

Clavius-Gymnasium Bamberg
FACHARBEIT IM LEISTUNGSKURS PHYSIK
Schuljahr 2010/2011

Entwicklung eines Remote-Heads für einen
Kamerakran

Müller, Martin
23. Dezember 2010

StR Wolfgang Faltin

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	3
2 Definition und Funktion	3
3 Anwendungen	4
3.1 Kamerakran	4
3.2 Spidercam	5
3.3 Seilkamera	6
3.4 Helicam	6
3.5 Scheinwerfer	7
4 Entwicklung eines Remote-Heads	8
4.1 Auswahlkriterien der Bauteile	8
4.1.1 Gewicht und Stabilität	8
4.1.2 Bearbeitung	8
4.1.3 Kosten	8
4.2 Mechanische Bauteile	9
4.2.1 Vierkant-Stahlprofile in U-Form	9
4.2.2 Achsen	9
4.3 Fertigung der Elektrotechnik	10
4.3.1 Verkabelung	10
4.3.2 Motorsteuerung	10
4.3.3 Sensoren	11
4.3.4 Mikrocontroller	12
4.4 Entwicklung der Software	13
5 Bedienung	15
5.1 Kalibrierung	15
5.2 Steuerung	15
5.2.1 Eingabegeräte	15
5.2.2 Computer	15
6 Fazit	16
7 Literatur	17
8 Abbildungsverzeichnis	19

1 Einleitung

Ein Sprichwort besagt: „Ein Bild sagt mehr als tausend Worte“. So kommt es, dass die heutige Medienlandschaft von beeindruckenden Film- und Momentaufnahmen geprägt ist. Dabei spielt die Vogelperspektive eine wichtige Rolle und verleiht vielen Bildern eine spezielle Dynamik, besonders in der Filmproduktion. Solche Aufnahmen erfordern meist einen hohen Aufwand, denn die Kamera muss dazu in einem geeigneten Abstand vom abzubildenden Objekt positioniert werden. Kamerafahrten aus solchen Perspektiven gestalten sich als recht aufwändig, da sich die Kamera durch die Montage nicht direkt bedienen lässt. Um diesen Anforderungen gerecht zu werden, wird von einer speziellen Vorrichtung Gebrauch gemacht, dem so genannten Remote-Head. Diese Facharbeit beschäftigt sich mit der kostengünstigen Entwicklung eines Remote-Heads für einen Kamerakran zum Einsatz in der Veranstaltungstechnik am Clavius-Gymnasium Bamberg, bei Filmproduktionen durch das Filmteam oder bei sonstigen Veranstaltungen.

2 Definition und Funktion

Der Begriff „Remote-Head“ leitet sich aus den englischen Wörtern „remote“ für „fern“, im Sinn von „ferngesteuert“, und „head“, für „Kopf“, ab. Ins Deutsche übersetzt würde man einen Remote-Head als ferngesteuerten Kopf bezeichnen, denn die Konstruktion befindet sich meist am Ende ihres Trägers und stellt somit den „Kopf“ der tragenden Konstruktion dar. Aus dieser Definition lässt sich auch die allgemeine Funktion eines Remote-Heads ableiten: Dieser dient dazu, eine Kamera um verschiedene Achsen ferngesteuert zu drehen und auszurichten. Zur Orientierung im Raum leiten sich die Bezeichnungen zur Lagebeschreibung von Land-, Wasser- und Raumfahrzeugen ab. Die drei Achsen bilden dabei ein objektbezogenes orthogonales Koordinatensystem in drei Dimensionen. Das heißt, dass die Achsen jeweils senkrecht aufeinander stehen und der Mittelpunkt des Objektes stets den Ursprung, also den Schnittpunkt aller drei Achsen, darstellt.

Die Achse für horizontale Schwenks bezeichnet man als „Panorama“-Achse, üblicherweise als „Pan“ abgekürzt. Die Achse für vertikale Bewegungen wird mit dem englischen Begriff „Tilt“ für „Neigung“/„neigen“ benannt, da eine solche Bewegung einem Nicken gleicht. Ein Remote-Head hat dementsprechend die Aufgabe, eine Kamera auf genau diesen Achsen ferngesteuert auszurichten und so Schwenks mit unterschiedlicher Geschwindigkeit auszuführen. Hierbei unterscheiden sich jedoch einige Ausführungen von Remote-Heads, mit der zusätzlichen Möglichkeit, die Kamera um eine weitere, dritte Achse zu drehen, nämlich der so genannten „Roll“-Achse. Diese bietet eine Drehung um die Längsachse der Kamera und dient

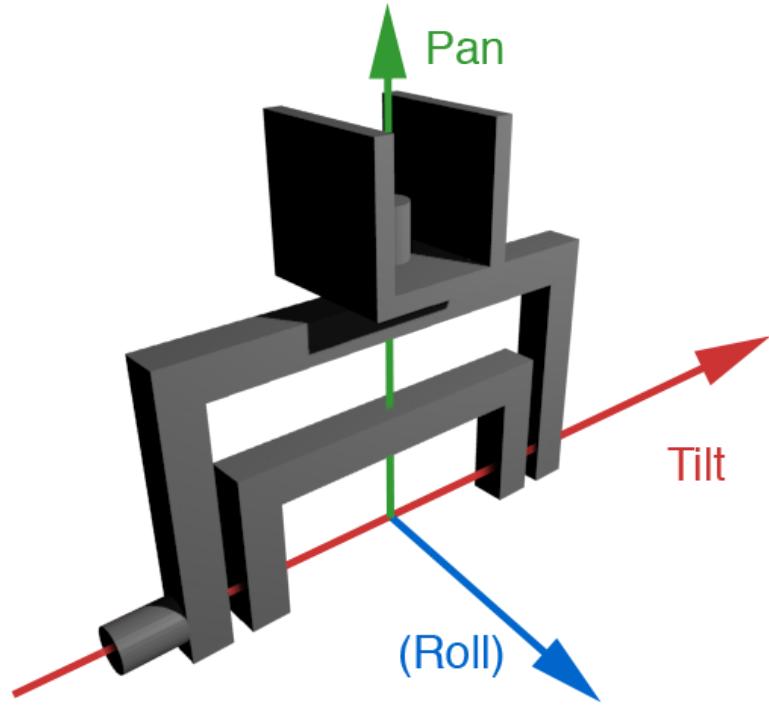


Abbildung 1: Das Modell des entwickelten Remote-Heads mit Kennzeichnung der Achsen „Pan“, „Tilt“ und „Roll“

meist zum Ausgleichen einer schrägen Montage. Deshalb unterscheidet man zwischen Remote-Heads die „Pan-Tilt-Roll“ und solchen, die nur „Pan-Tilt“ ermöglichen. Da die „Roll“-Funktionalität eher geringe Verwendung findet, sind „Pan-Tilt“-Remote-Heads auch durch den geringeren technischen Aufwand und die geringeren Kosten häufiger in Gebrauch.

3 Anwendungen

3.1 Kamerakran

Ein Kamerakran ermöglicht es „Kamerafahrten in drei Dimensionen“[18] auszuführen und das zu filmende Motiv beispielsweise zu „überfliegen“[18] oder man kann „sich von oben (...) zubewegen oder von ihm entfernen“[18]. Zu Beginn der Kamera- und Filmtechnik verwendete man Kräne, vergleichbar mit Hebebühnen oder einem Leiterfahrzeug der Feuerwehr. Dies ermöglichte es dem Kameramann auf einer Plattform mitzufahren und die verhältnismäßig große Kamera auch in der Höhe zu bedienen, da dies nur durch direkten Eingriff des Fachpersonals möglich war. Solche Vorrichtungen werden als „bemannte Kräne“[18] bezeichnet. Die Nachteile zeigten sich in einer begrenzten Höhe, aufgrund der großen Nutzlast der sperrigen Kamera und des Kameramannes.



(a) Alter Kamerakran mit Plattform



(b) Moderner langer Kamerakran

Abbildung 2: Alter und moderner Kamerakran im Vergleich

Im Wandel der Zeit machten es technische Entwicklungen - besonders im Bereich der Elektrotechnik - möglich, die Größe und das Gewicht der Kameras bei etwa gleicher Funktionalität auf ein Minimum zu reduzieren. Zudem ergibt sich durch die elektronische Fernsteuerung eines Remote-Heads eine weitere Einsparung von Gewicht, wodurch sich auch eine Vielzahl an Möglichkeiten für die Montage realisieren lässt.

3.2 Spidercam

Unter einer Spidercam (auch unter dem Namen der gleichnamigen Herstellerfirma als „Skycam“ bekannt) versteht man eine Halterung für Kameras, die üblicherweise durch mehrere Seile an Seilwinden gespannt ist. Durch Verlängern der Seile an einer Winde und gleichzeitiges, synchrones Verkürzen des Seiles an der gegenüberliegenden Winde, kann die Spannung der Seile beibehalten werden und die Halterung so in einer Dimension bewegt werden. Bei der Verwendung mehrerer Seilzüge nach dem gleichen Prinzip, wird auch eine Bewegung in zwei Dimensionen (Ebenen) möglich. Dies erfordert jedoch ein Zusammenspiel von synchroner Kontraktion und Relaxion aller Seile an der Halterung der Kamera. Agieren die Seilwinden durch unterschiedlich schnelle, beziehungsweise ungleichmäßige Verlängerung und/oder Verkürzung der Seile gegenläufig, so ist auch eine gleichzeitige Bewegung in der dritten Dimension, der Höhe, möglich. Dabei ist anzumerken, dass man in dieser Dimension, durch die Seile bedingt, üblicherweise nur nach unten fahren kann, da die maximale Höhe erreicht ist, wenn die Seile gespannt sind. Trotzdem bietet die Spidercam einen großen Vorteil gegenüber gewöhnlichen Kamerakränen, da diese durch die Seilkonstruktion auch bei schwierigem Terrain eingesetzt werden und gut transportiert werden kann. Am häufigsten wird die Spidercam bei Sportveranstaltungen in großen Hallen oder Stadien eingesetzt, da hier der Einsatz von Kamerakränen unvorteilhaft

wäre. Für Filmproduktionen ist es aber auch üblich, Kräne mit Seilkameras zu kombinieren, um das Spannen der Seile unabhängig von räumlichen Gegebenheiten zu ermöglichen. Seilkameras bieten durch eben diese vielfältige Handhabung auch den Vorteil relativ weiter Kamerafahrten.



Abbildung 3: Eine Spidercam der Firma Skycam bei einer Sportveranstaltung

3.3 Seilkamera

Als eine Seilkamera werden einzelne oder mehrere parallel gespannte Seile bezeichnet, auf denen ein Schlitten mit der Halterung der Kamera fährt. Dadurch wird es ermöglicht eine lange, eindimensionale Kamerafahrt entlang einer, durch das Seil vorgegebenen, Bahn durchzuführen. Seilkameras können von kostengünstigen, einfachen Konstruktionen mit simplen Seilzügen bis hin zu motorisierten Schlitten zur Bewältigung von Steigungen und der Kombination mit Remote-Heads variieren.

3.4 Helicam

Eine Helicam beschreibt ursprünglich den Einsatz von Kameras an Helikopter, denn so werden Filmaufnahmen mit Kamerafahrten über große Distanzen und bei großen Höhen ermöglicht. Die hohen Kosten und der hohe Geräuschpegel beim Einsatz von Hubschraubern stellen jedoch einen enorm großen Nachteil dar. Deshalb haben sich diverse Alternativen entwickelt, zu denen auch die Möglichkeit zählt, einen Remote-Head an einem Heliumballon zu befestigen. Die Vorteile dabei sind, im Gegensatz zu einem Hubschrauber, die extrem geringen Kosten und die absolute Geräuschlosigkeit. Allerdings ist man bei der Kontrolle der Position vollkommen dem Wind ausgesetzt und bei der Steuerung kann man nur zum Boden reichende Seile einsetzen. Diesen Nachteil versuchen andere Alternativen zu kompensieren. „Mit



Abbildung 4: Einfachste Form einer selbst gebauten Seilkamera mit Stativkopf, denkbar wäre auch die Kombination mit einem Remote-Head

den Fortschritten bei Werkstoffen und Elektronik werden seit einigen Jahren auch ferngesteuerte Modellhubschrauber als „fliegender Kamerakran“ eingesetzt.“ [18] Eine Erfindung auf diesem Gebiet stellt der „Quadrocopter“ dar. Oft bietet dieser die automatische Stabilisierung und findet dadurch auch beim Einsatz als autonome Drohne zunehmend Beliebtheit bei Militär, Polizei und bei Bergungen.

3.5 Scheinwerfer

Das Prinzip des Remote-Heads wird unter dem Namen „Moving Head“ ebenfalls in der Lichttechnik eingesetzt. Statt einer Kamera wird hier ein Scheinwerfer ferngesteuert, wobei meist nur eine stationäre Befestigung an Trägern, wie Traversen¹, gewünscht ist und nur die Bewegung des Lichtkegels ermöglicht wird. Solche Systeme werden für Suchscheinwerfer, beispielsweise auf Schiffen oder Helikoptern, eingesetzt. Des Weiteren gibt es in der Unterhaltungsbranche spezielle Varianten für Konzerte, Theater oder Diskotheken, welche über Farbfilter und sog. Gobos² verfügen.

¹Auch Truss, ein mechanischer Träger (in der Veranstaltungstechnik) für Trage- und Aufbaukonstruktionen[25]

²„Ein Gobo (Graphical optical blackout) ist eine Maske (ursprünglich aus Metall, heute auch häufig aus Glas), die in einen Scheinwerfer oder Projektor eingesteckt wird, um auf der Bühne oder zu Werbezwecken Logos, Muster, Texte oder Bilder darzustellen.“ [15]

4 Entwicklung eines Remote-Heads

4.1 Auswahlkriterien der Bauteile

Die Entwicklung des Remote-Heads unterliegt bei der Wahl des Materials verschiedenen Kriterien, die für den Verlauf der Entwicklung von grundlegender Bedeutung sind.

4.1.1 Gewicht und Stabilität

Dazu gehört, dass die Konstruktion an vielen Stellen kritischen mechanischen Kräften ausgesetzt ist. Aus diesem Grund wird die Auswahl der Materialien eingeschränkt, denn diese müssen robust, aber dennoch leicht genug sein, um die Motoren möglichst wenig zu belasten. Das Material, das diesen Kriterien am besten entspricht, ist Aluminium. In Form von Vierkantrohren bietet es die größtmögliche Steifigkeit³ bei verhältnismäßig geringem Gewicht.

4.1.2 Bearbeitung

Allerdings lässt sich dieses durch seine Eigenschaften nur schwer verarbeiten: Das Schweißen ist nur unter speziellem Schutzgas, zum Verhindern der Oxidbildung, möglich, denn dieses besitzt einen weitaus höheren Schmelzpunkt als Aluminium selbst. Des Weiteren muss der Schweißdraht, entsprechend dem Grundmaterial, ebenfalls aus Aluminium bestehen. Da diese Umstände einen großen Aufwand von speziellen Geräten erfordern, ist es sinnvoll auf ein anderes Material auszuweichen. In der Praxis hat sich gezeigt, dass identische Vierkantprofile aus Stahl besser zu verarbeiten sind, obwohl diese um einiges mehr wiegen, aber damit dennoch im vertretbaren Bereich liegen.

4.1.3 Kosten

Einen ausschlaggebenden Faktor bei der Auswahl der Bauteile stellen auch die Anschaffungskosten dar. So sind die Kosten von Stahlprofilen wesentlich geringer als die vergleichbarer Aluprofile. Auch die elektronischen Bauteile werden nach ihrem Preis-Leistungs-Verhältnis ausgewählt und in der Stückzahl auch aus Gründen der Einfachheit und damit Zuverlässigkeit möglichst gering gehalten.

³”Die Steifigkeit (...) beschreibt den Widerstand eines Körpers gegen Verformung durch eine Kraft oder ein Drehmoment. Die Steifigkeit eines Körpers ist von dessen Werkstoff sowie der Geometrie abhängig.” [23]

4.2 Mechanische Bauteile

4.2.1 Vierkant-Stahlprofile in U-Form

Die einfachste Möglichkeit gleichzeitig eine Drehung um zwei Achsen zu ermöglichen, ist zwei ineinander greifende U-Formen um jeweils die Achse, an der sie befestigt sind, zu drehen. Stattdessen ist auch eine L-Form, oder eine in sich geschlossene Form, wie zum Beispiel ein Quader oder Ring, denkbar. Jedoch bietet eine U-Form die beste Kombination von Gewichtsverteilung auf zwei separate Punkte, möglichst geringe Masse und lässt sich zudem gut anfertigen. Zur Fertigung der U-Formen ist es notwendig, die Stahlprofile im rechten Winkel aufeinander zu befestigen. Ein erster Ansatz erfolgte durch je zwei Eisenwinkel an einer Ecke, welche mit Bohrungen durch die Stahlprofile mit deren haltenden Schrauben befestigt waren. Durch die Möglichkeit des Schweißens sind diese im zweiten und endgültigen Ansatz entfallen. Dadurch ergibt sich bei einem Gewicht von jeweils 50g eine Gewichtseinsparung von insgesamt 400g.



(a) Erster Ansatz mit bereits teilweise entfernten Eisenwinkeln



(b) Zweiter, besserer Ansatz

Abbildung 5: Fertigung der Vierkant-Stahlprofile in U-Form

4.2.2 Achsen

Die Achsen dienen hauptsächlich zur Drehmomentübertragung des Motors auf die U-Formen. Dazu müssen sie mit geeigneten Kupplungen verbunden werden, welche in der Lage sind, dem Drehmoment standzuhalten. Eine anfängliche Kupplung konnte durch die ungenügende Sicherung mit Madenschrauben⁴ nicht die Kraft übertragen und wurde durch Kupplungen mit Klemmnaben[11] ersetzt. Die verwendete Kupplung hat passend zur Motorwelle einen Lochdurchmesser von 6mm und wird jeweils mit einem 6mm dickem, verschweißten Rundstahl an der U-Form verbunden. Auf

⁴“Gewindestifte (umgangssprachlich häufig auch Madenschraube genannt)”[20]

der anderen Seite der verbundenen U-Formen werden die Kräfte auf einen identischen Rundstahl verteilt. Dieser lässt sich in das Gewinde des äußeren Stahlprofils schrauben, mit einer Hutmutter sichern und läuft dann zur Lagerung frei in der inneren U-Form.



Abbildung 6: Die versenkte Kupplung, verbunden mit der Motorwelle und der festen Achse an der U-Form

4.3 Fertigung der Elektrotechnik

4.3.1 Verkabelung

Die verschiedenen elektronischen Bauteile müssen zur Signalverarbeitung verbunden werden. Als problematisch erweisen sich die mechanischen Belastungen auf die Kabel bei den beweglichen Teilen. Hier besteht die Gefahr, dass die Kabel brechen, oder sich von ihren Befestigungen lösen. Eine Führung der Kabel entlang der Achsen wäre durch Schleifkontakte zu bewerkstelligen, da aber bereits ein Sensor sechs Kabel, die Stromversorgung der Motoren und ggf. auch die Bildübertragung der Kamera weitere Kabel veranschlagen, ist es nicht sonnig Schleifkontakte einzusetzen. Stattdessen werden die Kabel durch Zugentlastungen (z.B. Kabelbinder) an empfindlichen Stellen gesichert, und mit genügend Spiel durch eine Schlaufe zum Controller bzw. der Motorsteuerung geführt. Dies ist selbst bei kommerziellen Systemen üblich.

4.3.2 Motorsteuerung

Zum Wechseln der Drehrichtung beim Gleichstrommotor ist eine elektrische Schaltung zur Umpolung der Spannung notwendig. Realisiert wird dies durch einen

so genannten Vierquadrantensteller⁵[16]. Für die Steuerung von Motoren sind bereits Bauteile mit solchen Vierquadrantenstellern in integrierten Schaltungen (IC) erhältlich. Durch ausgiebige Recherche hat sich gezeigt, dass der IC mit der Bezeichnung L298N am besten geeignet ist, denn dieser kann mit nur einem Bauteil zwei Motoren mit einer Spannung von insgesamt 48V und einem Strom von 4A separat ansteuern. Allerdings benötigt dieser integrierte Schaltkreis externe Freilaufdioden. Diese haben die Aufgabe, den IC vor der möglichen Spannungsspitze beim Abschalten der induktiven Gleichspannungslast durch die Elektromotoren zu schützen, denn diese könnte eine permanente Beschädigung des IC hervorrufen[21].

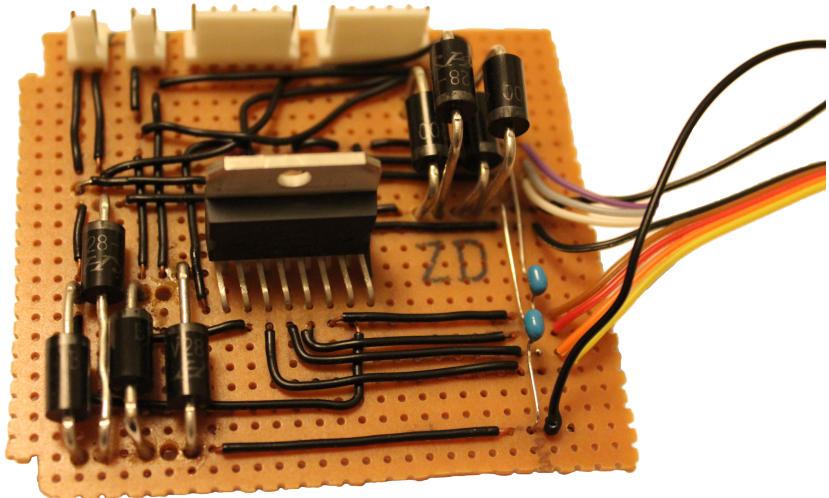


Abbildung 7: Schaltung zur Motorsteuerung: In der Mitte ein L298N, die acht Freilaufdioden (4 je Motor) und empfohlene Kondensatoren

Zusätzlich ist es laut Datenblatt[27] notwendig, zwei Kondensatoren mit einer Kapazität von jeweils 100nF über die Stromversorgung für die integrierte Schaltung und die Stromversorgung der Motoren zum Anschluss der Masse zu „legen“. Zum besseren Verständnis der Schaltung sind im Internet bereits einige schematische Schaltpläne mit ähnlichem Layout vorzufinden (siehe Quelle [3], [6], [8] und [9]).

4.3.3 Sensoren

Zur Feststellung der aktuellen Position einer U-Form dienen photoelektrische Inkrementalgeber (auch Drehgeber genannt) als Sensoren. Für die Entwicklung eines Remote-Heads eignen sich SHARP GP1A038RCKL[4]. Diese bestehen aus einer einer Leuchtdiode, die auf zwei, leicht versetze Fototransistoren gerichtet ist. Eine

⁵Ein Vierquadrantensteller besteht aus einer elektronischen H-Brückenschaltung aus vier Halbleiterstaltern, meist aus Transistoren, welche eine Gleichspannung in eine Wechselspannung variabler Frequenz und variabler Pulsbreite umwandeln kann.“[26]

Encoderscheibe mit einem bestimmten Muster von Schlitzen läuft zwischen Diode und Fototransistoren. Bei Rotation der Scheibe, die an der Motorwelle befestigt ist, wird das Licht der Diode zu den Fototransistoren regelmäßig unterbrochen und erzeugt so zwei Rechteckspannungen mit Pulsweitenmodulation (vgl. „Output A“ und „Output B“ in Abbildung 8). Vergleicht man nun diese Signale, kann durch die gegenseitige Phasenverschiebung die Laufrichtung bestimmt werden. Darüber hinaus kann durch Analyse des Tastgrads[24] eines eingehenden Signals die Geschwindigkeit und der zurückgelegte Winkel an der Encoderscheibe berechnet werden.

Der Tastgrad lässt sich mit folgender Formel berechnen:

$$\text{Tastgrad} = \frac{\text{Impulsdauer}}{\text{Periodendauer}} \quad (1)$$

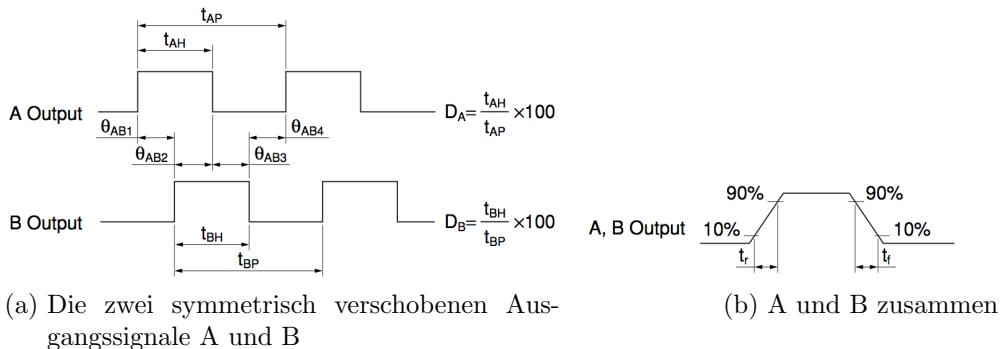


Abbildung 8: Ausgangssignale eines GP1A038RCKL: Impulsdauer t_{AH} und Periodendauer t_{AP}

4.3.4 Mikrocontroller

Ein Mikrocontroller ist ein elektronisches Halbleiterbauelement, welches durch einen eingebauten Prozessor und Speicherfunktionen über Rechenleistung zur Signalverarbeitung verfügt. „Ein Mikrocontroller ist praktisch ein Ein-Chip-Computersystem (...) in Leistung und Ausstattung auf die jeweilige Anwendung angepasst.“ [19] Zur Programmierung eines Mikrocontrollers muss dieser üblicherweise mit einer speziellen Vorrichtung an einen Computer angeschlossen werden und mit der Routine zur Signalverarbeitung programmiert werden. Aufgrund der oft nur sehr knappen Ressourcen ist die Programmierung meist in einer hardwarenahen Programmiersprache notwendig, „um möglichst hohe Effizienz und Code-Dichte zu erreichen.“ [19] Nach der Programmierung muss der Mikrocontroller in die eigentliche Schaltung eingesetzt und integriert werden. Damit bildet er das zentrale Element einer elektronischen Schaltung, da eingehende Signale durch Sensorik oder ähnlichem ausgewertet werden und die ausgehenden Signale dementsprechend angepasst und erzeugt werden. Für die Entwicklung mit Mikrocontrollern gibt es diverse Plattformen, mit denen

das Entwickeln mit Mikrocontrollern erleichtert wird. Durch die weite Verbreitung und einfache Bedienung ist die Wahl auf die flexible, quelloffene Arduino-Plattform gefallen. Die Serie aus dem Jahr 2009 mit dem Namen Arduino „Duemilanove“ (italienisch für „Zweitausendneun“) hat den Anforderungen zur Entwicklung unter der Berücksichtigung des Preis-Leistungsverhältnisses am besten entsprochen. Es bietet neben dem Mikroprozessor „ATmega328“ mit insgesamt 20 analogen und digitalen Ein- und Ausgängen genügend Anschlussmöglichkeiten für Sensoren und Motorsteuerung (siehe Abbildung 9). Dank der USB-Schnittstelle am Arduino, ist es möglich, diesen zu programmieren und durch Senden und Empfangen von seriellen Signalen in den Programmablauf des Mikrocontrollers einzugreifen.

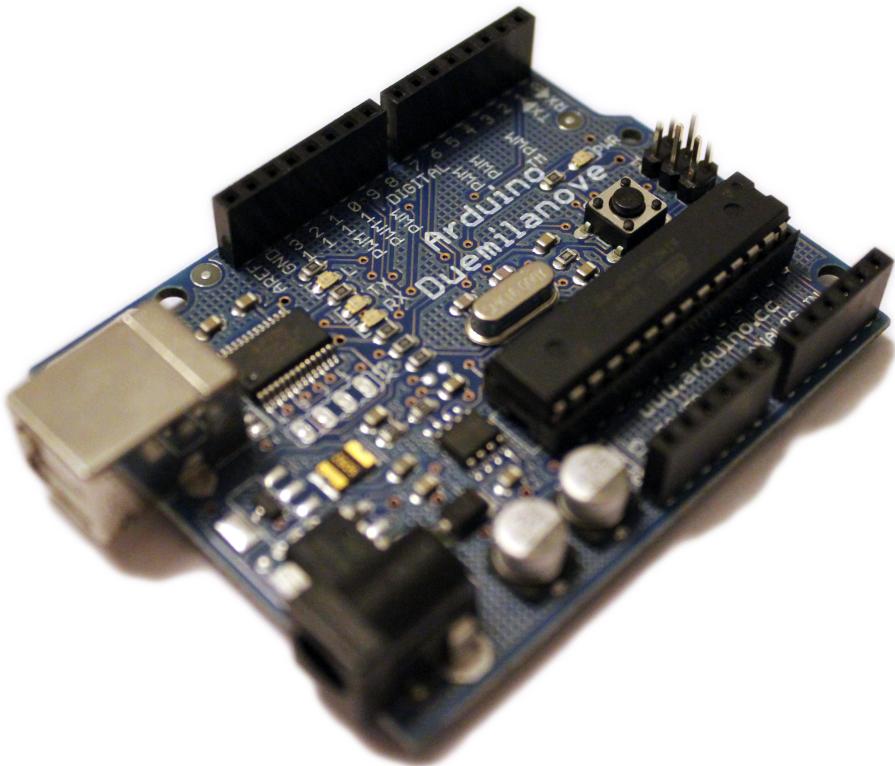


Abbildung 9: Arduino Duemilanove

4.4 Entwicklung der Software

Die Entwicklung der Software für den Controller geschieht in der, als Download verfügbaren, gleichnamigen Entwicklungsumgebung (IDE)⁶ „Arduino“⁷. Die Soft-

⁶„Eine integrierte Entwicklungsumgebung (Abkürzung IDE, von engl. integrated development environment, auch integrated design environment) ist ein Anwendungsprogramm zur Entwicklung von Software. (...) In erster Linie sind integrierte Entwicklungsumgebungen hilfreiche Werkzeuge, die dem Software-Entwickler häufig wiederkehrende Aufgaben abnehmen und einen schnellen Zugriff auf wichtige Funktionen bieten. Der Entwickler kann sich dadurch ganz auf seine eigentliche Aufgabe, die Programmierung, konzentrieren.“ [17]

⁷<http://arduino.cc/>

ware des Controllers hat die Aufgabe alle eingehenden Signale der Sensoren und der Steuerung zu interpretieren und dementsprechend die Ausgangssignale für den IC zur Motorsteuerung zu erzeugen. Anhand der Abbildung 11 ist der schematische Ablauf des Programmes zu erkennen. Die Sensoren übermitteln den aktuellen Stand („pan“ bzw. „tilt“) der Encoderscheiben und damit der U-Formen an den Controller. Daneben übermittelt ein Eingabegerät, wie zum Beispiel ein Joystick, die Werte „x“ und „y“, die auf die Bewegung des Remote-Heads übertragen werden sollen. Bei Inbetriebnahme des Gerätes legt eine Funktion „Kalibration“ die jeweils minimalen und maximalen Punkte einer Bewegung auf jeder Achse fest und speichert diese in den entsprechenden Variablen „min_pan“, „max_pan“ bzw. „min_tilt“ und „max_tilt“. Damit beginnt die eigentliche Phase zur Steuerung, in der kontinuierlich die eingehenden Signale für „x“ und „y“ geprüft werden. Dies geschieht anhand der Vergleichsoperatoren mit Null als zweiten Operanden (z.B „ $x < 0$ “). Ist „x“ bzw. „y“ kleiner Null, wird eine Kondition auf ihre Logik überprüft, indem kontrolliert wird, ob „pan“ bzw. „tilt“ den Minimalwert erreicht haben. Ist dies der Fall, wird der Motor nicht mehr angesteuert. Andernfalls wird der Motor „links“ gedreht (auf der Tilt-Achse entspricht das abhängig von dem Drehsinn entweder „oben“ oder „unten“). Die Kondition wird nach dem gleichen Prinzip für die Maximalwerte überprüft. Dieser Programmablaufplan berücksichtigt zum einen nicht, dass die Werte der Sensoren für die Drehrichtung und Anzahl der Impulse interpretiert werden müssen. Durch Abtasten der Folge von Impulsen durch die Sensoren ist es mit einem Referenzpunkt („Nullpunkt“) möglich, die aktuelle Position der Sensoren und damit der U-Formen nach dem Prinzip in Abbildung 10 zu bestimmen:

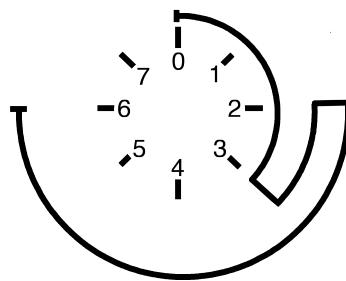


Abbildung 10: Prinzip der Positionsbestimmung nach einer multidirektionalen Bewegung (schwarze Linie) an einer schematischen Encoderscheibe

$$Position = 3 - 1 + 4 = 6 \quad (2)$$

Des Weiteren fehlt eine genauere Veranschaulichung zur Ansteuerung der Motoren mit der Bestimmung der Drehrichtung und -geschwindigkeit. Dies geschieht durch die Beeinflussung der integrierten H-Brücke, wie der Abbildung 6 („Figure 6“) auf

dem Datenblatt [27] zu entnehmen ist. Die Geschwindigkeit der Motoren wird durch eine Pulsweitenmodulation an der integrierten Schaltung ermöglicht. Dazu muss, mit einer entsprechenden Funktion im Programm, der zugehörige Wert vom Eingabegerät in den Tastgrad[24] der Pulsweitenmodulation konvertiert und durch den Controller an die Motorschaltung übertragen werden.

5 Bedienung

5.1 Kalibrierung

Bei Inbetriebnahme müssen beide U-Formen in die so genannte „Nullstellung“ gebracht werden. Dies dient dazu, dass der Controller jede Bewegung auf diesen Ausgangspunkt beziehen kann. Zusätzlich wird durch die Kalibration von Minimal- und Maximalpunkten ein limitierter Bewegungsbereich festgelegt und somit kann ein Anstoßen der Kamera vermieden werden. Von weitaus wichtigerer Bedeutung ist jedoch, dass die Kabel durch einen limitierten Bewegungsbereich nicht verdreht werden können und damit das Entstehen eines Kabelbruchs verhindert wird. Eine Rundumbewegung ist auf der „TiltAchse“ ohnehin nicht sinnvoll, da beim „Blick“ nach oben die Konstruktion des Remote-Heads im Bild wäre.

5.2 Steuerung

5.2.1 Eingabegeräte

Die Steuerung eines gewöhnlichen Remote-Heads erfolgt üblicherweise durch ein spezielles Eingabegerät, das das gleichzeitige Bedienen beider Achsen ermöglicht. Solche Eingabegeräte können, denen aus dem Modellbau bekannten, Fernbedienungen mit zwei getrennten, einachsigen Joysticks gleichen, aber auch einem zweidimensionalen Joystick für Computer entsprechen. Oft werden ebenfalls Trackballs als Eingaberäte verwendet. Prinzipiell sind alle Eingabegeräte mit vielen Stufen zur Steuerung denkbar und so lassen sich auch Potentiometer oder Computer-Mäuse zur Steuerung nutzen.

5.2.2 Computer

Die Steuerung per Computer wird durch die am Controller befindliche USB-Schnittstelle möglich. Dabei stellt das Programm eine simulierte serielle Verbindung auf. Alternativ kann das Board aufgrund dessen Erweiterbarkeit durch eine kabellose Methode gesteuert werden, indem man ein entsprechendes Modul (z.B. „XBee Shield“) verwendet. Unabhängig der Schnittstelle agiert das Programm immer auf

die gleiche Weise und ermöglicht es, die Manöver an den Controller zu senden. Vorteile in Verwendung mit einem Computer bestehen zum einen darin, dass angeschlossene Peripherie, wie zum Beispiel ein Joystick, zum Bedienen des Remote-Heads verwendet werden kann. Ein weiterer Vorteil ist aber auch, dass je nach Verwendung der Kamera auch deren Vorschaubild über eine zusätzliche Leitung übertragen werden kann. Beispielsweise stehen bei einer Canon EOS 550D zwei Schnittstellen zur Auswahl: HDMI und ein entsprechender Anschluss für analoge Bildübertragung per Composite. Der Vorteil einer solchen Bildübertragung besteht darin, dass das Bildmaterial schon während der Aufnahme zur Kontrolle abgenommen und auch gespeichert werden kann.

6 Fazit

Ein Remote-Head kann über ein großes Spektrum von Einsatzmöglichkeiten verwendet werden. In vielen Bereichen, wie zum Beispiel in der Überwachungstechnik in Verkehr und Sicherheit, Militär, der Unterhaltungsbranche bei Konzerten, Diskotheken und natürlich auch in der Filmbranche, ist diese Technologie nicht mehr wegzudenken. Abhängig von den räumlichen Gegebenheiten, dem Verwendungszweck und zuletzt dem Budget variieren die verschiedenen Anwendungen. Dass solche Systeme nicht immer teuer sein müssen und es neben den sehr leistungsfähigen kommerziellen Systemen auch möglich ist, sich mit einem gewissen Maß an Fachkenntnissen, der notwendigen Einarbeitungszeit und den geeigneten Mitteln, einen eigenen, auf die eigenen Bedürfnisse angepassten, Remote-Head zu entwickeln, hat diese Facharbeit in Aussicht gestellt. Bei dieser Entwicklung eines Remote-Heads für einen Kamerakran haben sich einige Schwierigkeiten bei der Planung der mechanischen Konstruktion durch die Einbeziehung aller Teile gezeigt, denn diese musste im Lauf der Entwicklung oft angepasst werden. Zudem bedarf die Elektronik einer ausgiebigen Einarbeitung und fordert vom Entwurf bis hin zur fertigen Schaltung handwerkliches Geschick und Erfahrung. Mit dem Verständnis der elektronischen Schaltung lässt sich die Software zur Steuerung schematisch entwerfen und mit Referenzen aus Internet und der Dokumentation auch vervollständigen. Durch persönliches Interesse in Filmteam und Veranstaltungstechnik am Clavius-Gymnasium Bamberg, besonders im Kamerateam, hat sich zunehmend der Wunsch entwickelt, einen einsatzfähigen Remote-Head in Betrieb nehmen zu können und in Filmproduktionen und Veranstaltungen einzusetzen. Zukünftig wird dies, dank dieser Facharbeit, auch möglich sein.

7 Literatur

- [1] *Arduino Schaltplan.* <http://arduino.cc/en/uploads/Main/arduino-duemilanove-schematic.pdf>, Abruf: 2010-08-22
- [2] *Beispiel Drehzahlmessung mit RN-Control.* http://www.rn-wissen.de/index.php/Beispiel_Drehzahlmessung_mit_RN-Control, Abruf: 2010-12-21
- [3] *DC Motor Control Using an H-Bridge.* <http://itp.nyu.edu/physcomp/Labs/DCMotorControl>, Abruf: 2010-12-08
- [4] *Gabellichtschranke mit inkrementaler Drehgeberfunktion sowie passender Encoders.* http://www.shop.robotikhardware.de/shop/catalog/product_info.php?cPath=71&products_id=135, Abruf: 2010-08-10
- [5] *GETRIEBEMOTOR RB 35 1:600.* http://www.produktinfo.conrad.com/datenblaetter/200000-224999/221936-da-01-en-Getriebemotor_RB35_1zu600.pdf, Abruf: 2010-11-13
- [6] *Getriebemotoren Ansteuerung.* http://www.rn-wissen.de/index.php/Getriebemotoren_Ansteuerung, Abruf: 2010-11-13
- [7] *GP1A038RCKL.* http://document.sharpsma.com/files/gp1a038rck_e.pdf, Abruf: 2010-12-22
- [8] *Motors 1.* http://www.thebox.myzen.co.uk/Workshop/Motors_1.html, Abruf: 2010-11-12
- [9] *Motortreiber L298.* <http://www.strippenstrolch.de/1-2-9-motortreiber-298.html>, Abruf: 2010-12-21
- [10] *Photointerrupter.* <http://www.embedded.arch.ethz.ch/Examples/Photointerrupter>, Abruf: 2010-11-12
- [11] *Starre Kupplungen.* <http://www.orbit-antriebstechnik.de/power-transmission/starre-kupplungen/?L=0>, Abruf: 2010-08-10
- [12] *Timer DC-Motor Background.* <http://www.embedded.arch.ethz.ch/Examples/TimerDcMotorBackground>, Abruf: 2010-11-12
- [13] *Treiberschaltung: Schalten/Steuern eines Relais mit TTL-Signal (5V).* <http://www.elektronik-kompendium.de/sites/slt/1201131.htm>, Abruf: 2010-11-12
- [14] *Using a transistor to control high current loads with an Arduino.* <http://itp.nyu.edu/physcomp/Tutorials/HighCurrentLoads>, Abruf: 2010-11-12

- [15] Wikipedia: *Gobo*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Gobo&oldid=71735230>, Abruf: 2010-12-23
- [16] Wikipedia: *Inkrementalgeber*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Inkrementalgeber&oldid=78153993>, Abruf: 2010-12-20
- [17] Wikipedia: *Integrierte Entwicklungsumgebung*. http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Integrierte_Entwicklungsumgebung&oldid=82277498, Abruf: 2010-12-23
- [18] Wikipedia: *Kamerakran*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Kamerakran&oldid=66715786>, Abruf: 2010-12-08
- [19] Wikipedia: *Mikrocontroller*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Mikrocontroller&oldid=81905064>, Abruf: 2010-12-08
- [20] Wikipedia: *Schraube (Verbindungselement)*. http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Schraube_%28Verbindungselement%29&oldid=82159191#Schraubennormen_.28Auswahl.29, Abruf: 2010-12-23
- [21] Wikipedia: *Schutzdiode*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Schutzdiode&oldid=77970148>, Abruf: 2010-12-21
- [22] Wikipedia: *Seilkamera*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Seilkamera&oldid=78950267>, Abruf: 2010-09-06
- [23] Wikipedia: *Steifigkeit*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Steifigkeit&oldid=81271606>, Abruf: 2010-12-23
- [24] Wikipedia: *Tastgrad*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Tastgrad&oldid=82228267>, Abruf: 2010-12-21
- [25] Wikipedia: *Traverse (Veranstaltungstechnik)*. http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Traverse_%28Veranstaltungstechnik%29&oldid=78946055, Abruf: 2010-12-23
- [26] Wikipedia: *Vierquadrantensteller*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Vierquadrantensteller&oldid=80617138>, Abruf: 2010-11-12
- [27] STMICROELECTRONICS: *DUAL FULL-BRIDGE DRI-VER*. <http://www.reichelt.de/?;ACTION=7;LA=28;OPEN=0;INDEX=0;FILENAME=A200%252FL298%2523STM.pdf;SID=15L70xdawQAQ8AAAx00oE30214498b6fc8e75eb153ae5caa46957>, Abruf: 2010-12-21

8 Abbildungsverzeichnis

1	Das Modell des entwickelten Remote-Heads mit Kennzeichnung der Achsen „Pan“, „Tilt“ und „Roll“	4
2	Quellen:	
	a) http://www.flickr.com/photos/11695645@N04/2498906266/	
	b) http://de.wikipedia.org/wiki/Datei:Crane_shot.jpg	5
3	Quelle: http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Datei:SkycamHDClipEnhanced0346.jpg&filetimestamp=20070922180859 .	6
4	Einfachste Form einer selbst gebauten Seilkamera mit Stativkopf, denkbar wäre auch die Kombination mit einem Remote-Head	7
5	Fertigung der Vierkant-Stahprofile in U-Form	9
6	Die versenkte Kupplung, verbunden mit der Motorwelle und der festen Achse an der U-Form	10
7	Schaltung zur Motorsteuerung: In der Mitte ein L298N, die acht Freilaufdioden (4 je Motor) und empfohlenen Kondensatoren	11
8	Quelle siehe [7]	12
9	Arduino Duemilanove	13
10	Prinzip der Positionsbestimmung nach einer multidirektionalen Bewegung (schwarze Linie) an einer schematischen Encoderscheibe . . .	14
11	Programmablaufplan mit der Logik des Programmes	21
12	Fertiger Remote-Head mit Mechanik, Elektronik und zugehörigen Kabeln	22

Erklärung

Ich erkläre, dass ich die Facharbeit ohne fremde Hilfe angefertigt und nur die im Literaturverzeichnis angeführten Quellen und Hilfsmittel benutzt habe.

.....,

Ort

.....

Datum

.....

Unterschrift des Schülers

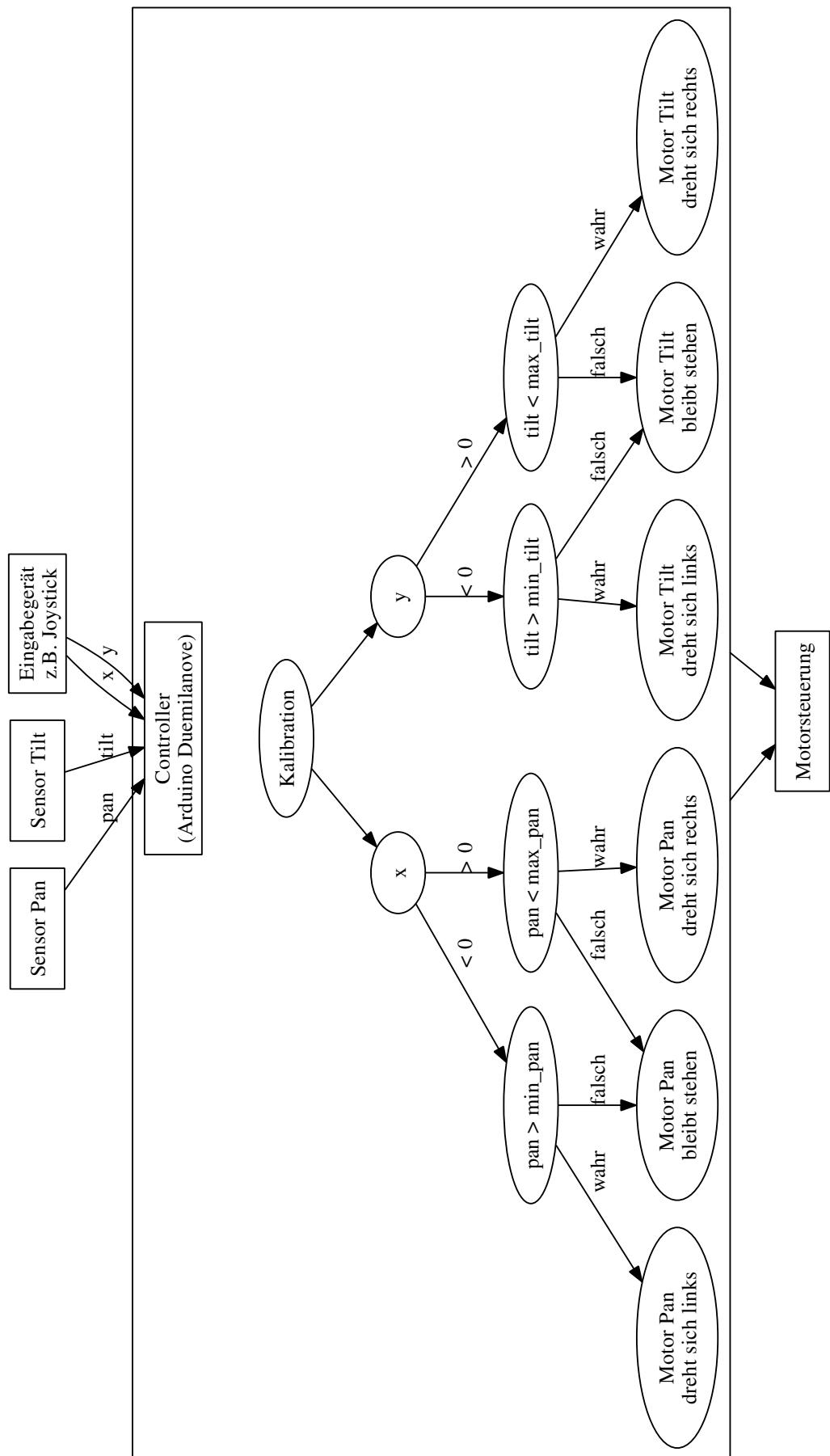


Abbildung 11: Programmablaufplan mit der Logik des Programmes

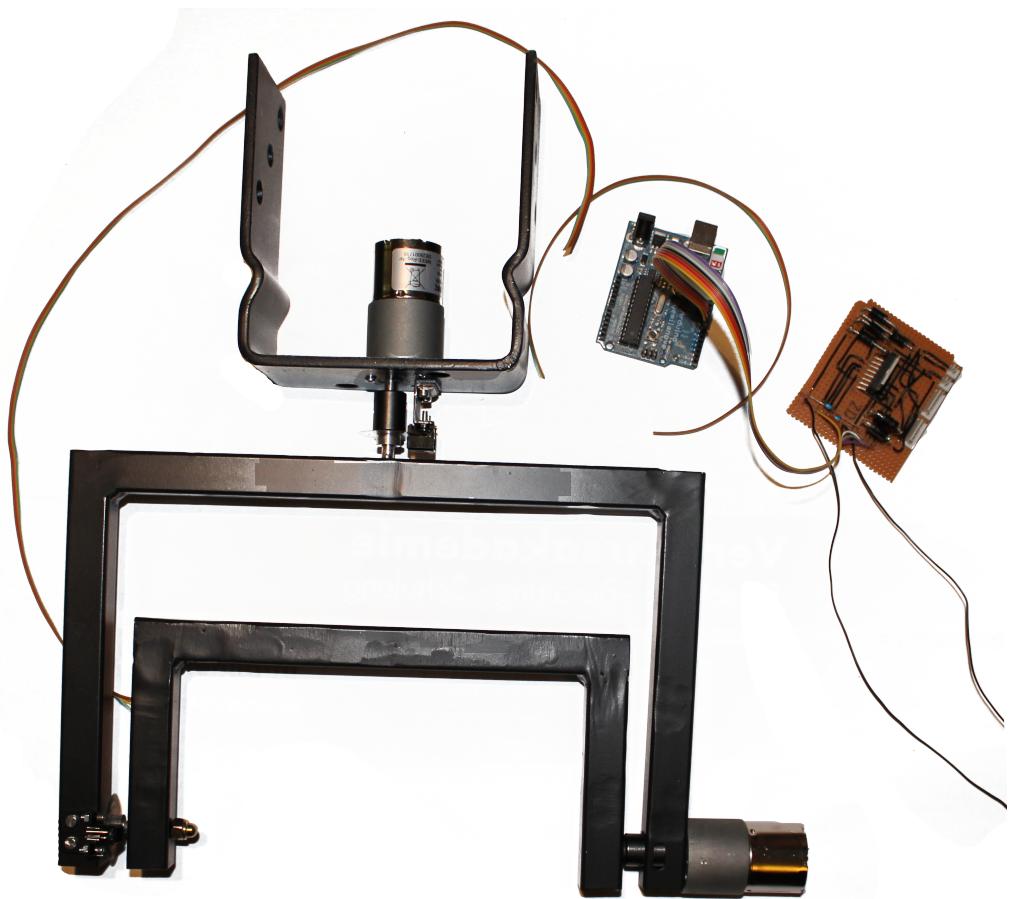


Abbildung 12: Fertiger Remote-Head mit Mechanik, Elektronik und zugehörigen Kabeln