



OSTBAYERISCHE
TECHNISCHE HOCHSCHULE
REGENSBURG

DATENVERARBEITUNG IN DER TECHNIK

SOMMERSEMESTER 2025

Projektbericht

Teammitglieder:

Fabian Becker

Jendrik Jürgens

Nicolas Koch

Michael Specht

Jonathan Wohlrab

Betreuung:

Dr. Alexander Metzner, Matthias Altmann

Abgabedatum:

15.07.2025

30. Juni 2025

Inhaltsverzeichnis

1	Stromversorgung	3
1.1	Analyse des Aufbaus und der Komponenten des vorherigen Projekts (Koch) .	3
1.2	Aufbau der eigenen Stromversorgung (Koch)	3
2	CAD-Konstruktion	5
2.1	Setup und Einarbeitung (Becker, Specht)	5
2.2	Geschützarm Version 1 (Specht)	5
2.3	Geschützarm Version 2 (Specht)	6
2.4	Montagehalterung Motortreiber (Specht)	7
2.5	Geschützplattform (Becker)	8
2.6	Magazin und Verbindungsstück (Becker)	8
2.7	Magazingewicht (Becker)	8
2.8	Halterungen Stormversorgung (Becker)	9
2.9	Mikrocontroller-Case (Becker)	9
3	ESP32 Programmierung	10
3.1	Motor-Treiber (Specht)	10
3.1.1	Low-Level Treiber	10
3.1.2	Low-Level Treiber Test	12
3.1.3	Differential Drive	13
3.1.4	Tests	13
3.1.5	Integration	13
3.2	MQTT-Anbindung (Specht)	13
3.2.1	WiFi-Stack	13
3.2.2	MQTT-Stack	13
3.3	Dualshock4 Treiber (Becker)	13
3.3.1	Version 1: eigens entwickelter Treiber	13
3.3.2	Version 2: Treiber basierend auf der Bluepad32 Bibliothek	13
3.3.3	Testing	13
3.4	PWM Board Treiber (Becker)	13
3.5	Ansteuerung der Servo Motoren (Becker)	13
3.6	Ansteuerung der Flywheel Motoren (Becker, Koch, Wohlrab)	13
3.7	Integration (Becker, Specht)	13

4 Raspberry Pi Programmierung	14
4.1 Lautsprecher (Becker)	14
4.2 Gyrosensor Programmierung (Koch)	14
4.2.1 Kalman Filter Implementierung (Koch)	14
Abbildungsverzeichnis	17
Tabellenverzeichnis	18

1. Stromversorgung

1.1. Analyse des Aufbaus und der Komponenten des vorherigen Projekts (Koch)

Zu Beginn wurde die bestehende Stromversorgung und die dafür genutzten Komponenten eines früheren Semesterprojekts analysiert, um anhand dessen bestimmen zu können, welche Teile wiederverwendet werden können, sowie ob das gegebene Layout in etwa für das eigene Projekt genutzt werden kann.

Essentiell bestand die Stromversorgung aus zwei Step-Down-Wandlern, die aus einer Eingangsspannung eine 8V und eine 5V Ausgangsspannung erzeugten, was ebenfalls für unser eigenes Projekt benötigt wird. Außerdem wurden zwei Verteiler genutzt, um die Spannungen auf die verschiedenen Sensoren und Aktoren zu verteilen. Das vorhandene Layout auf dem Lochrastergerüst war für uns jedoch nicht geeignet, da wir einen übersichtlicheren Aufbau und ein sinnvolles Color-Coding der Kabel für die verschiedenen Anschlüsse und für einen besseren Überblick anstrebten.

1.2. Aufbau der eigenen Stromversorgung (Koch)

Nachdem die vorhandenen Teile analysiert wurden, wurde die Entscheidung getroffen nur die Step-Down-Wandler, da der Rest nicht relevant für unser Projekt war. Lediglich die Verteiler brauchten wir auch, mussten allerdings ersetzt werden, da die Schraubverbindungen kaputt waren. Die Step-Down-Wandler waren so aufgebaut, dass ein Modul die Eingangsspannung erhielt und am Ausgang ein selbstangefertigtes Y-Kabel hatte, welches dann jeweils in einen Verteiler und in den anderen Step-Down-Wandler ging. Diese Kombination sollte auch so für unser Projekt übernommen werden, allerdings mussten dafür die Kabel erneuert werden, da die alten Kabel nicht dem geplanten Color-Coding entsprachen und zu kurz waren. Dabei stellte sich heraus, dass der entstandene Durchmesser, durch die Kombination aus zwei Kabeln zu einem Y-Kabel, zu groß war, um in die Steckverbindung zu passen. Aus diesem Grund entstand das alternative Konzept die ausgehenden Kabel des ersten Step-Down-Wandlers mit dem ersten Verteiler zu verbinden. Das war vor allem dadurch leicht realisierbar, da jeder Verteiler 12 Ports besitzt und 8V lediglich für die Motoren zum fahren benötigt werden. Somit konnte eine Verbindung vom 8V-Verteiler zum zweiten Step-Down-Wandler hergestellt werden ohne dabei die Steckverbindungen zu beschädigen.

Das Color-Coding der Kabel wurde wie folgt eingeführt:

- **Rot:** Versorgungsspannung
- **Schwarz:** Masse
- **Weiß:** PWM-Verbindung für Motoren
- **Gelb:** Direction Pin für Motoren

Des Weiteren wurde darauf geachtet, dass die Kabel so kurz wie möglich gehalten werden und wenn möglich unter der Platte verlegt werden, um eine bessere Übersicht zu gewährleisten.

Als Eingangsspannung wurde zu Beginn ein 6V-Batterieverbund genutzt, der im Laufe des Projekts durch einen 12V-Batterieverbund ausgetauscht wurde, da beim Testing der Motortreiber festgestellt wurde, dass die Motoren eine höhere Spannung benötigen, um korrekt zu funktionieren. Außerdem wurde versucht den Raspberry Pi 5 über den 5V-Verteiler zu versorgen, was jedoch nicht funktionierte, da die Stromstärke zu niedrig war, wenn der Pi aufwendigere Aufgaben erledigen musste. Aus diesem Grund wurde eine Powerbank genutzt, die den Pi mit Strom versorgt und somit die 5V-Verteilung entlastet.

Der Gesamtaufbau der Stromversorgung sieht dabei wie folgt aus:

- **12V-Batterieverbund:**
 - Step-Down-Wandler (8V) → 8V-Verteiler
 - * 2 PWM Boards für Motoren
 - * Step-Down-Wandler (5V) → 5V-Verteiler
 - ESP32
 - 2 PWM Boards für die Flywheel Motoren
 - Servo-Motor für die Geschützplattform
 - Servo-Motor für den Geschützarm
- **Powerbank:**
 - Raspberry Pi 5
 - * Pi-Camera
 - * MPU6050 Gyrosensor
 - * SRF02 Ultraschallsensor

2. CAD-Konstruktion

2.1. Setup und Einarbeitung (Becker, Specht)

Zu Beginn des Projekts wurde in Abstimmung mit Fabian Becker sowie im Austausch mit Andreas Wittmann (Studienkollege) entschieden, FreeCAD als CAD-Software zu verwenden. Der Grund hierfür war die einfache Kollaboration innerhalb der Projektgruppe sowie der unkomplizierte Erfahrungsaustausch mit der Arbeitsgruppe um A. Wittmann. Andere Softwarelösungen wie OnShape wurden diskutiert, aufgrund der Komplexität und der damit verbundenen Einarbeitungszeit im Hinblick auf die Projektlaufzeit jedoch verworfen. FreeCAD ist zudem eine Open-Source-Software, die neben Fedora auch auf Debian-Systemen lauffähig ist. So konnte die Software problemlos auf den Arbeitsrechnern der Teammitglieder installiert werden.

Grundsätzlich stützt sich die Konstruktion auf vorhandene STL-Vorlagen. Ein Beispielprojekt aus dem Internet diente als Grundlage für die Arbeit.

2.2. Geschützarm Version 1 (Specht)

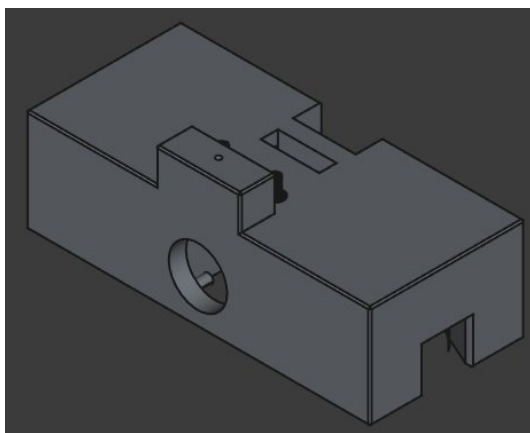
Bevor mit der Konstruktion begonnen wurde, wurde im Team besprochen, welche Komponenten nötig sind, um die Position des Flugobjekts eindeutig zu bestimmen. Die Wahl fiel auf folgende Komponenten, die aus vorherigen Studienprojekten übernommen werden konnten:

- GY-521 MPU-6050 3-Achsen-Gyroskop und Beschleunigungssensor
- SRF02 Ultraschall Entfernungssensor
- Raspberry Pi 5 Kamera Modul
- 2x 28BYJ-48 Schrittmotor

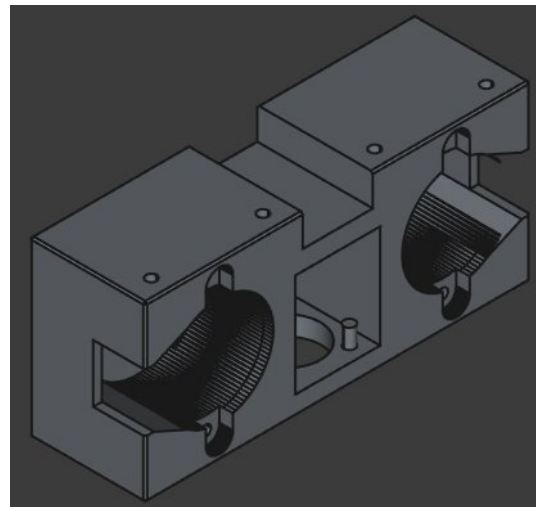
Ziel des ersten Entwurfs war es, diese kompakt auf dem Arm zu integrieren. Die angedachten Schrittmotoren wichen jedoch von der Vorlage aus dem Beispielprojekt ab, weshalb der Geschützarm von Grund auf neu konstruiert werden musste.

Alle Module sollten zentral über der Abschusseinrichtung platziert werden, um eine korrekte Berechnung der Flugbahn zu ermöglichen. Der Ultraschall-Sensor sollte dabei hochkant nach vorne gerichtet sein, um die Entfernung zum Ziel zu messen. Die Kamera sollte schräg nach oben gerichtet sein, um den Himmel zu überwachen. Der Beschleunigungssensor sollte liegend

auf dem Arm montiert werden, um die Beschleunigung des Arms zu messen. Die Schrittmotoren mussten in einem geeigneten Abstand zueinander montiert werden, sodass die Flywheel-Konstruktion des Arms funktioniert. Letzteres konnte durch das Vermessen der Vorlage aus dem Beispielprojekt realisiert werden. Für die restlichen Anforderungen waren die korrekten Maße nötig. Für die Montage der Kamera konnte eine bereits 3D-gedruckte Halterung aus einer anderen Gruppe benutzt werden. Die Haltevorrichtung für den Beschleunigungssensor wurde aus einer STL-Vorlage übernommen und angepasst. Auch für die Schrittmotoren konnte auf ein Modell aus dem Internet zurückgegriffen werden, weshalb es nicht nötig war, die komplexen Geometrie eigenständig zu ermitteln. Einzig die Maße für den Ultraschall-Sensor wurden recherchiert und durch Nachmessen validiert.



(a) Geschützarm Version 1 - Frontansicht



(b) Geschützarm Version 1 - Rückansicht

Abbildung 2.1: Geschützarm Version 1

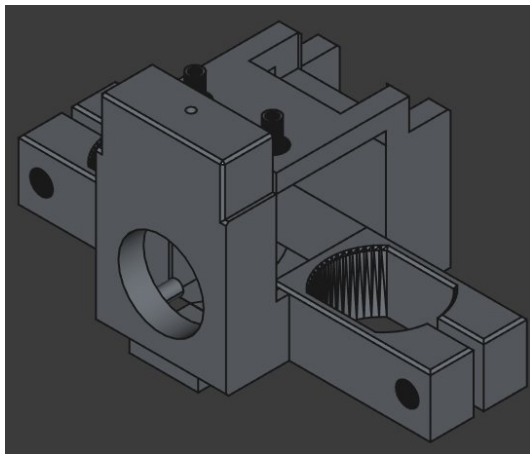
Neben den eigentlichen Maßen der Komponenten war das Kabelmanagement ein wichtiges Thema. Alle Kabel sollten nach hinten entlang am Magazin geführt werden, um eine saubere Optik zu gewährleisten. Für Beschleunigungssensor und Kamera stellte dies kein Problem dar, da diese ganz oben angebracht sein sollten. Der Ultraschall-Sensor und die Schrittmotoren hingegen waren in das neukonstruierte Gehäuse integriert, sodass Aussparungen, wie in Abbildung 2.1 zu sehen, angebracht werden mussten, um die Kabel aus dem Gehäuse herauszuführen.

Außerdem musste sichergestellt werden, dass der Geschützarm an das Magazin montiert werden kann. Hierzu wurden vom Kollegen Fabian Becker Montagepunkte am Magazin konstruiert, die mit dem Geschützarm verschraubt werden können.

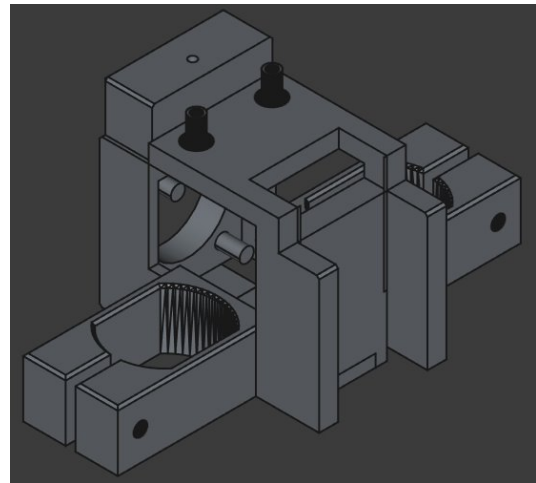
2.3. Geschützarm Version 2 (Specht)

Im Laufe des Projektes wurde in Abstimmung mit Fabian Becker klar, dass die Schrittmotoren aufgrund zu geringer Leistung nicht für die Flywheel-Konstruktion geeignet sind. Daraufhin wurde sich für die originalen Motoren aus dem Beispielprojekt entschieden. Das hatte zur Folge, dass der Geschützarm neu konstruiert werden musste, da die Maße der neuen Motoren

von den alten abweichen. Aus diesem Grund wurde der Geschützarm der Vorlage als Basis genommen und die Grundidee der Version 1 beibehalten.



(a) Geschützarm Version 2 - Frontansicht



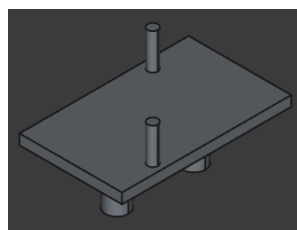
(b) Geschützarm Version 2 - Rückansicht

Abbildung 2.2: Geschützarm Version 2

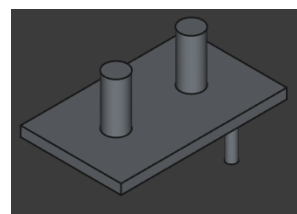
Im Gegensatz zur Version 1 wird der Ultraschallsensor nun seitlich eingeführt anstatt von unten, siehe 2.2. Problematisch waren dabei die beschränkten Platzverhältnisse, da die Schrittmotoren näher am Kanonenrohr angebracht wurden als im vorherigen Entwurf. Außerdem wurden die zuvor angedachten Montagepunkte am Magazin wieder entfernt. Die Zusammenführung des Geschützarms mit dem Magazin erfolgte deshalb mittels Modellbaukleber.

2.4. Montagehalterung Motortreiber (Specht)

Für die ersten Funktionstests wurden die Pololu-Motoren provisorisch auf Kork-Schnipseln montiert. Dieses Vorgehen ermöglichte eine zügige Inbetriebnahme, jedoch erwies es sich hinsichtlich Stabilität und Sicherheit als unzureichend. Im Rahmen des Tests kam es zum Abrutschen eines Motors von der Korkunterlage, was zu einer kurzfristigen Wärmeentwicklung und Geruchsbildung führte. Glücklicherweise wurde eine Beschädigung der Hardware vermieden.



(a) Polulu - Draufsicht



(b) Polulu - Bodensicht

Abbildung 2.3: Montagehalterung für Pololu-Motortreiber

Für die finale Abnahme wurde daher ein dauerhaftes und sicheres Montagesystem umgesetzt, das ein sauberes und zuverlässiges Setup gewährleistet. Wie in Abbildung 2.3 zu sehen, kann die Halterung direkt auf der Montageplatte des Fahrzeugs geklippt werden.

2.5. Geschützplattform (Becker)

Als Geschützplattform wird im folgenden der Unterbau des Geschützes bezeichnet, welcher den Geschützarm mit der Lochplatte des Fahrzeugs verbindet. Diese Plattform besteht aus zwei Teilen, beide sind 3D-gedruckt.

Der erste Teil ist der Unterbau, eine zylindrische Form mit einer Bodenplatte, die Schraublöcher besitzt, um den Aufbau mit dem Fahrzeug zu verbinden. Diesen Teil haben wir aus dem vorherigen Projekt übernommen, da die Konstruktion bereits auf dem Fahrzeug verbaut war und eine Eigenkonstruktion ähnlich aussehen würde. Der Unterbau ist so konstruiert, dass er Platz für eine PCA9685 PWM-Treiberplatine bietet, die für die Ansteuerung der Servo Motoren verwendet wird. Für die Befestigung der Platine waren ebenfalls bereits Bohrlöcher vorhanden. Zusätzlich bietet der Unterbau Platz für einen MG996R Servo Motor, der für die Drehung des darüberliegenden Aufbaus verantwortlich ist.

Der zweite Teil besteht aus der Abdeckung des Unterbaus, diese besitzt zum einen Bohrlöcher für die Verbindung des Servo Motors, welcher im Unterbau positioniert ist, und zum anderen Bohrlöcher für die Verbindung mittels des Geschützarms. Auch diese Abdeckung war bereits gegeben, jedoch wurde sie vermessen und in FreeCAD rekonstruiert, um die Bohrlöcher für die Verbindung mit dem Geschütz so zu setzen, dass das Verbindungsstück und das Magazin ohne weitere Anpassungen montiert werden konnte.

2.6. Magazin und Verbindungsstück (Becker)

Sowohl das Magazin als auch das Verbindungsstück wurden auf Basis einer Vorlage gedruckt. Das Verbindungsstück besitzt Platz für einen weiteren MG996R Servo Motor, der für die Neigung des Geschützes verantwortlich ist.

Das Magazin bestand aus einem linken und einem rechten Teil, welche in der Vorlage zusammengeklebt wurden. Wie bereits im Abschnitt <Geschützarm> beschrieben, wurde für die Verbindung mit dem Geschützarm der ersten Version Verbindungsstücke an beide Teile des Magazins gedruckt, um mittels Schrauben beide Teile verbinden zu können. Zusätzlich wurden Schraublöcher an beide Teile des Magazins konstruiert, um auch diese mittels Schrauben zusammenzufügen. Mit der zweiten Version des Geschützarmes wurden die Verbindungsstücke entfernt, da der Geschützarm nun an das Magazin geklebt wurde. Grund für diese Änderung war, dass es aufgrund der deutlich kleineren Dimension des Geschützarmes nicht möglich war Verbindungsstücke mit Schraublöchern zu konstruieren.

Zuletzt wurde auch die Länge des Lauf etwas vergrößert, um den Geschützarm besser stützen zu können.

2.7. Magazingewicht (Becker)

Das Magazin des Geschützes besitzt Platz für 6 Nerf-Darts und ein Magazingewicht, welches sowohl dafür sorgen soll, dass die Darts bei großer Vibration des Fahrzeugs nicht aus dem Magazin fallen, als auch dafür, dass nach einem Schuss das nächste Geschoss nachrutschen kann.

In einem ersten Schritt wurde die Vorlage für das Magazingewicht angepasst, indem der Projektname eingraviert wurde.

Das Gewicht besitzt außerdem eine Aussparung, diese verhindert dass das Gewicht die Bewegung des Servo Motors einschränkt, welcher die Darts bei der Schussabgabe in die Flywheel Motoren befördert. Ohne dieses Loch würde der Servo versuchen, das Gewicht in den Lauf zu schieben, was zu Materialschäden, entweder am Motor oder am Geschütz führen würde.

Diese Aussparung führte allerdings zu Problemen. Wenn die Plattform sehr weit nach hinten geneigt wurde, konnte es passieren, dass der hintere Teil des Gewichts nicht mehr schwer genug war, um die Nerfs-Darts in den Lauf zu drücken. Dieses Problem wurde mit selektiven Infill gelöst, alle anderen Teile wurden standardmäßig mit 15% Infill gedruckt, im hinteren Teil des Gewichts wurden jedoch mit 100% Infill verwendet. Dieses Vorgehen führte dazu dass das vorher erläuterte Problem nicht mehr auftrat.

2.8. Halterungen Stormversorgung (Becker)

2.9. Mikrocontroller-Case (Becker)

3. ESP32 Programmierung

3.1. Motor-Treiber (Specht)

Wesentlich für den Einstieg in die Motor-Treiber-Programmierung waren die verwendeten Hardware-Komponenten. Folgende Teile wurden verwendet:

- 2x Pololu G2 High-Power Motor Driver 24v13 (MD31C)
- 2x MFA/Como Drills 919D501

Im ersten Ansatz wurde der Versuch unternommen, den Low-Level-Treiber (LL-Treiber) direkt mit der Differenzialantriebs-Logik (Differential Drive) zu koppeln. Nach intensiver Recherche und ersten Programmieransätzen wurde jedoch deutlich, dass eine klare Trennung beider Ebenen unter modularen Gesichtspunkten vorzuziehen ist. Diese Trennung resultiert in einer signifikanten Steigerung sowohl der Wiederverwendbarkeit als auch der Wartbarkeit des Codes. Abhilfe schafften hierbei vor allem die Verwendung von ESP-IDF-Komponenten.

Um die Ansteuerung der Motoren zu realisieren, war es von zentraler Bedeutung, die Spezifikationen der verwendeten Hardware zu berücksichtigen. Das Datenblatt der Pololu-Motor-Treiber wurde in Form einer Webseite gefunden. Die darin enthaltenen Informationen waren ausreichend, um die Logik zu implementieren. Für die verwendeten Motoren lieferte das Datenblatt insbesondere elektrische Kenngrößen, die für die Absicherung der Hardware von entscheidender Bedeutung waren. Dazu zählten maximale und nominale Ströme. Zu Beginn des Projektes konnte nur auf einen 6V-Akku zurückgegriffen werden, obwohl die Motoren bis zu 12V-Betriebsspannung zulassen. Daraufhin wurden entsprechende Widerstände auf den Treiberboards angebracht, um den maximalen Strom für 6V zu begrenzen. Des Weiteren konnte aus dem Datenblatt des Pololu-Motor-Treibers die Notwendigkeit überdimensionierter Kondensatoren abgeleitet werden, um eine gute und stabile Performance sicherzustellen.

Der Fokus der Implementierung lag vorrangig auf Modularität, Erweiterbarkeit, Clean-Code und Best-Practices. Dafür wurde wenn möglich auf globale Variablen verzichtet und stattdessen auf die Verwendung von Strukturen und Funktionen in Kombination mit Pointern gesetzt.

3.1.1. Low-Level Treiber

Die Aufgabe des LL-Treibers bestand darin, genau einen Motor anzusprechen und zu steuern. Das verwendete Framework ESP-IDF bietet eine Vielzahl an API-Funktionen, die eine

abstrahierte und einfache Ansteuerung der Hardware ermöglichen. Für das Erzeugen von PWM-Signalen sind vor allem zwei API's von zentraler Bedeutung:

- LED Control (LEDC)
- Motor Control Pulse Width Modulator (MCPWM)

Wie den Namen zu entnehmen ist, ist LEDC für die einfache Ansteuerung von LEDs gedacht, während MCPWM speziell für Motoren entwickelt wurde. Der MCPWM-Generator besteht aus einer Reihe von Submodulen, wie bspw. einem Fault-Module und einem Brake-Operator. Die Pololu-Boards bieten ebenfalls einen Fault-Pin, weshalb im weiteren Projektverlauf der MCPWM-Generator verwendet wurde, um diese Funktionalität nutzen zu können.

Die MCPWM-API umfasst mehrere Funktionen und Strukturen. Deswegen wurde der erste Entwurf auf Basis einer Kombination aus KI-generierten Code und Beispielcode von Github erstellt. Die grundlegende Funktionalität konnte dadurch unkompliziert und schnell erfasst werden, wodurch Zeit gespart wurde. Nichtsdestotrotz war es notwendig, entsprechende Literatur zur API zu lesen und zu verstehen. Im Folgenden wurde der Code Stück für Stück angepasst, modularisiert und erweitert.

Ein Key-Konzept entstand aus dem Gedanken, was passieren würde, wenn ein Duty-Cycle von beispielsweise 100 % (Vollast) gesetzt wird und die Drehrichtung des Motors umgekehrt wird. Die Annahme war, dass der Motor in diesem Fall solange als Generator arbeitet, bis die Richtung letztendlich umgekehrt wird. Der dabei möglicherweise auftretende Rückstrom könnte eventuell die Hardware beschädigen. Aus diesem Grund wurde sich auf eine Ramping-Strategie geeinigt, die eine sichere und kontrollierte Änderung der Drehrichtung ermöglicht. Dabei soll sichergestellt werden, dass der Duty-Cycle des PWM-Signals bzw. die Richtung für den Motor nicht abrupt geändert wird. Stattdessen wird der Duty-Cycle in konfigurierbaren Schritten dem Nullbereich angenähert. In einem sicheren Hysteresebereich wird dann die Richtung geändert und der Duty-Cycle der neuen gewünschten Geschwindigkeit angepasst.

Ein weiterer wichtiger Baustein sollte das automatisierte Erkennen von Fehlern der Motoren sein. In solch einem Fall sollte der Motor sofort gestoppt werden und eine Signalleuchte angehen. Ein einfacher Testaufbau bestehend aus Pull-up Widerständen und einer LED sollte die grundlegende Funktionalität des Fault-Pins sicherstellen.

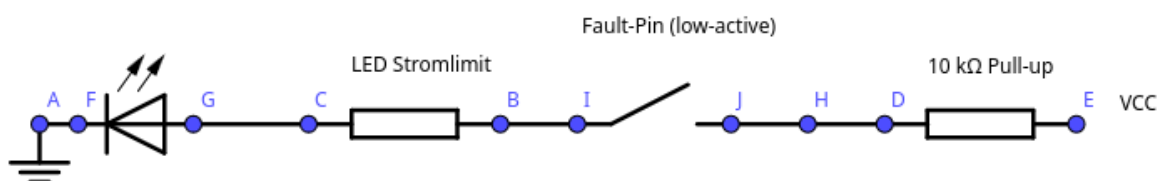


Abbildung 3.1: Testaufbau des Fault-Pins des Pololu-Motor-Treibers

Der Fault-Pin ist laut Datenblatt ein Open-Drain-Ausgang, der bei einem Fehler auf Low gezogen wird. Im Testaufbau wurde ein Pull-Up-Widerstand von 10 k Ω verwendet, um den Pin im Normalfall auf High zu halten. Folgendes Verhalten wurde erwartet: Bei einem Fehler wird der Pin auf Low gezogen und die LED leuchtet auf. Dies war jedoch nicht der Fall. Stattdessen leuchtete die LED dauerhaft, obwohl der Motor einwandfrei funktionierte. Nach Rücksprache mit dem Betreuer stellte sich heraus, dass dieser Pin in der Vergangenheit nie benutzt wurde. Um den Projektfortschritt nicht unnötig zu gefährden, wurde beschlossen, den Fault-Pin nicht weiter zu verwenden und mit der Implementierung des Differential Drive fortzufahren.

3.1.2. Low-Level Treiber Test

Das Testing wurde in mehreren Schritten durchgeführt. Für die Erstellung der Testfälle wurde dabei zum Großteil KI-generierter Code verwendet. Dadurch konnte der damit verbundene Zeitaufwand signifikant minimiert und zugleich eine minimale Testabdeckung garantiert werden.

Zunächst sollte die grundlegende Funktionalität des LL-Treibers getestet werden. Dazu wurden LEDs auf einem Breadboard angebracht, welche die Motoren simulieren sollten. Die Helligkeit der LEDs sollte dabei die Geschwindigkeit des Motors repräsentieren.

Nach erfolgreicher Validierung der Ergebnisse wurde der Testaufbau an die echte Hardware angepasst. Zudem sollte ein Wrapper erstellt werden, der beide Motoren über einzelne Treiber-Objekte anspricht. Dies stellte somit eine Vorstufe zum Differential Drive dar. Ziel war es, die beiden Motoren unabhängig voneinander ansteuern zu können. Dafür wurde das Fahrzeug auf einer Holzkonstruktion bestehend aus zwei Holzlatten platziert. Obwohl die Tests positiv verliefen, sollte sich der Test ohne Bodenkontakt im weiteren Projektverlauf als suboptimal herausstellen.

3.1.3. Differential Drive

3.1.4. Tests

3.1.5. Integration

3.2. MQTT-Anbindung (Specht)

3.2.1. WiFi-Stack

3.2.2. MQTT-Stack

3.3. Dualshock4 Treiber (Becker)

3.3.1. Version 1: eigens entwickelter Treiber

3.3.2. Version 2: Treiber basierend auf der Bluepad32 Bibliothek

3.3.3. Testing

3.4. PWM Board Treiber (Becker)

3.5. Ansteuerung der Servo Motoren (Becker)

3.6. Ansteuerung der Flywheel Motoren (Becker, Koch, Wohlrab)

3.7. Integration (Becker, Specht)

4. Raspberry Pi Programmierung

4.1. Lautsprecher (Becker)

4.2. Gyrosensor Programmierung (Koch)

Zu Beginn des Projekts war geplant den Gyrosensor MPU6050 zu nutzen, um die Position der Geschützplattform zu bestimmen, da eine kontinuierliche Bewegung um die eigene Achse aufgrund der Kabel nicht möglich ist. Dabei sollte der Sensor über den I2C-Bus mit dem Raspberry Pi 5 verbunden werden, um die Daten auszulesen und zu verarbeiten. Der MPU6050 ist dabei ein 3-Achsen-Gyroskop und 3-Achsen-Beschleunigungssensor, welcher entsprechende Drehbewegungen und Beschleunigungen entlang der Raumachsen messen kann, welche für eine genaue Winkelbestimmung notwendig sind.

Nach kurzem Einlesen in die Dokumentation waren erste Rohdaten leicht auszulesen. Diese Rohdaten liegen in Form von 16 Bit in zwei Registern bereit und haben die Einheit LSB/g für die Beschleunigungswerte und $LSB/^\circ/s$ für die Gyroskop-Werte. Dies gilt es in tatsächliche physikalische Größen umzuwandeln, was bei unserem Projekt letztlich einem Winkel entspricht. Um die Beschleunigungswerte nutzen zu können, muss dafür mittels des Skalierungsfaktors die Fallbeschleunigung g errechnet werden, indem man den erhaltenen Wert $x/16384$ rechnet. Die 16384 ergeben sich aus der Dokumentation und entsprechen den LSB bei einem Messbereich von $\pm 2g$, welches der Standardauflösung entspricht und auch die höchste Auflösung des MPU6050 für ist. Ähnlich wird nun auch Winkelgeschwindigkeit ($^\circ/s$) errechnet. Hierbei beträgt der Teiler standardmäßig 131.

4.2.1. Kalman Filter Implementierung (Koch)

Stundenliste

Name: Fabian Becker
Gruppe: 1 HimmelWacht

Pos.	Bezeichnung	Beschreibung	Stunden in h
1	Vorbereitung	Gruppenbildung, Projektfindung, erste Recherche	4
2	Projektorganisation	Erstellung Projektbeschreibung, Terminplan & Plakat	8
3	CAD Design	Einarbeitung FreeCAD	5
4	CAD Design	Entwurf Plattform, Anpassung Magazin & Schussarm	11
5	Ps4 Controller Treiber	Einarbeitung ESP-IDF, erster Entwurf mit Bluetooth HID	3
6	Ps4 Controller Treiber	Debugging PS4 Treiber aufgrund ESP Freeze	10
7	Ps4 Controller Treiber	Erstellung ESP32 Projekt mit Bluepad32 Dependencies	2
8	Ps4 Controller Treiber	Erstellung Custom Bluepad32 Plattform	4
9	Ps4 Controller Treiber	Implementierung Datenabgriff, Vibration, Farbwechsel	8
10	Ps4 Controller Treiber	Treiber auf Multiprozessor portiert	6
11	Ps4 Controller Treiber	Low Battery Warning durch rote blinkende LED	3
12	CAD Design	Design + Druck für Stromversorgung und Motortreiber	6
13	PWM Treiber	Portierung PCA9685 für Servosterung	4
14	Plattformsteuerung	Gradweise Ansteuerung für Servomotoren implementiert	6
15	CAD Design	Redesign + Druck Schussarm und Magazin	5
16	Lautsprecher	Treiberboard gelötet und Test Lautsprecher	5
17	Flywheel Motoren	Test Flywheelmotoren + Implementierung Treibercode	5
18	Geschütz	Zusammenbau, Kalibrierung Servos	10
19	Geschütz	Integration PS4 Treiber	15
20	CAD Design	Druck & Design Mikrocontroller Cases	10
21	Stromversorgung	Finale Verkabelung ESP32	6
22	Gesamttests	Integriertes Fahrzeug getestet (Controller & Plattform)	4
23	Plattformsteuerung	Implementierung Moduswechsel (manuel <-> KI)	2
24	Ps4 Controller Treiber	Tiefpassfilter zur Unterdrückung von Jitter implementiert	3
25	Abschlusspräsentation	Präsentationsfolien erstellt & Bilder aufgenommen	3
26	Objekttracking	Implementierung & Testen des Objekttrackings	3
27	Dokumentation	Erstellung der wissenschaftlichen Dokumentation	20
Gesamt:			171

Stundenliste

Name: Michael Specht
 Gruppe: 1 Himmelwacht

Pos.	Bezeichnung	Beschreibung	Stunden in h
1	Einführung	Gruppe, Thema, Herangehensweise	4
2	Einführung	GANTT, Lastenheft, Einteilung, Teileliste	8
3	Flieger	Fliegermodell bauen + Arm für Befestigung	2
4	CAD - Setup	Einführung in 3D-Druck, Test verschiedener Software (onshape, FreeCAD), Arbeitsaufteilung	5
5	CAD - Geschützarm v1	eigene Konstruktion des Geschützarms für Anbringen von Ultraschall- und Gyrosensor + Flywheel-Motoren + Kamera	15
6	Dokumentation lesen	Dokumentation zu Motor-Control-PWM (MCPWM), Motortreiber und Motoren suchen und lesen	5
7	HW Setup Motortreiber	Widerstände und Kondensatoren laut Datenblatt angebracht	2
8	ESP-IDF Motortreiber	Programmierung Low-Level Treiber für 919D51 Gearbox Servomotoren mit Pololu MD31C Treiberboards	15
9	ESP-IDF Differential Drive	Logik für Diff-Drive Wrapper erstellt und programmiert	10
10	Test Motortreiber	Test am Fahrzeug + Debugging	5
11	Test Differential Drive	Test am Fahrzeug + Debugging	10
12	Integration Differential Drive	Steuerung mittels PS4-Controller	5
13	Integrationstest Differential Drive	Deadzones festlegen, Diff-Drive Algorithmus anpassen	10
14	HW Setup Motortreiber	Anpassungen aufgrund zu geringer Spannung bzw. Leistung	2
15	CAD - Geschützarm v2	komplette Überarbeitung aufgrund zu schwacher Servomotoren	10
16	CAD - Pololu Mounts	Mounts für Motortreiberboards erstellt	1
17	HW Setup Fahrzeug	Diverse Arbeiten für Zusammenbau	3
18	HW Setup Fahrzeug	Keilrippenriemen-Trieb zerlegt, gereinigt, zusammengebaut	2
19	Flywheel Motoren	Test Flywheelmotoren	2
20	ESP-IDF Differential Drive Algorithmus	Umbau auf Festkommaarithmetik	3
21	ESP-IDF MQTT	Integration WiFi- + MQTT-Stack für KI-Integration	15
22	Integration MQTT	Test an Fahrzeug + Debugging	5
23	3D-Druck	Diverse Drucks begleitet (Slicer, Infill entfernen)	5
24	Dokumentation erstellen	Wissenschaftliche Arbeit verfassen	20
25	Präsentation erstellen	eigenen Teil (CAD, ESP32 Programmierung) hinzufügen	3
Gesamt:			167

Abbildungsverzeichnis

2.1	Geschützarm Version 1	6
2.2	Geschützarm Version 2	7
2.3	Montagehalterung für Pololu-Motortreiber	7
3.1	Testaufbau des Fault-Pins des Pololu-Motor-Treibers	11

Tabellenverzeichnis