

Vier-Gewinnt Roboter

ggf. Untertitel mit ergänzenden Hinweisen

Studienarbeit T3_3100

Studiengang Elektrotechnik

Studienrichtung Automation

Duale Hochschule Baden-Württemberg Ravensburg, Campus Friedrichshafen

von

Patrik Peters / Simon Gschell

Abgabedatum:	16. Oktober 2024
Bearbeitungszeitraum:	10.10.2024 - 13.06.2025
Matrikelnummer:	187 /0815
Kurs:	TEA22
Betreuerin / Betreuer:	Prof. Dr. ing Thorsten Kever

Erklärung

gemäß Ziffer 1.1.14 der Anlage 1 zu §§ 3, 4 und 5 der Studien- und Prüfungsordnung für die Bachelorstudiengänge im Studienbereich Technik der Dualen Hochschule Baden-Württemberg vom 29.09.2017 in der Fassung vom 24.07.2023.

Ich versichere hiermit, dass ich meine Studienarbeit T3_3100 mit dem Thema:

Vier-Gewinnt Roboter

selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Musterstadt, den 16. Oktober 2024

Patrik Peters / Simon Gschell

Kurzfassung

Problemstellung

Ziel der Arbeit

Vorgehen und angewandte Methoden

Konkrete Ergebnisse der Arbeit, am besten mit quantitativen Angaben

Abstract

English translation of the „Kurzfassung“.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
2	Grundlagen	3
3	Vorgehen	5
4	Umsetzung und Ergebnisse	7
5	Zusammenfassung	9
	Abbildungsverzeichnis	11
	Tabellenverzeichnis	13
A	Ergänzungen	15
A.1	Details zu bestimmten theoretischen Grundlagen	15
A.2	Weitere Details, welche im Hauptteil den Lesefluss behindern	15
B	Details zu Laboraufbauten und Messergebnissen	17
B.1	Versuchsanordnung	17
B.2	Liste der verwendeten Messgeräte	17
B.3	Übersicht der Messergebnisse	17
B.4	Schaltplan und Bild der Prototypenplatine	17
C	Zusatzinformationen zu verwendeter Software	19
C.1	Struktogramm des Programmentwurfs	19
C.2	Wichtige Teile des Quellcodes	19

D Datenblätter	21
E Tips und Beispiele zu L^AT_EX-Befehlen	25
E.1 Wichtige L ^A T _E X-Befehle	25
E.2 Vorlagen für L ^A T _E XUmgebungen	27
E.2.1 Listen und Aufzählungen	27
E.2.2 Bilder und Grafiken	28
E.2.3 Tabellen	34
E.2.4 Formeln	36
E.3 9.Oktober.2024	39
Sachwortverzeichnis	44

1 Einleitung

Folgende Stichworte können zum Aufbau der Einleitung herangezogen werden.

- Hinführung, Begründung, Zweck und Ziel der Aufgabenstellung
- Erläuterung der Problemstellung
- Konkretisierung der zu lösenden Aufgabe
- Gegebenenfalls Formulierung einer Leitfrage oder Forschungsfrage
- Ausgangslage, geplante Vorgehensweise, Methoden zur Bearbeitung und Zielsituation
- Zum Ende der Einleitung wird eine Kurzübersicht über die Inhalte der Kapitel gegeben: „Die Arbeit ist wie folgt gegliedert: ...“

Die Einleitung wird üblicherweise auf ein bis zwei Seiten als fortlaufender Text geschrieben. Eine weitere Untergliederung in nummerierte Abschnitte ist nicht empfehlenswert, da dies erstens unüblich ist, zweitens die Lesbarkeit nicht begünstigt und drittens die Formulierung der Einleitung erschwert. Weitere Empfehlungen zum Aufbau der Einleitung und des gesamten Dokuments sind z. B. aus [DHBW.2021] und [Lindenlauf.2022] zu entnehmen.

Hinweise:

- Auch in der Einleitung unbedingt zu wichtigen Hintergründen und Fakten Zitate aufführen. Zitate bitte in der Form [**Tipler.2019**] oder mit Seitenbezug [**Ziegler.2017**] oder auch mehrere Zitate [**Tipler.2019; Ziegler.2017**] innerhalb einer eckigen Klammer angeben. Zur besseren Lesbarkeit bitte immer ein Leerzeichen vor dem Zitat einfügen.
- Bereits in der Einleitung können Abkürzungen erläutert werden. Grundsätzlich gilt, dass bei der ersten Verwendung einer Abkürzung diese auch erläutert wird. Zum Beispiel können das Antiblockiersystem (ABS) oder die Fahrdynamikregelung (Electronic Stability Control, ESC) als Abkürzungen eingeführt werden. In der Datei *pages/abkuerzungen.tex* sind alle verwendeten Abkürzungen einzufügen. Neben dem verpflichtenden Abkürzungsverzeichnis kann auch ein Glossar hinzugefügt werden. In dieser Vorlage können Glossareinträge in der Datei *pages/glossar.tex* eingefügt werden. Ein Glossar ist jedoch nicht verpflichtend.

2 Grundlagen

Zielgerichtete theoretische Grundlagen, sowohl fachliche, wie auch methodische.

Zu den Grundlagen gehören z. B. auch Details zur Problemstellung, der Stand der Technik und weitere Grundlagen, welche zur Konzeptausarbeitung, Umsetzung und Verifikation erforderlich sind.

Grundlagen haben immer einen Bezug zu den nachfolgenden Kapiteln. Diesen Bezug sollte man gelegentlich explizit herstellen, damit bereits in diesem Kapitel klar ist, wo und für was die Grundlagen gebraucht und angewandt werden.

3 Vorgehen

Je nach Art der Arbeit kann diese Kapitelüberschrift auch „Konzeptentwurf“ lauten.

Beschreibung der Ausgangssituation und des Themenumfelds. Ggf. wird darauf eingegangen, welche Randbedingungen und Einflüsse zu beachten sind.

Anforderungsanalyse und Anforderungsdefinition, nach Möglichkeit strukturiert, um zu einem späteren Zeitpunkt die Anforderungen nachvollziehbar verifizieren zu können.

Herleitung einer Lösung (einer Methodik, eines experimentellen Aufbaus oder von unterschiedlichen Konzepten), Lösungsbewertung und bewusste Wahl des gewählten Vorgehens. An dieser Stelle ist auch auf die Zuverlässigkeit einer Methodik oder auf die Genauigkeit von Untersuchungen einzugehen. Die Überlegungen sollen dazu helfen, mit der angestrebten Lösung die gestellten Anforderungen zu erfüllen, um schließlich die Ziele der Arbeit erreichen zu können.

Bei einer Gegenüberstellung von verschiedenen Lösungsansätzen kann z. B. eine Nutzwertanalyse helfen. Dabei sind nicht nur z. B. die Funktion, Leistungsfähigkeit, Umsetzbarkeit und Nutzbarkeit, sondern auch z. B. wirtschaftliche Aspekte, wie Stück-, Entwicklungskosten oder Ressourcenverbrauch zu berücksichtigen. Sehr bedeutend sind auch Aspekte der Nachhaltigkeit unter Betrachtung des gesamten Lebenszyklus einer erarbeiteten Lösung.

Sowohl bei der Anforderungsdefinition, als auch bei der Lösungsfindung gibt es eine große Anzahl an verschiedenen Methoden. Eine kleine Auswahl ist in der folgenden

Aufzählung zu finden.

- Anforderungsdefinition mithilfe des Requirements Engineering [**Pohl.2021**]
- Systems Engineering Ansatz [**Schluter.2023**]
- Agile Entwicklungsmethodiken [**Cohn.2010; Martin.2020; Wirdemann.2022**]
- Klassische Bewertungsverfahren [**Breiting.1997; Zangemeister.2014**]

Ziel dieses Kapitels ist, dass auf Basis von umfassend und genau formulierten Anforderungen (ggf. auch Nicht-Zielen) eine Lösungsvielfalt erarbeitet wird, welche anschließend strukturiert bewertet wird, um eine fundierte Begründung für die angestrebte Art der Umsetzung herzuleiten.

4 Umsetzung und Ergebnisse

Je nach Art der Arbeit kann diese Kapitelüberschrift auch „Ergebnisse“ lauten, z. B. bei rein messtechnischen Aufgaben.

Beschreibung der Umsetzung des zuvor gewählten Vorgehens (theoretische Untersuchung, Erhebungen, Durchführung von Experimenten, Prototypenaufbau, Implementierung eines Prozesses, etc.).

Verifikation anhand der zuvor erarbeiteten Anforderungen und Validierung in Bezug auf das zuvor gestellte Ziel. Diskussion der Ergebnisse. Spätestens hier auch auf die Zuverlässigkeit der gewonnenen Erkenntnisse eingehen (z. B. anhand der Genauigkeit von Messergebnissen).

5 Zusammenfassung

Auf zwei bis drei Seiten soll auf folgende Punkte eingegangen werden:

- Welches Ziel sollte erreicht werden
- Welches Vorgehen wurde gewählt
- Was wurde erreicht, zentrale Ergebnisse nennen, am besten quantitative Angaben machen
- Konnten die Ergebnisse nach kritischer Bewertung zum Erreichen des Ziels oder zur Problemlösung beitragen
- Ausblick

In der Zusammenfassung sind unbedingt klare Aussagen zum Ergebnis der Arbeit zu nennen. Üblicherweise können Ergebnisse nicht nur qualitativ, sondern auch quantitativ benannt werden, z. B. „...konnte eine Effizienzsteigerung von 12 % erreicht werden.“ oder „...konnte die Prüfdauer um 2 h verkürzt werden“.

Die Ergebnisse in der Zusammenfassung sollten selbstverständlich einen Bezug zu den in der Einleitung aufgeführten Fragestellungen und Zielen haben.

Abbildungsverzeichnis

E.1	Beispiel für die Einbindung eines Bildes.	28
E.2	Mit Tikz programmierte Grafik.	30
E.3	Mit Tikz programmierte Grafik, welche bereits vorgefertigte Bibliothe- ken für Symbole aus der Digitaltechnik nutzt.	30
E.4	Diagramm, erstellt mit dem <i>pgfplot</i> -Befehlssatz.	31
E.5	Diagramm mit zwei unterschiedlichen y-Achsen.	33

Tabellenverzeichnis

E.1	Liste der verwendeten Messgeräte	34
-----	--	----

A Ergänzungen

A.1 Details zu bestimmten theoretischen Grundlagen

A.2 Weitere Details, welche im Hauptteil den Lesefluss behindern

B Details zu Laboraufbauten und Messergebnissen

B.1 Versuchsanordnung

B.2 Liste der verwendeten Messgeräte

B.3 Übersicht der Messergebnisse

B.4 Schaltplan und Bild der Prototypenplatine

C Zusatzinformationen zu verwendeter Software

C.1 Struktogramm des Programmentwurfs

C.2 Wichtige Teile des Quellcodes

D Datenblätter

Auf den folgenden Seiten wird eine Möglichkeit gezeigt, wie aus einem anderen PDF-Dokument komplette Seiten übernommen werden können, z. B. zum Einbindungen von Datenblättern. Der Nachteil dieser Methode besteht darin, dass sämtliche Formateinstellungen (Kopfzeilen, Seitenzahlen, Ränder, etc.) auf diesen Seiten nicht angezeigt werden. Die Methode wird deshalb eher selten gewählt. Immerhin sorgt das Package „*pdfpages*“ für eine korrekte Seitenzahleinstellung auf den im Anschluss folgenden „nativen“ L^AT_EX-Seiten.

Eine bessere Alternative ist, einzelne Seiten mit „*\includegraphics*“ einzubinden.

E Tips und Beispiele zu L^AT_EX-Befehlen

Dieses Kapitel können Sie einfach löschen, indem Sie in der Präambel am Anfang der Zeile „`\include{chapter/anhang_vorlagen}`“ das Symbol % zum Auskommentieren einfügen.

E.1 Wichtige L^AT_EX-Befehle

<code>\label{}</code>	Definition eines Labels, auf welches referenziert werden kann, z. B.: <code>\label{fig:MyImage}</code>
<code>\ref{}</code>	Setzen einer Referenz zu einem Label z. B.: ... siehe Tabelle~ <code>\ref{tab:messdaten}</code> .
<code>\pageref{}</code>	Gibt die Seitenzahl zu einer Referenz zurück
<code>\autocite{}</code>	Literaturreferenz einfügen
<code>\autocite[7]{}</code>	Literaturreferenz einfügen, hier mit zus. Referenz auf Seite 7
<code>\autocites{Abc15, Def16}</code>	Mehrere Literaturreferenzen, hier Abc15 und Def16, einfügen
<code>\footnote{}</code>	Fußnote einfügen
<code>~</code>	Einfügen eines geschützten Leerzeichens
<code>\$Formel\$</code>	Eingabe einer Formel im Text
<code>\$l=\SI{10}{\meter}\$</code>	Korrekte Ausgabe Maßzahl und Einheit in Formeln, hier $l = 10\text{ m}$
<code>\index{Kraft}</code>	Aufnahme des Begriffs „Kraft“ in das Sachwort-

	verzeichnis
<code>\index{Induktion!Vollständige}</code>	Aufnahme des Begriffs „Vollständige“ in das Sachwortverzeichnis unter „Induktion“.
<code>\nomenclature[etc]{etc.}{et cetera}</code>	Aufnahme der Abkürzung „etc.“ für „et cetera“ in das Abkürzungsverzeichnis. Die Angabe [etc] dient als Sortierschlüssel
<code>\clearpage</code>	Ausgabe aller Gleitobjekte und Umbruch auf eine neue Seite

E.2 Vorlagen für \LaTeX Umgebungen

E.2.1 Listen und Aufzählungen

Es gibt folgende Listentypen. Die wichtigsten:

- Einfache Liste mit *itemize*-Umgebung
- ...
- 1. Nummerierte Liste mit *enumerate*-Umgebung
- 2. ...
- a. wobei man bei der *enumerate*-Umgebung leicht die Art der Nummerierung ändern kann,
- b. ...

und durch verschachtelte Umgebungen verschiedene Aufzählungsebenen darstellen kann:

- a) Erster Aufzählungspunkt der ersten Ebene
- b) ...
 - Erster Punkt der zweiten Ebene
 - Zweiter Punkt der zweiten Ebene
- c) Das sollte an Beispielen zunächst einmal genügen.

E.2.2 Bilder und Grafiken

Bilder können als PDF-, JPG-, und PNG-Bilder in L^AT_EX eingebunden werden. Damit eine Grafik in hoher Qualität dargestellt wird, sollte das Dateiformat der Grafik vektorbasiert sein, d.h. als PDF-Datei vorliegen. Viele Zeichenprogramme unterstützen einen PDF-Export (z. B. GIMP, Adobe Illustrator, etc.). Für Grafiken aus PowerPoint sei folgende Vorgehensweise beim Export empfohlen:

1. Die gewünschte Grafik in PowerPoint zeichnen.
2. Gewünschten Bildbereich markieren, rechte Maustaste klicken und „Als Grafik speichern ...“ wählen.
3. Grafik im Format EMF abspeichern. Das EMF-Format ist vektorbasiert.¹
4. Mit dem Programm XnView die Grafik im EMF-Format in PDF wandeln und abspeichern.
5. Die so erzeugte PDF-Datei enthält eine vektorbasierte Grafik und kann in L^AT_EX eingebunden werden.

Abbildung E.1 zeigt ein Beispielbild einer Grafik, welche aus PowerPoint exportiert wurde.



Abbildung E.1: Beispiel für die Einbindung eines Bildes (PDF-, JPG-, und PNG-Bilder können eingebunden werden).

Der Quellcode des Beispielbildes aus Abbildung E.1 ist in Listing E.1 zu sehen.

¹Mit dem Mac kann in PowerPoint die Grafik direkt im PDF-Format exportiert werden. Die weiteren Schritte entfallen daher.

Listing E.1: Quellcode der Abbildung E.1.

```
1 \begin{figure}[hbt]           % here , bottom , top
2 \centering                   % Zentrierung
3 \includegraphics[width=0.6\linewidth]{images/MyImage}
4 \caption[Beispiel für die Einbindung eines Bildes.]{Beispiel für die
   Einbindung eines Bildes (PDF-, JPG-, und PNG-Bilder können
   eingebunden werden).}
5 \label{fig:MyImage}
6 \end{figure}
```

Jedes Bild aus fremder Quelle ist mit einem Zitat in der Abbildungsunterschrift zu kennzeichnen. Nur eigene Bilder benötigen keine entsprechende Kennzeichnung. Bilder aus fremder Quelle mit eigenen Ergänzungen oder Änderungen sind mit Zitat und einer entsprechenden Bemerkung (z. B. „auf Basis [Quelle] mit eigenen Ergänzungen“ oder „eigene Darstellung auf Basis [Quelle]“) zu versehen. Der besseren Lesbarkeit halber sind im Abbildungsverzeichnis keine Zitate anzugeben. Hierfür kann im Befehl `\caption[]{ }` innerhalb der eckigen Klammer eine modifizierte Abbildungsunterschrift eingegeben werden, welche in das Abbildungsverzeichnis übernommen wird. Der Text innerhalb der geschweiften Klammer wird direkt unter die Abbildung gedruckt und kann dagegen ausführlich mit Angabe eines Zitats sein. Sollte die Arbeit veröffentlicht werden, ist unbedingt darauf zu achten, dass nur dann Bilder von fremder Quelle übernommen werden dürfen, wenn hierfür das explizite Einverständnis des Urhebers vorliegt. Dieses Einverständnis ist persönlich einzuholen und separat zu dokumentieren.

Grafiken können auch mithilfe des Packages Tikz gezeichnet, bzw. programmiert werden. Grafiken mit Tikz werden mit dem *input*-Befehl in die *figure*-Umgebung geladen, wie nachfolgendes Beispiel in Abbildung E.2 zeigt:

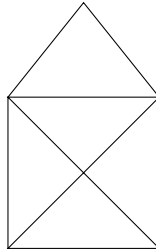


Abbildung E.2: Mit Tikz programmierte Grafik.

Ein etwas umfangreicheres Beispiel zur Digitaltechnik ist in Abbildung E.3 dargestellt:



Abbildung E.3: Mit Tikz programmierte Grafik, welche bereits vorgefertigte Bibliotheken für Symbole aus der Digitaltechnik nutzt.

In der Tikz-Umgebung können auch Diagramme mit dem *pgfplot*-Befehlssatz erzeugt werden. In Abbildung E.4 sehen Sie ein Beispiel.

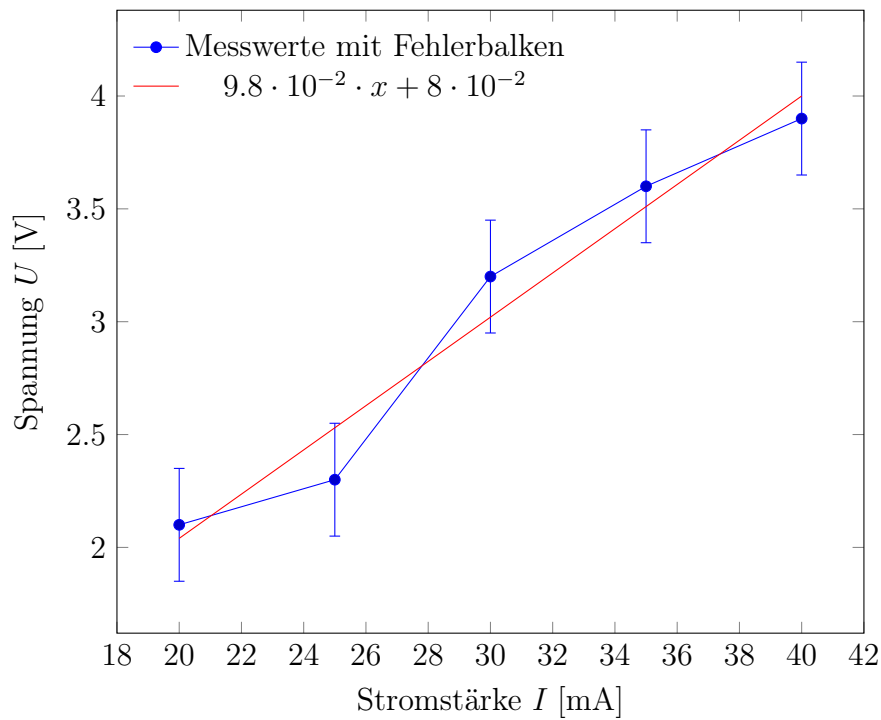


Abbildung E.4: Ein Diagramm, erstellt in der *tikzpicture*-Umgebung mit dem *pgfplot*-Befehlssatz. Das Diagramm stellt Messdaten, deren Fehlerbalken und eine Regressionskurve dar. Die Messdaten werden von einer separaten Datei eingelesen und die Regressionskurve wurde mit *pgfplot* berechnet und erstellt.

Auch hierzu der Quellcode in Listing E.2.

Listing E.2: Quellcode der Abbildung E.4.

```

1 \begin{figure}[hbt]
2 \centering
3 \input{pgfplot/mess_fehlerbalken.tex}
4 \caption[Diagramm, erstellt mit dem \textit{pgfplot}-Befehlssatz.]{Ein
   Diagramm, erstellt in der \textit{tikzpicture}-Umgebung mit dem \
   \textit{pgfplot}-Befehlssatz. Das Diagramm stellt Messdaten, deren
   Fehlerbalken und eine Regressionskurve dar. Die Messdaten werden von
   einer separaten Datei eingelesen und die Regressionskurve wurde mit \
   \textit{pgfplot} berechnet und erstellt.}
5 \label{fig:pgfplot}
6 \end{figure}

```

In Listing E.3 ist der Quellcode der Datei *mess_fehlerbalken.tex* dargestellt.

Listing E.3: Quellcode der Datei *mess_fehlerbalken.tex*.

```

1 \begin{tikzpicture}
2 \begin{axis}[scale=1.3,legend entries={Messwerte mit Fehlerbalken ,
3 $\pgfmathprintnumber{\pgfplotstableregressiona}$ \cdot x
4 \pgfmathprintnumber[print sign]{\pgfplotstableregressionb}$}, legend
   style={draw=none},legend style={at={(0.01,0.98)},anchor=north west},
   xlabel=Stromstärke $I$ \; \mathrm{ \lbrack mA \rbrack },ylabel=
   Spannung $U$ \; \mathrm{ \lbrack V \rbrack }]
5 \addlegendimage{mark=*,blue}
6 \addlegendimage{no markers,red}
7 \addplot+[error bars/.cd, y dir=both,y explicit]
8 table[x=x,y=y,y error=errorry]
9 {pgfplot/messdaten_mitfehler.dat};
10 \addplot table[mark=none,y={create col/linear regression={y=y}}]
11 {pgfplot/messdaten_mitfehler.dat};
12 \end{axis}
13 \end{tikzpicture}

```

In Abbildung E.5 wird ein weiteres Beispiel für ein Diagramm gezeigt. Oftmals wird eine zweite y-Achse verwendet, um verschiedene Skalen darstellen zu können.

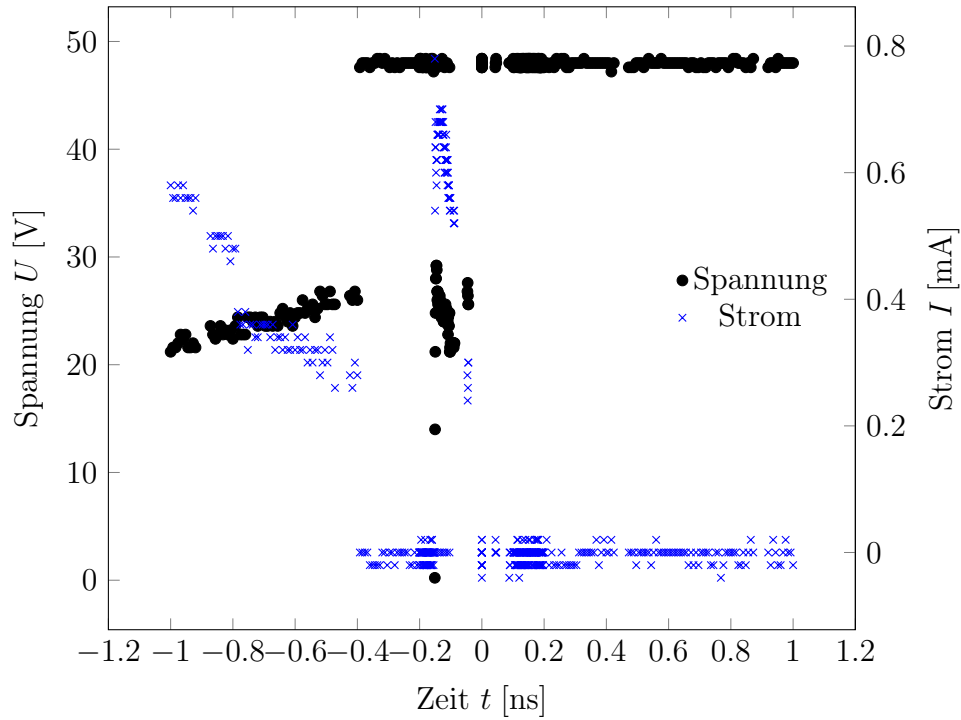


Abbildung E.5: Diagramm mit zwei unterschiedlichen y-Achsen.

E.2.3 Tabellen

Tabelle E.1: Liste der verwendeten Messgeräte. Die Genauigkeitsangaben beziehen sich auf die Standardabweichung $1 \cdot \sigma$.

Messgerät	Hersteller	Typ	Verwendung	Genauigkeit
Spannungsversorgung	Voltmaker	HV2000	Spannungsversorgung der Platine	$\Delta U = \pm 5 \text{ mV}$
Strommessgerät	Currentcount	Hotamp 16	Strommessung am Versorgungspin des μC	$\Delta I = \pm 0.1 \text{ A}$

Der Quellcode der Beispieltabelle E.1 ist in Listing E.4 zu sehen.

Listing E.4: Quellcode der Tabelle E.1.

```

1 \begin{table}[hbt]
2 \centering
3 \renewcommand{\arraystretch}{1.5} % Skaliert die Zeilenhöhe der Tabelle
4 \captionabove{Liste der verwendeten Messgeräte}{Liste der verwendeten
   Messgeräte. Die Genauigkeitsangaben beziehen sich auf die
   Standardabweichung  $1 \cdot \sigma$ .}
5 \label{tab:bsp}
6 \begin{tabular}{ccccc}
7 \textbf{Messgerät} & \textbf{Hersteller} & \textbf{Typ} & \textbf{Verwendung} & \textbf{Genauigkeit} \\
8 \hline
9 \hline
10 \parbox[t]{0.2\linewidth}{\centering Spannungs-\\versorgung} & Voltmaker
   & HV2000 & \parbox[t]{0.2\linewidth}{\centering Spannungs-\\
   versorgung der\\Platine} &  $\Delta U = \pm 5 \text{ mV}$  \\
   % Der parbox-Befehl ist erforderlich, damit ein Zeilenumbruch erzeugt werden kann.
   % c-Spalten (zentriert) erlauben nicht automatisch einen Zeilenumbruch.
   % Linksbündig gesetzte p-Spalten erlauben automatisch den Zeilenumbruch.
11 Strommessgerät & Currentcount & Hotamp 16 & \parbox[t]{0.2\linewidth}{\centering Strommessung\\
   am Versorgungspin} & des  $\mu\text{C}$  &  $\Delta I = \pm 0.1 \text{ A}$  \\
12 \hline

```

13 \end{tabular}

14 \end{table}

E.2.4 Formeln

Formeln lassen sich in L^AT_EX ganz einfach schreiben. Es gibt unterschiedliche Umgebungen zum Schreiben von Formeln. Z. B. direkt im Text $v = s/t$ oder abgesetzt

$$F = m \cdot a$$

oder auch, wie in wissenschaftlichen Dokumenten üblich, nummeriert

$$P = \frac{U^2}{R} \quad . \quad (\text{E.1})$$

Mit einem Label in Formel E.1 lassen sich natürlich auch Formeln im Text referenzieren. L^AT_EX verwendet im Formelmodus einen eigenen Schriftsatz, welcher entsprechend der gängigen Konventionen kursive Zeichen verwendet. Sollen im Formelmodus Einheiten in normaler Schriftart eingefügt werden, dann kann dies über den Befehl `\mathrm{}` erwirkt werden, wie im Quellcode von Formel E.2 zu sehen ist.

$$P = \frac{U^2}{R} = \frac{(100 \text{ V})^2}{100 \, \Omega} = 100 \text{ W} \quad . \quad (\text{E.2})$$

Zum direkten Vergleich sind die Einheiten in Formel E.3 falsch dargestellt:

$$P = \frac{U^2}{R} = \frac{(100 \text{ V})^2}{100 \, \Omega} = 100 \text{ W} \quad (\text{E.3})$$

Zur einfachen Eingabe von Einheiten kann auch das Package `\siunitx` verwendet werden:

$$P = 100 \text{ W} = 100 \text{ J s}^{-1} \quad (\text{E.4})$$

Das sind nur ein paar wenige Beispiele und es gibt sehr viele Packages, um Besonderheiten in Formeln realisieren zu können, z. B. mehrzeilige Formeln mit vertikaler Ausrichtung. Nennen Sie Formeln nur, wenn diese zum besseren Verständnis auch wirklich nützlich sind.

Folgende Befehle sind innerhalb von Formel-Umgebungen nützlich:

`\text{}` oder `\mathrm{}` Damit kann in Formel-Umgebung Text geschrieben werden.
`\,` `\:` `\;` `\quad` `\qquad` Zusätzlichen Abstand zwischen Symbolen einfügen.
`\notag` Nummerierung einer bestimmten Formel ausschalten.

Hier noch ein kleines Beispiel aus der Mathematik:

$$\sum_{n=1}^{\infty} f(x_n) \cdot \Delta x = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x} = \frac{df}{dx} = f'(x) \quad (\text{E.5})$$

Und abschließend ein Beispiel aus der Physik zum Induktionsgesetz:

$$\oint_{\partial \mathcal{A}(t)} \vec{E} \cdot d\vec{s} = - \int_{\mathcal{A}(t)} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{A} \quad (\text{E.6})$$

Besprechungsnotizen

E.3 9.Oktober.2024

- Spieltheorie erfassen
- Speicherplatz im uController wird begrenzt sein
- Spielalgorithmus (wann wird geschaut wo Steine liegen - immer das ganze Feld abcannen?)
- Zeitplan erstellen
- <https://education.lego.com/de-de/downloads/spike-app/software/>
-

Zeitplan

- KW42: Literaturrecherche, Erstellung eines groben Konzeptes (Skizzen, Funktionsweise)
- KW43: Zusammenbau des Roboters, Tests der mechanischen Komponenten (schrittweise Ansteuerung)
- KW44:

Anforderungsliste

Nr	Anforderung an das System	F/W
Allgemein		
-	Lage der Steine erkennen	F
-	Das Ende des Speils erkennen	F
-	Beweglich - Steine in jede Spalte	F
-	Magazin für Steine	F
-	Immer nur ein Stein pro Spielzug	F
-		F