**Pflichtenheft Zwei-Gelenk-Roboter**

**Projektmanagement**

**Ines Marquardt-Schmidt**

**Hochschule Heilbronn**

# 

Status: In Arbeit

Freigabevermerk: Nicht freigegeben

**Winter Semester 2022/23**

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

Inhaltsverzeichnis

[Tabellarische Versionshistorie 2](#_Toc117099743)

[Glossar 2](#_Toc117099744)

[Abkürzungsverzeichnis 2](#_Toc117099745)

[1. Einleitung 2](#_Toc117099746)

[a. Zweck (des Dokuments) 2](#_Toc117099747)

[b. Umfang (des Softwareprodukts) 2](#_Toc117099748)

[c. Erläuterungen zu Begriffen und / oder Abkürzungen 2](#_Toc117099749)

[d. Verweise auf sonstige Ressourcen oder Quellen 2](#_Toc117099750)

[e. Übersicht (Wie ist das Dokument aufgebaut?) 2](#_Toc117099751)

[2. Allgemeine Beschreibung (des Systems) 2](#_Toc117099752)

[a. Produktperspektive 2](#_Toc117099753)

[b. Produktfunktionen (eine Zusammenfassung und Übersicht) 3](#_Toc117099754)

[c. Einschränkungen, engl. Design Constraints (für die Entwickler) 3](#_Toc117099755)

[d. Annahmen und Abhängigkeiten (Faktoren, die die Entwicklung beeinflussen, aber nicht behindern z. B. Wahl des Betriebssystems) 3](#_Toc117099756)

[e. Benutzermerkmale (Informationen zu erwarteten Nutzern, z. B. Bildung, Erfahrung, Sachkenntnis) 3](#_Toc117099757)

[f. Aufteilung der Anforderungen (nicht Realisierbares und auf spätere Versionen verschobene Eigenschaften) 3](#_Toc117099758)

[3. Spezifische Anforderungen 3](#_Toc117099759)

[a. funktionale Anforderungen 4](#_Toc117099760)

[i. externe Schnittstellen 4](#_Toc117099761)

[ii. Betriebszustände 4](#_Toc117099762)

[iii. Output 4](#_Toc117099763)

[iv. Umgebungsbedingungen 4](#_Toc117099764)

[b. nicht-funktionale Anforderungen 4](#_Toc117099765)

[i. Anforderungen an Performance 4](#_Toc117099766)

[ii. Usability 4](#_Toc117099767)

[iii. Wartbarkeit 4](#_Toc117099768)

[iv. Änderbarkeit/Skalierbarkeit 4](#_Toc117099769)

[c. Qualitätsanforderungen 4](#_Toc117099770)

[d. System Security 4](#_Toc117099771)

[e. Datenverwaltung- und Sicherheit 4](#_Toc117099772)

[f. Sonstige Anforderungen 4](#_Toc117099773)

[i. Richtlinien und Vorschriften 4](#_Toc117099774)

[ii. Packaging, Handling, Versand und Transport 4](#_Toc117099775)

[4. Verifikation 4](#_Toc117099776)

## Tabellarische Versionshistorie

|  |  |
| --- | --- |
| **Version** | **Datum** |
| Version 1.0  Version 1.1  Version 1.2 | 17.10.2022  19.10.2022  20.20.2022 |

## Abkürzungsverzeichnis

|  |  |
| --- | --- |
| **Kürzel** | **Bedeutung** |
| Pr. | Priorität |

# Einleitung

## Zweck (des Dokuments)

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

## Umfang (des Softwareprodukts)

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

## Erläuterungen zu Begriffen und / oder Abkürzungen

## Verweise auf sonstige Ressourcen oder Quellen

## Übersicht (Wie ist das Dokument aufgebaut?)

# Allgemeine Beschreibung (des Systems)

## Produktperspektive

Es muss ein Roboter mit zwei aneinandergereihten Armen erstellt werden. Der Roboter steht auf dem Boden. In dem Gelenk zwischen Boden und ersten Arm, als auch in dem Gelenk zwischen ersten und zweiten Arm sind Motoren. Der Roboter wird zweidimensional betrachtet. Jedes Gelenk soll eine 360 Grad Drehung ausführen. Die Längen der Arme sind fix. Massen sind in den Gelenken 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.

## Produktfunktionen (eine Zusammenfassung und Übersicht)

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.

## Einschränkungen, engl. Design Constraints (für die Entwickler)

Es sind Massen vorgegeben:

-m1 = 10 kg

-m2 = 10 kg

Es sind folgende Armlängen Vorgeben:

-Länge des ersten Armes l1 = 0.8m;

-Länge des zweiten Armes l2 = 0.7m;

## Annahmen und Abhängigkeiten (Faktoren, die die Entwicklung beeinflussen, aber nicht behindern z. B. Wahl des Betriebssystems)

Für die Simulation soll die Software Matlab verwendet werden. Es soll dabei die Toolbox Simulink zugegriffen werden.

## Benutzermerkmale (Informationen zu erwarteten Nutzern, z. B. Bildung, Erfahrung, Sachkenntnis)

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

## Aufteilung der Anforderungen (nicht Realisierbares und auf spätere Versionen verschobene Eigenschaften)

# Spezifische Anforderungen

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nr. | Q/T/B | Name | Beschreibung | Klassifizierung | Messkriterien | Pr. |
| A.1 | Q | Massenmatrix | Es muss gezeigt warden, dass die Massenmatrix invertierbar ist | Ergebnisziel | Determinante der Matrix ist ungleich Null | A |
| A.2 | Q | Stationäre Gleichungen | Bestimmen der allgemeinen stationären Gleichungen | Ergebnisziel | Lösung muss der Gleichung des Dynamischen Modells im Lastenheft entsprechen | A |
| A.3 | Q | Umformen | Die stationäre Gleichung muss nach 𝜑̅1 umgeformt werden | Ergebnisziel |  | A |
| A.4 | Q | Saubere Dokumentation | Erstellen Zusammenschrift mit Hilfe des Word Formeleditors | Ergebnisziel | In Nr. 1-3 erstellte Rechnungen aufgeschrieben | B |
| A.5 | T | Vorabgabe |  | Vorgehensziel |  | A |
| A.6 |  |  |  |  |  |  |

## funktionale Anforderungen

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nr. | Q/T/B | Name | Beschreibung | Klassifizierung | Messkriterien | Pr. |
| B.1 | Q | Masse m1 |  | Ergebnisziel | Masse in Software ausgeben lassen | A |
| B.2 | Q | Masse m2 |  | Ergebnisziel | Masse in Software ausgeben lassen | A |
| B.3 | Q | Länge l1 | Länge des ersten Armes l1 = 0.8m | Ergebnisziel | Länge in Software ausgeben lassen | A |
| B.4 | Q | Länge l2 | Länge des zweiten Armes l2 = 0.7m | Ergebnisziel | Länge in Software ausgeben lassen | A |

### externe Schnittstellen

### Betriebszustände

### Output

### Umgebungsbedingungen

## nicht-funktionale Anforderungen

### Anforderungen an Performance

### Usability

### Wartbarkeit

### Änderbarkeit/Skalierbarkeit

## Qualitätsanforderungen

## System Security

## Datenverwaltung- und Sicherheit

## Sonstige Anforderungen

### Richtlinien und Vorschriften

### Packaging, Handling, Versand und Transport

# Verifikation