

Inbetriebnahme einer freien Software zur Satellitenbahnvorhersage und Ansteuerung einer Hochleistungsantenne

STUDIENARBEIT
über das dritte Studienjahr

im Studiengang
Elektrotechnik, Nachrichten- und Kommunikationstechnik

an der DHBW Ravensburg
Campus Friedrichshafen

von

Sarah Brückner,
Maximilian Stiefel und
Hannes Bohnengel

15. Juli 2016

Bearbeitungszeitraum:	Oktober - Dezember 2015 April - Juni 2016
Betreuer:	Dipl.-Ing. (DH) Hardy Lau

Kurfassung

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Aenean porttitor mi purus, sit amet efficitur velit semper sit amet. Mauris et pulvinar nunc, id maximus metus. Suspendisse convallis sapien nisi, sed maximus quam gravida eu. Duis faucibus elit non nunc posuere dignissim. Sed ullamcorper fringilla felis ac mollis. Nunc blandit tristique auctor. Praesent elementum dictum nulla et vulputate. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Integer sed rutrum lacus. Morbi tincidunt dui at augue molestie rhoncus. Curabitur sagittis sed sapien quis vestibulum. Cras dictum sem quam, nec tincidunt augue tempor et. Morbi consectetur, dui id scelerisque consequat, velit tortor gravida eros, ac hendrerit massa magna sit amet lacus. Quisque mattis nulla diam, sed efficitur mi fermentum vitae. Nam vestibulum iaculis rhoncus.

Abstract

Translation of „Kurzfassung” comes here...

Erklärung

gemäß Ziffer 1.1.13 der Anlage 1 zu §§ 3, 4 und 5 der Studien- und Prüfungsordnung für die Bachelorstudiengänge im Studienbereich Technik der Dualen Hochschule Baden-Württemberg vom 29.09.2015.

Wir versichern hiermit, dass wir unsere Studienarbeit mit dem Thema:

**Inbetriebnahme einer freien Software zur
Satellitenbahnvorhersage und Ansteuerung einer
Hochleistungsantenne**

selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt haben. Wir versichern zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Friedrichshafen, den 24. Mai 2016

Sarah Brückner

Maximilian Stiefel

Hannes Bohnengel

Inhaltsverzeichnis

Formelgrößen und Einheiten	I
Abkürzungen	II
1 Einleitung	1
2 Projektmanagement	2
2.1 Zeitplan	3
2.2 Anforderungsdefinition	3
2.3 Arbeitspakete	3
3 Amateurfunksatelliten	4
4 Hintergründe	6
4.1 Bahnmechanik	6
4.1.1 Die Keplerschen Gesetze	6
4.1.2 Die Bahnelemente	13
4.1.3 Vorhersagemodelle	16
5 GPredict	17
5.1 Übersicht	17
5.2 Grafische Oberfläche	18
5.2.1 Grundansichten	19
5.2.2 Weitere Ansichten	21
5.2.3 Modul Pop-Up Menü	23
5.2.4 GPredict Einstellungen	23
5.3 HamLib-Programmierschnittstelle	24
5.4 Inbetriebnahme unter Windows	24
5.5 Inbetriebnahme unter Linux	24
6 Zusammenfassung und Ausblick	25
Abbildungsverzeichnis	III

Tabellenverzeichnis	IV
Literatur- und Quellenverzeichnis	V
A Datenblatt XYZ	VI

Formelgrößen und Einheiten

Formelzeichen	Einheit	Abkürzung	Physikalische Größe
R	Ohm	Ω	Elektrischer Widerstand
U	Volt	V	Elektrische Spannung
P	Watt	W	Elektrische Leistung
f	Hertz	Hz	Frequenz
D	Bit	-	Daten
l	Meter	m	Länge
-	Dezibel	dB	Logarithmisches Maß (Pseudoeinheit)

Abkürzungen

AOS Acquisiton of Signal

LOS Loss of Signal

GPL General Public License

CW Continious Wave

1 Einleitung

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Aenean porttitor mi purus, sit amet efficitur velit semper sit amet. Mauris et pulvinar nunc, id maximus metus. Suspendisse convallis sapien nisi, sed maximus quam gravida eu. Duis faucibus elit non nunc posuere dignissim. Sed ullamcorper fringilla felis ac mollis. Nunc blandit tristique auctor. Praesent elementum dictum nulla et vulputate. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Integer sed rutrum lacus. Morbi tincidunt dui at augue molestie rhoncus. Curabitur sagittis sed sapien quis vestibulum. Cras dictum sem quam, nec tincidunt augue tempor et. Morbi consectetur, dui id scelerisque consequat, velit tortor gravida eros, ac hendrerit massa magna sit amet lacus. Quisque mattis nulla diam, sed efficitur mi fermentum vitae. Nam vestibulum iaculis rhoncus.

Aliquam sed finibus sapien. Cras sapien purus, tempus vel lorem nec, egestas auctor urna. Morbi iaculis felis eget mi sollicitudin consectetur sit amet sit amet turpis. Donec malesuada risus sit amet erat euismod dignissim. Etiam faucibus eleifend est in molestie. Maecenas nec elit at purus vulputate tincidunt. Vivamus pulvinar viverra porttitor. Fusce aliquet tristique enim, eget sollicitudin ex tincidunt vel. Praesent turpis erat, consequat at finibus eget, ultrices vel neque. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos himenaeos. Pellentesque turpis nulla, suscipit at mauris quis, rhoncus pharetra ligula. Suspendisse leo lorem, imperdiet a vehicula at, porta eu mauris.

2 Projektmanagement

Schon Thomas Carlyle (1795–1881) erkannte die Wichtigkeit von strukturierten und organisiertem Vorgehen als er sagte:

“Unsere Hauptaufgabe ist nicht, zu erkennen, was unklar in weiter Entfernung liegt, sondern zu tun, was klar vor uns liegt”.

In einem Projekt ist das strukturierte und organisierte Vorgehen der klare Weg zu einem erfolgreichem Ziel. Daher wird sich in dieser Arbeit dem Projektmanagement bedient um die Antennennachführung für Satelliten in die richtige Richtung zu lotzen. Dabei lehnt sich das Management an das bekannte V-Modell, welche den Ablauf von Software-, als auch von Hardwareentwicklungsprozessen beschreibt. Dieses Modell soll einem Projekt die Richtung weisen, jedoch werden die einzelnen Schritte vom Projektmanager selbst definiert. Ein Vorgehensmodell wie dieses legt folgende Prozesse fest:

- die Aktivitäten die durchzuführen sind,
- die Reihenfolge des Arbeitsablaufes,
- die Definition von Ergebnissen,
- die Fertigstellungskriterien,
- die Ressourcen die vorhanden sind
- und die anzuwendenden Standards/Werkzeuge.



Abbildung 2.1: V-Modell, Quelle: [1]

Eine wichtige Rolle spielt die Qualitätssicherung, die das V-Modell sicher stellt. In diesem Modell sind die Verifikation und die Validation ein fester Bestandteil. Verifikation bedeutet, die Sicherstellung dass das entwickelte Produkt mit den Spezifikationen übereinstimmt. Die Validation ist die Eignung des Produkts bezogen auf seinen Einsatzzweck. Durch die Sicherstellung beider Qualitätsmerkmale wird das Projekt erfolgreich zu seinem Ziel, die Antennennachführung für Satelliten, geführt. Aus diesem Grund ist das V-Modell die richtige Vorgehensweise für dieses Projekt.

2.1 Zeitplan

Bevor ein Projekt starten kann, ist wichtig zu definieren, wie viel Zeit für die Durchführung zu Verfügung steht. Für diese Studienarbeit wird drei Studierenden einen Zeitrahmen von zwei Semester zugeschrieben. Dafür sind pro Studenten 300 Stunden kalkuliert. Beginn der Studienarbeit ist der 14. Oktober 2015 und endet am 15. Juli 2016. Für die Studierenden der Kurse TEN, TEK und TLE ist im Studienplan jeder Mittwoch von 14 Uhr bis 17.15 Uhr Studienarbeitszeit vorgesehen. Dies ist eine grobe Richtlinie für die Durchführung der Studienarbeit und kann nach Bedarf angepasst werden.

2.2 Anforderungsdefinition

Implementierung einer quelloffenen, kostenfreien Software zur Antennennachführung für das Verfolgen von erdnahen Satelliten. Die zur Antennennachführung benötigten Schnittstellen werden von der Hochschule zur Verfügung gestellt und sollen für diese Arbeit verwendet werden. Die Software soll die Satellitenposition mit Hilfe der Keplerelemente und den Doppler-Shift berechnen und ausgeben. Die Ausgabe soll grafisch erfolgen und anzeigen, wann der gewählte Satellit verfügbar ist. Ist der gewählte Satellit verfügbar, soll die Antenne in die richtige Position nachgeführt werden.

2.3 Arbeitspakete

Arbeitspakete brechen das Projekt in einzelne Aufgaben und vergeben diese an einen zuständigen Mitarbeiter. Daher ergibt sich ein detaillierter Projektablauf.

3 Amateurfunksatelliten

In dieser Studienarbeit soll die Bodenstation erdnahe Satelliten verfolgen können. Erdnah bedeutet auf einer niedrigen Umlaufbahn bis etwa 1200 km. Dazu gehören die Amateurfunksatelliten, welche der Satellitenkommunikation zwischen Funkamateuren und auch zu experimentellen Zwecken dienen. Diese kommunizieren im 2-Meter- und 70-Zentimeterband [2] und ermöglichen einen internationalen Sprech- und Datenfunk. Außerdem senden diese Satelliten auch Messwerte der Betriebsdaten des Satelliten. Diese Satelliten werden meist von Hochschulen oder Amateurfunkvereinigungen gebaut und mit weiteren Satelliten an Board einer Rakete in das All geschossen. Dabei handelt es sich um kleine, leichte Satelliten, auch “Cubesat” genannt. Die Grafik 3.1 zeigt einen

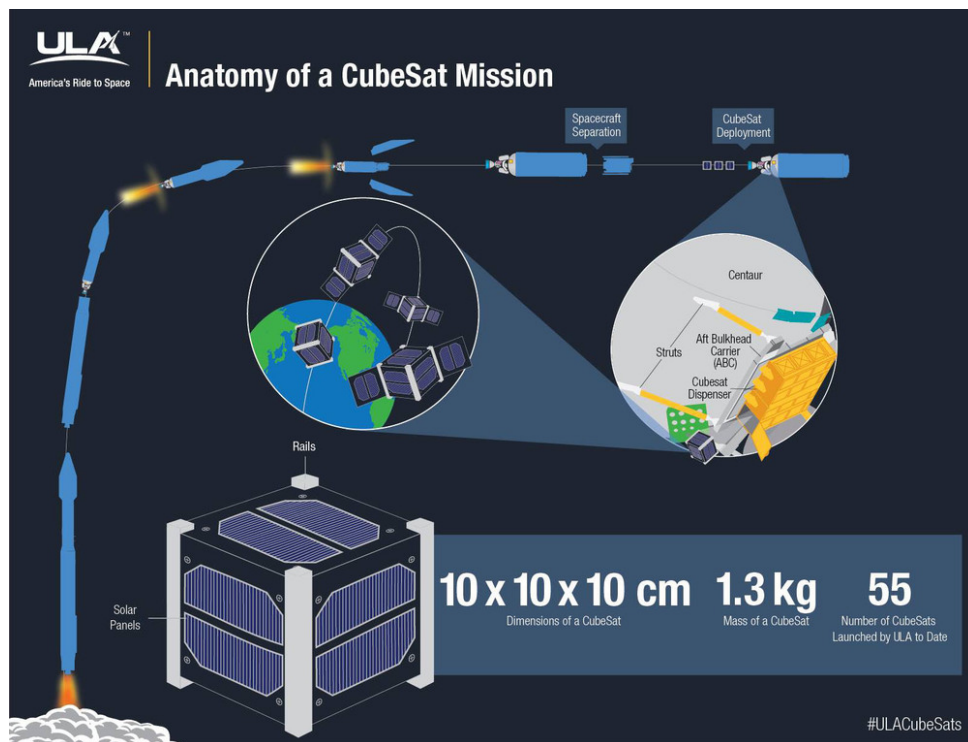


Abbildung 3.1: Cubesat, Quelle: [3]

beispielhaften Cubesat und wie dieser von einer Rakete in das All geschossen wird. Im Vergleich, der ASTRA 1L Satellit mit einer Spannweite von 20 Meter und einem Gewicht von 4,5 Tonnen. Erdnahe Satelliten umkreisen die Erde ständig und haben daher nur ein beschränktes Zeitfenster, in dem man mit einem solchen Satelliten arbeiten kann. Davor befindet sich der Satellit durch die Erdkrümmung hinter dem Horizont und ist daher unerreichbar. Daher ist es für die Bodenstation wichtig zu wissen wann der Satellit am

Horizont auftaucht um die Antenne in die richtige Position nachzuführen. Nach der korrekten Nachführung folgt die Kontaktaufnahme. Die Amateurfunksatelliten arbeiten in einem bestimmten Modus. Der Modus gibt an, in welchem Frequenzbereich der Satellit hört und auf welchem er sendet. Ein Signal, das der Satellit zur Erde schickt nennt man “Downlink” und von der Basisstation zum Satelliten “Uplink”. Das für diese Studienarbeit verwendete Funkgerät IC-9100 kann mit den Modis B und J arbeiten [4, S.153]

- Mode B: Uplink: 70 cm - Downlink: 2 m
- Mode J: Uplink: 2 m - Downlink: 70 cm

Einige Cubesats senden in Continuous Wave (CW) das Rufzeichen sowie ihre Telemetriedaten aus und dient der Funktionskontrolle.

4 Hintergründe

4.1 Bahnmechanik

4.1.1 Die Keplerschen Gesetze

Seit der Antike galt die Erklärung der Bewegung der Planeten und die Vorhersage dieser als eine große Herausforderung. Theorien von Ptolemaios mit seinem geozentrischen Weltbild und Kopernikus mit seinem heliozentrischen Weltbild führten bereits im 16. Jahrhundert zu brauchbaren Modellen zur Vorhersage der Planetenbewegungen. Diese Modelle unterlagen jedoch Ungenauigkeiten, „die in mit Instrumenten des 16. Jahrhunderts bereits messbaren Breichen lagen“ (siehe S. 20 in [5]). Der mathematische Aufwand hinter diesen



Abbildung 4.1: Johannes Kepler (1571-1630), Quelle: [6]

Modellen war enorm. Selbst das kopernikanische Weltbild, dass einige Vereinfachungen mit sich brachte, bediente sich der Überlagerung einer Vielzahl von Kreisbewegungen, um das Verhalten der Planeten zu erklären. Resignierend zog sich zu der Zeit die katholische Kirche und mit ihr viele Gelehrte auf den Standpunkt zurück, dass „die Frage, welche der Theorien die korrekte sei, [...] schlicht unbeantwortbar“ wäre (siehe S. 21 in [5]).

Ein deutscher Mathematiker und Astronom, Johannes Kepler, war hier anderer Auffassung. Er war überzeugter Kopernikaner und stand im Dienste des Kaisers Rudolph II. Schließlich gelang es ihm aus seinen Beobachtungen drei einfache Gesetze herzuleiten. Seine Gesetze führten zu Vorhersagen der Planetenbewegungen nie da gewesener Präzisi-

on, welche er seinem Dienstherrn widmend in den Rudolphinischen Tabellen niederschrieb. Steiner und Schlagerl schreiben in Ihrem Buch „Raumflugmechanik“, dass ohne die Vorarbeit Keplers keine Weltraumtechnik je existiert hätte (vgl. S. 21 in [5]). Die drei Gesetze lauten:

1. Keplersches Gesetz: Die Planeten umlaufen die Sonne auf elliptischen Bahnen. In einem der Brennpunkte dieser Ellipsen befindet sich die Sonne.
2. Keplersches Gesetz: Die Linie von der Sonne zu einem Planeten überstreicht in gleichen Zeiten gleiche Flächen.
3. Keplersches Gesetz: Die Quadrate der Umlaufzeiten zweier Planeten verhalten sich zueinander so wie die Kuben der großen Halbachsen ihrer Bahnellipsen.

Kepler starb 1630 und damit 12 Jahre vor Isaac Newtons (1642-1726) Geburt. Mit seinen Werken hinterließ Kepler Newton alles, um das Gravitationsgesetz später herleiten zu können.

Das erste Keplersche Gesetz

Durch die Annahme Planeten bewegen sich auf Ellipsen anstatt auf Kreisen, brach Kepler ein tausende Jahre altes Paradigma. Das mit der Ellipse war allerdings nicht seine Idee. Bereits im 11. Jahrhundert nahm ein arabischer Gelehrter namens Al-Zarkali (1029-1087) eine elliptische Bahn an, um die unregelmäßige Bewegung des Merkurs erklären zu können. Kepler kannte diese Idee durch die Lehren des Mathematikers und Astronomen Peurbach (1423-1461), welcher die Ellipsen-Theorie im Abendland verbreitete.

Zunächst soll die Ellipse an sich betrachtet werden. Die einfachste Möglichkeit eine Ellipse zu konstruieren besteht darin zwei Nägel in einer Holzplatte mit einem Stück Schnur mit einer Schlaufe zu verbinden. Das Stück Schnur muss länger sein als der Abstand zwischen beiden Nägeln. Nimmt man nun einen Bleistift und drückt ihn in der Schlaufe gegen die Schnur, kann man die beiden Nägel mit Kontakt der Bleistiftspitze zum Holzbrett umrunden. Hält man die Schnur konstant auf Spannung, so ergibt sich eine Ellipse. Darüber hinaus muss der Punkt auf welchem die Schlaufe am Bleistift anliegt höher sein, als der Abschluss der Nagelköpfe. Im übertragenden Sinne beschreibt die folgende Mengendefini-

$$E = \{P | \overline{F_1 P} + \overline{F_2 P} = 2a = \textit{konstant}\} \quad (4.1)$$

The diagram illustrates an elliptical orbit with the following labeled components:

- Orbit:** A solid black ellipse centered at the origin of a Cartesian coordinate system.
- Axes:** The horizontal axis is labeled x and the vertical axis is labeled y .
- Foci:** Two points on the x -axis are labeled F_1 (right focus) and F_2 (left focus).
- Semi-major axis:** The distance from the center M to either focus is labeled a in red.
- Semi-minor axis:** The distance from the center M to the top of the ellipse is labeled b in red.
- Eccentricity:** The distance from the left focus F_2 to the left vertex S_2 is labeled e in purple.
- Vertices:** The four points where the ellipse intersects the axes are labeled S_1 (right), S_2 (left), S_3 (top), and S_4 (bottom).
- Point P:** A point on the ellipse in the first quadrant is labeled P in blue.
- Distances to P:** The distances from the foci to point P are labeled r in blue.
- Distance to Focus:** The distance from the left focus F_2 to point P is labeled a in green.
- Distance to Center:** The distance from the center M to point P is labeled ρ in green.
- Distance to Directrix:** A dashed red line from P perpendicular to the right directrix is labeled p' in red.
- Directrix:** A vertical dashed line to the right of the ellipse is labeled p in yellow.
- Auxiliary Circle:** A dashed black circle centered at M with radius a is shown.

Man spricht bei der Länge dieser Strecke von der **großen Halbachse** **a**. Beide Strecken ergeben zusammen die Hauptachse $\overline{S_1S_2}$. Analog gibt es hierzu die Nebenachse, welche durch die Strecke $\overline{S_3S_4}$ bestimmt wird. Die **kleinen Halbachsen** sind $\overline{MS_3}$ und $\overline{MS_4}$. Diese haben die Längen **b**. Eine Ellipse kann auch als Stauchung eines Kreises mit dem Faktor $\frac{b}{a}$ angesehen werden.

$$e' = \frac{e}{a} \quad (4.2)$$

9

0 wird. Um das zu zeigen wird die obige Gleichung noch mal herangezogen.

$$e'^2 = \frac{e^2}{a^2} = \frac{a^2 - b^2}{a^2} = 1 - \left(\frac{b}{a}\right)^2 \quad (4.3)$$

Des Weiteren besitzt jede Ellipse einen Halbparameter p . Geht man davon aus, dass es einen Abstand p' gibt, welcher p bis zu einer die Ellipse umschließende Kreislinie verlängert, so gelten folgende Gleichungen

$$\frac{p}{p'} = \frac{b}{a} \quad (4.4)$$

Mit dem Satz eines alten Freudes folgt

$$p' = \sqrt{a^2 - e^2} \quad (4.5)$$

Jetzt ist klar, dass gilt

$$p = \frac{b}{a} \cdot p' = \frac{b}{a} \sqrt{a^2 - e^2} = \frac{b^2}{a} \quad (4.6)$$

Was nun noch fehlt ist „eine Gleichung, also eine analytische Beschreibung der Punkte einer Ellipse“ (siehe S.22 in [5]). Eine solche Gleichung ergibt sich mit dem Schnitt einer Ebene mit einem Kegel. Die Neigung der Schnittebene zur Kegelgrundfläche sei α . Der Öffnungswinkel des Kegels sei ϵ . Jetzt passiert etwas, dass das räumliche Denkvermögen herausfordert. In den Kegel wird eine (Dandelinsche) Kugel eingeschrieben. Diese Kugel berühre die Ebene im Punkt F und tangiere den Kegelmantel entlang eines Breitenkreises. Es ist einzusehen, dass der Punkt F auf der Hauptachse der Ellipse liegt. Der Schnittpunkt der entstehenden Ellipse und der Normale zur Hauptachse im Punkt F ist der Punkt Q . P stellt einen beliebigen Punkt auf der Ellipse dar. Die Verbindungslinie zwischen F und P hat zur Hauptachse die Neigung θ . Der Abstand zwischen F und P ist r . s und s_0 sind die Abstände der Punkte P und Q zum Berührkreis der Kugel gemessen entlang des Kegelmantels.

Man sieht nun, dass die Größen r , s und θ von P abhängig sind. Es interessiere nun die mathematische Funktion $r(\theta)$, welche die Ellipsenbahn beschreibe (vgl. S.23 in [5]). Betrachtet wird nun zunächst die zweidimensionale Zeichnung rechts oben in Abb. 4.4. Mit ein bisschen Nachdenken sieht man, dass

$$(s_0 - s) \cdot \cos(\epsilon) = r \cdot \cos(\theta) \cdot \cos(\alpha) \quad (4.7)$$

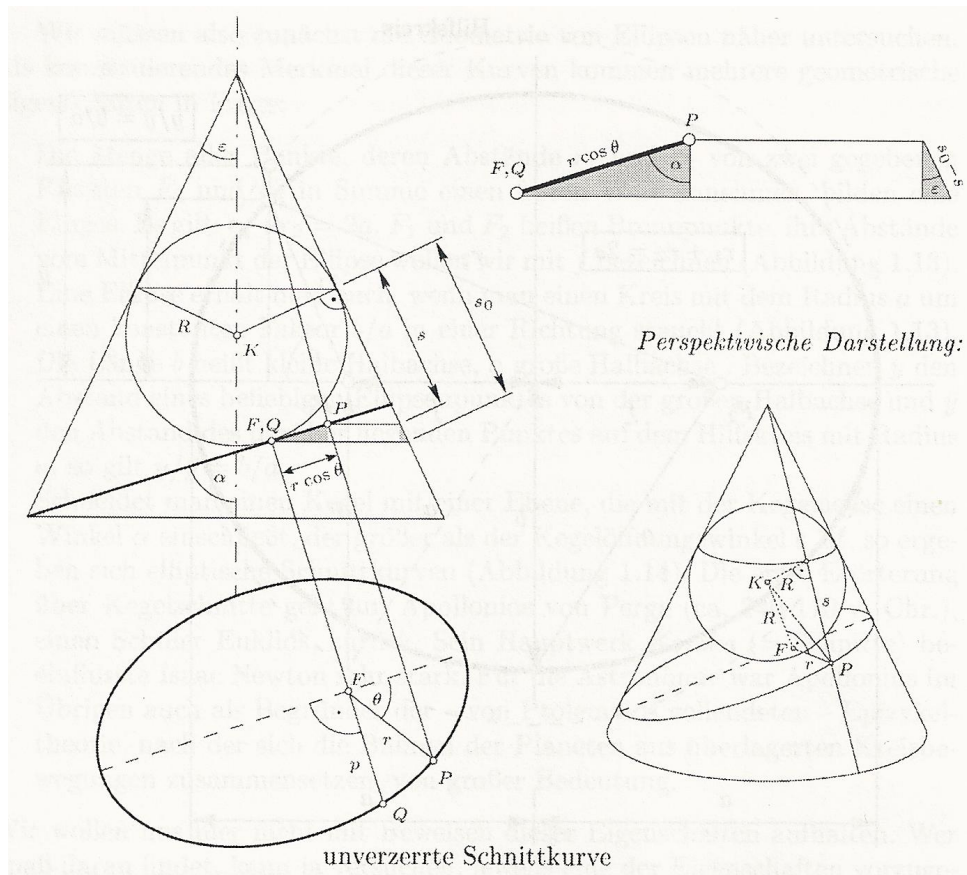


Abbildung 4.3: Kegelschnitt, Quelle: S.24 in [5]

Doch woher kommt der Ausdruck $r \cdot \cos(\theta)$? Hierzu werfe man einen Blick auf die zweidimensionale Abbildung der Schnittfläche/Ellipse links unten im Bild. Dieses Bild setze man nun in Relation zum Bild darüber. Der Abstand $r \cdot \cos(\theta)$ lässt sich nun auf die Hauptachse der Ellipse projizieren. r , die Projektionslinie für P die Hauptachse und F bilden nun eine rechtwinkliges Dreieck aus. Der Rest ist Trigonometrie.

In der Darstellung rechts unten in Abb. 4.4 ist folgende Beziehung auffindbar.

$$R^2 + s^2 = R^2 + r^2 \quad (4.8)$$

Das bedeutet, dass s durch r in Gleichung 4.7 ersetzt werden kann.

$$(s_0 - r) \cdot \cos(\epsilon) = r \cdot \cos(\theta) \cdot \cos(\alpha) \quad (4.9)$$

Ausmultiplizieren ergibt

$$s_0 \cos(\epsilon) - r \cos(\epsilon) = r \cos(\theta) \cos(\alpha) \quad (4.10)$$

Sortieren führt zu

$$s_0 \cos(\epsilon) = r \cos(\theta) \cos(\alpha) + r \cos(\epsilon) \quad (4.11)$$

Ausklammern und auflösen bringt

$$r = \frac{s_0 \cos(\epsilon)}{\cos(\theta) \cos(\alpha) + \cos(\epsilon)} \quad (4.12)$$

Die entstandene Gleichung 4.12 kann nun noch durch die Zusammenhänge $p = s_0$ (Halbparameter) und $e' = \frac{\cos(\alpha)}{\cos(\epsilon)}$ vereinfacht werden (vgl. S. 24 in [5]). Hierzu dividiert man Gleichung 4.12 durch $\cos(\epsilon)$.

$$r = \frac{s_0}{1 + \frac{\cos(\alpha)}{\cos(\epsilon)} \cos(\theta)} = \frac{p}{1 + e' \cos(\theta)} \quad (4.13)$$

Fertig ist die mathematische Version des ersten Keplerschen Gesetzes.

Das zweite Keplersche Gesetz

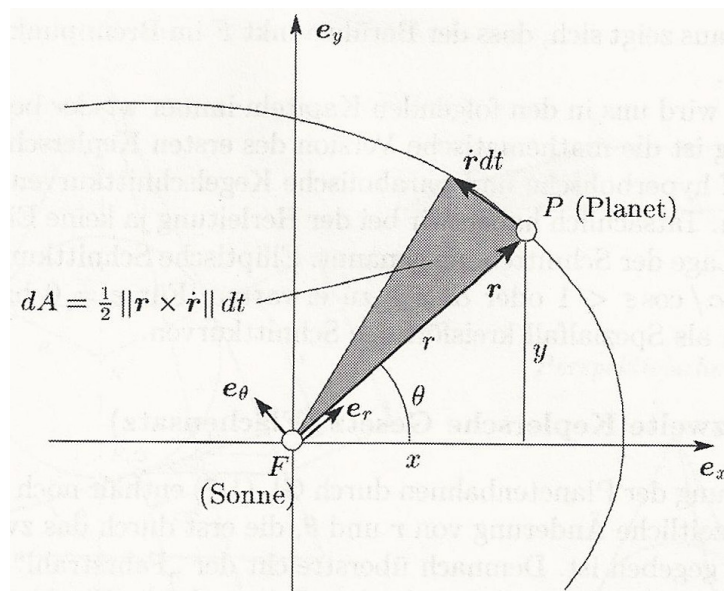


Abbildung 4.4: Kegelschnitt, Quelle: S.26 in [5]

Gleichung 4.13 liefert noch keine Aussage über die zeitliche Änderung von r und θ . Um eine Aussage über die zeitliche Änderung dieser Variablen treffen zu können, kann Keplers zweites Gesetz herangezogen werden: Die Fläche, welche die Verbindungslinie zwischen Sonne und einem Planet überstreicht ist zeitlich konstant. Die Fläche ΔA , die in einem Zeitintervall Δt durchstrichen wird ist genau

$$\Delta A = \frac{1}{2} \left| \vec{r} \times \dot{\vec{r}} \right| \Delta t + F(\Delta t^2) \quad (4.14)$$

Die beiden Vektoren r und $\dot{r}\Delta t$ spannen eine Fläche auf, welche ein Parallelogramm beschreibt. Das Kreuzprodukt ergibt einen Vektor dessen Länge dieser Fläche entspricht.

Die Hälfte davon ist die Fläche des Dreiecks, die gesucht wird. Der Ausdruck $\dot{r}\Delta t$ ist dabei sehr ungenau und beschreibt eigentlich nur die Änderung des Vektors r . Aus diesem Grund kommt noch der Fehlerterm F hinzu, der die Krümmung der Ellipse berücksichtigt. Bezieht man sich im nächsten Schritt auf infinitesimale Elemente, die wirklich gegen Null gehen, so erreicht man die gewünschte Genauigkeit. Der Fehlerterm wird überflüssig.

$$dA = \frac{1}{2} \left| \vec{r} \times \dot{\vec{r}} \right| dt \quad (4.15)$$

Man führt nun eine für jeden Planeten individuelle Konstante h ein, da sich das Verhältnis $\frac{dA}{dt}$ nicht verändern darf.

$$2dA = h \cdot dt \quad (4.16)$$

Um das mathematische Äquivalent zu dem sprachlich formulierten zweiten Gesetz zu erhalten, soll wie beim ersten Gesetz eine Abhängigkeit zu r und θ hergestellt werden. Zu diesem Zweck wird die Gleichung einer Koordinatentransformation in Zylinderkoordinaten unterworfen (vgl. S. 25 f. in [5]). Es gilt also

$$x = r \cos(\theta), y = r \sin(\theta) \text{ und } z = z.$$

Gemäß der Definition von Zylinderkoordinaten darf man jetzt den Vektor \vec{r} auch anders schreiben:

$$\vec{r} = r \vec{e}_r + z \vec{e}_z \quad (4.17)$$

wobei folgendes generell über Zylinderkoordinatensysteme bekannt ist:

$$\vec{e}_r = \begin{pmatrix} \cos(\theta) \\ \sin(\theta) \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_\theta = \begin{pmatrix} -\sin(\theta) \\ \cos(\theta) \\ 0 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{e}_z = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Die Vektoren stehen allesamt senkrecht aufeinander, was man sieht, wenn man das Skalarprodukt bildet. Das liegt daran, dass das Skalarprodukt über die Summe der Längen der Vektoren multipliziert mit dem Kosinus des Winkels den sie einschließen definiert wird, welcher bei $\frac{\pi}{2}$ bekanntlich Null ist. Da auch die Ableitung des Vektors \vec{r} (Geschwindigkeit) gesucht ist beginnt man zu differenzieren. Man wende hier zunächst die Summenregel, dann auf den ersten Ausdruck noch die Produkt- und die Kettenregel, da \vec{e}_r von θ abhängt und diese wiederum von t . Es folgt

$$\dot{\vec{r}} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\vec{e}}_r + \dot{z} \vec{e}_z \quad (4.18)$$

Setzt man nun

$$\dot{\vec{e}}_r = \dot{\theta} \begin{pmatrix} -\sin(\theta) \\ \cos(\theta) \\ 0 \end{pmatrix} = \dot{\theta} \vec{e}_\theta$$

in Gleichung 4.18 ein, so ergibt sich

$$\dot{\vec{r}} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta + \dot{z} \vec{e}_z \quad (4.19)$$

Man wählt nun die z-Achse geschickt, so dass diese senkrecht auf der Trägerebene der Ellipse steht (vgl. S.26 in [5]). Durch diesen Schachzug gilt für die zu betrachtenden Gleichungen $z = 0$. Jetzt fällt Gleichung 4.15 in sich zusammen

$$\frac{dA}{dt} = \frac{1}{2} \left| \vec{r} \times \dot{\vec{r}} \right| = \frac{1}{2} \left| r \vec{e}_r \times (\dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta) \right| \quad (4.20)$$

Durch die Bilinearität des Kreuzprodukts folgt

$$\frac{dA}{dt} = \frac{1}{2} \left| \dot{r} r (\vec{e}_r \times \vec{e}_r) + r r \dot{\theta} (\vec{e}_r \times \vec{e}_\theta) \right| \quad (4.21)$$

Die Tatsache, dass das Kreuzprodukt eines Vektors mit sich selbst den Nullvektor ergibt und dem Umstand, dass $\vec{e}_r \perp \vec{e}_\theta \perp \vec{e}_z$ ist, führt zu

$$\frac{dA}{dt} = \frac{1}{2} \left| r^2 \dot{\theta} \vec{e}_z \right| = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta} = h = \textit{konstant} \quad (4.22)$$

4.1.2 Die Bahnelemente

Die Bahnelemente dienen der Beschreibung einer Bewegung eines Himmelskörpers auf einer Umlaufbahn (meist einer Ellipse). Dieser Körper unterliegt den Keplerschen Gesetzen. Wird die Bewegung eines Himmelskörpers durch äußere Einflüsse (z.B. Gravitationskraft der Sonne) nicht gestört, so kann sie durch sechs Größen beschrieben werden. Diese Größen sind die Bahnelemente. Zwei Bahnelemente beschreiben die Form der Bahn, drei legen die Lage der Bahn im dreidimensionalen Raum fest und ein Bahnelement gibt an zu welcher Zeit sich der Himmelskörper wo auf der Bahn befunden hat.

Diese Bahnelemente reichen in der Praxis nicht aus, um die Position eines Himmelskörpers z.B. eines Satelliten mit einem Vorhersagemodell berechnen zu können. Aus diesem Grund werden die Bahnelemente meist um von Vorhersagemodellen benötigten Informationen ergänzt. Im Folgenden werden die Bahnelemente in Ihrer Bedeutung anhand der Abbildung 4.5 erläutert.

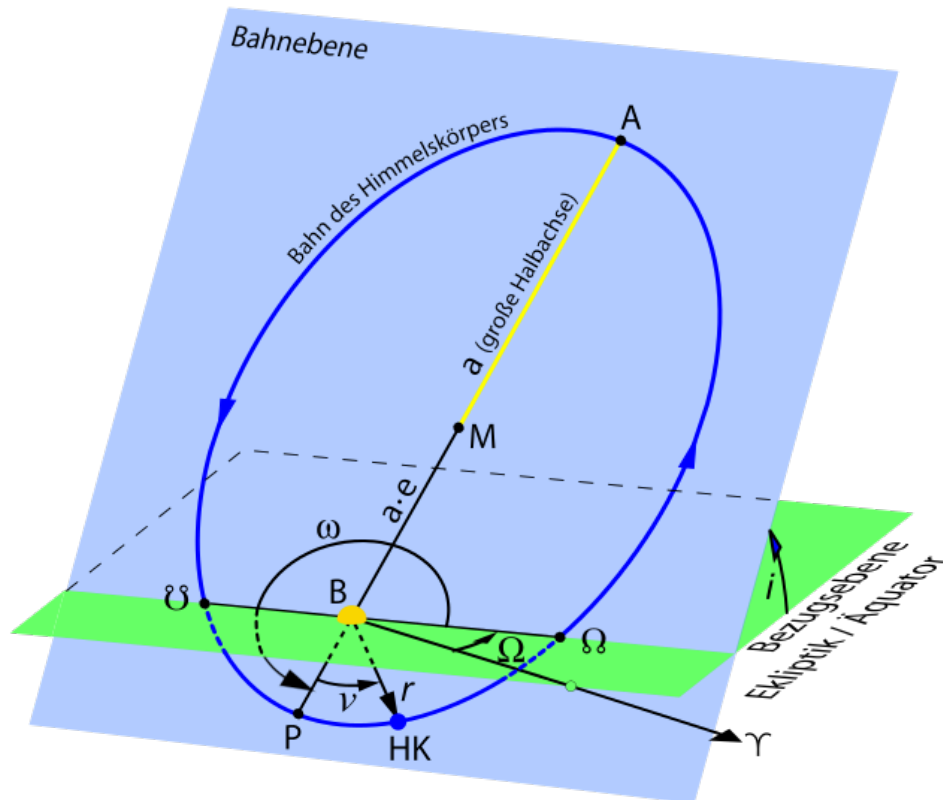


Abbildung 4.5: Bahnelemente, Quelle: [7]

Gestalt der Bahn

Um die Gestalt der Bahn zu beschreiben wird die **numerische Exzentrizität e** und die Angabe der Länge der **großen Halbachse a** benötigt. <<<< HEAD =====

Zunächst soll die Ellipse an sich betrachtet werden. Die einfachste Möglichkeit eine Ellipse zu konstruieren besteht darin zwei Nägel in einer Holzplatte mit einem Stück Schnur mit einer Schlaufe zu verbinden. Das Stück Schnur muss länger sein als der Abstand zwischen beiden Nägeln. Nimmt man nun einen Bleistift und drückt ihn in der Schlaufe gegen die Schnur, kann man die beiden Nägel mit Kontakt der Bleistiftspitze zum Holzbrett umrunden. Hält man die Schnur konstant auf Spannung, so ergibt sich eine Ellipse. Nichts anderes besagt die folgende Mengendefinition mit Bezug zu Abbildung 4.6.

$$E = \{P | \overline{F_1 P} + \overline{F_2 P} = 2a = \text{konstant}\} \quad (4.23)$$

F_1 und F_2 heißen Brennpunkte der Ellipse. M ist der Mittelpunkt der Ellipse. S_1 und S_2 sind die Haupt-, S_3 und S_4 die Nebenscheitel. Die Strecke $\overline{MS_1}$ ist gleich der Strecke $\overline{MS_2}$. Man spricht bei der Länge dieser Strecke von der großen Halbachse a . Beide Strecken

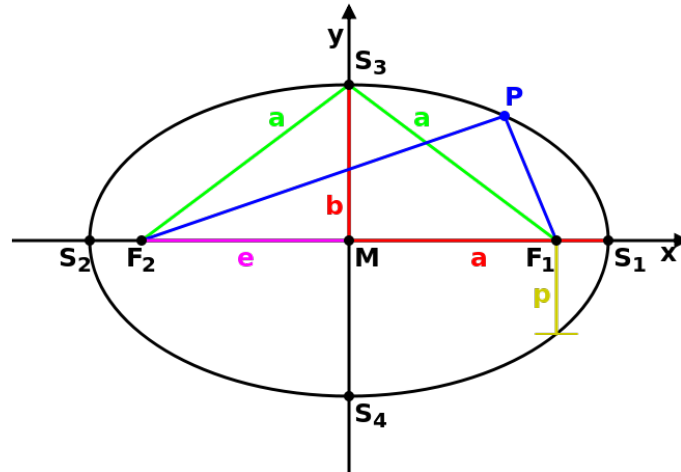


Abbildung 4.6: Ellipse, Quelle: Wikipedia

ergeben zusammen die Hauptachse $\overline{S_1S_2}$. Analog gibt es hierzu die Nebenachse, welche durch die Strecke $\overline{S_3S_4}$ bestimmt wird. Die kleinen Halbachsen sind $\overline{MS_3}$ und $\overline{MS_4}$. Diese haben die Längen b . Das Wort numerisch gibt bei der Exzentrizität an, dass diese sich auf eine andere Größe (die große Halbachse) bezieht. Der Wert der numerischen Exzentrizität lässt sich in vier Bereiche aufteilen:

- Der Wert 0 repräsentiert eine perfekte kreisförmige Bahn.
- Der Bereich von 0 bis 1 beschreibt eine elliptische Bahn.
- Der Wert 1 erzeugt eine exakt parabolische Bahn.
- Jeder Wert größer 1 gehört zu einer immer offener werdenden Hyperbel.

Bis zum Wert 1 handelt es sich um eine geschlossene Bahn. Oberhalb von 1 ist die Bahn immer geöffnet. Das bedeutet jeder Punkt der Bahn wird von einem Satellit nur einmal abgeschrieben. Für eine elliptische Bahn ($e < 1$) kann aus der Halbachse der Ellipse und der numerischen Exzentrizität ein minimaler (r_{min}) und ein maximaler (r_{max}) Abstand vom Brennpunkt der Ellipse berechnet werden. »»»» master

Lage der Bahn

Zeitlicher Bezug

- Unter der **Inklination (i)** versteht man den Winkel zwischen Bahn- (blau) und Äquatorebene (grün). Der Schnittpunkt mit der Äquatorebene ergibt die Konoten-

linie.

- **Die Rektaszension des aufsteigenden Knotens (Ω)** ist jener Winkel, der zwischen einer Geraden vom Brennpunkt (B) zum Frühlingspunkt (γ) und einer Geraden vom Brennpunkt zum aufsteigenden Knoten (Ω) ausgebildet wird.
- Die **Periapsisdistanz** r_{min} stellt den Abstand des Perigäums (P) zum Brennpunkt dar. Das Perigäum ist der Punkt auf der Bahn, welcher den geringsten Abstand zum Brennpunkt hat.
- **Apogäum:** Im Gegensatz zu dem Perigäum definiert das Apogäum den größten Erdbestand den der Satellit erreichen kann.
- **Argument des Perigäums:** Unter dem Argument des Perigäum versteht man den Winkel zwischen der Knotenlinie und der Apsidenlinie, welche die beiden Punkte Perigäum mit Apogäum verbindet.
- **Exzentrizität:** Dadurch dass ein Orbit nicht wie ein Kreis beschreiben lässt, wird ein Maß benötigt, welches die Form beschreibt. Die Exzentrizität gibt an, wie weit die beiden Brennpunkte vom Mittelpunkt der Ellipse entfernt sind und beschreibt somit die Form des Orbits.
- **Mittlere Anomalie:** Die Mittlere Anomalie sagt aus, wo sich der Satellit vom Referenzpunkt Perigäum auf seiner Bahn befindet.
- **Große Halbachse:** Die Große Halbachse beschreibt die Größe der Bahn.

4.1.3 Vorhersagemodelle

5 GPredict

5.1 Übersicht

GPredict ist eine freie Software zur Satellitenverfolgung und Orbitvorhersage und steht als Quellcode oder bereits fertig kompiliertes Programm für Windows, Mac OS und Linux zur Verfügung. Die Software ist in C geschrieben und unter der GNU General Public License (GPL) lizenziert, somit kann sie frei verändert und an die entsprechenden Nutzervoraussetzungen angepasst werden.

In Abbildung 5.1 ist das Prinzip eines Satellitenverfolgungsprogramms zu sehen (die blauen Blöcke stellen hierbei die Funktionalität des Programms dar). Zunächst wird an Hand der Keplerschen Bahnelemente und dem aktuellen Zeitpunkt die absolute Position des Satelliten berechnet. Daraufhin wird der Vektor, der von der Bodenstation zum Satelliten zeigt, bestimmt. Nun können Azimut und Elevation dieses Vektors für die Ansteuerung der Antenne verwendet werden.

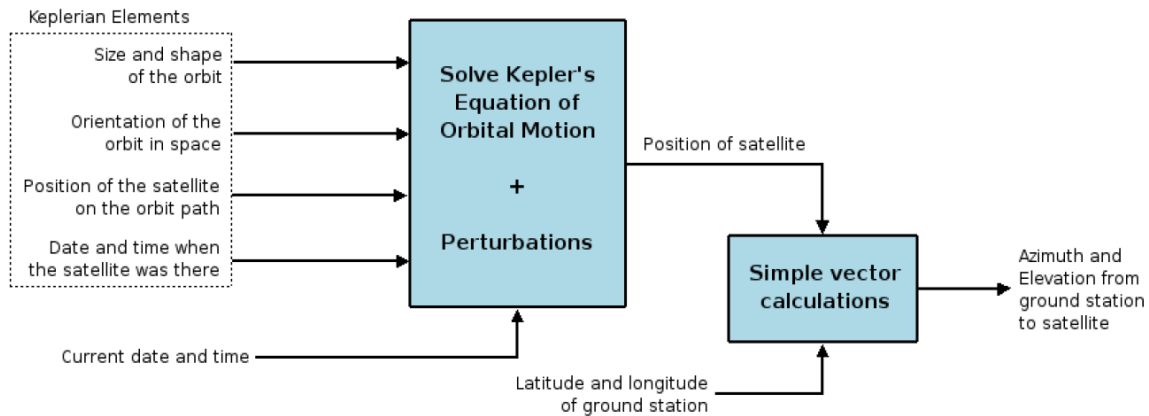


Abbildung 5.1: Prinzip eines Satellitenverfolgungsprogramms [8]

Zur Berechnung der Satellitenposition wird auf den NORAD SGP4/SDP4 Algorithmus zurückgegriffen (siehe Abschnitt XXX). Um hierfür zu jedem Zeitpunkt die aktuellen Kepler-Elemente des zu verfolgenden Satelliten zu kennen, gibt es unter GPredict die Möglichkeit einer automatischen Aktualisierung über HTTP, FTP oder aus dem lokalen Verzeichnis.

Bei GPredict ist im Gegensatz zu anderen Satellitenverfolgungsprogrammen wie SatPC32 kein Limit an zu verfolgenden Satelliten und Bodenstationen gegeben. Durch die Verwendung von Modulen kann außerdem unkompliziert zwischen verschiedenen Konfigurationen gewechselt werden. Die Orbitvorhersage eines Satelliten lässt sich sowohl grafisch als auch tabellarisch darstellen, wobei durch die Einstellungen verschiedener Parameter eine sehr individuelle Anzeige erreicht werden kann [9].

5.2 Grafische Oberfläche

In Abbildung 5.2 ist die grafische Oberfläche von GPredict zu sehen. In der Standardkonfiguration ist dort zunächst die Kartenansicht bzw. *Map View* (oben), die Polaransicht bzw. *Polar View* (links unten) und die Einzelsatellitenansicht bzw. *Single-Satellite View* (rechts unten) zu sehen.

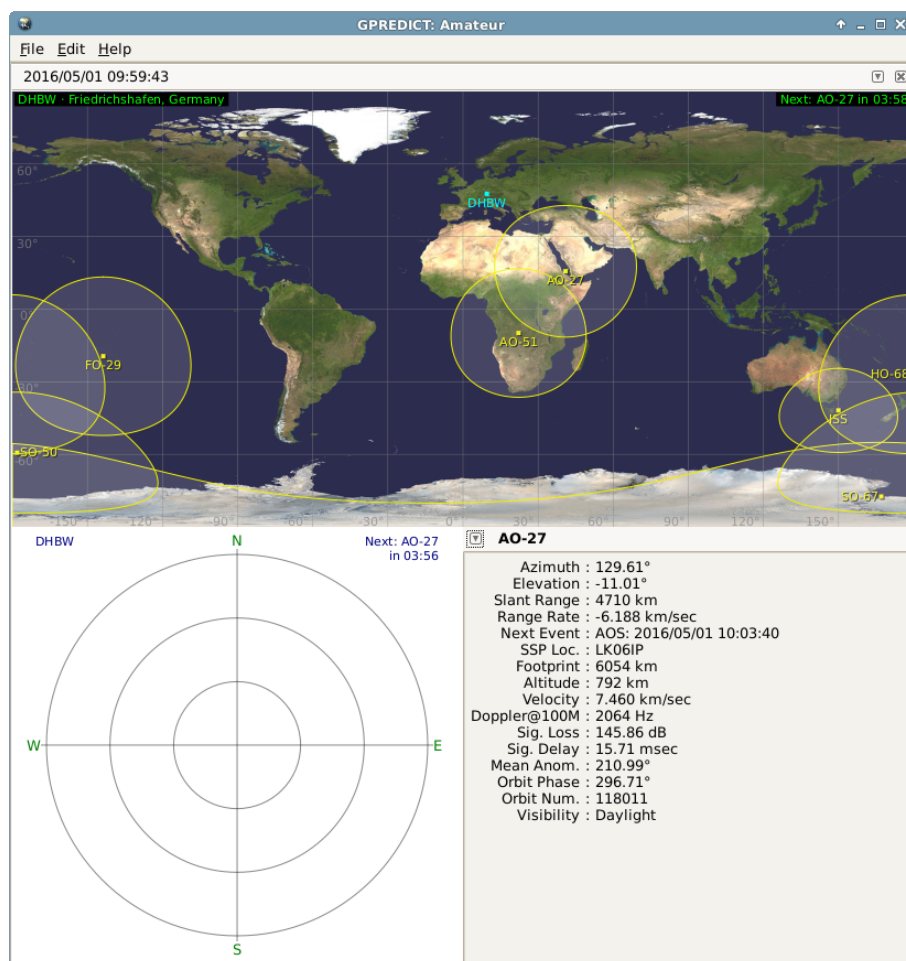


Abbildung 5.2: Standardoberfläche von GPredict

5.2.1 Grundansichten

Zu den oben genannten Ansichten kommen noch zwei Weitere hinzu, die Listenansicht bzw. *List View* und eine Ansicht für bevorstehende Vorbeiflüge, die sogenannte *Upcoming Passes View*. Im Folgenden werden die verschiedenen Ansichten genauer beschrieben:

Map View

Diese Ansicht besteht, wie in Abbildung 5.2 zu sehen, aus einer Weltkarte auf der die aktuellen Standorte der für das aktuelle Modul ausgewählten Satelliten zu sehen ist. Das heißt der Punkt auf dem der entsprechende Satellit senkrecht bezogen auf den Erdmittelpunkt steht. Außerdem ist um diesen Punkt die Fläche umrahmt, von der der Satellit von der Erde aus sichtbar ist. Mit einem Rechtsklick auf einen Satellitenamen kann außerdem die Option *Ground Track* aktiviert werden, mit welcher die Spur des Satelliten für mehrere Orbits angezeigt wird.

Polar View

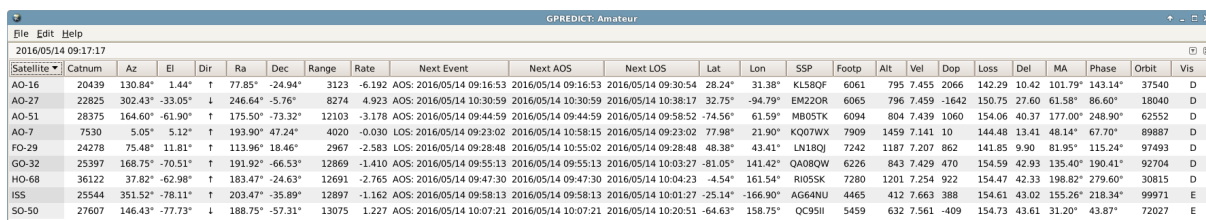
Die *Polar View* (siehe Abbildung 5.2) stellt eine Draufsicht auf die Bodenstation dar, bei der die Polarachse den Azimutwinkel darstellt und die Radialachse den Elevationswinkel. Mit einem Rechtsklick auf einen Satelliten lässt sich mit der Option *Show sky track* aktivieren, das die Spur des entsprechenden Satelliten angezeigt wird. Zusätzlich wird das aktuelle Modul links oben angezeigt, der nächste sichtbare Satellit (rechts oben) und die genauen Werte für Azimut und Elevation (links unten) sobald sich der Mauszeiger auf der *Polar View* befindet.

Single-Satellite View

In dieser Ansicht (siehe Abbildung 5.2) werden detaillierte Informationen zu einem ausgewählten Satelliten angezeigt, z.B. Azimut, Elevation, Entfernung der direkten Sichtverbindung (*Slant Range*), Höhe, Geschwindigkeit, Dopplerverschiebung oder Signaldämpfung. Mit einem Klick auf das Dreieck links neben dem Satellitenamen kann zwischen den für dieses Modul ausgewählten Satelliten gewechselt werden.

List View

Die Listenansicht zeigt eine tabellarische Auflistung aller für das aktuelle Modul ausgewählten Satelliten mit verschiedenen Details, mit je einem Satelliten pro Zeile. In Abbildung 5.3 ist die Listenansicht mit allen verfügbaren Details zu sehen. Mit einem Klick auf eine entsprechende Kategorie lässt sich das Sortierkriterium ändern. Falls hier ein variables Kriterium wie die Geschwindigkeit eingestellt wird, ändert sich die Sortierreihenfolge mit der eingestellten Auffrischrate (*Refresh Rate*). Die Bezeichnung des jeweiligen Details ist in dieser Ansicht abgekürzt, z.B. *Az* für *Azimut*. Unter den Moduleinstellungen beim Reiter *List View* kann ausgewählt werden, welches Detail angezeigt wird. Dort ist außerdem erkenntlich für was die entsprechenden Abkürzungen stehen.



Satellite	Catnum	Az	El	Dir	Ra	Dec	Range	Rate	Next Event	Next AOS	Next LOS	Lat	Lon	SSP	Footp	Alt	Vel	Dop	Loss	Del	MA	Phase	Orbit	Vis
AO-16	20439	130.84°	1.44°	↑	77.85°	-24.94°	3123	-6.192	AOS: 2016/05/14 09:16:53	2016/05/14 09:16:53	2016/05/14 09:30:54	28.24°	31.38°	KL58QF	6061	795	7.455	2066	142.29	10.42	101.79°	143.14°	37540	D
AO-27	22825	302.43°	-33.05°	↓	246.64°	-5.76°	8274	4.923	AOS: 2016/05/14 10:30:59	2016/05/14 10:30:59	2016/05/14 10:38:17	32.75°	-94.79°	EM22OR	6065	796	7.459	-1642	150.75	27.60	61.58°	86.60°	18040	D
AO-51	28375	164.60°	-61.90°	↑	175.50°	-73.32°	12103	-3.178	AOS: 2016/05/14 09:44:59	2016/05/14 09:44:59	2016/05/14 09:58:52	-74.56°	61.59°	MB05TK	6094	804	7.439	1060	154.06	40.37	177.00°	248.90°	62552	D
AO-7	7530	5.05°	5.12°	↑	193.90°	47.24°	4020	-0.030	LOS: 2016/05/14 09:23:02	2016/05/14 10:58:15	2016/05/14 09:23:02	77.98°	21.90°	K007WX	7909	1459	7.141	10	144.48	13.41	48.14°	67.70°	89887	D
FO-29	24278	75.48°	11.81°	↑	113.96°	18.46°	2967	-2.583	LOS: 2016/05/14 09:28:48	2016/05/14 10:55:02	2016/05/14 09:28:48	48.38°	43.41°	LN18QJ	7242	1187	7.207	862	141.85	9.90	81.95°	115.24°	97493	D
GO-32	25397	168.75°	-70.51°	↑	191.92°	-66.53°	12869	-1.410	AOS: 2016/05/14 09:55:13	2016/05/14 09:55:13	2016/05/14 10:03:27	-81.05°	141.42°	QA08QW	6226	843	7.429	470	154.59	42.93	135.40°	190.41°	92704	D
HO-68	36122	37.82°	-62.98°	↑	183.47°	-24.63°	12691	-2.765	AOS: 2016/05/14 09:47:30	2016/05/14 09:47:30	2016/05/14 10:04:23	-4.54°	161.54°	RI05SK	7280	1201	7.254	922	154.47	42.33	198.82°	279.60°	30815	D
ISS	25544	351.52°	-78.11°	↑	203.47°	-35.89°	12897	-1.162	AOS: 2016/05/14 09:58:13	2016/05/14 09:58:13	2016/05/14 10:01:27	-25.14°	-166.90°	AG64NU	4465	412	7.663	388	154.61	43.02	155.26°	218.34°	99971	E
SO-50	27607	146.43°	-77.73°	↓	188.75°	-57.31°	13075	1.227	AOS: 2016/05/14 10:07:21	2016/05/14 10:07:21	2016/05/14 10:20:51	-64.63°	158.75°	QC95II	5459	632	7.561	-409	154.73	43.61	31.20°	43.87°	72027	E

Abbildung 5.3: Listenansicht bzw. *List View* von GPredict

Upcoming Passes View

Die *Upcoming Passes View* (siehe Abbildung 5.4) zeigt alle Satelliten des aktuellen Moduls, deren Azimut und Elevation, sowie die Zeit bis zum nächsten Verschwinden des Satelliten, dem sogenannten *Loss of Signal (LOS)* bzw. dem nächsten Auftauchen, auch *Acquisition of Signal (AOS)* genannt.

Satellite	Az	El	▼	AOS/LOS
AO-27	29.48°	21.85°		05:04
AO-16	182.57°	-49.98°		25:16
FO-29	170.06°	-60.09°		26:43
AO-7	157.48°	-65.08°		32:06
GO-32	339.04°	-64.81°		55:41
HO-68	237.62°	-52.19°		01:08:45
SO-50	152.56°	-31.48°		01:15:43
AO-51	47.69°	-72.15°		09:34:23
ISS	114.72°	-65.28°		12:46:49

Abbildung 5.4: Upcoming Passes View

5.2.2 Weitere Ansichten

Bei allen Ansichten kann durch einen Klick auf den Satellitenamen (bei der *Single-Satellite View* ein Klick auf das Dreieck neben dem Namen) ein kleines Pop-Up Menü geöffnet werden, welches den entsprechenden Satellitenamen, die Option *Show next pass* und die Option *Future passes* anzeigt.

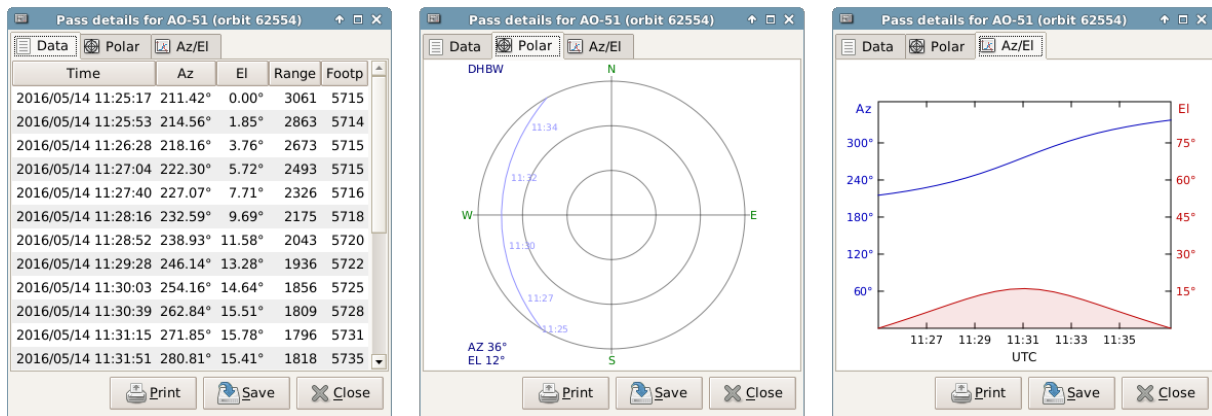


Abbildung 5.5: Pass Details

AOS	LOS	Duration	Max El	AOS Az	LOS Az
2016/05/14 11:25:17	2016/05/14 11:37:14	00:11:56	15.78°	211.40°	330.90°
2016/05/14 21:48:41	2016/05/14 22:01:36	00:12:55	17.95°	28.00°	151.46°
2016/05/14 23:27:06	2016/05/14 23:41:46	00:14:39	66.49°	10.74°	203.90°
2016/05/15 01:06:48	2016/05/15 01:17:51	00:11:03	11.27°	355.88°	256.29°
2016/05/15 09:05:45	2016/05/15 09:18:52	00:13:06	29.84°	135.28°	355.11°
2016/05/15 10:44:19	2016/05/15 10:57:50	00:13:30	35.33°	188.03°	339.49°
2016/05/15 21:09:47	2016/05/15 21:19:39	00:09:51	7.03°	39.63°	125.08°
2016/05/15 22:47:15	2016/05/15 23:01:58	00:14:43	56.91°	16.72°	183.81°
2016/05/16 00:26:29	2016/05/16 00:39:40	00:13:11	22.68°	2.30°	234.24°
2016/05/16 08:27:10	2016/05/16 08:38:40	00:11:30	14.77°	113.22°	1.23°

Abbildung 5.6: Upcoming Passes

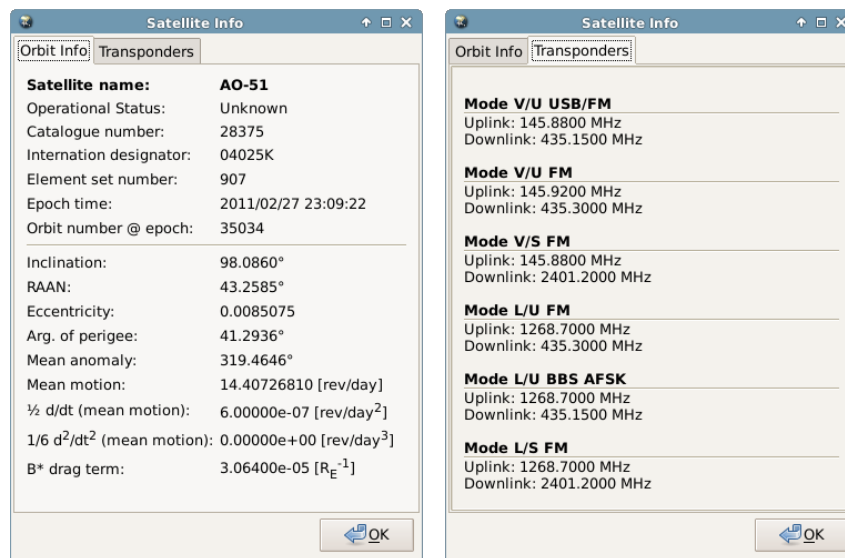


Abbildung 5.7: Satellite Info

5.2.3 Modul Pop-Up Menü

- **Antenna Control (Rotoren):** (noch kein Bild vorhanden)
- **Radio Control** (noch kein Bild vorhanden)
- **Sky at a Glance** (theskyataglance.png)
- **Time Controller** (timecontroller.png)
- **Modul-Einstellungen** (editmodule.png)

5.2.4 GPredict Einstellungen

- **General**
- **Modules**
- **Interfaces**
- **Predict**

5.3 HamLib-Programmierschnittstelle

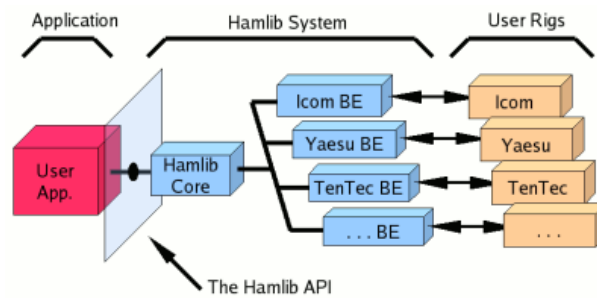


Abbildung 5.8: HamLib Design [10]

5.4 Inbetriebnahme unter Windows

Dieser Text soll ein Test sein, ob die .tex File auch online bearbeitet werden kann.

5.5 Inbetriebnahme unter Linux

6 Zusammenfassung und Ausblick

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Aenean porttitor mi purus, sit amet efficitur velit semper sit amet. Mauris et pulvinar nunc, id maximus metus. Suspendisse convallis sapien nisi, sed maximus quam gravida eu. Duis faucibus elit non nunc posuere dignissim. Sed ullamcorper fringilla felis ac mollis. Nunc blandit tristique auctor. Praesent elementum dictum nulla et vulputate. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Integer sed rutrum lacus. Morbi tincidunt dui at augue molestie rhoncus. Curabitur sagittis sed sapien quis vestibulum. Cras dictum sem quam, nec tincidunt augue tempor et. Morbi consectetur, dui id scelerisque consequat, velit tortor gravida eros, ac hendrerit massa magna sit amet lacus. Quisque mattis nulla diam, sed efficitur mi fermentum vitae. Nam vestibulum iaculis rhoncus.

Donec feugiat augue leo, a malesuada tortor laoreet eu. Praesent dictum tortor eu egestas sodales. Maecenas rhoncus pretium leo ut sodales. Praesent blandit sit amet ante posuere malesuada. Vestibulum egestas sit amet ex et placerat. In sed dapibus sem, placerat interdum mi. Sed eget eros ante. Duis varius molestie eleifend. Suspendisse eu aliquet velit. Nulla facilisi. Morbi eu sapien in odio viverra luctus.

Abbildungsverzeichnis

2.1	V-Modell, Quelle: [1]	2
3.1	Cubesat, Quelle: [3]	4
4.1	Bahnelemente	6
4.2	Ellipse	8
4.3	Kegelschnitt	10
4.4	Kegelschnitt	11
4.5	Bahnelemente	14
4.6	Ellipse	15
5.1	Prinzip eines Satellitenverfolgungsprogramms [8]	17
5.2	Standardoberfläche von GPredict	18
5.3	Listenansicht bzw. <i>List View</i> von GPredict	20
5.4	Upcoming Passes View	20
5.5	Pass Details	21
5.6	Upcoming Passes	21
5.7	Satellite Info	22
5.8	HamLib Design [10]	24

Alle hier nicht eigens nachgewiesenen Abbildungen stammen von den Autoren.

Tabellenverzeichnis

Literatur- und Quellenverzeichnis

- [1] P. D. I. habil. Klaus-Peter Fährnich, *Softwaretechnik - Vorgehensmodelle*, Deutsch. Universität Leipzig, Institut für Informatik, Betriebliche Informationssysteme, 2009.
- [2] W. F. Inc. (2015). Amateurfunksatellit, Adresse: <https://de.wikipedia.org/wiki/Amateurfunksatellit> (besucht am 24.05.2016).
- [3] C. Lab. (2016). ULA Releases Application for University CubeSat Competition, Adresse: <http://www.cubesat.org/> (besucht am 24.05.2016).
- [4] *IC-9100 Instruction Manual*. Adresse: http://www.icom-australia.com/products/amateur/ic-9100/Amateur_IC-9100_Instruction_Manual.pdf (besucht am 24.05.2016).
- [5] W. Steiner und M. Schlagerl, *Raumflugmechanik*, Deutsch, 1. Aufl. Berlin Heidelberg: Springer Verlag, 2004.
- [6] W. F. Inc. (2016). Johannes Kepler, Adresse: https://en.wikipedia.org/wiki/Johannes_Kepler (besucht am 05.05.2016).
- [7] ———, (2016). Bahnelement, Adresse: <https://de.wikipedia.org/wiki/Bahnelement> (besucht am 01.05.2016).
- [8] *GPredict User Manual*. Adresse: <https://sourceforge.net/projects/gpredict/files/Gpredict/1.3/gpredict-user-manual-1.3.pdf/download> (besucht am 01.05.2016).
- [9] *Sourceforge.net: GPredict 1.3*. Adresse: <https://sourceforge.net/projects/gpredict/files/Gpredict/1.3/> (besucht am 01.05.2016).
- [10] *HamLib Manual*. Adresse: <http://hamlib.sourceforge.net/manuals/hamlib.html> (besucht am 13.05.2016).

A Datenblatt XYZ