforderungen an den Lidar Sensor. Bei gegebener Maximalzeit für einen Scan, muss zusätzlich die Messfrequenz des Sensors dementsprechend hoch sein. Die Auflösung bestimmt die minimale erreichbare Schrittweite der Schrittmotoren. Dabei muss die nicht gleichmäßige Messpunkteverteilung an einer Wand berücksichtigt werden.

Das mittig im Raum aufgestellte Lidar-System nimmt eine Punktwolke des Raumes auf. Dazu soll sich der Sensor für jede Messung in zwei Achsen um einen vordefinierten Winkel weiterbewegen. Dies führt dazu, dass die Punkteverteilung trotz eines gleichbleibenden Winkels nicht homogen bleibt.

Dies Bsp nur Horizontal:

Um die geforderte Auflösung auch noch an den am weitesten vom Lidar System entfernte Stellen zu erreichen, wird ein Matlab Modell erstellt. Bei diesem können Parameter.... eingestellt werden und man erhält die Punkteverteilung der Messung exemplarisch für eine Wand.

Matlab Modell einer Wand:

Schwierigkeiten: Kompromiss finden, Punkte Zentral davor und Eindeutigkeit eines Punktes, bzw Zuordnung zu einer Wand, Decke

6 Mechanik

6.1 Anforderungen

Damit ein 3D Abbild eines Raumes erstellt werden kann, ist es erforderlich, dass dieser möglichst leicht in mindestens zwei Achsen bewegt werden kann. Deshalb muss im Rahmen dieses Projekts eine geeignete Mechanik entworfen werden, welche es ermöglicht, den Sensor auf zwei getrennt voneinander steuerbaren Achsen beliebig positionieren zu können. Damit eine solche Mechanik entworfen werden kann müssen zuerst einige Rahmenbedingungen geklärt werden. Beispielsweise sollten die Motoren welche die Mechanik später antreiben vorher spezifiziert sein und die maximale Größe des Sensors bekannt sein. Natürlich sollte die Mechanik auch so entworfen werden, das diese dann auch in der Praxis umgesetzt werden kann.

Zur besseren Visualisierung und um genaue Zeichnungen anzufertigen wurde ein Computer Aided Design (CAD) Zeichenprogramm verwendet.

6.2 Entwurf

Der gesamte Aufbau lässt sich in drei große Teile unterteilen. Einen oberen Aufbau, welcher das Kippen des Sensors übernimmt und einen Motor halten muss. Die Basis, welche sich um 360° Drehen lassen soll. Und den Rahmen, welcher die Steuerung und den zweiten Motor enthält.

6.2.1 Oberer Aufbau

Für den oberen Aufbau der Mechanik gab es mehrere Voraussetzungen. Zuerst soll die gesamte Mechanik so funktionieren, dass der Sensor möglichst genau im Ursprung der Dreh- und Kippachse liegt, um spätere komplizierte Umrechnungen der Punktwolke zu verhindern. Dazu soll der Aufbau möglichst leicht und klein sein, damit die Beschleunigte

Masse und die damit verbundenen Trägheitskräfte möglichst gering sind, damit unnötige Belastungen auf die Motoren vermieden werden. Außerdem müssen alle Leitungen, welche in dieser Aufbaute benötigt werden 360° Drehbar sein, weshalb ein sogenannter Schleifring unumgänglich ist.

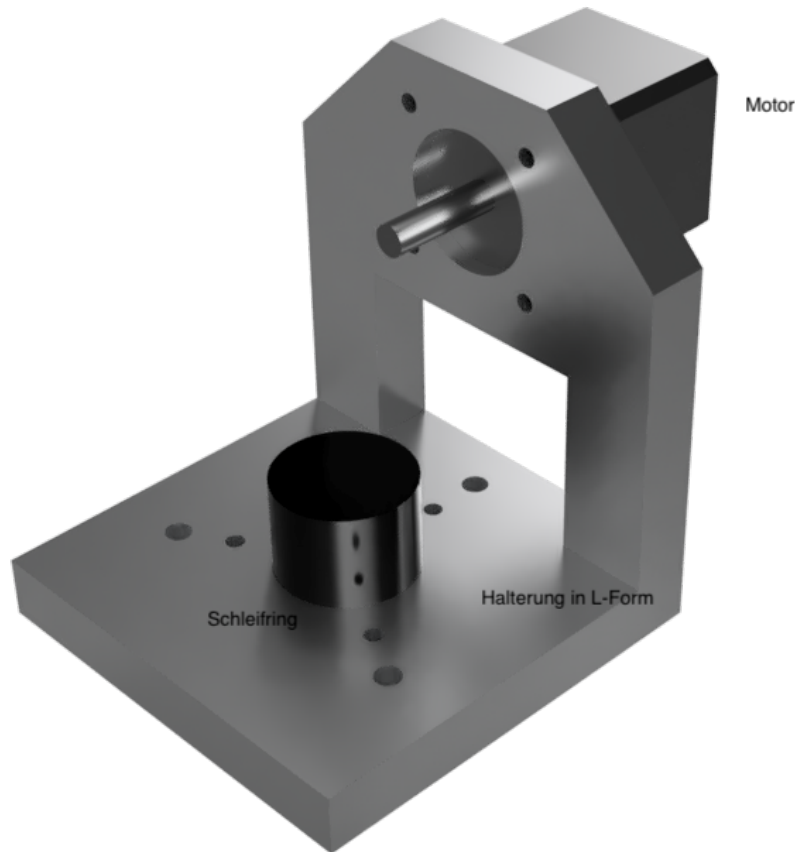


Abbildung 6.1: Oberer Aufbau der Mechanik

Der Motor welcher in Abbildung 6.1 zu sehen ist, ist von der National Electrical Manufacturers Association (NEMA) genormt und hat den Namen NEMA 11, die 11 verweist hierbei auf die Baugröße in diesem Fall 1,1" was ca. 28mm entspricht [NEMA]. Außerdem ist in der Abbildung der Schleifring zu sehen, welcher später dazu dienen wird, dass alle Kabel des Oberen Aufbaus um 360° Drehbar sind.

Die Halterung in L-Form besteht aus zwei Teilen, welche aneinander Geschraubt werden. Ein horizontales Teil, die Grundplatte, welche den Schleifring und die Verbindung zu den weiteren Teilen sicherstellt. Und ein vertikales Teil, welches den NEMA 11 Motor in einer Vertiefung hält.

In Abbildung 6.1 fehlt allerdings ein weiteres Bauteil. Auf der Welle des Motors wird eine

weitere Platte montiert, worauf später der LIDAR Sensor montiert wird. Zur besseren Übersicht wurde in der gezeigten Ansicht auf diese Platte verzichtet.

6.2.2 Basis

Die Basis stellt die Verbindung zwischen dem Oberen Aufbau und dem Rahmen dar. Die Basis ist die komplexeste Baugruppe der gesamten Mechanik, da sie den Antrieb und die Lagerung des Oberen Aufbaus übernimmt.

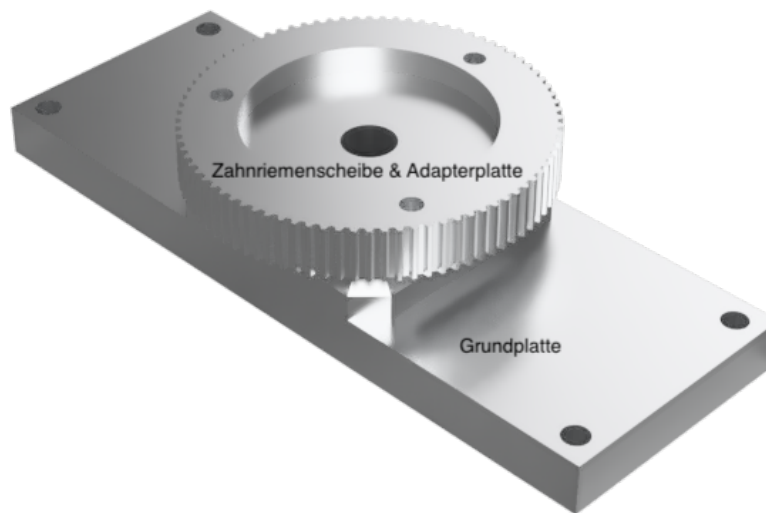


Abbildung 6.2: Basis der Mechanik

Um die Lagerung herzustellen wird ein großes Kugellager mit einem Innendurchmesser von 22mm in die Verbindungsplatte (Abbildung: 6.2) eingepresst. Der große Innendurchmesser des Kugellagers ist erforderlich, damit die Kabel durch dieses Hindurch geführt werden können. Der Antrieb des Oberen Aufbaus wird durch eine Zahnriemenscheibe hergestellt. Diese ist nach DIN 7721-2 T2,5 [Tabellenbuch] entworfen da in dieser Anwendung eine große Anzahl an Zähnen gefordert ist, um eine höhere Winkelauflösung zu erhalten, wird diese Platte 3D gedruckt werden. Um die Zahnriemenscheibe mit dem Kugellager zu verbinden wird eine Adapterplatte verwendet, welche innen in das Kugellager eingepresst wird und anschließend mit Zahnriemenscheibe und Oberem Aufbau verschraubt. Diese Adapterplatte hat ein durchgängiges Loch um die Kabel heraus zu führen. Zudem sitzt

die Adapterplatte vertieft in der Zahnriemenscheibe, um die Baugröße kompakt zu halten und einen Formschluss zu erzeugen.

6.2.3 Rahmen

Die dritte Baugruppe der Mechanik ist der Rahmen. Dieser dient hauptsächlich dazu eine stabile Befestigungsmöglichkeit für die Basis und den oberen Aufbau zu gewähren und die gesamte Elektronik zu ordnen. Zudem dient der Rahmen als Befestigungspunkt für den zweiten Motor. Der zweite Schrittmotor ist nach NEMA 17 genormt mit einem Außenmaß von ca 41mm. Dieser wird über einen Zahnriementrieb den gesamten oberen Aufbau um 360° Drehen.

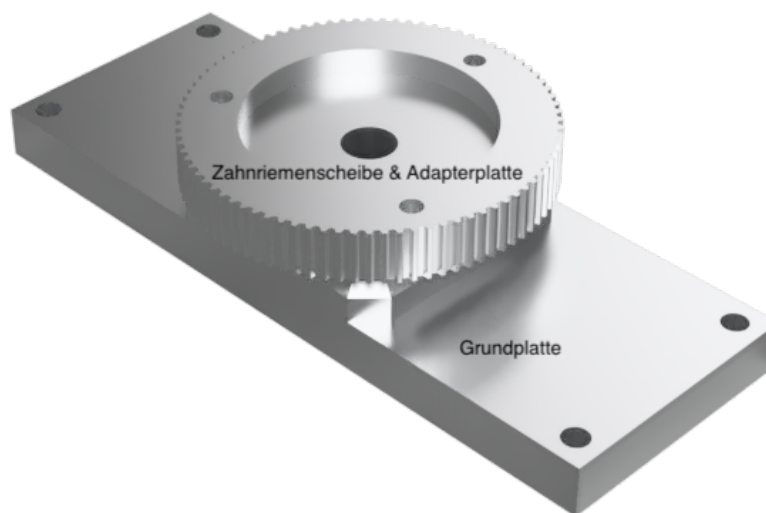


Abbildung 6.3: Motorhalterung

Um das obere Ende der Welle des zweiten Schrittmotors auf die selbe Höhe wie die Oberkante der Zahnriemenscheibe zu bringen ist eine weitere Halterung erforderlich (Abbildung 6.3). Außerdem wird für den gesamten Rahmen ein Aluminiumprofil mit Nutensteinen verwendet. Dies ermöglicht unter anderem das Herstellen der benötigten Spannung auf dem Riemen, welcher das System dreht.

6.3 Umsetzung

Nachdem die Zeichnungen von allen Bauteilen angefertigt und überprüft wurden, konnte mit der Herstellung der einzelnen Bauteile begonnen werden. Fast alle selbst konstruierten Bauteile wurden aus Aluminium gefertigt, dabei wurde durch Fräsen, Drehen und Bohren die gewünschte Form erreicht. Lediglich eins der konstruierten Bauteile wurde mittels eines 3D-Druckers gefertigt, da ein herkömmlicher Fertigungsprozess sehr Zeitintensiv und kompliziert gewesen wäre. Nach Fertigstellung aller Einzelteile kann die Mechanik Zusammengebaut werden und die Elektronik eingebracht werden. *TODO: Zusammenbau*

7 Hardware

Im folgenden Kapitel werden die elektronischen Hardwarekomponenten, sowie deren Verbindungen untereinander vorgestellt.

Die einzelnen Komponenten lassen sich in drei große Funktionsbereiche klassifizieren.

Der erste Bereich beinhaltet die Distanzbestimmung. Diese wird durch den Lidar-Sensor realisiert. Der zweite Funktionsbereich ist das Ausrichten des Sensors in zwei Achsen. Beinhaltet sind die zwei Schrittmotoren mit der damit verbundenen Ansteuerung durch Motortreiber.

Die automatisierte Kalibrierung stellt den dritten Funktionsbereich dar. Dabei wird über eine Lichtschranke die horizontale Ausrichtung des Sensors bei jedem Start der Anwendung auf eine vordefinierte Ausgangsposition gesetzt. Das Selbe wird durch einen Gyrosensor für die vertikale Ausrichtung ermöglicht.

Als Rechen- und Steuereinheit für das gesamte System wird ein Raspberry Pi verwendet. Dieser bietet sich aufgrund des geringen Preises, der vielen GPIOs und der Unterstützung aller benötigten Datenübertragungsprotokolle an. Zudem reicht die Rechenleistung für das Ansteuern aller Komponenten, sowie das Auswerten und Speichern der Messdaten aus.

7.1 Funktionseinheit Distanzbestimmung

7.1.1 Lidar Sensor

Bei der Auswahl des Lidar Sensors spielen Preis, Verfügbarkeit, Messfrequenz, Auflösung, Genauigkeit und messbare Entfernung eine Rolle.

Als Sensor wird ein „TF MINI LiDAR“ von dem Hersteller „Sseed Studio“ verwendet. Dieser arbeitet mit auf dem Prinzip der Phasendifferenz wie in Kapitel ... beschrieben.

Der Arbeitsbereich liegt von 30 cm bis 1200 cm mit einer Auflösung von 1 cm. In dem Messbereich kleiner als 600 cm beträgt die Genauigkeit 1 %. Zwischen 600 cm und 1200 cm 2 %. Die Messfrequenz beträgt maximal 100 Hz.

Der Sensor arbeitet mit einer Versorgungsspannung von 4.5 V – 6 V bei einem durchschnittlichen Strom von 120 mA. Das Kommunikations-Interface ist UART mit einer Logikspannung von 3.3 V

Die Entscheidung viel auf diesen Sensor, da das Preis-Leistung Verhältnis sehr gut ist. Zudem reicht der messbare Bereich für den zuvor definierten Standardraum. Die Kommunikation über UART ist mit dem Raspberry Pi realisierbar und die 100 Hz reichen für Messungen, die nicht auf Geschwindigkeit ausgelegt sind, aus. Sensoren mit einer deutlich höheren Messfrequenz sind um vielfaches teurer.

Zudem ist der Sensor nur 42x15x16 mm groß, wodurch er sehr gut auf der dafür vorgesehenen Aluminiumhalterung montiert werden kann.



Abbildung 7.1: TFmini

7.2 Funktionseinheit Ausrichtung des Sensors

Der Sensor wird durch je einen Schrittmotor in der horizontalen als auch vertikalen Richtung bewegt. Die vertikale Ausrichtung erfolgt dabei direkt. Der Sensor ist über eine Adapterplatte mit der Welle des Schrittmotors verbunden. Dadurch werden Bewegungen des Schrittmotors 1:1 auf den Sensor übertragen.

Die horizontale Ausrichtung erfolgt zusätzlich über ein Getriebe mit einem Riemen zur Kraftübertragung. Das Übersetzungsverhältnis entspricht 1:6.

7.2.1 Schrittmotoren

Das drehen der Basis übernimmt ein bipolarer Hybrid-Schrittmotor der Bauform Nema 17 und einem Vollschriftwinkel von 1.8°. Der Maximalstrom beträgt 1.2 A pro Phase bei einer Spannung von 4V.

Dieser Motor wurde gewählt, da er genug Drehmoment aufbringt, um die gesamte Basis drehen zu können. Das hohe Haltemoment verhindert ungewolltes Verdrehen der Basis während der Messung. Dadurch ist das System fehlerresistenter auf äußere Einflüsse.

Zum Kippen des Lidar-Sensors wird ebenfalls ein bipolarer Hybrid-Schrittmotor verwendet. Dieser Motor befindet sich auf der sich drehenden Basis. Der Schwerpunkt des Motors befindet sich dabei unumgänglich einige Zentimeter neben der Drehachse. Deswegen sollte der Motor möglichst wenig Gewicht aufweisen, um die Unwucht so klein wie möglich zu halten. Zum vertikalen Kippen des Sensor wird nicht so viel Kraft benötigt, als für das Drehen der gesamten Basis. Auf Grund dessen reicht die Bauform Nema 11. Diese Bauform ist deutlich kleiner und dadurch leichter. Das Haltemoment reicht aus, um ungewolltes vertikales Verdrehen zu vermeiden.

7.2.2 Schrittmotortreiber

Zur Ansteuerung der Schrittmotoren wird der Schrittmotortreiber A4988 verwendet. Dieser ist bereits auf einer Trägerplatine mit Teilen der äußeren Beschaltung verbaut.

Der Motortreiber ermöglicht es, bipolar Schrittmotoren mit einer Motorspannung von 8 V bis zu 35 V und einem maximalen Phasenstrom von 2 A anzusteuern. Zudem sind mit dem Motortreiber Mikroschritte realisierbar. Dabei sind halb, viertel, achte und sechzehnte Schritte möglich. Der maximale Ausgangsstrom ist über einen Potentiometer auf der Trägerplatine stufenlos einstellbar.

–TODO: Zeichnung –

Der Motor wird Spulenweise an den Motortreiber angeschlossen. Dabei wird Pin 1A und 1B sowie 2A und 2B über jeweils eine Spule des Schrittmotors verbunden. Die Versorgungsspannung wird über ein 12 V Tischnetzteil bereitgestellt. Diese wird zusätzlich mit einem Stützkondensatoren geglättet, um Spannungsspitzen auszugleichen. Als Kontrolleinheit für den Motortreiber dient ein Raspberry Pi. Die Logikspannungsversorgung des Treibers wird mit einem 5 V Ausgang des Raspberry Pi's verbunden. Step, Dir, sowie MS1-MS3 werden mit GPIO's verbunden. Der Logikpegel an dem DIR-Pin legt die Bewegungsrichtung des Motors fest. Ein toggelndes Signal am Step Pin führt zur Rotation des Motors. Pro steigende Flanke dreht sich der Motor um an den MS1-MS3 eingestellte Schrittweite weiter. MS1-MS3 dienen zum Einstellen der Schrittweite. Die Kombination der Logiklevel entscheidet dabei über die Schrittweite. Theoretisch wären somit 2^3 also 8 Kombinationen möglich. Da jedoch nur fünf Einstellungen benötigt werden, sieht die Wahrheitstabelle folgendermaßen aus:

Tabelle:

MS1	MS2	MS3	Auflösung
Low	Low	Low	Vollschritt
High	Low	Low	Halbschritt
Low	High	Low	viertel Schritt
High	High	Low	achtel Schritt
High	High	High	sechzehntel Schritt

Tabelle 7.1: Schrittweite

Um Beschädigungen an den Schrottmotoren zu vermeiden, muss der maximale Strom durch die Spulen begrenzt werden. Dies kann man über einen Potentiometer auf der Oberseite des Treiberbausteines machen. Dafür wird die Referenzspannung zwischen dem Potentiometer und Masse gemessen. Mit der Formel : $\text{Current Limit} = V_{\text{Ref}} * 2$ kann der maximale Strom ausgerechnet werden. Unterschiedliche Bauweisen des Treiberbausteines führen aber oftmals dazu, dass die Formel nur als grober Richtwert gewertet werden kann. Nach der groben Einstellung des Stromlimits sollte man den Strom bei aktivem Motor messen und gegebenenfalls noch anpassen. Ändert man die Schrittweiten, ändert sich das Limit etwas. . .

Pro Motor wird ein Motortreiber auf der Platine verwendet.

7.3 Funktionseinheit Kalibrierung

7.3.1 Lichtschranke

Zum automatischen Positionieren der Basis wird eine Infrarot Lichtschranke verwendet. Diese befindet sich direkt unter dem Ritzel und detektiert das Durchlaufen des daran befestigten Kalibrierzapfens. Auf dem Lichtschrankenmodul ist LM393.. Das Modul benötigt eine Versorgungsspannung von 5V. Zudem wird der Ausgangspin mit einem GPIO Pin des Raspberry Pis verbunden. An diesem Ausgang liegt ein digitales Signal an, welches den Status der Lichtschranke darstellt. Liegt ein HIGH- Signal an, befindet sich etwas in der Lichtschranke und sie ist unterbrochen. Wechselt dieser Wert auf einen LOW Pegel, so ist die Lichtschranke nichtmehr unterbrochen.

7.3.2 Gyroensor

7.4 Platinen

7.5 Abwärtswandler

Da für einige Komponenten eine Spannung von 5V benötigt wird, muss die Versorgungsspannung von 12 V verkleinert werden. Dazu wird ein Abwärtswandler verwendet. Über ein Potentiometer auf der oberseite des Moduls kann die Ausgangsspannung eingestellt werden. (MINI-360)

8 Code

Die gewählte Sprache in welcher die Steuerung realisiert ist, ist Python. Python wurde gewählt, da mittels dieser die General Purpose Input Outputs (GPIOs) des Raspberry Pi sehr einfach mittels einer Bibliothek ansteuerbar sind. Zudem ist Python eine sehr schnelle und weit verbreitete hochentwickelte Programmiersprache.

Bei der Erstellung des Codes, welcher das System steuert wurde von Anfang an eine Objektorientierte Vorgehensweise gewählt, um eine möglichst Reibungslose und fortschrittliche Umsetzung zu realisieren.

Der gesamte Code wurde auf drei Dateien aufgeteilt, dies dient zum einen zur besseren Übersichtlichkeit, zum anderen erhielt jede Klasse eine eigene Datei.

8.1 Motor

Die erste Datei und Klasse beschäftigt sich mit der Ansteuerung der Schrittmotoren.

Sie benötigt zwei extra Bibliotheken (Listing 8.1). Die 'time' Bibliothek wird benötigt, um zwischen verschiedenen Befehlen schlafen zu können, sprich das Programm pausieren zu können. Die 'RPI.GPIO' Bibliothek wird benötigt um die GPIOs des Raspberry PI ansteuern zu können.

```
1 import time
2 import RPi.GPIO as GPIO
```

Listing 8.1: Bibliotheken der Motor Klasse

8.1.1 Konstruktor

Der Konstruktor der Klasse beschäftigt sich mit der Deklaration von Variablen und dem zuweisen der dem Konstruktor übergebenen Parameter.

Im Falle der Motor Klasse bekommt der Konstruktor sechs Übergabeparameter, wovon

allerdings ein Parameter ('self') eine Referenz auf das eigene Objekt ist.

Die restlichen übergebenen Parameter sind die GPIOs, welche für die Ansteuerung des Motortreibers benötigt werden.

Bei einem Blick auf den Code des Konstruktors (Listing 8.2) sieht man die Übernahme der Übergabeparameter in Klasseneigene Variablen (Zeile 2-6). Anschließend wird die Kommunikationsrichtung der GPIOs festgelegt. In diesem Fall werden alle Pins als Ausgang benötigt.

Außerdem wird den GPIOs direkt ein Zustand zugewiesen, in diesem Fall ist die Konfiguration so, dass der Motor Treiber mit Achterschritten arbeitet und den Motor gegen den Uhrzeigersinn drehen lässt.

```
1 def __init__(self, Step, Dir, MS1, MS2, MS3):
2     self.step = Step
3     self.dir = Dir
4     self.MS1 = MS1
5     self.MS2 = MS2
6     self.MS3 = MS3
7     GPIO.setup(self.step, GPIO.OUT)
8     GPIO.setup(self.dir, GPIO.OUT)
9     GPIO.setup(self.MS1, GPIO.OUT)
10    GPIO.setup(self.MS2, GPIO.OUT)
11    GPIO.setup(self.MS3, GPIO.OUT)
12    GPIO.output(self.step, GPIO.LOW)
13    GPIO.output(self.dir, GPIO.LOW)
14    GPIO.output(self.MS1, GPIO.HIGH)
15    GPIO.output(self.MS2, GPIO.HIGH)
16    GPIO.output(self.MS3, GPIO.LOW)
```

Listing 8.2: Konstruktor der Motor Klasse

8.1.2 Bewegen des Motors

Die Motor Klasse besitzt zudem noch eine Funktion, mittels welcher sich der jeweilige Motor bewegen lässt (Listing 8.3). In der Funktion wird zunächst die Drehrichtung gesetzt, und anschließend ein bzw. je nachdem wie viele Schritte gefordert werden ausführt. Um einen kompletten Schritt zu vollenden, wird der dafür vorgesehene Pin des Motortreibers Ein und wieder Aus geschaltet. Die Zeit zwischen diesen beiden Vorgängen kann über einen Übergabeparameter der Funktion eingestellt werden. Dies bestimmt direkt die Drehgeschwindigkeit des Motors.

```
1 def moveMotor(self, dir, step, speed):
2     if(dir):
3         GPIO.output(self.dir, GPIO.HIGH)
4     else:
5         GPIO.output(self.dir, GPIO.LOW)
6
7     i = 0
8     while i < step:
9         GPIO.output(self.step, GPIO.HIGH)
10        time.sleep(speed)
11        GPIO.output(self.step, GPIO.LOW)
12        time.sleep(speed)
13        i += 1
```

Listing 8.3: Funktion zum Bewegen des Motors

8.2 Lidar

Auch der Lidar Sensor hat eine eigene Datei sowie Klasse bekommen, dies soll dazu dienen, um später mehrere verschiedene Sensoren konfigurieren zu können und diese dann schnell und einfach auswählen zu können.

Allerdings ist diese Klasse zum jetzigen Zeitpunkt noch nicht in der Finalen form, so dass mehrere Verschiedene Sensoren über eine Klasse Funktionieren. Bisher wurden nur die Grundsteine für den Konstruktor und die Benötigten Funktionen gelegt. Die Lidar Klasse benötigt bisher lediglich eine Bibliothek (Listing 8.4), mit welcher eine Serielle Verbindung erstellt werden kann.

```
1 import serial
```

Listing 8.4: Bibliothek der Lidar Klasse

8.2.1 Konstruktor und Variablen

Da die Klasse bisher noch nicht Vollständig ist, wurden einige Variablen vordefiniert und Werte fest zugewiesen, welche in einer Späteren Version durch den Konstruktor zugewiesen werden sollen (Listing 8.5).

Bisher initialisiert der Konstruktor lediglich die Serielle Verbindung zum LIDAR Sensor.

```
1 dist = 0
2 i2c = None
3 spi = None
4 uart = '/dev/ttyAMA0'
5 recievedData = False
6
7 def __init__(self):
8     self.ser = serial.Serial(self.uart, 115200, timeout=1)
```

Listing 8.5: Bibliothek der Lidar Klasse

8.3 Steuerung

Die dritte und letzte Datei beschäftigt sich mit der generellen Steuerung des Systems und dem Initialisieren und Aufrufen der Klassen und derer Funktionen. *TODO: Hauptklasse*

9 Auswertung und Darstellung mit Matlab

Die Daten werden nach Beendigung eines Scans exportiert und auf einem separaten PC ausgewertet. Die Auswertung und Darstellung erfolgt mit Matlab. Matlab bietet sich an, da große Datenmengen schnell ausgewertet und dargestellt werden können. Zudem sind bereits Kenntnisse zum Importieren und Darstellen von .csv Dateien vorhanden.

Die .csv Datei enthält die Rohdaten. Die Rohdaten bestehen pro Datenwert aus der Entfernung vom Messpunkt bis zum Hindernis in Metern. Zudem ist jedem Entfernungswert der Azimuth und die Elevation im Bezug zum jeweils gesetzten Nullpunkt zugeordnet. Die Messwerte sind fortlaufend nummeriert. Diese Werte müssen zuerst aus der .csv Datei in Matlab importiert werden. Anschließend erfolgt die Aufteilung des Datensatzes in die Vektoren Entfernung, Azimuth und Elevation. Die beiden Winkelwerte zusammen mit dem Entfernungswert stellen Kugelkoordinaten dar. Diese müssen zur Darstellung in Matlab in kartesische Koordinaten umgewandelt werden.

9.1 Importieren und Zuordnen der Messwerte

Im ersten Teil des Auswertungs- und Darstellungsprogramms wird die .csv-Datei als gesamtes in Matlab importiert. Anschließend werden die einzelnen Spalten dementsprechenden Variablen zugeordnet, um die spätere Auswertung zu erleichtern.

Das Importieren der Daten erfolgt über die `importdata` Funktion von Matlab, die es ermöglicht, Datensätze aus einer separaten Datei zu lesen. Das erste Argument der Funktion ist der relative Dateipfad zu der einzulesenden Datei. Dieser wird in Zeile `..` festgelegt. Das zweite Argument steht für das Trennzeichen, mit dem einzelne Elemente in Daten abgetrennt werden. Bei .csv-Dateien ist dies ein Semikolon. Der letzte Übergabeparameter gibt an, wie viele Kopfzeilen importiert werden sollen.

Die Importierte Daten liegen anschließend als struct in der Variable "data" vor. Diese Struct enthält zum einen die Kopfzeile als Feld und zum andern die Messwerte ohne Kopfzeile. Für die weitere Verwendung der Daten, werden nur die Messwerte benötigt. Diese werden mit Zeile... extrahiert.

Anschließend werden in Zeile .. bis... die einzelnen Spalten separiert und einer passenden Variablen zugeordnet.

```
1 % Anwendung zur Darstellung einer 3D Punktwolke aus einem LIDAR System
2 clear all;
3
4 % Importieren und Zuordnen der Messwerte
5 file = 'Messwerte-05-02/Auflösung-hoch.csv';
6
7 data = importdata(file, ',', 1);
8 data = data.data;
9
10 distance = data(:,2);
11 azimuth = data(:,3);
12 elevation = data(:,4)
```

Listing 9.1: Importieren und Zuordnen von .csv Dateien

9.2 Umwandlung von Kugelkoordinaten zu kartesischen Koordinaten

Die Messpunkte liegen hardwarebedingt als Kugelkoordinaten vor. Dies bedeutet, dass jeder Punkt aus dem Abstand r zum Zentrum O , dem Polarwinkel θ und dem Azimutwinkel ϕ definiert wird.

Der Abstand r wird durch die Distanz des Punktes P von O bestimmt. Der Polarwinkel θ ist der Winkel zwischen Flächennormalen und dem Vektor OP . Das Gegenstück dazu ist die Höhe. Der Polarwinkel reicht von 0 bis π .

Der Azimutwinkel ist der Winkel zwischen der x -Achse und der Projektion der Strecke OP auf die xy Ebene. Dieser Winkel reicht je nach Definition von $-\pi - \pi$ oder von 0 bis 2π . Für das Lidar System wird die zweite Definition verwendet.

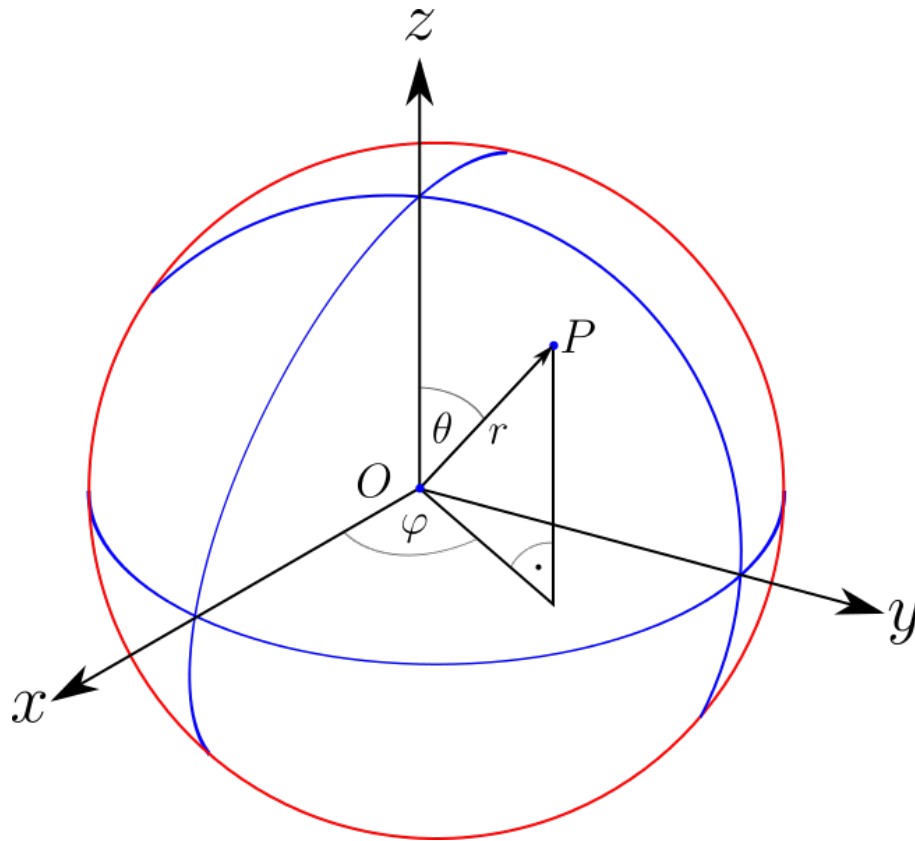


Abbildung 9.1: Kugelkoordinaten

Da dass das Darstellen von Kugelkoordinaten in Matlab nicht ohne weiteres möglich ist, werden die Messwerte in kartesische Koordinaten umgerechnet. Die Umrechnung erfolgt wie in

$$\begin{aligned}x &= r \cdot \cos(\theta) \cdot \cos(\phi) \\y &= r \cdot \cos(\theta) \cdot \sin(\phi) \\z &= r \cdot \sin(\theta)\end{aligned}\tag{9.1}$$

r = Abstand des Punktes zum Zentrum [m]

θ = Polarwinkel [°]

ϕ = Azimutwinkel [°]

```
1 for i = 1:length(data)
```



```
2  if(distance(i) < 2000)
3      x(i) = -distance(i)*cos(deg2rad(elevation(i)))*cos(deg2rad(azimuth(i)
        ));
4      y(i) = distance(i)*cos(deg2rad(elevation(i)))*sin(deg2rad(azimuth(i)
        ));
5      z(i) = distance(i)*sin(deg2rad(elevation(i)));
6  else
7      end
8  end
```

Listing 9.2: Umwandlung von Kugelkoordinaten zu kartesischen Koordinaten

9.3 Darstellung der Messwerte

```
1  plot3(x,y,z, 'r.')
2  axis([-400 400 -400 400 0 240])
3  pbaspect([1 1 0.3])
```

Listing 9.3: Darstellung der Messwerte

Rote Punkte Linien Kleine Feine Punkte

Standartisierung der Ansicht

Anhang