



TITEL UND SOJSADOKAS

des Studiengangs Angewandte Informatik
an der Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe
von
Heiko Faller, Mehmet Ali Incekara und Tom Wolske

Ehrenwörtliche Erklärung

gemäß § 5 (3) der „Studien- und Prüfungsordnung DHBW Technik“ vom 22. September 2011.

Ich habe die vorliegende Arbeit mit dem Titel

„ TITEL “

selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel verwendet.

Montabaur, den 14.6.2016

Ort, Datum

Mehmet Ali Incekara

Sperrvermerk

Die vorliegende Praxisarbeit mit dem Titel

„ TITEL “

enthält vertrauliche Daten des Unternehmens 1&1 Internet SE.

Diese Praxisarbeit darf nur vom Gutachter sowie berechtigten des Prüfungsausschusses eingesehen werden. Eine Vervielfältigung und Veröffentlichung der Praxisarbeit ist auch auszugsweise nicht erlaubt.

Dritten darf diese Arbeit nur mit der ausdrücklichen Genehmigung des Verfassers und Unternehmens zugänglich gemacht werden.

Inhaltsverzeichnis

Abbildungsverzeichnis	V
Tabellenverzeichnis	VI
1 Einleitung	1
2 Grundlagen	2
2.1 Der Mikrocontroller	2
2.2 Assembler	2
2.3 MSC-8051	2
2.4 MCU 8051 IDE	3
3 Konzept	4
3.1 Konzept und Idee	4
4 Umsetzung	6
4.1 Rolladen-Steuerung	6
4.1.1 Manuelle Steuerung	6
4.1.2 Audomodus	6
4.2 Licht-Steuerung	6
4.3 Heizung-Steuerung	6
5 Zusammenfassung	7

Abbildungsverzeichnis

1	MCU 8051 IDE	3
2	Schaltung für die Heizung	5
3	Schaltung für das Licht	5

Tabellenverzeichnis

1	Schaltplan Heizungssteuerung	4
2	Schaltplan Lichtsteuerung	5
3	My caption	6

1 Einleitung

einasc

2 Grundlagen

2.1 Der Mikrocontroller

Ein Mikrocontroller ist ein Ein-Chip-Computersystem, der einen Prozessor und Peripheriefunktionen beinhaltet. In den meisten Fällen befindet sich der Arbeits- und Programmspeicher teilweise oder auch komplett auf demselben Chip.

In der Industrie ist der Mikrocontroller bereits seit vielen Jahren ein nicht mehr wegzudenkendes Bauteil. Sie werden im Alltag in eingebetteten Systemen verwendet, zum Beispiel in Waschmaschinen, Fernsehgeräte und sogar im Fahrzeug als Steuergeräte für das Antiblockiersystem (ABS), Airbag usw.

Mikrocontroller können in verschiedenen Sprachen programmiert werden. Welche sich jedoch am besten eignet, ist vom Anwendungsfall abhängig. Assembler eignet sich besonders, da es einen direkten Einstieg in die Hardware bietet und keine Abhängigkeiten zu anderen Compilern hat.¹.

2.2 Assembler

Ein Assembler ist ein Übersetzer für Programmcode, der sich aus Maschinenbefehlen zusammensetzt. In der Art der verwendeten Befehle besteht der wesentliche Unterschied zu allen anderen Programmiersprachen.

Während sich Befehle bei den Hochsprachen, wie beispielsweise Java und C++, in der Übersetzung aus mehreren Anweisungen im endgültigen Code zusammensetzen, wird der Assemblerbefehl durch den Assembler lediglich in die entsprechende Binärf orm übersetzt. Weiterhin ersetzt der Assembler Variablen durch die entsprechenden Speicheradressen².

2.3 MSC-8051

Der MSC-8051 ist die Bezeichnung einer von Intel vorgestellten Familie von 8-Bit-Mikrocontrollern.

¹<http://www.mikrocontroller.net/articles/AVR-Tutorial>

²Vgl. <http://assembler.hpfs.de/>

2.4 MCU 8051 IDE

Die MCU 8051 IDE ist eine grafische Entwicklungsumgebung für Mikrocontroller, die auf dem MSC-8051 basieren. Das folgende Bild stammt von der Homepage³ der Entwicklungsumgebung. Es zeigt im Hintergrund den Aufbau der IDE und im Vordergrund einige Simulationsfeatures.

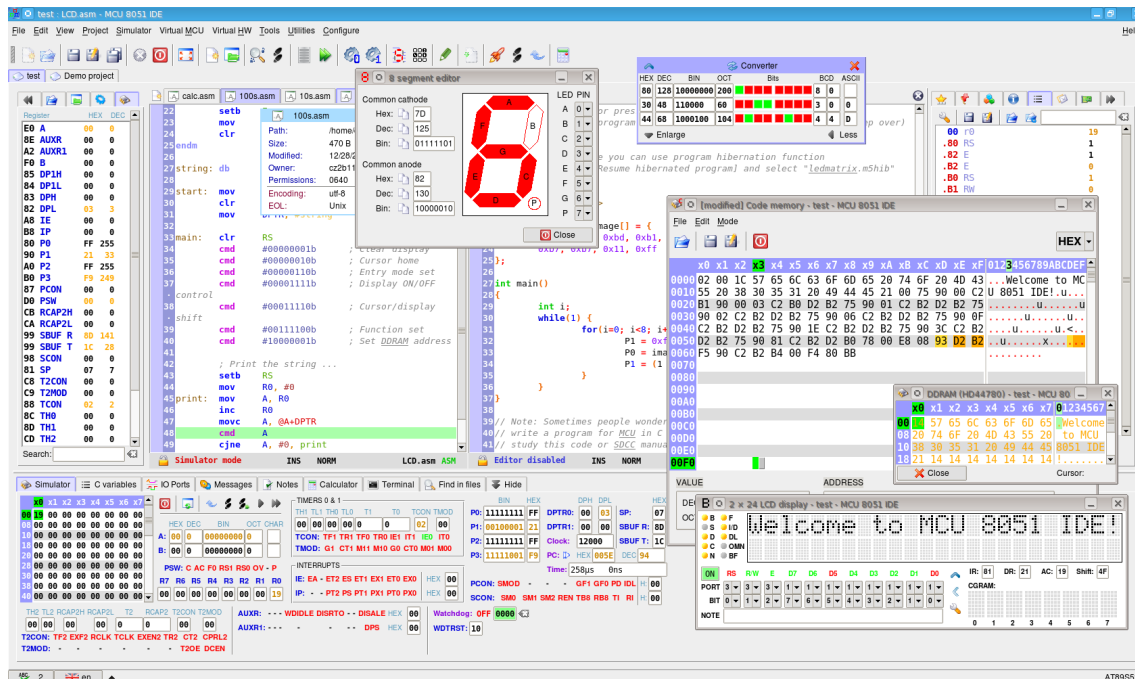


Abbildung 1: MCU 8051 IDE

Die Simulation ist eine Softwarekomponente zur Simulation des Mikrocontrollers in einer virtuellen Umgebung. Zusätzliche Features erweitern die Möglichkeit den Mikrocontroller zu simulieren. Beispielsweise gibt es Hardware-Komponenten wie Schalter, Timer und Temperatur Sensor.

³<http://www.moravia-microsystems.com/mcu-8051-ide/>

Tabelle 1: Schaltplan Heizungssteuerung

Heizungsschalter	Temperatursensor Schalter	Temperatur < Wert	Heizung An?
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	0
0	1	1	1
1	0	0	1
1	0	1	1
1	1	0	1
1	1	1	1

3 Konzept

3.1 Konzept und Idee

Die Idee ist es, ein SmartHome zu entwickeln, welches auf einem 8051 Microcontroller als Grundlage aufbaut. Dabei sollen drei Hauptfunktionen eines modernen SmartHomes über diesen gesteuert werden.

Die erste Funktion ist eine Temperatursteuerung für die Fußbodenheizung. Dabei soll die Fußbodenheizung in einem Haus so gesteuert werden, dass diese automatisch eingeschaltet wird, sobald die Temperatur unter einen festen Wert fällt. Außerdem soll der Nutzer mit Hilfe eines Schalters festlegen können, ob die Heizung dauerhaft an oder in einen automatischen Modus eingestellt ist. Der Temperatursensor ist zusätzlich abschaltbar, damit die Heizung ausgeschaltet werden kann.

Wird der Heizungsschalter auf An gestellt, läuft die Heizung unabhängig von der Temperatur die ganze Zeit. Wird dieser auf den Automodus gestellt, kommt es auf den Temperatursensor an, da dieser unabhängig von der Heizung ein bzw. ausgeschaltet werden kann. Ist dieser eingeschaltet, schaltet sich die Heizung an, sobald die Temperatur unter einen bestimmten Wert fällt. Aus diesen Anforderungen ergibt sich eine Tabelle aus der alle möglichen Eingaben und Ausgabemöglichkeiten ausgelesen werden können. Aus diesen geht ein Schaltplan hervor, welcher für die Programmierung des 8051 Microcontrollers genutzt wird. Die Tabelle sieht wie folgt aus:

Für diese Steuerung wird die Schaltung nach diesem Schaltplan programmiert:

Dabei kommen die Eingaben aus dem Port 2.0 bis 2.2 und die Ausgabe ist auf dem Port 3.4. Die zweite Funktion ist eine Lichtsteuerung für das Licht. Der Nutzer soll die Möglichkeit haben das Licht mit Hilfe eines Bewegungssensors ein beziehungsweise aus zu schalten. Dieser Sensor ist zusätzlich an einen Schalter angeschlossen,

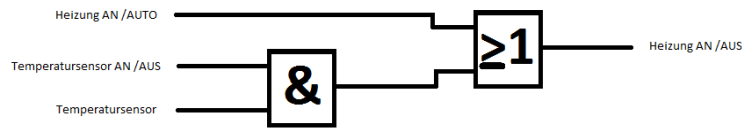


Abbildung 2: Schaltung für die Heizung

Tabelle 2: Schaltplan Lichtsteuerung

Bewegungssensor	Schalter	Licht an?
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

um diesen An bzw. Aus zu schalten.

Aus diesen Anforderungen ergibt sich eine Tabelle aus der alle möglichen Eingaben und Ausgabemöglichkeiten ausgelesen werden können. Aus diesen geht ein Schaltplan hervor, welcher für die Programmierung des 8051 genutzt wird.

Für diese Steuerung wird die Schaltung nach diesem Schaltplan programmiert:

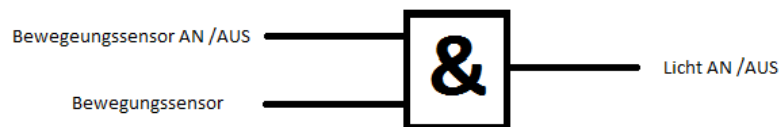


Abbildung 3: Schaltung für das Licht

Dabei kommen die Eingaben aus den Ports P1.0 und 1.1 und die Ausgabe ist auf dem Port 3.5. Der dritte Teil der SmartHome Steuerung ist eine Steuerung für Rollläden. Diese sollen automatisch aufgehen, sobald es draußen hell, beziehungsweise zu gehen, sobald es draußen dunkel wird. Dabei gehen diese komplett auf und zu. Dafür werden kontakte an der Ober- und Unterseite der Rollläden genutzt. Für die automatische Steuerung wird ein Helligkeitssensor genutzt. Aus diesen Anforderungen geht wie zuvor auch eine Tabelle hervor:

Tabelle 3: My caption

SR Oben	SR Unten	SR Hoch	SR Runter	MR Hoch	MR Runter
0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	1
0	0	1	0	1	0
0	0	1	1	0	0
0	1	0	0	0	0
0	1	0	1	0	0
0	1	1	0	1	0
0	1	1	1	0	0
1	0	0	0	0	0
1	0	0	1	0	1
1	0	1	0	0	0
1	0	1	1	0	0
1	1	0	0	0	0
1	1	0	1	0	0
1	1	1	0	0	0
1	1	1	1	0	0

4 Umsetzung

4.1 Rolladen-Steuerung

Die Schwierigkeit bei der Entwicklung der Rollladenschaltung war, dass eine Menge Port-Bits benötigt werden, weshalb wir uns dazu entschieden haben, ein Modell zur Steuerung von zwei Rollläden zu wählen. Als erstes wird das Automodus-Bit abgefragt, um zu entscheiden, ob der Automodus eingesetzt wird oder die Röllläden manuell gesteuert werden.

4.1.1 Manuelle Steuerung

4.1.2 Audomodus

4.2 Licht-Steuerung

einasc

4.3 Heizung-Steuerung

einasc

5 Zusammenfassung

shudubinoimapkül