

# **Pflichtenheft Zwei-Gelenk-Roboter**

**Hochschule Heilbronn**

03.11.2022

Status: Fertig

Freigabevermerk: Freigegeben

**Winter Semester 2022/23**

**Marc Grosse (210233), Moritz Hoehnel (210258), Mattis Ritter (210265)**

## Inhaltsverzeichnis

Tabellarische Versionshistorie .....	3
Abkürzungsverzeichnis .....	3
1. Einleitung .....	3
2. Allgemeine Beschreibung .....	3
a. Produktperspektive .....	3
b. Produktfunktionen .....	3
c. Benutzermerkmale .....	3
3. Spezifische Anforderungen .....	4
a. funktionale Anforderungen .....	6
b. nicht funktionale Anforderungen .....	6

### Tabellarische Versionshistorie

Version	Datum
Version 1.0	17.10.2022
Version 1.1	19.10.2022
Version 1.2	20.10.2022
Version 1.3	22.10.2022
Version 1.4	03.11.2022

### Abkürzungsverzeichnis

Kürzel	Bedeutung
Pr.	Priorität

## 1. Einleitung

Dieses Dokument legt die Pflichten für das Labor Modellbildung und Simulationstechnik (304143) Projekt Zwei-Gelenk-Roboter fest.

Es soll die Modellbildung und Simulation eines Zwei-Gelenk-Roboters durchgeführt werden.

## 2. Allgemeine Beschreibung

### a. Produktperspektive

Es muss ein Roboter mit zwei aneinandergereihten Armen erstellt werden. Der Roboter ist fest mit dem Boden verankert. In dem Gelenk (Schulter) zwischen Boden und ersten Arm, als auch in dem Gelenk (Ellenbogen) zwischen ersten und zweiten Arm sind Motoren. Der Roboter wird zweidimensional betrachtet. Jedes Gelenk soll eine 360 Grad Drehung ausführen können. Die Längen der Arme sind konstant. Massen sind in den Gelenken und am Greifer punktuell konzentriert darzustellen.

Es soll eine visuelle Simulation erstellt werden. Diese muss auf einem PC laufen. Dabei sollen die zwei Roboter-Arme dargestellt werden. Eine Animation dieser Arme ist gefordert (diese sollen Bewegungen ausführen).

Der Nutzer soll die Simulation starten und stoppen können.

### b. Produktfunktionen

Das Projektteam muss dazu ein dynamisches Modell erstellen. Danach müssen stationäre Gleichungen ermittelt werden. Schließlich werden die Gleichungen in ein Zustandsraummodell umgewandelt, dass diese in dem Simulationstool implementiert werden können.

### c. Benutzermerkmale

Bei Benutzern wird die Bedienung der Software Matlab als auch Simulink vorausgesetzt. Die Nutzer verfügen darüber hinaus reglungstechnische Grundlagen und höhere Mathematische Kenntnisse.

## 3. Spezifische Anforderungen

Nr.	Q/T/B	Name	Beschreibung	Klassifizierung	Messkriterien	Pr.
A.1	<input type="checkbox"/>	Massematrix	Es muss gezeigt werden, dass die Massenmatrix invertierbar ist	Ergebnisziel	Determinante der Matrix ist ungleich Null	A
A.2	<input type="checkbox"/>	Stationäre Gleichungen	Bestimmen der allgemeinen stationären Gleichungen	Ergebnisziel	Ergebnis muss der Gleichung des Dynamischen Modells im Lastenheft entsprechen	A
A.3	<input type="checkbox"/>	Umformen	Die stationäre Gleichung muss nach $\varphi_1$ umgeformt werden	Ergebnisziel	Gleichung muss semantisch mit der Musterlösung übereinstimmen	A
A.4	<input type="checkbox"/>	Dimension	Es darf nicht im dreidimensionalen Raum gearbeitet werden	Nicht-Ziel		
A.5	<input type="checkbox"/>	Linearisierung	Es wird keine Linearisierung der stationären Gleichungen durchgeführt	Nicht-Ziel		
A.6	<input type="checkbox"/>	Eigenwert-berechnung	Es wird keine Eigenwert-berechnung der Massenmatrix durchgeführt	Nicht-Ziel		
A.7 a)	<input type="checkbox"/>	Vorabgabe	Abgabe der in Nr. A.1-3 erstellten Aufschriebe	Ergebnisziel	Bestätigung der rechtzeitigen Abgabe durch Betreuer	A
A.7 b)	<input type="checkbox"/>	Vorabgabe	09.11.2022	Vorgehensziel		A
A.8	<input type="checkbox"/>	Visualisierung	Graphische Oberfläche für den Benutzer	Ergebnisziel	Sichtprüfung ob Bauteile vorhanden	A
A.9	<input type="checkbox"/>	Animation	Implementieren der Bewegungen der Arme, durch vorgegebene Bewegungsmuster	Ergebnisziel	Sichtprüfung, Arme müssen 2 Minuten lang rotieren	A
A.10	<input type="checkbox"/>	Benutzer-eingabe	Nutzer kann Bewegung vorgeben	Ergebnisziel	Arme bewegen sich an Benutzer Wunschposition, Kontrolle durch Wunsch- zu Ist-Winkel	C

<b>A.11</b>	Q	Bedienungs- anleitung	Es kann eine Bedienungsanleitung für die Anwendung der Simulation erstellt werden, der Nutzer wurde in 2.c. Benutzermerkmale. Es ist eine stichwortartige Ablaufbeschreibung gewünscht	Ergebnisziel	Unter 2.c. definierter Proband muss Software mit Bedienungsanleitung in Betrieb nehmen können	C
<b>A.12</b>	Q	Dokumentation	Es muss eine PDF mit Inhalten der Vorabgabe, Eingangs-, Ausgangs- und Zustandsgrößen in einer Tabelle, Zusammenschrift Formeln und Architektur des Simulink-Modells abgegeben werden	Ergebnisziel	Kontrolle ob Texte/Tabelle vorhanden	A
<b>A.13 a)</b>	Q	Upload final	Abgabe Simulink Modell	Ergebnisziel	Abgabe via .zip file in Ilias Ordner wird durch Betreuer bestätigt	A
<b>A.13 b)</b>	Q	Upload final	Abgabe Parametrierungs-Datei	Ergebnisziel		A
<b>A.13 c)</b>	Q	Upload final	Abgabe Matlabfunction für die Animation	Ergebnisziel		A
<b>A.13 d)</b>	Q	Upload final	Abgabe der Matlab Datei	Ergebnisziel		A
<b>A.13 e)</b>	Q	Upload final	Abgabe eine Dokumentation in PDF Format	Ergebnisziel		A
<b>A.13 f)</b>	T	Upload final	10.01.2022	Vorgehensziel		A
<b>A.14</b>	T	Abschluss-Präsentation	17.01.2022	Vorgehensziel	Termin eingehalten	A
<b>A.15</b>	B	Leistungs- anerkennung	Jeder Projektmitarbeiter erhält 4 ECTS	Vorgehensziel	ECTS müssen bis 05.03.2023 in Studentenportal erscheinen	A
<b>A.16</b>	B	Arbeitszeit	Jedes Projekt-Mitglied soll 100 Stunden arbeiten	Vorgehensziel	Dokumentation der Arbeitszeiten via Excel-Liste	A
<b>A.17</b>	B	Arbeitszeit	Jedes Projekt-Mitglied soll nicht mehr als 100 Stunden arbeiten	Vorgehensziel		C

<b>A.18</b>	B	Budget	Es dürfen keine Kosten entstehen	Vorgehensziel	Keine Ausgaben vorhanden	A
-------------	---	--------	----------------------------------	---------------	--------------------------	---

für uns ... angabe für wen ?

a. funktionale Anforderungen

Nr.	Q/T/B	Name	Beschreibung	Klassifizierung	Messkriterien	Pr.
<b>B.1</b>	Q	Masse $m_1$	10kg	Ergebnisziel	Masse in Software ausgeben lassen	A
<b>B.2</b>	Q	Masse $m_2$	10kg	Ergebnisziel	Masse in Software ausgeben lassen	A
<b>B.3</b>	Q	Länge $l_1$	Länge des ersten Armes $l_1 = 0.8m$	Ergebnisziel	Länge in Software ausgeben lassen	A
<b>B.4</b>	Q	Länge $l_2$	Länge des zweiten Armes $l_2 = 0.7m$	Ergebnisziel	Länge in Software ausgeben lassen	A
<b>B.5</b>	Q	Rotation	Rotation der Gelenke unbegrenzt	Ergebnisziel	Winkel in Software ausgeben lassen	A
<b>B.6</b>	Q	Ebene	Das Modell soll 2D sein	Ergebnisziel	Es gibt nur x und y Koordinaten	A

b. nicht funktionale Anforderungen

Nr.	Q/T/B	Name	Beschreibung	Klassifizierung	Messkriterien	Pr.
<b>C.1</b>	Q	Software	Verwendung MATLAB R2021a	Vorgehensziel	Alle Rechner werden vor Nutzung kontrolliert, dass richtige Version erstellt wurde	A
<b>C.2</b>	Q	Toolboxen	Verwendung von Control Systems Toolbox und Symbolic Math Toolbox	Vorgehensziel		A
<b>C.3</b>	Q	Software	Es muss der Real-Time-Pacer verwendet werden	Vorgehensziel		A
<b>C.4</b>	Q	Toolbox	Es soll Simulink verwendet werden	Vorgehensziel		A

Die Parteien bestätigen hiermit das Pflichtenheft.

Datum, Unterschrift Projektteam Stellvertreter

Datum, Unterschrift Auftraggeber