

Fahrzeugassistenzsystem in natürlichen Umgebungen mittels Bilderkennung

Studienarbeit

des Studiengangs

Informationstechnik

von

Sascha Moser

20. Dezember 2014

Dozent:	Hans-Jörg Haubner
E-Mail:	haubner@dh-karlsruhe.de
Bearbeitungszeitraum:	29.09.14 - 31.03.14
Klausurtermin:	19.12.2014
Autor:	Sascha Moser
Kurs:	TINF12B3
Ausbildungsfirma:	Harman/Becker Automotive Systems GmbH
Studiengangsleiter:	Jürgen Vollmer

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	5
1.1	Aufgabenstellung	5
1.2	Projektplanung	5
1.3	Verwendete Software	5
2	Erste Experimente mit dem EV3	7
2.1	Aufbau und Test des Ultraschallsensors	7
2.2	Test des mitgelieferten Farbsensors	8
3	Anhang	9
3.1	Installation von Lejos in Eclipse	9
3.2	Testprogramm des Ultraschallsensors	9
3.3	Testprogramm des Farbsensor	10
	Abbildungsverzeichnis	11
	Tabellenverzeichnis	12
	Listings	13

KAPITEL 1

Einleitung

1.1 Aufgabenstellung

Aufgabe dieser Studienarbeit ist es, mit Hilfe von Lego Mindstorms, einen Roboter aufzubauen. Dieser Roboter soll sich in einer ihm unbekannten Umgebung fortbewegen. Durch farbliche Objekte und Markierungen innerhalb dieser Umgebung soll er sich entsprechend derer Bedeutung verhalten.

Des weiteren soll der Roboter soll der Roboter Hindernissen ausweichen können.

1.2 Projektplanung

Dauer	Art der Tätigkeit	Meilenstein
1Woche	Einarbeitung	1. Meilenstein

Tabelle 1.1: Übersicht der Projektplanung

Dies ist die Tabelle der Projektplanung

1.3 Verwendetet Software

In diesem Projekt werden verschiedene Programmierumgebungen benutzt. Eine Programmierumgebung ist die Lego-eigene grafische Programmierumgebung. Diese Programmierumgebung gibt es in verschiedenen Ausführungen, genutzt wird die "LEGO MINDSTORMS Education EV3" Version. Diese IDE zeigt dem Nutzer unter anderem die aktuellen Werte der genutzten Sensoren an so wie deren Steckplatz am "Brick"**Glossareintrag**. Diese Programmierumgebung ist

für den Einstieg und erste kleinere Programme geeignet, jedoch geht die Übersicht bei komplizierteren Programmen verloren. Aus diesem Grund wird in dieser Studienarbeit diese Umgebung dazu genutzt den Brick und die Funktionsweise der Sensoren näher kennen zu lernen. Dieses Wissen wird später dann auf die Java Programmierung transferiert.

Des weiteren wird die Java IDE "Eclipse" mit der Erweiterung "Lejos" genutzt. Auf die Installation der Erweiterung wird im Anhang näher eingegangen. Diese Programmierumgebung

KAPITEL 2

Erste Experimente mit dem EV3

In diesem Abschnitt werden verschiedene Experimente mit dem EV3 vorgestellt. Dazu zählen das kennenlernen der Sensoren so wie deren Zusammenspiel.

2.1 Aufbau und Test des Ultraschallsensors

Aufbau und Programmierung des Roboters Der Roboter wurde mit Hilfe der beiliegenden Anleitung zusammengebaut. Er besitzt zwei Motoren, die jeweils eines der Räder antreiben. Damit das Heck nicht auf dem Untergrund aufsetzt, wurde eine freilaufende Kugel installiert. Als Sensor wurde bei diesem Aufbau der Ultraschallsensor verwendet. Er dient zur Hinderniserkennung und hat einen Arbeitsbereich von 3-250cm.

Ziel Der Roboter soll nach dem einprogrammierten Muster in einer ihm unbekannten Umgebung selbstständig Hindernissen ausweichen. Der Ultraschallsensor soll die Hindernisse erkennen. Dieser Versuch soll helfen, die Grenzen des Sensors kennenzulernen. Des Weiteren dient dieser Versuchsaufbau dazu weitere Eigenheiten des Roboters kennenzulernen. Auch soll der Aufbau als Grundgerüst für weitere Sensoren und Versuche dienen.

Der Roboter wird mit einer von Lego Entworfenen Programmierungsumgebung programmiert. Diese Umgebung ist eine grafische Programmierung des Bricks. Diese Programmierungsumgebung soll im Laufe des Projekts benutzt und getestet werden.

Beobachtungen Bei den Versuchen wurde festgestellt, dass die Hindernisse eine gewisse Breite und auch Höhe haben damit der Sensor sie richtig wahrnimmt. Damit die Sensoren zeitlich relativ gute Ergebnisse liefern, dürfen die Schleifen der Sensoren nicht zu viele andere Programmbausteine besitzen. Dies kann dazu führen, dass der Sensor seine Abfrage zu spät ausführt und dadurch schon auf ein Hindernis gestoßen ist.**Problematik schildern**

Des weiteren wurde bei den Tests festgestellt, dass der Roboter im jetzigen Aufbau auf diversen Oberflächen, wie Teppich, Fliesen oder Parkett, verschieden große Kurvenradien fahren. Dies liegt an den unterschiedlichen Reibungswerten des jeweiligen Untergrunds.

Innerhalb der Programmierumgebung wurde festgestellt, dass die Übersichtlichkeit mit Zunahme der Komplexität abnimmt. Zum Testen der Sensoren und Aktoren des Roboters ist die Programmierumgebung geeignet.

Als positiv zu werten ist die Darstellung der Sensoren. Bei bestehender Verbindung mit dem EV3 kann der Anwender die Sensorwerte direkt in der Programmierumgebung nachvollziehen.

Auswertung Das Programm zum Ausweichen von Gegenständen ist in Abbildung 3.1 auf der nächsten Seite dargestellt und näher erläutert. Die Programmierumgebung ist zum einarbeiten und kennenlernen der Sensoren geeignet. Jedoch wird das Programm je komplexer es wird auch unübersichtlicher. Die Umgebung zeigt bei bestehender Verbindung zwischen PC und Brick die Echtzeitdaten der Motoren und Sensoren an. Dies unterstützt beim kennenlernen der Sensoren und hilft bei Problemen. So wurde festgestellt, dass der Ultraschallsensor Gegenstände **Breite unter 2-5 cm** die eine gewisse Breite nicht erfüllen nur fehlerhaft oder gar nicht erkannt werden.

2.2 Test des mitgelieferten Farbsensors

Aufbau - auf den Untergrund gerichteter Farbsensor(von Lego)

- evtl. mit Ultraschallsensor
- Programmiert mit Lego Programmierumgebung

Ziel - Sensor kennenlernen

- Sensor einsetzen können
- Feststellung ob der Sensor für das Projekt geeignet ist

Beobachtungen

Auswertung

Im der Abbildung [3.1 auf der vorherigen Seite](#) wird das, mit der Lego-Programmierungsumgebung erstellte, Programm dargestellt.

3.3 Testprogramm des Farbsensor

Abbildungsverzeichnis

3.1	Lego-Programm zum Test und Kennenlernen des Ultraschallsensor	9
-----	---	---

Tabellenverzeichnis

1.1 Übersicht der Projektplanung	5
--	---

Listings
