

Project Data Explorer - Mohne

Projektbericht

Entwicklung eines Fahrzeugs für autonome/ ferngesteuerte Datenerfassung inklusive der Umweltbedingungen

Eingereicht bei:

**Fachhochschule Kufstein Tirol Bildungs GmbH**

**Studiengang Smart Products & Solutions**

Verfasser:

**Anna Duregger, Christian Gruber, Christoph Jungwirth, Maximillian Möbes, Ludwig Paula, Markus Wiesmüller**

Abgabedatum:

**10.06.2017**

Table of Contents

[List of Figures III](#_Toc513277774)

[Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden. III](#_Toc513277775)

[List of Tables IV](#_Toc513277776)

[List of Abbreviation V](#_Toc513277777)

[Kurzfassung VI](#_Toc513277778)

[1. Konzeptentwicklung 27](#_Toc513277779)

[1.1 Konzept der Fahrmodi 27](#_Toc513277780)

[1.1.1 autonom 27](#_Toc513277781)

[1.1.2 ferngesteuert 27](#_Toc513277782)

[1.2 Fahrzeugaufbau 27](#_Toc513277783)

[1.2.1 Elektronik 27](#_Toc513277784)

[1.2.2 Software 27](#_Toc513277785)

[2. Model Based Analytics 27](#_Toc513277786)

[2.1 Digitaler Zwilling 27](#_Toc513277787)

[3. Simulation 27](#_Toc513277788)

[3.1 Pi Simulation 27](#_Toc513277789)

[3.2 Arduino Simulation 27](#_Toc513277790)

[4. Datenübertragung 27](#_Toc513277791)

[4.1 Thinkspeak 27](#_Toc513277792)

[4.2 Auswertung 27](#_Toc513277793)

[5. Zusammenfassung 35](#_Toc513277794)

# ****List of Figures****

Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden.

# ****List of Tables****

**Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden.**

# ****List of Abbreviation****

# Kurzfassung

# Abstract

# Conecpt Development

Unser Team konnte zwischen zwei verschiedenen Fahrzeugtypen entscheiden. Grundsätzlich wollen wir auf unserem Erstprojekt der mobilen Drohne das neue Projekt weiter aufbauen, jedoch stand eine weitere Idee im Raum. Die Idee lag darin, ein einfaches Auto mit deren Grundfunktionen zu entwickeln. Schlussendlich sind wir doch zur Entscheidung gekommen, dass wir unsere „Mohne“ weiterentwickeln wollen.

Für das derzeitige Projekt sind folgende Aufgabenstellungen des Lektoren Teams gestellt worden:

* Eigenschaften des Fahrzeuges: Fahrmodus, Telemetriedaten erfassen und übertragen
* Datenerfassung: Umweltbedingungen permanent erfassen
* Digitaler Zwilling in MATLAB: Fahrzeug (mechanisches Modell-Kräfte)
* Simulation: Rapsberry Pi und Arduino Simulator
* Tracks: Ferngesteuert und Autonom

Die aufgezählten Punkte werden im folgenden Projektbericht detailliert erläutert und darauf eingegangen.

## Konzept der Fahrmodi

Die beiden Konzepte der Fahrmodi bestehen aus den Modi autonom Fahren und ferngesteuertes Fahren.

Bei der Aufgabenstellung autonomes Fahren – Obstacle Detection sind die Anforderungen folgende:

* Eindeutige markierte Hindernisse müssen umfahren werden
* Die Hindernisse müssen abfotografiert werden
* Es werden keine Begrenzungswände verwenden
* Startpunkt lieg bei (0,0)
* Endpunkt wird vorgegeben.

Beim ferngesteuerten Fahren - Datenerfassung sind folgende Anforderungen:

* Startpunkt bei (0,0)
* Abfolge von Messfeldern wird je Team vorgegeben
* Hindernisse müssen umfahren werden
* Explorer wird ferngesteuert (Eingabegerät offen; Eingabe von Koordinaten, Steuerbefehle mittels Joystick)

### autonom

### ferngesteuert

ludi

Wenn ich eine Taste drücke W,A,S,D

Q Taste löscht alle Befehle

X bricht das Programm ab, Strom wird abgeschaltet

I2C wird vom pi eine Zahl an Arduino geschickt und muss den motor ansteuern

## Fahrzeugaufbau



### Elektronik

### Software

# Model Based Analytics

## Digitaler Zwilling

### Allgemein

Ein digitaler Zwilling ist eine virtuelle Modellbildung zum Beispiel eines Prozesses, eines Produkts oder einer Dienstleistung, welches die reale und virtuelle Welt verbindet. Digitale Zwillinge verwenden reale Daten von installierten Sensoren, welche die Arbeitsbedingungen oder Position von Maschinen repräsentieren. Diese Kopplung der virtuellen und realen Welten ermöglicht die Analyse von Daten und die Überwachung von Systemen, um Probleme verstehen und bearbeiten zu können, bevor sie überhaupt auftreten. Ausfallzeiten können frühzeitig vermieden werden und dadurch neue Chancen entwickeln und mithilfe von Computersimulationen, damit die Zukunft besser geplant werden kann. Heutzutage werden digitale Zwillinge eine geschäftliche Notwendigkeit, weil der gesamte Lebenszyklus eines Produkts, Prozesses oder Geschäftsmodells abdeckt werden kann und somit die Grundlage für verbundene Produkte und Dienstleistungen bilden.

Für den sogenannten digitalen Zwilling sind folgende Anforderungen notwendig: das abzubildende reale Objekt, den digitalen Zwilling im virtuellen Raum und Informationen, welche die beiden miteinander verbinden. Digitale Zwillinge können dadurch die operative und auch finanzielle Leistungsfähigkeit eines Objekts wie einer Anlage oder einer Dienstleistung verbessern und in Echtzeit dargestellt werden.

In der ersten Phase „Design“ geht es um den Umgang mit komplexen Produktanforderungen, schnellen Entwicklungszyklen und strengen regulatorischen Anforderungen. In der zweiten Phase „Erstellung (manufacturing)“ kann der Zwilling helfen, bessere Effizienz, Qualität und höheren Ertrag in der Erstellung zu erreichen. In der dritten Phase „Nutzung (operate)" kann ein digitaler Zwilling u. A. eingesetzt werden, um die Verfügbarkeit von Objekten (z. B. Maschinen) zu verbessern. In der vierten Phase „Wiederverwertung (Recycling)“ kann der ein digitaler Zwilling z.B. für die Ersatzplanung oder der Eruierung von Upcycling-Potenzialen eingesetzt werden.

### Projektbezogen

### Material und Methoden

Für die Erfassung des digitalen Zwillings unseres Sommerprojektes haben wir uns entschieden, dass wir die Anwendung der Matlab App verwenden werden, da wir kein Logfile über den Raspberry Pi erstellen. Für die Anwendung ist die Matlab Software und der Download der dazugehörigen Matlab Mobile App notwendig. Zu Beginn wird die Matlab Mobile App am Smartphone installiert, egal ob Android oder iOS Betriebssystem. Am Smartphone können die unterschiedlichsten Sensoren wie Beschleunigungs-, Magnetfeld-, Positions-, Winkelgeschwindigkeits- und Orientierungssensor aktiviert werden. In der Software ist eine Installation eines Add-Ons zu erledigen. Um eine Verbindung zwischen der Software und der App herzustellen, wird in der Kommandozeile der Software der Konnektor aktiviert. Es wird nun die funktionierende IP-Adresse angezeigt, welche im Smartphone eingegeben wird, um eine Kommunikation herstellen zu können. Als nächsten Schritt wird der Link von PC und Smartphone erzeugt und es können sowohl am Smartphone und in der Kommandozeile durch bestimmte Matlabbefehle die Sensoren aktiviert werden. Für eine korrekte Datenerfassung werden durch Befehle in der Kommandozeile die Datenaufnahme der Messwerte aktiviert und auch wieder beendet. Mit den erfassten Sensordaten des Smartphones können die Daten auf verschiedensten Arten analysiert und auch dargestellt werden. Die Daten können in einem Diagramm inklusiver Legende in Matlab dargestellt werden.

### Mechanisches Modell des Fahrzeuges

### Ergebnisse

### Diskussion

### Konklusion

### Weiter Infos

# Simulation

## Pi Simulation

## Arduino Simulation

# Datenübertragung

## Thinkspeak

## Auswertung

# Visualisierung MATLAB

## Karte mit Fahrstrecke

## Karte mit Messpunkte

## Fahrstrecke mit Messungen

# Rohdaten/Datalog

## Timestamp+Daten

# Zusammenfassung