

Masterarbeit

Thema: Domain Specific Language specification and implementation for TTCN3

Name: *El Mehdi Bennani*
Anschrift: *Anschrift*
Matrikelnummer: *11033253*
Studiengang: *MTI*

Erstprüfer: *Prof. Dr. Hans W. Nissen*
Zweitprüfer: *Prof. Dr. Hans W. Nissen*

Anfertigungszeitraum:
Fertigstellung/Abgabedatum:

Ich erkläre an Eides statt, dass ich die vorgelegte Abschlussarbeit selbständig und ohne fremde Hilfe verfasst, andere als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel nicht benutzt und die den benutzten Quellen wörtlich oder inhaltlich entnommenen Stellen als solche kenntlich gemacht habe.

Ort, Datum, Unterschrift: _____

Abstract

Hier kommt die Kurzfassung hin

Abstract

und das Abstract wenn benötigt

Anleitung:

Motivation des Textes: worin liegt die Bedeutung der entsprechenden Forschung, warum sollte der längere Text gelesen werden?

- Fragestellung: welche Fragestellung(en) versucht der Text zu beantworten, was ist der Umfang der Forschung, was sind die zentralen Argumente und Behauptungen?
- Methodologie: welche Methoden/Zugänge nutzt der Autor/die Autorin, auf welche empirische Basis stützt sich der Text?
- Methodologie: welche Methoden/Zugänge nutzt der Autor/die Autorin, auf welche empirische Basis stützt sich der Text?
- Ergebnisse: zu welchen Ergebnissen kam die Forschung, was sind die zentralen Schlussfolgerungen des Textes?
- Implikationen: welche Schlussfolgerungen ergeben sich aus dem Text für die Forschung, was fügt der Text unserem Wissen über das Thema hinzu?

Contents

Abstract	2
List of figures	6
List of tables	7
List of abbreviations	8
Topic	8
Preface	12
Introduction	13
1 Background	15
1.1 Erste Überschrift	15
1.1.1 Zweite Überschrift	15
1.2 Erste Überschrift	15
1.2.1 Zweite Überschrift	15
1.2.2 Zweite Überschrift	16
2 Role of abstractions in domain modeling	19
2.1 Erste Überschrift	19
2.1.1 Zweite Überschrift	19
2.1.2 Zweite Überschrift	19
2.2 Erste Überschrift	19
2.2.1 Zweite Überschrift	19
2.2.2 Zweite Überschrift	20
3 Marktanalyse	23
3.1 dfhdhgj	24
3.2 thsgfnfgnj	24
3.3 gfhfgjdrtu	24
4 Entwicklung des Modells	25
4.1 Erstes Unterkapitel	25
5 xyhas to be defined	27
xyhas to be defined	27

5.1	SBT build system	29
6	Ergebnisse	30
6.1	Präsentation	30
6.2	Schwierigkeiten	30
6.3	Auswertungen	30
7	Zusammenfassung	31
7.1	Zusammenfassung	31
7.2	Ausblick auf zukünftige Arbeiten	31
7.3	Schlusswort	31
	Bibliography	33
	Anhang	35
	Erklärung	36
	Glossar	37
	Index	39

List of Figures

Fig. 1.1:	Aufbau allgemein	15
Fig. 1.2:	Humanoide Roboter	17
Fig. 2.1:	Aufbau allgemein	20
Fig. 2.2:	Humanoide Roboter	22

List of Tables

Tab. 1.1:	Titel	17
Tab. 2.1:	Titel	21

Topic

Die Idee an einem Unterstützungs-Roboter für gehbehinderte Menschen zu forschen, entstand durch das medial wachsende Interesse an Laufrobotern. Diese sind bereits im Entertainmentbereich z. B. bei Spielzeugen gängig, werden aber inzwischen auch vermehrt für Militärzwecke eingesetzt....

Preface

Das Vorwort ist optional.

Introduction

“*Ἀρχὴ ἡμισυ παντός*
Der Anfang ist die Haelfte des Ganzen.” (Vgl.[Ari35])

Roboter¹

Bei RÄdern und Ketten ist dies hingegen nicht der Fall, Sie brauchen großflÄchige StÄtzpunkte.

Das bedeutet, dass letztere Arten der Fortbewegung einen ununterbrochenen Kontakt zum Boden benÄtigen. (Vgl.[JZ03])

Dadurch wurden die im Verlauf der Evolution optimierten Konstruktionen von Beinen, das Zusammenspiel von Sensorik und Aktorik und die Steuerung von Gehbewegungen weitestgehend analysiert und dienten somit dem besseren VerstÄndnis der Laufmotorik².

An dieser Stelle sei darauf hingewiesen, dass dieses Forschungsgebiet einen stark interdisziplinÄren Charakter besitzt...

¹Der Begriff Roboter (tschechisch: robot) wurde von Josef und Karel Capek Anfang des 20. Jahrhunderts durch die Science-Fiction-Literatur geprÄgt. Der Ursprung liegt im slawischen Wort robota, welches mit Arbeit, Fronarbeit oder Zwangsarbeit Äbersetzt werden kann. 1921 beschrieb Karel Capek in seinem TheaterstÄck R.U.R. in Tanks gezÄchtete menschenÄhnliche kÄnstliche Arbeiter. Mit seinem Werk greift Capek das klassische Motiv des Golems auf. Heute wÄrde man Capeks KunstgeschÄpfe als Androiden bezeichnen. Vor der PrÄgung dieses Begriffes wurden Roboter zum Beispiel in den Werken von Stanislaw Lem als Automaten oder Halbautomaten bezeichnet.

²Die Laufmotorik beinhaltet die Bewegungsfunktion und deren Lehre, die FÄhigkeit des KÄrpers sich kontrolliert zu bewegen, die Gesamtheit der vom zentralen Nervensystem kontrollierten Bewegungen des KÄrpers im Gegensatz zu den unwillkÄrlichen Reflexen des KÄrpers und die Unterscheidung in Grob- und Feinmotorik

Kapitel 1 Übersicht

1 Background

1.1 Erste Überschrift

Hier schreiben

1.1.1 Zweite Überschrift

Hier schreiben

Dritte Überschrift

hier kann Kursiv geschrieben werden

1.2 Erste Überschrift

1.2.1 Zweite Überschrift

Text....(siehe Abb. 1.1)

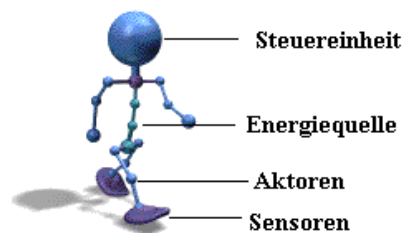


Figure 1.1: Aufbau und Komponenten von Robotern

Dritte Überschrift

- Die Bewegungsform der Achsen
- Anzahl und Anordnung der Achsen

- Die Formen des Arbeitsraums

... Arm zu strecken. (Vgl.[RS02])

1.2.2 Zweite Überschrift

Dritte Überschrift

Hier Text einfügen

Roboterfuß befindet

homogene

4 x 4 Matrix:

$$T = \begin{pmatrix} Ax & Ay & Az & 0 \\ Bx & By & Bz & 0 \\ Cx & Cy & Cz & 0 \\ Px & Py & Pz & 1 \end{pmatrix} \quad (1.1)$$

$$(\theta, d, a, \alpha) \quad (1.2)$$

verschiedene Matrizen:

$$T = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \cos \alpha & \sin \theta \sin \alpha & \arccos \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \cos \alpha & -\cos \theta \sin \alpha & \arcsin \theta \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha & d \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (1.3)$$

$${}^{n-1}T_n = \begin{pmatrix} \cos \theta_n & -\sin \theta_n \cos \alpha_n & \sin \theta_n \sin \alpha_n & a_n \cos \theta_n \\ \sin \theta_n & \cos \theta_n \cos \alpha_n & -\cos \theta_n \sin \alpha_n & a_n \sin \theta_n \\ 0 & \sin \alpha_n & \cos \alpha_n & d_n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \quad (1.4)$$

$$T = T_1 T_2 T_3 T_4 T_5 T_{tcp} \quad (1.5)$$

Text...(Siehe Tab. 1.1)

Titel:

Table 1.1: Titel

Überschrift 1	Überschrift 2
Text	Text Text
Text	Text Text

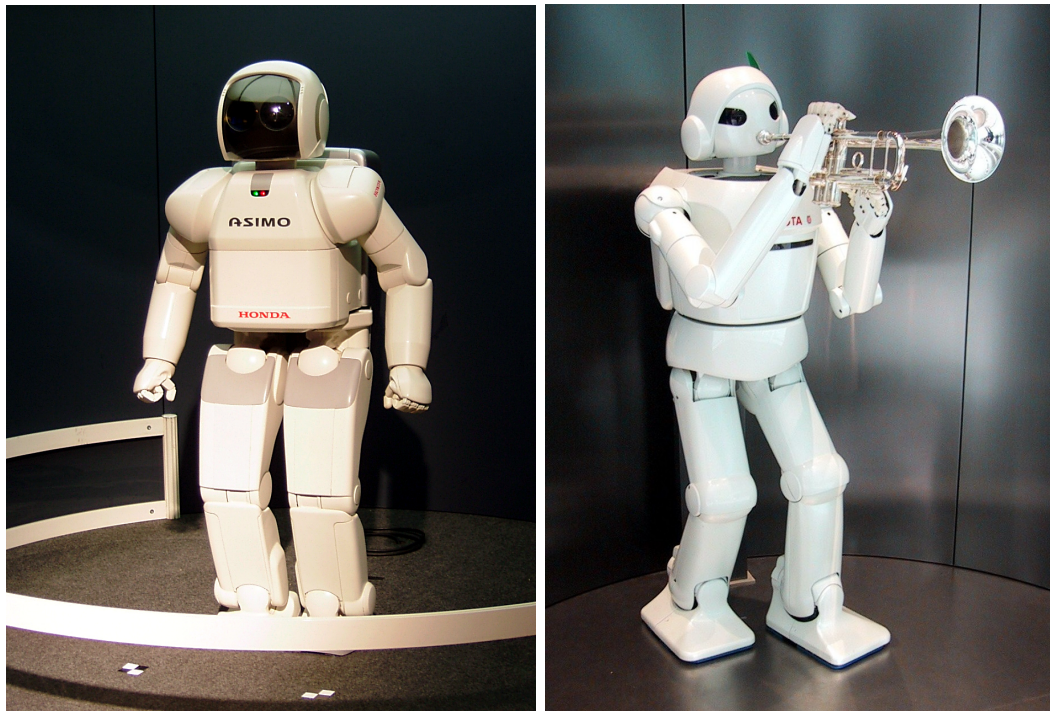


Figure 1.2: Humanoide Roboter Links der Aibo von Honda rechts der Roboter von Toyota

figure source:(http://de.wikipedia.org/wiki/Humanoider_Roboter)
Sichtung: 17.09.2010

In Abb. 1.2 sind...Text

Kraft \mathbf{F} , der Masse \mathbf{m} und der Beschleunigung \mathbf{a} kann mit der daraus resultieren Formel die Kraft, die wirkt, berechnet werden:

$$F = m * a \quad (1.6)$$

Folglich ist die Kraft das Produkt von Masse und Beschleunigung.

SI-Einheit der Kraft:

$$[F] = kg * \frac{m}{s^2} = Newton(N) \quad (1.7)$$

$$M = F * l = F * r * \sin \alpha \quad (1.8)$$

SI-Einheit des Drehmomentes:

$$[M] = Newtonmeter(N * m) \quad (1.9)$$

2 Role of abstractions in domain modeling

2.1 Erste Überschrift

A DSL is nothing but a layer of abstraction over an underlying implementation model. Unless you get it right, your domain model won't be at the correct level of abstraction, and the linguistic representation of it in the DSL won't be either. well-engineered abstraction, do not contains nonessential details that don't belong to the core concerns of the abstraction design abstractions at the correct level to ensure that your model speaks the language of the domain

2.1.1 Zweite Überschrift

Every abstraction has a functionality to deliver to its clients minimality of abstractions. distillation of the abstraction

2.1.2 Zweite Überschrift

Extensibility and composability Extensibility is possible only through composability Engineering is about designing things in a modular way

Dritte Überschrift

hier kann Kursiv geschrieben werden Extensibility and composability Extensibility is possible only through composability Engineering is about designing things in a modular way

2.2 Erste Überschrift

2.2.1 Zweite Überschrift

Text....(siehe Abb. 1.1)

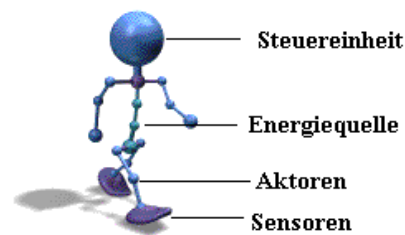


Figure 2.1: Aufbau und Komponenten von Robotern

Dritte Überschrift

- Die Bewegungsform der Achsen
- Anzahl und Anordnung der Achsen
- Die Formen des Arbeitsraums

... Arm zu strecken. (Vgl.[RS02])

2.2.2 Zweite Überschrift

Dritte Überschrift

Hier Text einfügen

Roboterfuß befindet

homogene

4 x 4 Matrix:

$$T = \begin{pmatrix} Ax & Ay & Az & 0 \\ Bx & By & Bz & 0 \\ Cx & Cy & Cz & 0 \\ Px & Py & Pz & 1 \end{pmatrix} \quad (2.1)$$

$$(\theta, d, a, \alpha) \quad (2.2)$$

verschiedene Matrizen:

$$T = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \cos \alpha & \sin \theta \sin \alpha & \arccos \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \cos \alpha & -\cos \theta \sin \alpha & \arcsin \theta \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha & d \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (2.3)$$

$${}^{n-1}T_n = \begin{pmatrix} \cos \theta_n & -\sin \theta_n \cos \alpha_n & \sin \theta_n \sin \alpha_n & a_n \cos \theta_n \\ \sin \theta_n & \cos \theta_n \cos \alpha_n & -\cos \theta_n \sin \alpha_n & a_n \sin \theta_n \\ 0 & \sin \alpha_n & \cos \alpha_n & d_n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \tag{2.4}$$

$$T = T_1T_2T_3T_4T_5T_{tcp} \tag{2.5}$$

Text...(Siehe Tab. 1.1)

Titel:

Table 2.1: Titel

Überschrift 1	Überschrift 2
Text	Text
	Text
Text	Text
	Text

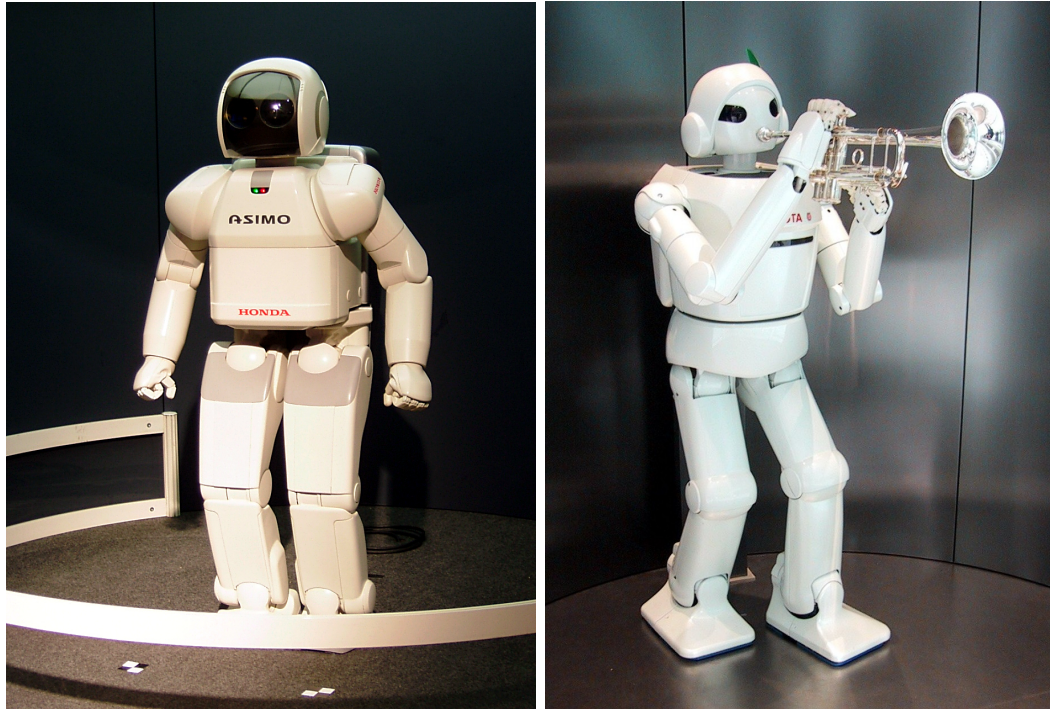


Figure 2.2: Humanoide Roboter Links der Aibo von Honda rechts der Roboter von Toyota

Bild-Quellen:(http://de.wikipedia.org/wiki/Humanoider_Roboter)
Sichtung: 17.09.2010

In Abb. 1.2 sind...Text

Kraft \mathbf{F} , der Masse \mathbf{m} und der Beschleunigung \mathbf{a} kann mit der daraus resultieren Formel die Kraft, die wirkt, berechnet werden:

$$F = m * a \quad (2.6)$$

Folglich ist die Kraft das Produkt von Masse und Beschleunigung.

SI-Einheit der Kraft:

$$[F] = kg * \frac{m}{s^2} = Newton(N) \quad (2.7)$$

$$M = F * l = F * r * \sin \alpha \quad (2.8)$$

SI-Einheit des Drehmomentes:

$$[M] = Newtonmeter(N * m) \quad (2.9)$$

3 Marktanalyse

Aufbau siehe Kapitel 1

3.1 dfhdhgj

Aufbau siehe Kapitel 1

3.2 thsgfnfgnj

Text

3.3 gfhfgjdrtu

Text

4 Entwicklung des Modells

Aufbau siehe Kapitel 1

4.1 Erstes Unterkapitel

1. Text
Text
2. Text
Text
3. Text
Text

Zuerst erfolgt zum besseren Verständnis die Deklaration der verwendeten Variablen

```
1 // die Motoren des rechten Beines werden wie in dem bisher
2 // verwendeten Schema zugewiesen
3 // Hüfte (C), Knie (B) und Fussgelenk (A)
4 public static Motor motorHip = new Motor(MotorPort.C);
5 public static Motor motorKnee = new Motor(MotorPort.B);
6 public static Motor motorAnkle = new Motor(MotorPort.A);
7 public static boolean sensorReached1 = false;
8
9 // der Ultraschallsensor wird an Port S1 erwartet
10 public static UltrasonicSensor sonicSensor1 =
11     new UltrasonicSensor(SensorPort.S1);
12
13 //Der TouchSensor wird an Port S2 erwartet und wird zum iterieren
14 // durch einen Bewegungsablauf verwendet
15 public static TouchSensor touchSensor =
16     new TouchSensor(SensorPort.S2);
```

1. Item 1

2. Item 2

3. Item 3

→ Item 1

→ Item 2

→ Item 3

5 xyhas to be defined

*“Αρχη ημισυ παντος
Der Anfang ist die Hälfte des Ganzen.”* (Vgl.[Ari35])

Roboter¹

Bei Rädern und Ketten ist dies hingegen nicht der Fall, Sie brauchen großflächige Stützpunkte.

Das bedeutet, dass letztere Arten der Fortbewegung einen ununterbrochenen Kontakt zum Boden benötigen. (Vgl.[JZ03])

Dadurch wurden die im Verlauf der Evolution optimierten Konstruktionen von Beinen, das Zusammenspiel von Sensorik und Aktorik und die Steuerung von Gehbewegungen weitestgehend analysiert und dienten somit dem besseren Verständnis der Laufmotorik².

An dieser Stelle sei darauf hingewiesen, dass dieses Forschungsgebiet einen stark interdisziplinären Charakter besitzt...

¹Der Begriff Roboter (tschechisch: robot) wurde von Josef und Karel Capek Anfang des 20. Jahrhunderts durch die Science-Fiction-Literatur geprägt. Der Ursprung liegt im slawischen Wort robota, welches mit Arbeit, Fronarbeit oder Zwangsarbeit übersetzt werden kann. 1921 beschrieb Karel Capek in seinem Theaterstück R.U.R. in Tanks gezüchtete menschenähnliche künstliche Arbeiter. Mit seinem Werk greift Capek das klassische Motiv des Golems auf. Heute würde man Capeks Kunstgeschöpfe als Androiden bezeichnen. Vor der Prägung dieses Begriffes wurden Roboter zum Beispiel in den Werken von Stanislaw Lem als Automaten oder Halbautomaten bezeichnet.

²Die Laufmotorik beinhaltet die Bewegungsfunktion und deren Lehre, die Fähigkeit des Körpers sich kontrolliert zu bewegen, die Gesamtheit der vom zentralen Nervensystem kontrollierten Bewegungen des Körpers im Gegensatz zu den unwillkürlichen Reflexen des Körpers und die Unterscheidung in Grob- und Feinmotorik

Kapitelübersicht

5.1 SBT build system

build and run your Scala code using sbt, the build tool for Scala, and/or an IDE like IntelliJ or Eclipse. See the book's source code repo on GitHub for more information on getting set up with sbt. Sbt is very smart about ensuring only the minimum number of files are recompiled when changes are made. It also has a number of other nice features which we won't discuss here.

sbt uses a small number of concepts to support *flexible and powerful build definitions*. There are not that many concepts, but sbt is not exactly like other build systems and there are details you will stumble on if you haven't read the documentation

6 Ergebnisse

6.1 Präsentation

Aufbau siehe Kapitel 1

6.2 Schwierigkeiten

Text

6.3 Auswertungen

Text

7 Zusammenfassung

7.1 Zusammenfassung

Text

7.2 Ausblick auf zukünftige Arbeiten

Text

7.3 Schlusswort

Text

Bibliography

- [Ari35] ARISTOTELES: *Politik 5*, v.Chr. 335. 4. 1303 b 29.
- [JZ03] JZ, JENS ZIEGLER: *Evolution von Laufrobotersteuerungen mit Genetischer Programmierung*, 2003. <https://eldorado.tu-dortmund.de/handle/2003/2743>. Sichtung: 20.07.2010.
- [RS02] RS, ROLAND STENZELER: *Steuerungsarchitekturen für autonome mobile Roboter*, 2002. http://darwin.bth.rwth-aachen.de/opus3/volltexte/2002/408/pdf/Stenzel_Roland.pdf Sichtung: 04.09.2010 oder im Anhang(CD).

Anhang

Inhalt Anhang

Auf der mitgelieferten CD befindliche Dateien:

1. Video der Ergebnisse des entwickelten Transmovers
2. Marktanalyse
 - BIC Analyse
 - Fragebögen befragter Betroffener
3. Skizzen und Entwürfe
 - Skizze
 - Entwurf LEGO Designer
4. Programmablaufpläne
5. Excel Datei Auswertung Winkelmessung
6. Sequenzdiagramme
7. Quellcodes
 - Winkeleinmessung
 - Transmover LabVIEW Programme
 - Transmover JAVA Programme
 - Wii Remote Programme

Erklärung

Ich versichere, die von mir vorgelegte Arbeit selbständig verfasst zu haben.

Alle Stellen, die wörtlich oder sinngemäß aus veröffentlichten Arbeiten anderer entnommen sind, habe ich als entnommen kenntlich gemacht. Sämtliche Quellen und Hilfsmittel, die ich für die Arbeit benutzt habe, sind angegeben.

Die Arbeit hat nach meinem Wissen mit gleichem Inhalt noch keiner anderen Prüfungsbehörde vorgelegen.

Gummersbach, 14. Oktober 2010

Thomas Karanatsios

Glossar

Autonom	das Programm welches implementiert ist arbeitet weitgehend unabhängig von Benutzer eingriffen.
Biometrie	Die Biometrie auch Biometrik genannt beschäftigt sich mit Messungen an Lebewesen und den dazu erforderlichen Mess- und Auswerteverfahren.
Bionisch	Adjektiv zur Beschreibung eines Organismus, dessen biologische Grundlage durch technische Möglichkeiten verbessert wurde.
Degrees of freedom	(DOF) bedeutung Freiheitsgrade = Der Freiheitsgrad bezeichnet einen Parameter eines Systems. Die Eigenschaft, ein Freiheitsgrad zu sein, ergibt sich für einen Parameter daraus, Mitglied in einer Menge von Parametern zu sein, die das System beschreiben.
Deliberativ	Deliberativ = erwägen, überlegen, sich entscheiden, beschließen ist eine semantische Funktion Verbmodus des Konjunktivs z. B. im Lateinischen (coniunctivus deliberativus), die eine überlegende Rückfrage als Reaktion auf eine Aufforderung ausdrückt.
Dynamik	Eine Dynamik steht für, das Teilgebiet der Mechanik, das sich mit der Wirkung von Kräften befasst
Endeffektor	Als Endeffektor wird in der Robotik das letzte Element einer kinematischen Kette bezeichnet. Bei Industrierobotern kann es sich hierbei zum Beispiel um eine Einheit zum Schweißen von Autokarosserien oder allgemein um einen einfachen Greifer handeln. Der im englischen als TCP (Tool Center Point) bezeichnete ausgezeichnete Punkt am Ende der kinematischen Kette ist das Zielsystem, für das die aus der gestellten Aufgabe resultierenden Positionierungsforderungen gelten. Aufgaben spezifisch kann der TCP dabei auch außerhalb des Roboters liegen, Beispiele wären der Fokus eines gegriffenen Lasers oder auch die Mitte des gerade transportierten Objekts.

Dorsalextension	steht für die Bewegung in den Zehengelenken in Richtung Fußrücken.
Extension	Die Extension (von lat. <i>extensio</i> "Streckung") ist die Streckung eines Gelenkes. Die gegenläufige Bewegung wird als Flexion bezeichnet.
Exoskelett	Ein Exoskelett ist eine Stützstruktur für einen Organismus, das eine stabile äußere Hülle um diesen bildet.
Energy Harversting	Als Energy Harvesting (wörtlich übersetzt Energie-Ernten) bezeichnet man die Erzeugung von Strom aus Quellen wie Umgebungstemperatur, Vibrationen oder Luftströmungen. Die Industrie entwickelt bereits heute Energiequellen für drahtlose Sensornetzwerke oder Anwendungen wie etwa Fernbedienungen an schwer erreichbaren Stellen. Energy Harvesting vermeidet bei Drahtlostechnologien Einschränkungen durch kabelgebundene Stromversorgung oder Batterien.
Flexion	Die gegenläufige Bewegung zur Extension wird als Flexion bezeichnet.
Inertialsystem	In der Physik ist ein Inertialsystem (von lat. <i>iners</i> "untätig, träge") ein Koordinatensystem, in dem sich kräftefreie Körper geradlinig, gleichförmig bewegen. In einem Inertialsystem gilt also das newtonsche Trägheitsgesetz in seiner einfachsten Form, nach der kräftefreie Körper ihre Geschwindigkeit in Betrag und Richtung beibehalten und Beschleunigungen proportional zur anliegenden Kraft erfolgen. Der Begriff Inertialsystem wurde erstmals von Ludwig Lange (1885) verwendet.
Inhibition	Das Wort Inhibition (lat. <i>inhibere</i> "unterbinden", "anhalten"; veraltend Inhibierung, deutsch Hemmung, Antonym Desinhibition, Desinhibierung) bezeichnet: in der Neurobiologie eine Abnahme der Erregbarkeit von Nervenzellen, siehe Inhibition (Neuron) in der Ethologie die Blockierung einer Verhaltensweise durch innere oder äußere Faktoren, siehe Bedingte Hemmung in der Digitaltechnik bezeichnet die Inhibition eine Schaltung aus einem UND- und einem NICHT-Glied, siehe Inhibition (Digitaltechnik)
Ipsilateral	Ipsilateral bedeutet "auf derselben Körperseite oder -hälfte gelegen". Das Gegenteil von ipsilateral ist kontralateral.

Widmung

Die Widmung ist optional! Text

Avec tout l'amour de mes parents,
Votre fils