

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 28. 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 Hintergründe	4
3.1 Bahnmechanik	4
3.1.1 Die Keplerschen Gesetze	4
3.1.2 Die Bahnelemente	11
3.1.3 Vorhersagemodelle	14
4 Aufbau der Bodenstation	15
5 GPredict	16
5.1 Übersicht	16
5.2 Grafische Oberfläche	17
5.2.1 Grundansichten	18
5.2.2 Weitere Ansichten	20
5.2.3 Modul Pop-Up Menü	21
5.2.4 GPredict-Einstellungen	27
5.3 HamLib-Programmierschnittstelle	29
5.3.1 Übersicht	29
5.3.2 Verwendung	30
5.4 Inbetriebnahme unter Windows	30
6 Zusammenfassung und Ausblick	31

Abbildungsverzeichnis	III
Tabellenverzeichnis	IV
Literatur- und Quellenverzeichnis	V
A Batch-Skript: <i>rigctld.bat</i>	VI
B Batch-Skript: <i>rotctld.bat</i>	VII
C Batch-Skript: <i>rigctld-dummy.bat</i>	VIII
D Batch-Skript: <i>rotctld-dummy.bat</i>	IX

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

API Application Programming Interface

AOS Acquisiton of Signal

BE Backend

LOS Loss of Signal

GPL General Public License

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: Universität Leipzig, Softwaretechnik

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

2.2 Anforderungsdefinition

2.3 Arbeitspakete

3 Hintergründe

3.1 Bahnmechanik

3.1.1 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 [1]). Der mathematische Aufwand hinter diesen



Abbildung 3.1: Johannes Kepler (1571-1630), Quelle: [2]

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 [1]).

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 [1]). 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-

tion dieses Experiment mit Bezug zu Abbildung 3.6.

$$E = \{P | \overline{F_1P} + \overline{F_2P} = 2a = \text{konstant}\} \quad (3.1)$$

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 $\overline{MS_2}$.

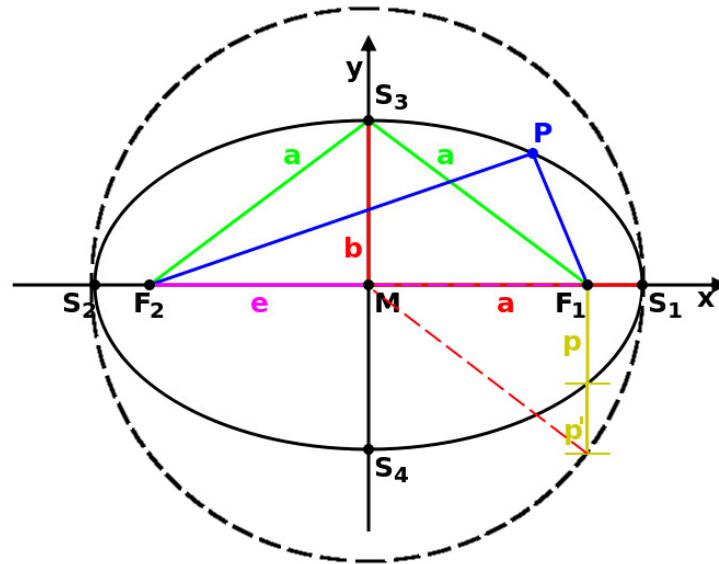


Abbildung 3.2: Ellipse, Quelle: Wikipedia zusätzlich eigener Überarbeitung

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.

Die numerische Exzentrizität e' ist ein Maß für die Schlankheit der Ellipse. Sie ist definiert als

$$e' = \frac{e}{a} \quad (3.2)$$

Je größer die lineare Exzentrizität e im Verhältnis zu der großen Halbachse a wird, desto schlanker wird die Ellipse, da die Brennpunkte weiter vom Mittelpunkt entfernt sind. Das Wort numerisch gibt bei der Exzentrizität e' an, dass diese sich auf eine andere Größe (die große Halbachse) bezieht. Für eine Ellipse gilt $0 < e' < 1$. Für den Fall $e' = e = 0$ hat die Ellipse die selbe Erscheinung wie ein Kreis, da die Brennpunkte F_1 und F_2 im Mittelpunkt M liegen. Für $e' = 1$ entartet die Ellipse zu einer Geraden, da die kleine Halbachse b zu

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

$$e'^2 = \frac{e^2}{a^2} = \frac{a^2 - b^2}{a^2} = 1 - \left(\frac{b}{a}\right)^2 \quad (3.3)$$

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

$$\frac{p}{p'} = \frac{b}{a} \quad (3.4)$$

Mit dem Satz eines alten Freudes folgt

$$p' = \sqrt{a^2 - e^2} \quad (3.5)$$

Jetzt ist klar, dass gilt

$$p = \frac{b}{a} \cdot p' = \frac{b}{a} \sqrt{a^2 - e^2} = \frac{b^2}{a} \quad (3.6)$$

Was nun noch fehlt ist „eine Gleichung, also eine analytische Beschreibung der Punkte einer Ellipse“ (siehe S.22 in [1]). 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 [1]). Betrachtet wird nun zunächst die zweidimensionale Zeichnung rechts oben in Abb. 3.4. Mit ein bisschen Nachdenken sieht man, dass

$$(s_0 - s) \cdot \cos(\epsilon) = r \cdot \cos(\theta) \cdot \cos(\alpha) \quad (3.7)$$

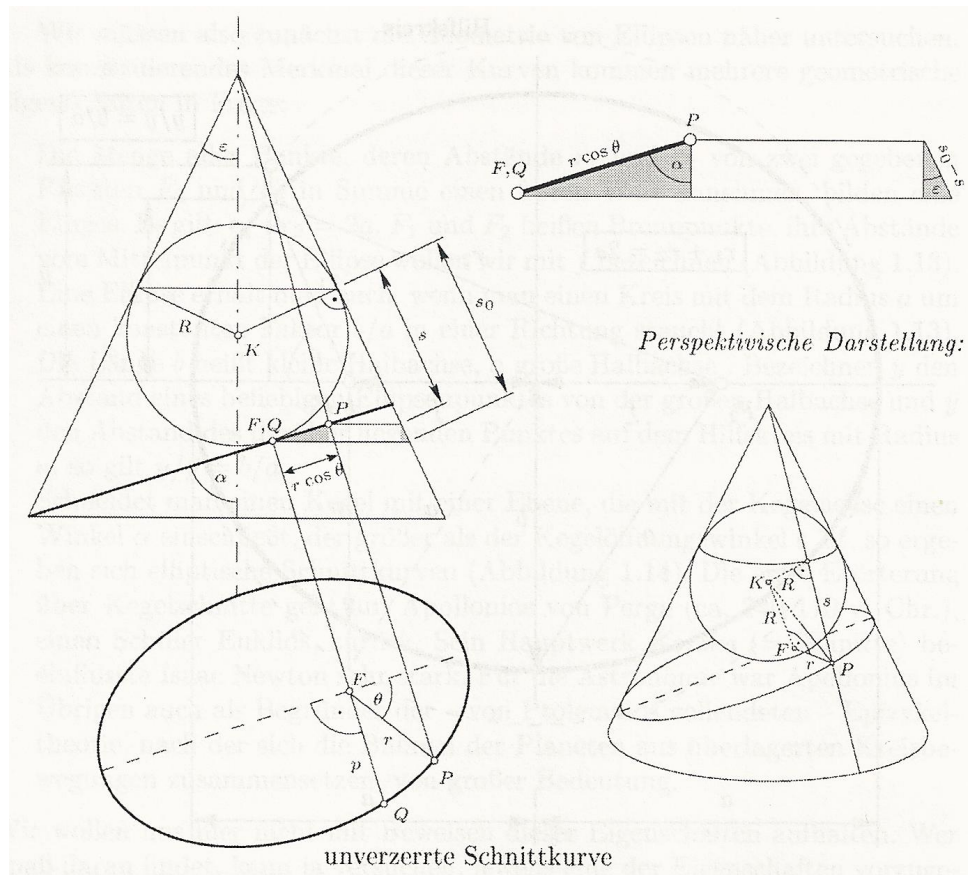


Abbildung 3.3: Kegelschnitt, Quelle: S.24 in [1]

Doch woher kommt der Ausdruck $r \cdot \cos(\theta)$? Hierzu werfe man einen Blick auf die zwei-dimensionale 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. 3.4 ist folgende Beziehung auffindbar.

$$R^2 + s^2 = R^2 + r^2 \quad (3.8)$$

Das bedeutet, dass s durch r in Gleichung 3.7 ersetzt werden kann.

$$(s_0 - r) \cdot \cos(\epsilon) = r \cdot \cos(\theta) \cdot \cos(\alpha) \quad (3.9)$$

Ausmultiplizieren ergibt

$$s_0 \cos(\epsilon) - r \cos(\epsilon) = r \cos(\theta) \cos(\alpha) \quad (3.10)$$

Sortieren führt zu

$$s_0 \cos(\epsilon) = r \cos(\theta) \cos(\alpha) + r \cos(\epsilon) \quad (3.11)$$

Ausklammern und auflösen bringt

$$r = \frac{s_0 \cos(\epsilon)}{\cos(\theta) \cos(\alpha) + \cos(\epsilon)} \quad (3.12)$$

Die entstandene Gleichung 3.12 kann nun noch durch die Zusammenhänge $p = s_0$ (Halbparameter) und $e' = \frac{\cos(\alpha)}{\cos(\epsilon)}$ vereinfacht werden (vgl. S. 24 in [1]). Hierzu dividiert man Gleichung 3.12 durch $\cos(\epsilon)$.

$$r = \frac{s_0}{1 + \frac{\cos(\alpha)}{\cos(\epsilon)} \cos(\theta)} = \frac{p}{1 + e' \cos(\theta)} \quad (3.13)$$

Fertig ist die mathematische Version des ersten Keplerschen Gesetzes.

Das zweite Keplersche Gesetz

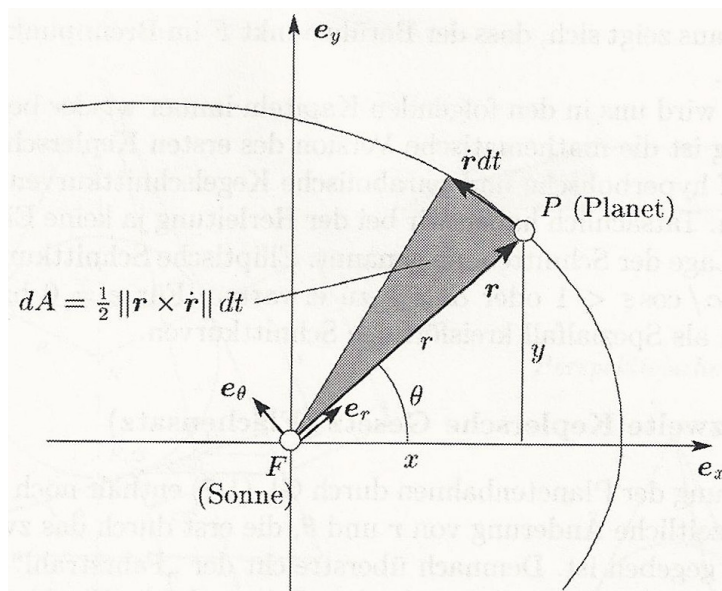


Abbildung 3.4: Kegelschnitt, Quelle: S.26 in [1]

Gleichung 3.13 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

$$\Delta A = \frac{1}{2} \left| \vec{r} \times \dot{\vec{r}} \right| \Delta t + F(\Delta t^2) \quad (3.14)$$

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.

$$dA = \frac{1}{2} \left| \vec{r} \times \dot{\vec{r}} \right| dt \quad (3.15)$$

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

$$2dA = h \cdot dt \quad (3.16)$$

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 [1]). 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:

$$\vec{r} = r \vec{e}_r + z \vec{e}_z \quad (3.17)$$

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

$$\dot{\vec{r}} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\vec{e}}_r + \dot{z} \vec{e}_z \quad (3.18)$$

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 3.18 ein, so ergibt sich

$$\dot{\vec{r}} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta + \dot{z} \vec{e}_z \quad (3.19)$$

Man wählt nun die z-Achse geschickt, so dass diese senkrecht auf der Trägerebene der Ellipse steht (vgl. S.26 in [1]). Durch diesen Schachzug gilt für die zu betrachtenden Gleichungen $z = 0$. Jetzt fällt Gleichung 3.15 in sich zusammen

$$\frac{dA}{dt} = \frac{1}{2} \left| \vec{r} \times \dot{\vec{r}} \right| = \frac{1}{2} \left| r \vec{e}_r \times (\dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta) \right| \quad (3.20)$$

Durch die Bilinearität des Kreuzprodukts folgt

$$\frac{dA}{dt} = \frac{1}{2} \left| \dot{r} r (\vec{e}_r \times \vec{e}_r) + r r \dot{\theta} (\vec{e}_r \times \vec{e}_\theta) \right| \quad (3.21)$$

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

$$\frac{dA}{dt} = \frac{1}{2} \left| r^2 \dot{\theta} \vec{e}_z \right| = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta} = h = \text{konstant} \quad (3.22)$$

3.1.2 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 3.5 erläutert.



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

$$E = \{P | \overline{F_1 P} + \overline{F_2 P} = 2a = \textit{konstant}\} \quad (3.23)$$

12

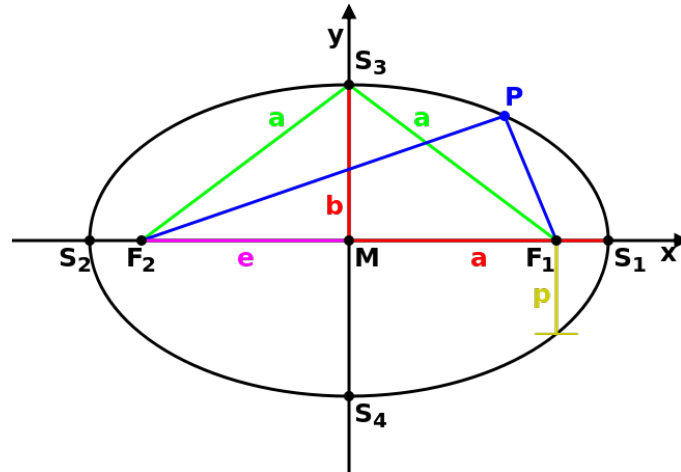


Abbildung 3.6: Ellipse, Quelle: Wikipedia

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.

3.1.3 Vorhersagemodelle

4 Aufbau der Bodenstation

Die Bodenstation der DHBW Ravensburg am Standort Friedrichshafen besteht grundsätzlich aus folgenden Komponenten:

- Antennen (drei Bänder)
 - Endstufen / Verstärker
 - Mast (Steuergerät für Höheneinstellung)
- Rotoren
 - Banana Pi + interne Software
 - ARSVCOM Software
 - Azimut-Rotor + Steuergerät
 - Elevations-Rotor + Steuergerät
- Funkgerät Icom IC-9100
 - Netcom (2x Seriell zu Ethernet)
 - Netcom Manager Software
 - Hardware für Sprechfunk ?!

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.

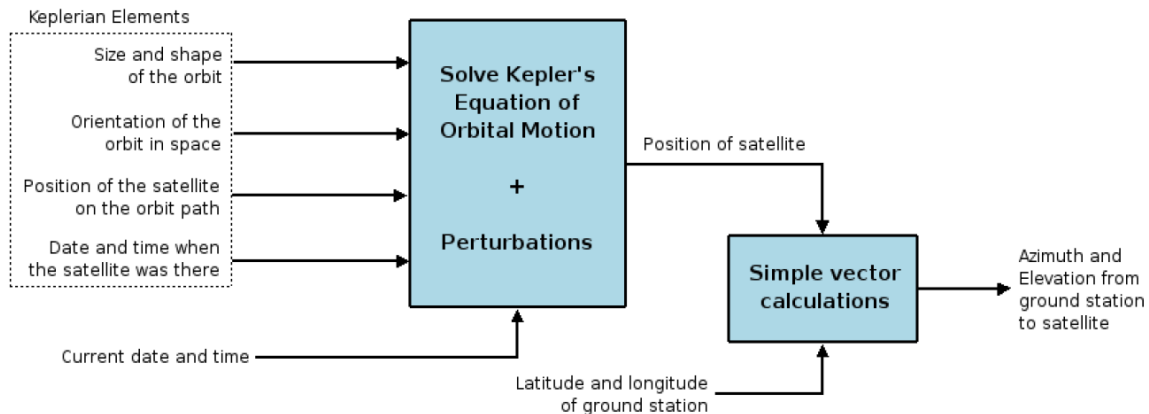


Abbildung 5.1: Prinzip eines Satellitenverfolgungsprogramms, Quelle: [4]

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 [5].

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.

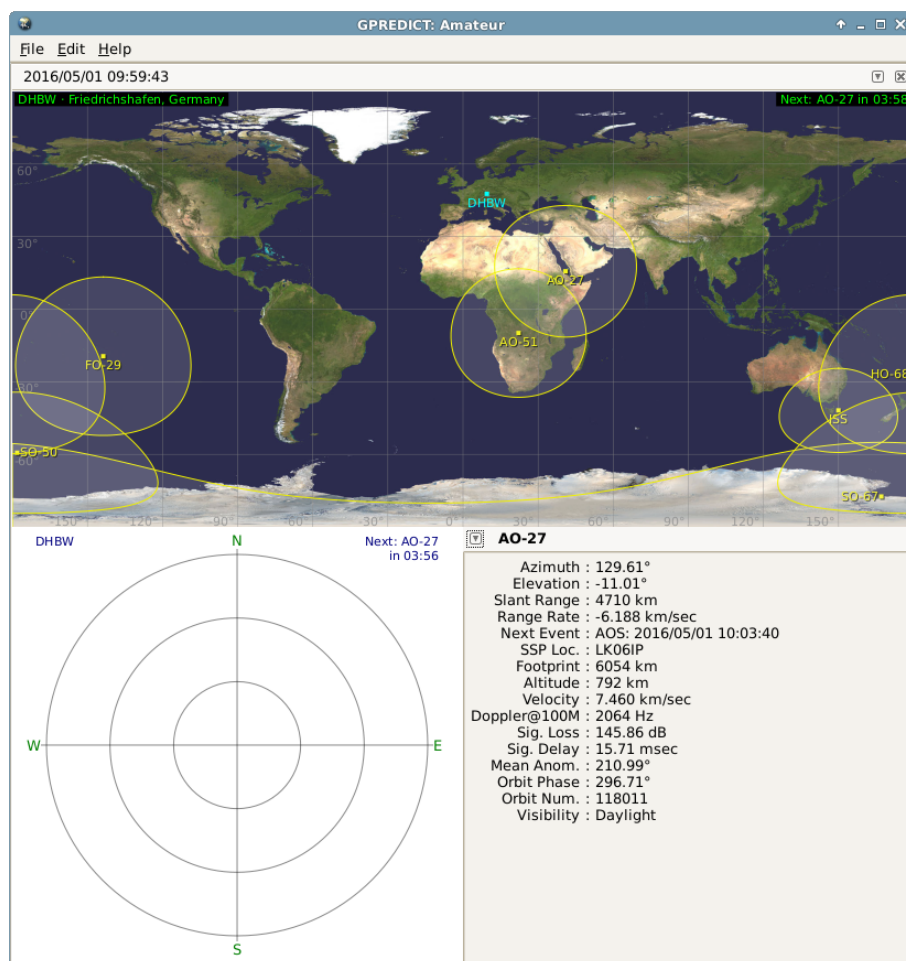


Abbildung 5.2: Standardoberfläche von GPredict

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 Satellitennamen kann außerdem die Option *Ground Track* aktiviert werden, mit welcher die Spur des Satelliten für mehrere Orbits angezeigt wird.

Polar View

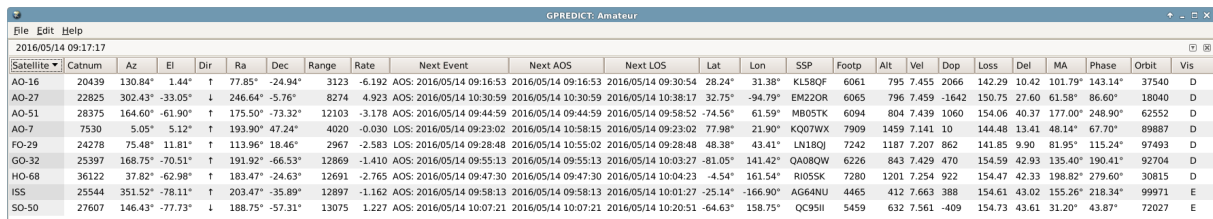
Die *Polar View* (siehe Abbildung 5.2) stellt eine Draufsicht auf die Bodenstation dar, bei der die Polarachse den Azimutwinkel darstellt und die Radialachse den Elevationswinkel. Mit einem Rechtsklick auf einen Satelliten lässt sich mit der Option *Show sky track* aktivieren, das die Spur des entsprechenden 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 -Symbol links neben dem Satellitennamen 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. Wie bei der *List View* ist es auch hier möglich nach den verschiedenen Spalten zu sortieren.

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 Satellitennamen ein kleines Pop-Up Menü geöffnet werden, welches den entsprechenden Satellitennamen, die Option *Show next pass* und die Option *Future passes* anzeigt. Bei einem Klick auf den Satellitennamen öffnet sich ein Fenster mit dem Titel *Satellite Info*, wie in Abbildung 5.5 zu sehen. Dort sind unter dem Reiter *Orbit Info* verschiedene Informationen zum Satellitenorbit und unter dem Reiter *Transponders* die verfügbaren Transponder zu sehen.

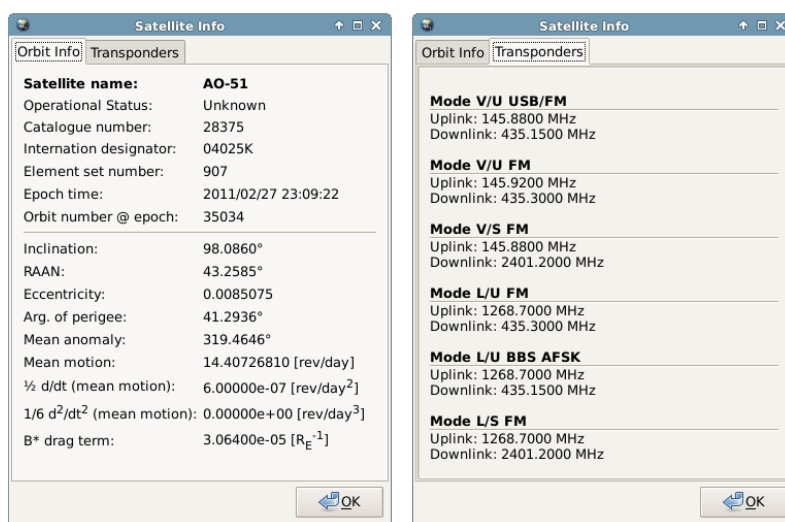


Abbildung 5.5: Satellite Info

Mit einem Klick auf die Option *Show next pass* gelangt man zu einer Übersicht über den nächsten Vorbeiflug des entsprechenden Satelliten. Die Details sind tabellarisch, als Polaransicht und als Verlauf des Azimut- und Elevationswinkels über der Zeit zu sehen (siehe Abbildung 5.6).

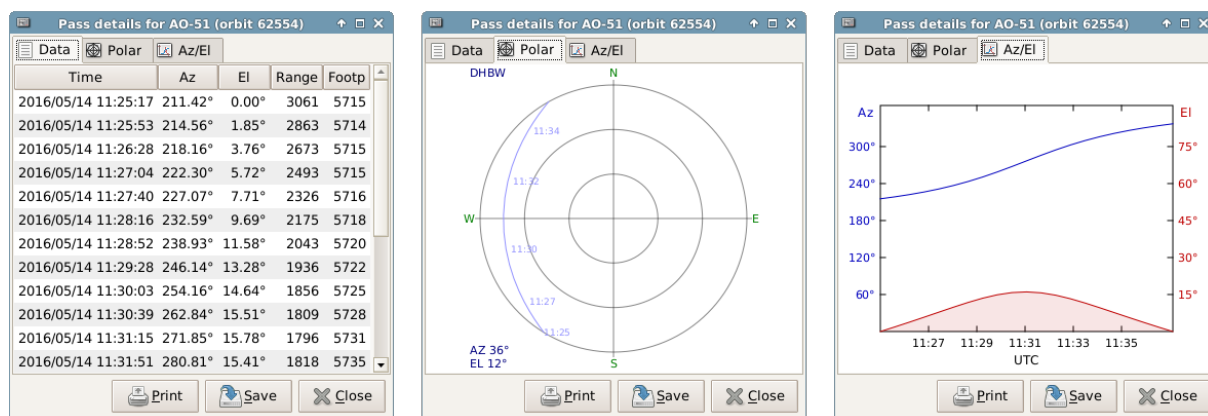
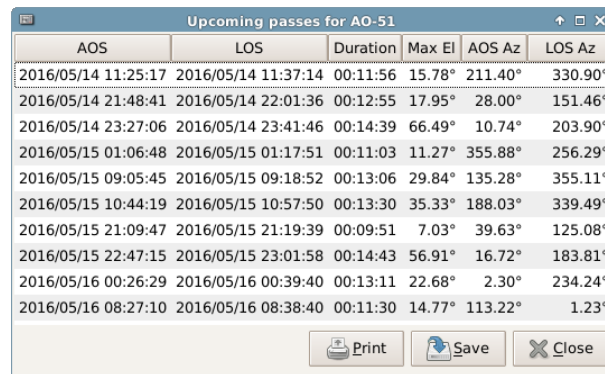


Abbildung 5.6: Pass Details


Die Option *Future passes* öffnet ein Fenster, in welchem die nächsten Vorbeiflüge des entsprechenden Satelliten tabellarisch dargestellt sind (siehe Abbildung 5.7). Hierbei ist die Anzahl der darzustellenden Vorbeiflüge in den GPredict-Einstellungen unter *Predict* als *Number of passes to predict* einstellbar.



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 5.7: Upcoming Passes

5.2.3 Modul Pop-Up Menü

Um das Modul Pop-Up Menü zu öffnen, klickt man ganz rechts oben im GPredict-Fenster auf das -Symbol. Im daraufhin erscheinenden Pop-Up Menü ist es möglich die Positionierung eines Moduls innerhalb des GPredict-Fensters einzustellen, ein Modul zu kopieren, zu löschen, zu schließen oder genauer zu konfigurieren. Außerdem sind dort weitere Funktionen, welche im Folgenden genauer beschrieben werden, zugänglich.

Wie in Abbildung 5.8 zu sehen, bietet die Funktion *Sky at a glance* eine Übersicht darüber, wann welche Satelliten innerhalb der nächsten acht Stunden sichtbar sind. Dieser Zeitraum lässt sich in den GPredict-Einstellungen bei *Predict* unter dem Reiter *Sky at a Glance* zwischen einer und 24 Stunden einstellen.

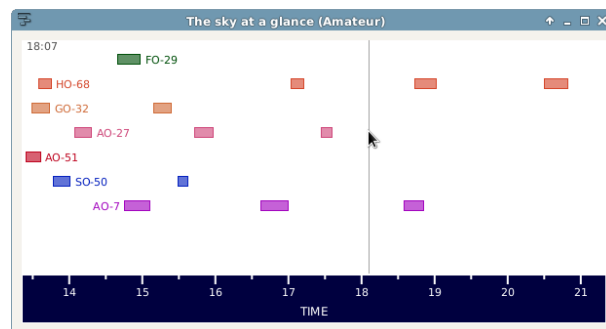


Abbildung 5.8: The sky at a glance

Über die Funktion *Time Controller* (siehe Abbildung 5.9) lässt sich die Zeit, auf die sich die Berechnungen von GPredict beziehen, ändern. Hierbei ist standardmäßig das aktuelle Datum und die aktuelle Uhrzeit eingestellt. Außerdem kann hier die Geschwindigkeit, mit der die eingestellte Zeit fortschreitet, auf maximal ein Hundertfaches erhöht werden. Die eingestellte Zeit wird im GPredict-Fenster ganz links oben im ausgewählten Format angezeigt. Mit dem Schieberegler kann die Zeit zwischen $-2,5$ und $+2,5$ Stunden eingestellt werden.



Abbildung 5.9: Time Controller

Klickt man auf *Configure*, öffnet sich ein Fenster wie in Abbildung 5.10 zu sehen. Hier lassen sich die zu verfolgenden Satelliten und die Bodenstation für das aktuelle Modul auswählen. Außerdem gelangt man mit einem Klick auf das Feld *Properties* in die Modul-Einstellungen. Diese gelten im Gegensatz zu den in den allgemeinen Einstellungen zu findenden Modul-Einstellungen nur für das aktuelle Modul.

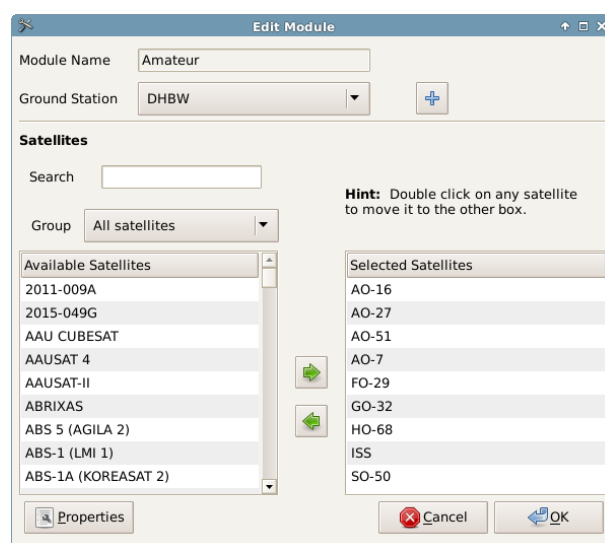


Abbildung 5.10: Moduleinstellungen

Hinter der Funktion *Antenna Control* (siehe Abbildung 5.11) verbirgt sich ein Bedienfeld zur Steuerung der Antennenrotoren. Bevor dieses geöffnet werden kann, muss zunächst in den GPredict-Einstellungen unter *Interfaces* mindestens eine Schnittstelle zur Rotorsteuerung konfiguriert werden (siehe Abschnitt XXX).

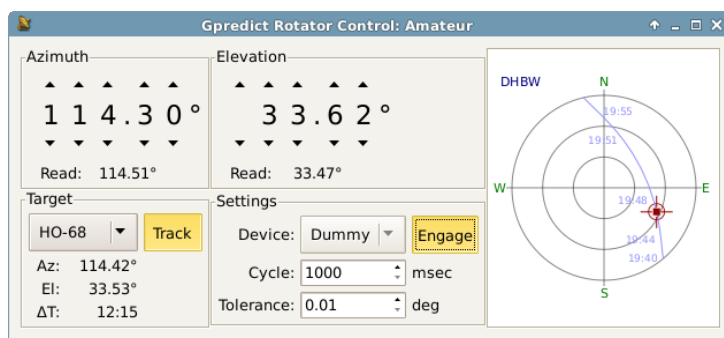


Abbildung 5.11: Rotorsteuerungs-Bedienfeld

Das Bedienfeld beinhaltet zum Einen eine Polaransicht, auf der die Spur und der aktuelle Ort des zu verfolgenden Satelliten (dargestellt durch ein Viereck) und die gegenwärtige Ausrichtung der Antenne (dargestellt durch ein Fadenkreuz) zu sehen ist. Zum Anderen sind folgende vier Bereiche verfügbar:

- **Azimuth:** In diesem Feld lässt sich die Ausrichtung der Antenne in Azimut-Richtung steuern, vorausgesetzt, dass die *Track*-Funktion nicht aktiviert ist. Am unteren Ende des Feldes wird unter *Read* der aktuelle Azimut-Winkel der Antenne angezeigt. Ist keine Verbindung zum Rotor aufgebaut, wird hier „- -“ angezeigt. Liegt ein Verbindungsproblem vor, erscheint „ERROR“.
- **Elevation:** In diesem Feld lässt sich die Ausrichtung der Antenne in Elevations-Richtung steuern, vorausgesetzt, dass die *Track*-Funktion nicht aktiviert ist. Am unteren Ende des Feldes wird unter *Read* der aktuelle Elevations-Winkel der Antenne angezeigt. Ist keine Verbindung zum Rotor aufgebaut, wird hier „- -“ angezeigt. Liegt ein Verbindungsproblem vor, erscheint „ERROR“.
- **Target:** Hier lässt sich der zu verfolgende Satellit auswählen. Es stehen hierbei nur die für das aktuelle Modul ausgewählten Satelliten zu Verfügung. Aktiviert man die Schaltfläche *Track*, wird der ausgewählte Satellit verfolgt. Unter dem Satellitennamen werden die jeweiligen Winkel in Echtzeit dargestellt und hinter ΔT wird die Zeit bis zum nächsten AOS bzw. LOS angezeigt.

- **Settings:** Hier lässt sich die in den GPredict-Einstellungen festgelegte Schnittstelle zur Kommunikation mit den Rotoren auswählen. Mit einem Klick auf die Schaltfläche *Engage* wird die Verbindung zu dieser Schnittstelle aufgebaut bzw. unterbrochen. Unter *Cycle* kann dabei der Zyklus eingestellt werden, in welchem Kommandos an die Rotor-Schnittstelle gesendet und Winkelwerte von dieser abgefragt werden. Ein sinnvoller Wert liegt hierbei zwischen zwei und fünf Sekunden. Bei *Tolerance* wird die tolerierte Differenz zwischen abgefragtem und eingestelltem Winkel eingetragen. Sobald diese überschritten wird, wird ein Kommando an die Rotor-Schnittstelle geschickt. Hierbei sollte sowohl die Winkelauflösung der Rotorsteuerung, als auch die Keulenbreite der Antenne berücksichtigt werden. Nach fünf aufeinanderfolgenden Fehlern bei der Kommunikation mit den Rotoren, wird die Verbindung automatisch unterbrochen.

In Tabelle 5.1 sind alle möglichen Kombinationen der Schaltflächen *Track* und *Engage* und deren Auswirkung beschrieben.

Track	Engage	Beschreibung
Inaktiv	Inaktiv	Es werden weder Kommandos an die Rotoren gesendet, noch wird die aktuelle Ausrichtung der Antenne ausgelesen. Die aktuellen Winkel des zu verfolgenden Satellits werden nicht in die Winkelsteuerungs-Eingabefelder übertragen.
Aktiv	Inaktiv	Die aktuellen Winkel des zu verfolgenden Satellits werden in die Winkelsteuerungs-Eingabefelder übertragen, es werden aber keine Kommandos an die Rotoren geschickt und die aktuelle Ausrichtung der Antenne wird nicht ausgelesen.
Aktiv	Aktiv	Die aktuellen Winkel des zu verfolgenden Satellits werden in die Winkelsteuerungs-Eingabefelder übertragen und diese werden an die Rotoren geschickt. Die aktuelle Ausrichtung der Antenne wird ausgelesen.
Inaktiv	Aktiv	Die Winkel, die in den Winkelsteuerungs-Eingabefelder eingestellt sind, werden an die Rotoren gesendet und die aktuelle Ausrichtung der Antenne wird ausgelesen.

Tabelle 5.1: Betriebsmodi des *Antenna Control*-Bedienfelds, Quelle: [4]

Um dem Funkgerät die entsprechenden Up- und Downlink-Frequenzen inklusive Dopplerschiftkorrektur zu übermitteln, wird das *Radio Control*-Bedienfeld (siehe Abbildung 5.12) verwendet. Dieses kann nur geöffnet werden, wenn mindestens eine Funkgerät-Schnittstelle in den GPredict-Einstellungen unter *Interfaces* konfiguriert ist (siehe Abschnitt XXX).

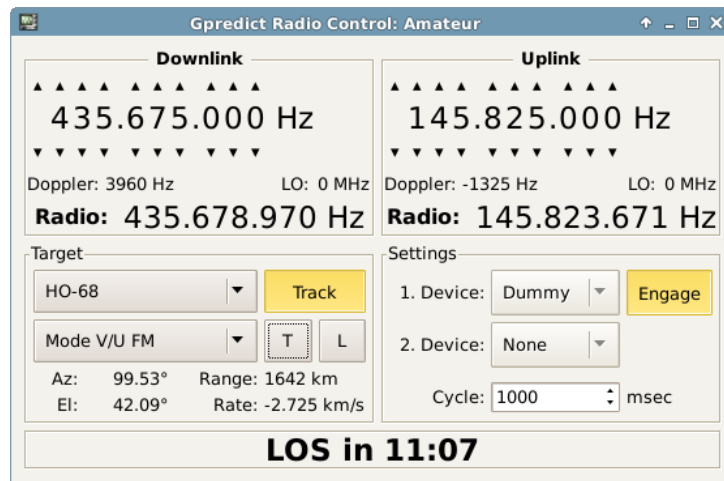


Abbildung 5.12: Funkgerät-Steuerung

Neben einer Anzeige die die Zeit bis zum nächsten AOS bzw. LOS darstellt (ganz unten im Bedienfeld in fettgedruckten Buchstaben) kann das *Radio Control*-Bedienfeld in folgende vier Bereiche untergliedert werden:

- **Downlink:** In diesem Bereich kann die Frequenzeinstellung für die Downlink-Frequenz vorgenommen werden. Außerdem ist die aktuelle Dopplerfrequenz und ein Feld namens *LO*, welches für eine Offsetfrequenz steht, die im Funkgerät eingestellt werden kann, steht. Die korrigierte Frequenz welche nach *Radio* angezeigt wird, setzt sich damit beispielsweise wie folgt zusammen: $f_{Radio} = f_{Satellite} + f_{Doppler} - f_{LO}$
- **Uplink:** Dieser Bereich beinhaltet die Frequenzeinstellungen für die Uplink-Frequenz und besitzt die gleichen Eigenschaften wie der Downlink-Bereich.
- **Target:** Hier kann der zu verfolgende Satellit und der zu verwendende Transponder eingestellt werden. Mit einem Klick auf *Track* wird der Dopplerschift des ausgewählten Satelliten bei den Frequenzeinstellungen im Downlink- und Uplink-Bereich korrigiert. Eine wichtige Rolle spielt hierbei die Schaltfläche *T* (*Tune*), da die Frequenzen des Transponders nur durch einen Klick auf diese in die Frequenzeinstellungen übertragen werden. Sollte der Transponder beispielsweise nur einen Downlink besitzen, wird auch nur die Frequenz im Downlink-Bereich eingestellt.

Mit der Schaltfläche *L* (*Lock*) lässt sich die Differenz der Downlink- und Uplink-Frequenz sperren, das heißt Änderungen an der einen wirken sich auch auf die andere Frequenz aus. Dies ist nicht für Transponder möglich, die nur einen Up- oder Downlink besitzen.

- **Settings:** In diesem Bereich lassen sich bis zu zwei Funkgeräte auswählen die in den GPredict-Einstellungen unter *Interfaces* eingerichtet wurden. Das obere Gerät stellt das Primäre dar und kann für Up- und Downlink verwendet werden. Das Untere kann als sekundäres Gerät verwendet werden, welches nur für den Uplink verwendet werden kann. Mit einem Klick auf *Engage* wird die Kommunikation zwischen GPredict und Funkgerät(en) aufgebaut. Hierbei kann im Feld neben *Cycle* der Zyklus eingetragen werden, nach welchem Kommandos an das Funkgerät geschickt werden sollen.

In Tabelle 5.2 ist eine Übersicht über die verschiedenen Betriebsmodi des *Radio Control*-Bedienfelds zu sehen.

Track	Engage	Beschreibung
Inaktiv	Inaktiv	Es wird keine Dopplerschiftkorrektur durchgeführt, keine Befehle an das Funkgerät gesendet und die aktuelle Frequenz des Funkgeräts nicht ausgelesen.
Aktiv	Inaktiv	Die Dopplerschiftkorrektur wird durchgeführt, es werden aber weder Befehle an das Funkgerät geschickt noch wird die aktuelle Frequenz ausgelesen.
Aktiv	Aktiv	Der Dopplerschift wird korrigiert und die eingestellte Frequenz wird zum Funkgerät geschickt. Die aktuelle Frequenz des Funkgeräts wird ausgelesen.
Inaktiv	Aktiv	Die Dopplerschiftkorrektur wird nicht ausgeführt. Die eingestellte Frequenz wird an das Funkgerät geschickt und die dort eingestellte Frequenz wird ausgelesen.

Tabelle 5.2: Betriebsmodi des *Radio Control*-Bedienfelds, Quelle: [4]

Wenn die *Engage*-Schaltfläche aktiviert ist, wird die Dopplerschiftkorrektur durchgeführt, egal ob der ausgewählte Satellit sichtbar ist oder nicht.

5.2.4 GPredict-Einstellungen

Um in die GPredict-Einstellungen zu gelangen, klickt man links oben unterhalb der Titelleiste auf *Edit* und anschließend auf *Preferences*. Nun öffnet sich ein Fenster bei dem standardmäßig die Erste der vier Kategorien zu sehen ist, die Kategorie *General* (siehe Abbildung 5.13). Nach einer Veränderung in den GPredict-Einstellungen muss GPredict zunächst neugestartet werden, damit diese Änderung wirksam wird. Überall wo die Schaltfläche *Reset* zu finden ist, können mit einem Klick auf diese, die Standard-Einstellungen wiederhergestellt werden. Bei den meisten Optionen erscheint ein kleines Informations-Fenster, sobald man mit dem Mauszeiger einige Sekunden über der entsprechenden Option verharret.

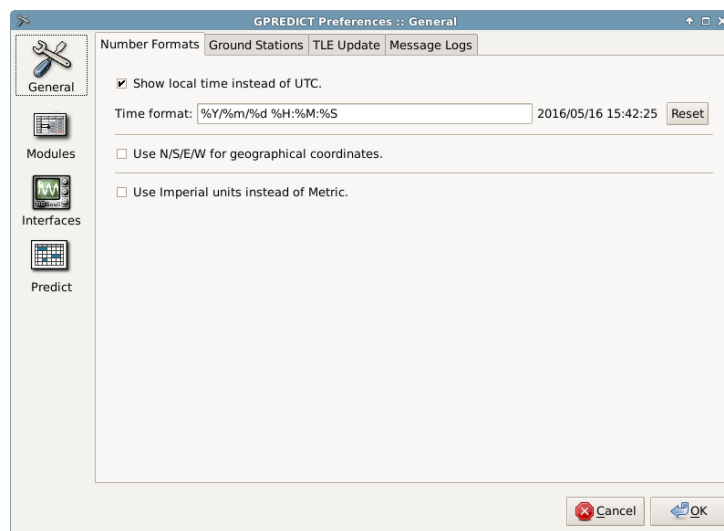


Abbildung 5.13: GPredict-Einstellungen, Kategorie *General*

Die Kategorie *General* ist in folgende vier Reiter untergliedert:

- **Number Formats:** Hier lassen sich Einstellungen zum Zeitformat, zu den geographischen Koordinaten und zu den Längen- und Geschwindigkeits-Einheiten vornehmen.
- **Ground Stations:** Unter diesem Reiter können beliebig viele Bodenstationen eingerichtet werden. Mindestens eine muss jedoch zu jeder Zeit vorhanden sein.
- **TLE Update:** Hier können Einstellungen zur Aktualisierung der Kepler-Elemente vorgenommen werden.
- **Message Logs:** Hier können Einstellungen bzgl. des GPredict-Protokolls vorgenommen werden. Unter *Log browser* im Menü *File* kann dieses dargestellt werden.

Zur Kategorie *Modules* gelangt man über zwei Wege. Der erste führt über die

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

5.3 HamLib-Programmierschnittstelle

5.3.1 Übersicht

Da es keinen einheitlichen Kommunikationsstandard für die zahlreichen Funkgeräte und Rotoren unterschiedlicher Hersteller gibt, ist für die Verwendung von GPredict eine applikationsspezifische Programmierschnittstelle oder auch Application Programming Interface (API) erforderlich. Mit den *Ham Radio Control Libraries* (englisch für Amateurfunk-Kontrollbibliotheken), kurz HamLib, steht dem Benutzer eine solche API zur Verfügung. HamLib ist unter der GPL lizenziert und steht als freie Software jedem zur Verfügung. Wie in Abbildung 5.14 zu sehen, ermöglicht HamLib einer Software wie GPredict die Kommunikation mit verschiedenen Funkgeräten und Rotoren, in dem es für jedes dieser Geräte einen eigenen Treiber bzw. ein eigenes Backend (BE) zur Verfügung stellt.

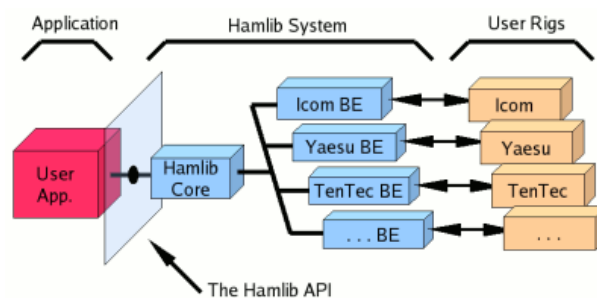


Abbildung 5.14: HamLib Design, Quelle: [6]

Dabei verwendet man entweder den Quellcode um eine benutzerspezifische Anwendung zu erstellen oder man greift auf die bereits fertig kompilierten Programme zurück, welche im Folgenden aufgelistet sind:

- **rigctl**: Ein Kommandozeilenprogramm, mit welchem man Befehle über die Kommandozeile an das Funkgerät senden kann. (Unter Windows: *rigctl.exe*)
- **rotctl**: Ein Kommandozeilenprogramm, mit welchem man Befehle über die Kommandozeile an die Antennenrotoren senden kann. (Unter Windows: *rotctl.exe*)
- **rigctld**: Ein Kommandozeilenprogramm, mit welchem man Befehle über das TCP/IP-Protokoll an das Funkgerät senden kann (Unter Windows: *rigctld.exe*)
- **rotctld**: Ein Kommandozeilenprogramm, mit welchem man Befehle über das TCP/IP-Protokoll an die Antennenrotoren senden kann (Unter Windows: *rotctld.exe*)

Hierbei steht „*rot*“ für „Rotator“ (deutsch: Rotor), „*rig*“ für „Rig“ (deutsch: Amateurfunkgerät) und das „*d* am Ende von *rigctld* und *rotctld* für „Deamon“ (deutsch: Hintergrundprozess).

5.3.2 Verwendung

Um die Verwendung dieser Kommandozeilenprogramme zu vereinfachen und um gleichzeitig die notwendige Konfiguration festzuhalten, wurde für die Programme *rigctld* und *rotctld* jeweils ein Batch-Skript erstellt (siehe Anhang A und B). Diese Skripte müssen beide gestartet werden, bevor unter GPredict eine Kommunikation mit den Rotoren bzw. mit dem Funkgerät stattfinden kann.

5.4 Inbetriebnahme unter Windows

- Batch-Skripte -> Hinweis auf Dummy-Skripte?!
- Interfaces unter GPredict-Einstellungen
- Konfiguration von *rigctld* und *rotctld*
- Hinweis darauf, dass die Skripte auf dem PC, der mit Funkgerät und Rotoren kommuniziert, ausgeführt werden müssen. GPredict kann auch von anderem PC ausgeführt werden und über das Netzwerk mit HamLib kommunizieren -> Einstellung der IP-Adresse und des Ports
- Blockschaltbild von (Hard- und) Softwarekomponenten

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: Universität Leipzig, Softwaretechnik	2
3.1	Bahnelemente	4
3.2	Ellipse	6
3.3	Kegelschnitt	8
3.4	Kegelschnitt	9
3.5	Bahnelemente	12
3.6	Ellipse	13
5.1	Prinzip eines Satellitenverfolgungsprogramms, Quelle: [4]	16
5.2	Standardoberfläche von GPredict	17
5.3	Listenansicht bzw. <i>List View</i> von GPredict	19
5.4	Upcoming Passes View	19
5.5	Satellite Info	20
5.6	Pass Details	20
5.7	Upcoming Passes	21
5.8	The sky at a glance	21
5.9	Time Controller	22
5.10	Moduleinstellungen	22
5.11	Rotorsteuerungs-Bedienfeld	23
5.12	Funkgerät-Steuerung	25
5.13	GPredict-Einstellungen, Kategorie <i>General</i>	27
5.14	HamLib Design, Quelle: [6]	29

Alle nicht eigens nachgewiesenen Abbildungen stammen von den Autoren.

Tabellenverzeichnis

5.2 Betriebsmodi des <i>Radio Control</i> -Bedienfelds, Quelle [4]	26
--	----

Literatur- und Quellenverzeichnis

- [1] W. Steiner und M. Schlagerl, *Raumflugmechanik*, Deutsch, 1. Aufl. Berlin Heidelberg: Springer Verlag, 2004.
- [2] W. F. Inc. (2016). Johannes Kepler, Adresse: https://en.wikipedia.org/wiki/Johannes_Kepler (besucht am 05.05.2016).
- [3] —, (2016). Bahnelement, Adresse: <https://de.wikipedia.org/wiki/Bahnelement> (besucht am 01.05.2016).
- [4] *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).
- [5] *Sourceforge.net: GPredict 1.3*. Adresse: <https://sourceforge.net/projects/gpredict/files/Gpredict/1.3/> (besucht am 01.05.2016).
- [6] *HamLib Manual*. Adresse: <http://hamlib.sourceforge.net/manuals/hamlib.html> (besucht am 13.05.2016).

A Batch-Skript: *rigctld.bat*

File: /home/hannes/Dropbox/02_Sarah...ib/Skripte/Windows/rigctld.bat

Page 1 of 1

```
@rem Dies ist ein Skript zur Ausführung von rigctld.exe.
@title Batch Skript: rigctld.exe
@echo off

echo =====
echo #                                     #
echo #           Batch Skript zur Ausfuehrung von           #
echo #                                     #
echo #           rigctld.exe                               #
echo #                                     #
echo =====
echo.
echo # Ausfuehrung von rigctld.exe mit folgenden Parametern:
echo.
set mycmd=rigctld.exe -vvvv -m 368 -r COM5 -c 0x7C -s 19200 -C stop_bits=1,data_bits=8,write_delay=5,po
st_write_delay=5,retry=3 -T 127.0.0.1 -t 4532 &
echo %mycmd%
echo.
echo =====
echo.
echo # Ausgabe von rigctld.exe:
echo.
%mycmd%
```

B Batch-Skript: *rotctld.bat*

File: /home/hannes/Dropbox/02_Sarah...ib/Skripte/Windows/rotctld.bat

Page 1 of 1

```
@rem Dies ist ein Skript zur Ausführung von rotctld.exe.
@title Batch Skript: rotctld.exe
@echo off

echo =====
echo #
echo #          Batch Skript zur Ausfuehrung von          #
echo #
echo #          rotctld.exe                                #
echo #
echo =====
echo.
echo # Ausfuehrung von rotctld.exe mit folgenden Parametern:
echo.
set mycmd=rotctld.exe -vvvvv -m 601 -r COM10 -T 127.0.0.1 -t 4533 &
echo %mycmd%
echo.
echo =====
echo.
echo # Ausgabe von rotctld.exe:
echo.
%mycmd%
```

C Batch-Skript: *rigctld-dummy.bat*

File: /home/hannes/Dropbox/02_Sarah...ipte/Windows/rigctld-dummy.bat

Page 1 of 1

```
@rem Dies ist ein Skript zur Ausführung von rigctld.exe mit der Dummy-Schnittstelle
@title Batch Skript: rigctld.exe - Dummy
@echo off

echo =====
echo #
echo #          Batch Skript zur Ausfuehrung von          #
echo #
echo #          rigctld.exe - Dummy                        #
echo #
echo =====
echo.
echo # Ausfuehrung von rigctld.exe mit folgenden Parametern:
echo.
set mycmd=rigctld.exe -vvvv -m 1 -T 127.0.0.1 -t 4532 &
echo %mycmd%
echo.
echo =====
echo.
echo # Ausgabe von rigctld.exe:
echo.
%mycmd%
```

D Batch-Skript: *rotctld-dummy.bat*

File: /home/hannes/Dropbox/02_Sarah...ipte/Windows/rotctld-dummy.bat

Page 1 of 1

@rem Dies ist ein Skript zur Ausführung von rotctld.exe mit der Dummy-Schnittstelle.

@**title** Batch Skript: rotctld.exe - Dummy

@**echo** off

```
echo =====  
echo # #  
echo # Batch Skript zur Ausfuehrung von #  
echo # #  
echo # rotctld.exe - Dummy #  
echo # #  
echo =====  
echo .  
echo # Ausfuehrung von rotctld.exe mit folgenden Parametern:  
echo .  
set mycmd=rotctld.exe -vvvv -m 1 -T 127.0.0.1 -t 4533 &  
echo %mycmd%  
echo .  
echo =====  
echo .  
echo # Ausgabe von rotctld.exe:  
echo .  
%mycmd%
```