

Quadrocopter Raspberry Pi 2016

Universität Tübingen

Marcel Früh

September 19, 2016

Vorwort:

Im Studiengang Informatik der Universität wird jedes Sommersemester das Teamprojekt durchgeführt, was für die Studierenden Pflicht ist. Es wurden eine Vielzahl verschiedener Projekte angeboten, darunter auch die Arbeit an der Software des Quadrocopters.

Das Ziel des Projektes war die Anpassung der Low Level Treiber um die Sensor Daten in Echtzeit auszulesen, diese an eine Datenbank zu schicken, aus welcher dann die GUI die Daten abrufen und in einem Oszilloskop anzeigt. Desweiteren wurde auf der Arbeit des letzten Semesters aufgebaut und eine Funktion erstellt, welche die Kontrolle der ,nun über die Programmiersprache C ansteuerbaren, Motoren von außerhalb zulässt. Außerdem wurde ein Testfall erstellt, welcher das Testen der Funktionalität der GUI sehr leicht ermöglicht.

Unser Team bestand am Anfang des Projektes aus den drei Gruppen: Datenbank, Embedded System und GUI. Die Teams wurden im Laufe des Projektes erweitert. Es kamen Team App und Team Project Management dazu.

Wir trafen uns in der Regel alle 2 Wochen um unsere Erfolge, sowie auch Misserfolge, zu präsentieren und das weitere Fortfahren des Projektes zu besprechen.

An dieser Stelle möchte ich mich recht herzlich bei Chris Mönch, Oliver Breuning und Jürgen Schmidt für die ausgezeichnete Dokumentation des Quellcodes und der Programmierung des Raspberry Pis bedanken.

Contents

1 Grundlagen	3
1.1 Entwicklungsumgebung	3
1.2 Betriebssystem	3
1.3 IDE	3
1.4 Toolchain for Cross Compiling	4
1.5 CMake	5
1.6 Raspberry PI	6
2 Hauptteil	9
2.1 UDP Sockets	9
2.2 Testen der GUI	10
2.3 Versenden der Sensordaten	11
2.4 Rotorentest	16
2.5 Kontrolle von außerhalb	17
3 Zukünftige Arbeit	22



1 Grundlagen

1.1 Entwicklungsumgebung

Das schreiben von Funktionen für den Quadrocopter ist am Anfang nicht direkt ohne weiteres möglich. Da jegliche Software über den angebrachten Raspberry Pi ausgeführt wird, müssen einige Sachen beachtet werden.

Einen der wichtigsten Faktoren möchte ich direkt vorneweg nehmen: Das Kompilieren der Software findet nicht auf dem Raspberry Pi direkt statt, sondern über **Cross Compiling** auf dem Entwicklungs PC. Dies wird in einem eigenen Abschnitt näher erläutert.

Nun werde ich im Folgenden die notwendigen Schritte beschreiben, um Ihnen einen sofortigen und unkomplizierten Einstieg zu ermöglichen.

1.2 Betriebssystem

Auf Grund des oben genannten Cross Compilings ist Windows als Betriebssystem nicht geeignet. Sie können selbstverständlich eine Virtual Machine nutzen, auf welcher Linux läuft. Die Anleitung zur Einrichtung dieser Machine können sie der Anleitung QuadrocopterSetup entnehmen.

Ich selbst habe keine Virtual Box verwendet, sondern unter Ubuntu 14.04 gearbeitet, es kann aber jede Linux Umgebung verwendet werden.

1.3 IDE

Ich habe eclipse als IDE verwendet, da es Cross Compiling unterstützt und Remote Debugging erlaubt.

Die Installation von Eclipse funktioniert wie folgt:

1. Downloaden Sie Eclipse IDE for C/C++ Developers unter ¹

`http://www.eclipse.org/downloads/eclipse-packages/`

Beachten Sie dabei, dass es eine 32 und eine 64 Bit Version gibt!

2. Entpacken des Downloads in OPT (ermöglicht globale Nutzung)

```
cd /opt/ && sudo tar -zxvf ~/Downloads/eclipse-*.tar.gz
```

¹Stand 12.8.2016

3. ShortCut erstellen

```
sudo gedit /usr/share/applications/eclipse.desktop
```

In diese Datei schreiben Sie folgendes:

```
[Desktop Entry]
Name=Eclipse
Type=Application
Exec=/opt/eclipse/eclipse
Terminal=false
Icon=/opt/eclipse/icon.xpm
Comment=Integrated Development Environment
NoDisplay=false
Categories=Development;IDE;
Name[en]=eclipse.desktop
```

Nun können sie eclipse über die Suche finden und starten!

1.4 Toolchain for Cross Compiling

Zuerst: Was ist Cross Compiling?

Unter Cross Compiling versteht man, das Kompilieren von ausführbaren Dateien auf einer Plattform für eine andere Plattform. Genau dies geschieht bei diesem Projekt. Wir kompilieren auf unserem Rechner eine ausführbare Datei für den Raspberry PI. Sie können gerne versuchen die Datei einmal auszuführen. Die Konsole wird ihnen einen Fehler werfen.

Zurück zur Toolchain:

1. Installieren Sie git, falls noch nicht getan.

```
sudo apt-get install build-essential git
```

2. Nun wechseln Sie in das Quadrocopter Verzeichnis. Dort befindet sich der Ordner helikopter-tools. Gehen Sie in diesen Ordner und klonen sie die Toolchain. Bei mir hatte Der Ordner den Namen Quadrocopter-RaspberryPi.

```
cd Quadrocopter-RaspberryPi/helikopter-tools
git clone https://github.com/raspberrypi/tools
```

3. Falls durch den Klon ein Überordner angelegt wird gehen Sie in diesen und Kopieren alle vorhandenen Ordner in helikopter-tools und löschen Sie den Überordner. Gehen Sie nun in den Ordner arm-bcm2708. Dort befinden

```
cd ~
gedit .bashrc
export PATH=$PATH:$HOME/cd Quadrocopter-RaspberryPi/helikopter-tools/arm-bcm2708
/gcc-linaro-arm-linux-gnueabi-hf-raspbian-x64/bin
```

4. Nun wird nur noch die Pfad Variable geupdated und Sie sind bereit loszulegen:

Sie sollten nun dieses Bild sehen:

```
Using built-in specs.
COLLECT_GCC=arm-linux-gnueabihf-gcc
COLLECT_LTO_WRAPPER=/home/marci/rpi/tools/arm-bcm2708/gcc-linaro-arm-linux-gnueabihf-raspbian-x64/bin/..lto-wrapper
Target: arm-linux-gnueabihf
Configured with: /home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/src/gcc-linaro-4.8-2014.03/configure --build=x86_64-build_unknown-linux-gnu --host=x86_64-build_unknown-linux-gnu --target=arm-linux-gnueabihf --prefix=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/install --with-sysroot=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/install/arm-linux-gnueabihf/libc --enable-languages=c,c++,fortran --disable-multilib --enable-multiarch --with-arch=armv6 --with-tune=arm1176jz-s --with-fpu=vpfp --with-float=hard --with-pkgversion='crosstool-NG linaro-1.13.1+bzr2650 - Linaro GCC 2014.03' --with-bugurl=https://bugs.launchpad.net/gcc-linaro --enable_cxa_atexit --enable-libmudflap --enable-ltbgomp --enable-ltssp --with-gmp=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/arm-linux-gnueabihf/build/static --with-mpfr=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/arm-linux-gnueabihf/build/static --with-mpc=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/arm-linux-gnueabihf/build/static --with-isl=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/arm-linux-gnueabihf/build/static --with-cloog=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/arm-linux-gnueabihf/build/static --with-libelf=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/.build/arm-linux-gnueabihf/build/static --enable-threads=posix --disable-libstdc++-pch --enable-linker-build-id --enable-plugin --enable-gold --with-local-prefix=/home/zhehe01/work/bzr/pi-build/builds/arm-linux-gnueabihf-raspbian-linux/install/arm-linux-gnueabihf/libc --enable-c99 --enable-long-long --with-float=hard
Thread model: posix
gcc version 4.8.3 20140303 (prerelease) (crosstool-NG linaro-1.13.1+bzr2650 - Linaro GCC 2014.03)
```

1.5 CMake

1. Installation:

5

2. Um Cmake nun zu nutzen erstellen wir uns einen build Ordner im Quadrocopter Verzeichnis und starten dort cmake mit dem Oberverzeichnis in dem sich CMakeList.txt befindet.

```
mkdir Quadrocopter-RaspberryPi/build
cd Quadrocopter-RaspberryPi/build
cmake ..
```

3. Jegliche Änderungen am Kompilierungsvorgang werden nun in der CMakeList.txt durchgeführt. Insbesondere steht in dieser Datei auch der Befehl, welcher den Code via scp auf den Raspberry Pi schickt. Sie müssen also nur make im build Verzeichnis aufrufen, und der Code wird kompiliert + die ausführbare Datei auf den Pi gespielt.
Falls die IP Adresse angepasst werden muss, lassen Sie einfach gedit nach der Zeile scp Helikopter suchen. Dort werden Sie die die IP Adresse finden.

1.6 Raspberry PI

Um das Programm nun auszuführen muss zuerst eine Verbindung zu dem Raspberry PI aufgebaut werden. Dazu sind folgende Schritte notwendig. Es wird unterschieden, ob eine Verbindung via WLAN oder via Ethernet aufgebaut wird.

Ethernet:

1. Es wird die Config: /etc/network/interfaces aufgerufen:

```
sudo gedit /etc/network/interfaces
```

Dort werden nun folgende Informationen eingetragen:

allow-auto eth1 iface eth1 inet static address 192.168.22.160 netmask 255.255.255.0 gateway 192.168.22.9
--

Die Adresse kann dabei selbstverständlich angepasst werden.

2. Nun verbinden sie ihren Rechner via Ethernet mit dem Pi. Sie können jetzt eine Verbindung via ssh herstellen.
Dazu rufen sie wieder das Terminal auf und geben folgendes ein:

```
ssh pi@192.168.22.161
```

Das Passwort ist zum jetzigen Zeitpunkt: *raspberrry*

3. Um unnötige Schreibarbeit zu sparen wurde die IP Adresse in der `/etc/hosts` mit einem ALIAS versehen. Dazu führen Sie folgende Befehle aus:

```
sudo gedit /etc/hosts
```

Dort wird folgendes eingetragen:

192.168.22.161 helikopter

Nun können Sie die Verbindung deutlich angenehmer herstellen:

```
ssh pi@helikopter
```

Sie sind nun mit dem Raspberry PI verbunden und können über das Terminal Befehle eingeben.

4. Ihr Programm führen sie mit:

```
sudo ./HELIKOPTER
```

aus.

WLAN

Um eine Verbindung über WLAN herzustellen verbinden Sie sich mit der bereitgestellten FritzBox. Der Raspberry wird dies automatisch machen, sobald der WIPI Stick eingesteckt worden ist. Die automatische Verbindung des Raspberry Pis wird folgendermaßen eingerichtet:

1. `sudo nano /etc/network/interfaces`

Dort wird folgendes hinzugefügt, falls nicht vorhanden:

```
allow-hotplug wlan0
iface wlan0 inet static
address 192.168.178.161
netmask 255.255.255.0
gateway 192.168.178.1
```

2. In die WPA Supplicant.conf wird folgendes eingetragen:

```
ctrl_interface=DIR=/var/run/wpa_supplicant GROUP=netdev
update_config=1

# Default network

network={
    ssid="VikToughFritz7240"
    #psk="deutschland7240"
    psk=d171b425a373940be97fd7c7f89557a76b0ce656604c29b09d8a74b44f167d05
}
```

Statt dem Hashkey können Sie auch das Passwort in Klartext (hier auskommentiert) eingeben. Oder Sie generieren sich einen neuen Hashkey.

3. Als letztes wird der WPA Supplicant noch in den Autostart gelegt, damit die Verbindung bei jedem Starten hergestellt wird.

```
sudo nano /etc/rc.local
```

Dort wird folgendes eingefügt, falls nicht vorhanden:

```
wpa_supplicant -i wlan0 -c /etc/wpa_supplicant/wpa_supplicant.conf -B
```

Nun kann die Verbindung auch über WLAN aufgebaut werden:

Dazu wird wieder auf ihrem PC im Terminal folgender Befehl ausgeführt:

```
ssh pi@192.168.178.161
```

Dafür können Sie sich natürlich auch wieder einen ALIAS anlegen wenn Sie möchten.

WICHTIG:

Um das Ansteuern der Rotoren zu ermöglichen muss das braun blaue Kabel an den SCL Pin und das braun-rote Kabel an den SDA Pin der kleinen Platine angeschlossen werden!

2 Hauptteil

2.1 UDP Sockets

Da sich bei meinen Aufgaben sehr viel um Senden und Empfangen via UDP gedreht hat, ist hier der Aufbau einer Funktion, die die Aussage "Hallo Welt" an die angegebene IP Adresse sendet.

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>

int main(){
    int clientSocket;
    struct sockaddr_in serverAddress;
    socklen_t addressSize;

    char toSend[10] = "Hallo Welt\n";

    clientSocket = socket(PF_INET, SOCK_DGRAM, IPPROTO_UDP);

    serverAddress.sin_family = PF_INET;
    serverAddress.sin_port = htons("5000");           // Port
    serverAddress.sin_addr.s_addr = inet_addr("192.168.22.160"); // IP Adresse

    memset(serverAddress.sin_zero, '\0', sizeof(serverAddress.sin_zero));
    addressSize = sizeof(serverAddress);

    sendto(clientSocket, toSend, sizeof(toSend), 0,
            (struct sockaddr *) &serverAddress, addressSize);
}
```

2.2 Testen der GUI

Es wurde ein Testfall geschrieben, welcher über UDP eine zufällige Zahl im Intervall [0,149] schickt. Um die Gui nicht zu überlasten wurde in jedem Durchgang eine Sekunde Pause gemacht. Die UDP Sockets sind die selben wie oben.

```
while (1) {
    sleep(1);
    int random = rand() % 150;
    char randomToSend[3];
    sprintf(randomToSend, "%i\n", random);
    sendto(clientSocket, randomToSend, sizeof(randomToSend), 0,
           (struct sockaddr *) &serverAddress, addressSize);
    printf("And send again...\n");
}
```

Eine sehr wichtige Funktion beim Senden von Daten ist:

```
int sprintf ( char * str, const char * format, ... );
```

Diese Funktion weist nämlich unserem zu sendenden char Array einen formatierten Inhalt zu. Im obigen Beispiel weisen wir unserem char randomToSend mittels dem Spezifizierer i den Wert random zu. Der Spezifizierer i gibt an, dass random ein Integer ist. Nun steht in randomToSend der randomisierte Wert und kann mittels sendto gesendet werden.

Die wichtigsten Spezifizierer, welche benötigt wurden sind:

Spez.	Bedeutung
c	Character
s	String (von Charactern)
f	float
i	integer
u	unsigned integer

Bei dem Versenden der Sensordaten hatte diese Funktion eine besonders große Bedeutung.

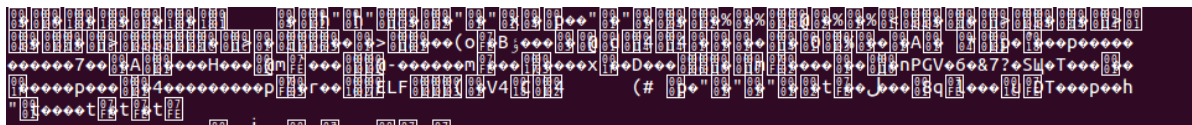
2.3 Versenden der Sensordaten

Eine Hauptaufgabe des Projekts war das Versenden der Sensordaten an das Datenbank Team, welche die Daten entgegennahm, sie verarbeitet hat und dann in die Datenbank eingefügt hat. Damit wir unabhängig voneinander arbeiten konnten, mussten wir uns zuerst ein Protokoll erstellen, welche Daten versendet werden sollen und vor allem, wie sie gesendet werden, damit das Datenbank Team die Daten zuordnen kann. Somit wurde in die Testsammlung in der main.c ein "Test" finalsending aufgenommen.

Das Protokoll sieht folgendermaßen aus:

Sensor Daten	Darstellung gemäß Protokoll
Zeit in Sekunden	TimS12345678.9
Zeit in Millisekunden	TimM12345678.9
Beschleunigung x-Achse	AccX12345678.9
Beschleunigung y-Achse	AccY12345678.9
Beschleunigung z-Achse	AccZ12345678.9
Magnet Wert x-Achse	MagX12345678.9
Magnet Wert y-Achse	MagY12345678.9
Magnet Wert z-Achse	MagZ12345678.9
Gyroskop yaw	GyrY12345678.9
Gyroskop pitch	GyrP12345678.9
Gyroskop roll	GyrR12345678.9
Temperatur	Temp12345678.9
Druck	Pres12345678.9
Motor1	Mot112345678.9
Motor2	Mot212345678.9
Motor3	Mot312345678.9
Motor4	Mot412345678.9

Das Versenden der Sensordaten verursachte einige Zeit Probleme, da die Daten zwar richtig abgesendet wurden, am Ziel selbst kam allerdings nur Nonsense an.



Das Problem lag an 2 Ursachen:

1. Die erste Ursache war, dass die Daten doppelt gesendet wurden. Der Befehl `l_udpSocket_i32` hat die Daten ebenfalls an die Remote Ip Adresse gesendet. Dieser Befehl wurde irrtümlicherweise in den Code mit eingebunden, obwohl eigentlich mittels der `sendto` Funktion gesendet werden soll.
2. Die zweite Ursache lag an falschen Größen. Dadurch, dass die chars fast alle die Größe 16 haben, wurden auch immer 16 Bytes gesendet. Dies war bei vielen Werten deutlich zu groß. Mittels `sprintf` konnte dieses Problem nun behoben werden. Wie oben beschrieben liefert `sprintf` einen `int` Wert als Rückgabe. Dieser entspricht der tatsächlichen Größe der Sensordaten. Die Aufgabe wurde nun folgendermaßen umgesetzt:

```
//Preparation for Sensor Calls
    halImu_orientationValues l_imuMeasurements_st;
    g_halImu_initImuSensors_bl();

    printf("Start Sending \n");
    //Sensor Data

    //Sensor Data
    while (1) {

        g_halImu_triggerImuReading_bl();
        g_halImu_triggerBaroReading_bl();
        g_halImu_triggerGyroReading_bl();
        g_halImu_triggerAccReading_bl();

        //Get Sensor Data and Timestamp

        l_imuMeasurements_st = g_halImu_getImuValues_str();

        long ms; // Milliseconds
        struct timespec spec;
        time_t res;
        res = time(NULL);
        clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &spec);
        ms = round(spec.tv_nsec / 1.0e6); // nano -> mili

        //Call SensorData an save them in floats

        float ax = l_imuMeasurements_st.acc.x_f64;
        float ay = l_imuMeasurements_st.acc.y_f64;
```

```

float az = l_imuMeasurements_st.acc.z_f64;

float mx = l_imuMeasurements_st.mag.x_f64;
float my = l_imuMeasurements_st.mag.y_f64;
float mz = l_imuMeasurements_st.mag.z_f64;

float y = l_imuMeasurements_st.gyro.yaw_f64;
float p = l_imuMeasurements_st.gyro.pitch_f64;
float r = l_imuMeasurements_st.gyro.roll_f64;

float t = l_imuMeasurements_st.temperature_f64;
float pr = l_imuMeasurements_st.pressure_f64;

//No Motor running : ZERO
int mot1 = 0;
int mot2 = 0;
int mot3 = 0;
int mot4 = 0;

clocks = sprintf(tis, "TimS%u\n", res);
clockms = sprintf(tims, "TimM%u\n", ms);
int sizeC = clocks+clockms;
accx = sprintf(imu_x, "AccX%f\n", ax);
int sizeAccX = sizeC+accx;
accy = sprintf(imu_y, "AccY%f\n", ay);
int sizeAccY = sizeAccX+accy;
accz = sprintf(imu_z, "AccZ%f\n", az);
int sizeAccZ = sizeAccY +accz;

magx = sprintf(mag_x, "MagX%f\n", mx);
int sizemagX = sizeAccZ +magx;

magy = sprintf(mag_y, "MagY%f\n", my);
int sizemagY = sizemagX +magy;

magz = sprintf(mag_z, "MagZ%f\n", mz);
int sizemagZ = sizemagY +magz;

gy = sprintf(g_y, "GyrY%f\n", y);
int sizeGy = sizemagZ+gy;
gp = sprintf(g_p, "GyrP%f\n", p);
int sizeGp = sizeGy+gp;

gr = sprintf(g_r, "GyrR%f\n", r);
int sizeGr = sizeGp+gr;

```

```

temp = sprintf(tmp, "Temp%f\n", t);
int sizeTemp = sizeGr + temp;
press = sprintf(prs, "Pres%f\n", pr);
int sizePress = sizeTemp + press;
m1 = sprintf(Motor1, "Mot1%u\n", mot1);
int sizeM1 = sizePress + m1;
m2 = sprintf(Motor2, "Mot2%u\n", mot2);
int sizeM2 = sizeM1+ m2;
m3 = sprintf(Motor3, "Mot3%u\n", mot3);
int sizeM3 = sizeM2+m3;
m4 = sprintf(Motor4, "Mot4%u\n", mot4);
int sizeM4 = sizeM3+m4;

memcpy(buffer, tis, clocks);
memcpy(buffer + clocks, tims, clockms);
memcpy(buffer + sizeC, imu_x, accx);
memcpy(buffer + sizeAccX, imu_y, accy);
memcpy(buffer + sizeAccY, imu_z, accz);
memcpy(buffer + sizeAccZ, mag_x, magx);
memcpy(buffer + sizemagX, mag_y, magy);
memcpy(buffer + sizemagY, mag_z, magz);
memcpy(buffer + sizemagZ, g_y, gy);
memcpy(buffer + sizeGy, g_p, gp);
memcpy(buffer + sizeGp, g_r, gr);
memcpy(buffer + sizeGr, tmp, temp);
memcpy(buffer + sizeTemp, prs, press);
memcpy(buffer + sizePress, Motor1, m1);
memcpy(buffer + sizeM1, Motor2, m2);
memcpy(buffer + sizeM2, Motor3, m3);
memcpy(buffer + sizeM3, Motor4, m4);

sendto(send, buffer, sizeof(buffer), 0,
      (struct sockaddr *) &sendAddr, addressSize);

printf(tis, '\n');
printf(tims, '\n');
printf(imu_x, '\n');
printf(imu_x, '\n');
printf(imu_z, '\n');
printf(mag_x, '\n');
printf(mag_y, '\n');
printf(mag_z, '\n');

```

```

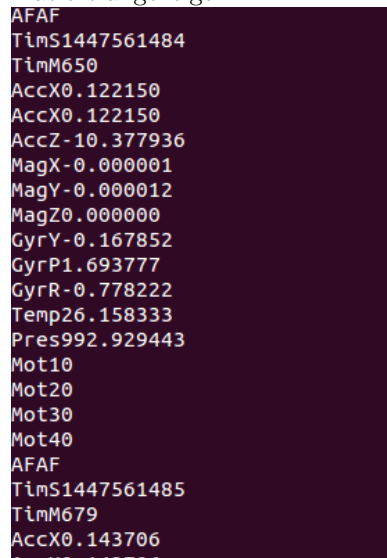
        printf(g_y, '\n');
        printf(g_p, '\n');
        printf(g_r, '\n');
        printf(tmp, '\n');
        printf(prs, '\n');
        printf(Motor1, '\n');
        printf(Motor2, '\n');
        printf(Motor3, '\n');
        printf(Motor4, '\n');

        sleep(1);
    }
}

```

Damit die kompletten Daten in einem einzelnen Sendto gesendet werden können, wurde ein ausreichend großer Buffer mittels memcpy befüllt und dieser Buffer dann versendet.

Die Daten werden nun auch beim Empfänger korrekt und richtig formatiert angezeigt!



```

AFAF
TimS1447561484
TimM650
AccX0.122150
AccX0.122150
AccZ-10.377936
MagX-0.000001
MagY-0.000012
MagZ0.000000
GyrY-0.167852
GyrP1.693777
GyrR-0.778222
Temp26.158333
Pres992.929443
Mot10
Mot20
Mot30
Mot40
AFAF
TimS1447561485
TimM679
AccX0.143706
AccX0.143706

```

Im Bild kann man sehr gut die ankommende Flag, welche in der finalen Version des Codes nicht mehr benötigt wurde, allerdings eine ebenbürtige Alternative darstellt+die Sensordaten und deren "Verpackung" erkennen. Die Datenbank muss jeweils bloß die ersten 4 Buchstaben abschneiden und prüfen, zu welchen Daten diese gehören.

Diese Daten werden auch in den anderen Testfällen nun gesendet. Somit können die Daten nun auch während die Motoren laufen gesendet werden und man kann die Änderungen sehr gut auf dem Oszilloskop beobachten.

2.4 Rotorentest

Es wurde ein Testfall pleasefly geschrieben, der zuerst 2 Eingaben erwartet, nämlich einen MAX-PWM Wert und eine Stepsize.

In diesem Testfall wird nun der PWM Wert der Motoren auf den eingegebenen Maximalwert erhöht. Je nach Stepsize Wert geschieht dies langsam oder sehr schnell. Wird der maximale Wert erreicht, wird der PWM Wert wieder um die Stepsize verringert. Dieser Vorgang wird so oft wiederholt bis manuell abgebrochen wird.

Da die ganze Zeit die Sensordaten mitgeschickt werden, kann man sehr schön sehen, wie sich die Werte bei wechselnden PWM Werten verändern. Der Code wurde folgendermaßen implementiert:

```
printf("Beschleunigungstest \n");

char pwm[3];
char step[3];

char BLCtrlADRExecuteOrder[DEFMotorsCount];
char sendBuffer[1];
unsigned int pwmValue;
int STEPSIZE;
int MAXPWMVALUE = 0;

printf("Eingabe maximaler PWM Wert, 2 Ziffern < 70 \n");
scanf("%s", pwm);
MAXPWMVALUE = atoi(pwm);
printf("Eingabe Stepsize, 1 Ziffer, < 10\n");
scanf("%s", step);
STEPSIZE = atoi(step);

GetBLCtrlADRExecuteOrder(&BLCtrlADRExecuteOrder[0]);

while(1){
    while(pwmValue < MAXPWMVALUE){

        //Sensordaten werden wie oben versendet

        //Sending Values over I2c
```



```

        sendBuffer[0] = pwmValue;

        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[0],
            &sendBuffer[0], 1);
        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[1],
            &sendBuffer[0], 1);
        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[2],
            &sendBuffer[0], 1);
        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[3],
            &sendBuffer[0], 1);
        usleep(100000);

        pwmValue = pwmValue + STEPSIZE;
    }

    while (pwmValue > 5) {
        //Sensordaten werden wie oben versendet

        //Sending Values over I2c

        sendBuffer[0] = pwmValue;

        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[0],
            &sendBuffer[0], 1);
        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[1],
            &sendBuffer[0], 1);
        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[2],
            &sendBuffer[0], 1);
        g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[3],
            &sendBuffer[0], 1);
        usleep(100000);

        pwmValue = pwmValue - STEPSIZE;
    }
}

```

2.5 Kontrolle von außerhalb

Das letzte Ziel war es, die Motoren über eine App zu bedienen. Die App sollte folgende Befehle umsetzen:

1. Startknopf: Die Rotoren drehen sich mit langsamer Geschwindigkeit
2. Stoppknopf: Die Rotoren hören auf sich zu drehen

3. Demo: Aufrufen des pleaseFly cases von oben
4. test: Die 4 Motoren bekommen einen kurzen Impuls um deren Funktionsfähigkeit zu testen

Zu dem sollten alle 4 Motoren einzeln mit gewünschtem Wert ansteuerbar sein.

Dafür wurden von der App via UDP je nach Wahl entsprechende Befehle geschickt, welche der Pi entgegennimmt und je nach Indikator eine andere Funktion ausführt.

Es wird ein char der Länge 30 versendet, welcher je nach gewünschter Funktion unterschiedlich aussieht:

char toSend[30]=".00:42:01:42:02:42:03:42." So kann jeder Motor einzeln angesteuert werden, mit dem gewünschten Wert. 00-03 sind dabei die Motoren. Nach dem Doppelpunkt folgt der PWM Wert.

char toSend[30]=".go:42:go:42:go:42:go:42." Alle Rotoren drehen sich mit dem PWM Wert 15

char toSend[30]=".aa:42:aa:42:aa:42:aa:42." Testen der Motoren

char toSend[30]=".dm:42:dm:42:dm:42:dm:42." Starten der Demo

Um die Motoren zu stoppen muss einfach der Sendevorgang gestoppt werden, da die Motoren sich nur drehen, wenn sie andauernd angesteuert werden.

Die Empfängerfunktion auf dem Raspberry wurde folgendermaßen umgesetzt:

```
char BLCtrlADRExecuteOrder[DEFMotorsCount];
//Testcases

char test[] = "aa"; //Testen aller 4 Motoren
char start[] = "go"; //Alle 4 Motoren laufen mit konstanter Geschwindigkeit
char stop[] = "st"; //Die Motoren stoppen
char demo[] = "dm";

char mot0[] = "00";
char mot1[] = "01";
char mot2[] = "02";
char mot3[] = "03";
```

```
GetBLCtrlADRExecuteOrder(&BLCtrlADRExecuteOrder[0]);
char sendBuffer0[1];
char sendBuffer1[1];
char sendBuffer2[1];
char sendBuffer3[1];

unsigned int pwmValue0;
unsigned int pwmValue1;
unsigned int pwmValue2;
unsigned int pwmValue3;

char msg0[50];

while (1) {

    char *ind0, *ind1, *ind2, *ind3;
    char *pwm0, *pwm1, *pwm2, *pwm3;

    //receive from APP
    recv(receive, msg0, sizeof(msg0), 0);
    printf("Msg0 \n %s",msg0);

    printf("Garbage %s \n", strtok(msg0, "."));

    ind0 = strtok(NULL, ":");
    printf("Ind0 %s \n",ind0);

    pwm0 = strtok(NULL, ":");
    printf("Pwm0 %s \n",pwm0);

    ind1 = strtok(NULL, ":");
    printf("Ind1 %s \n",ind1);

    pwm1 = strtok(NULL, ":");
    printf("Pwm1 %s \n",pwm1);

    ind2 = strtok(NULL, ":");
    printf("Ind2 %s \n",ind2);

    pwm2 = strtok(NULL, ":");
    printf("Pwm2 %s \n",pwm2);
```

```
ind3 = strtok(NULL, ":");  
printf("Ind3 %s \n", ind3);
```

```
pwm3 = strtok(NULL, ".");  
printf("Pwm3 %s \n", pwm3);
```

```
//Motortest, alle Motoren laufen kurz  
if (strcmp(test, ind0) == 0) {  
    printf("Test\n");  
    pwmValue0 = 10;  
    pwmValue1 = 10;  
    pwmValue2 = 10;  
    pwmValue3 = 10;  
    sendBuffer0[0] = pwmValue0;  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[0],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
    sleep(1);  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[1],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
    sleep(1);  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[2],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
    sleep(1);  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[3],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
}  
  
//Alle 4 Motoren laufen mit konstanter Geschwindigkeit  
if (strcmp(start, ind0) == 0) {  
    printf("Starting Motors\n");  
    pwmValue0 = 15;  
    pwmValue1 = 15;  
    pwmValue2 = 15;  
    pwmValue3 = 15;  
    sendBuffer0[0] = pwmValue0;  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[0],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[1],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[2],  
        &sendBuffer0[0], 1);  
    g_lldI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[3],
```

```
        &sendBuffer0[0], 1);
    }

    //Alle 4 Motoren stoppen
    if (strcmp(stop, ind0) == 0) {
        printf("STOP\n");
        pwmValue0 = 0;
        pwmValue1 = 0;
        pwmValue2 = 0;
        pwmValue3 = 0;
        //Motoren halten wenn nicht angesteuert an;
    }

    //DEMO
    if (strcmp(ind0, demo) == 0) {
        printf("Start DEMO\n");
        playDemo();           //pleasefly mit festen Werten
    }

    //Steuerung

    if (strcmp(mot0, ind0) == 0) {
        pwmValue0 = atoi(pwm0);
        sendBuffer0[0] = pwmValue0;
        printf("PWM0 %u\n", pwmValue0);
        g_lllI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[0],
            &sendBuffer0[0], 1);
    }

    if (strcmp(mot1, ind1) == 0) {
        pwmValue1 = atoi(pwm1);
        sendBuffer1[0] = pwmValue1;
        printf("PWM1 %u\n", pwmValue1);
        g_lllI2c_WriteI2c_bl(BLCtrlADRExecuteOrder[1],
            &sendBuffer1[0], 1);
    }

    if (strcmp(mot2, ind2) == 0) {
        pwmValue2 = atoi(pwm2);
        sendBuffer2[0] = pwmValue2;
```

```
printf("PWM2 %u\n", pwmValue2);
g_lldI2c_WriteI2c_b1(BLCtrlADRExecuteOrder[2],
                    &sendBuffer2[0], 1);

}

if (strcmp(mot3, ind3) == 0) {
pwmValue3 = atoi(pwm3);
sendBuffer3[0] = pwmValue3;
printf("PWM3 %u\n", pwmValue3);
g_lldI2c_WriteI2c_b1(BLCtrlADRExecuteOrder[3],
                    &sendBuffer3[0], 1);

}
```

Der ankommende Char wurde mittels strtok aufgeteilt und daraufhin mit den obigen Testfällen verglichen.

Bei Gleichheit wurde der Fall ausgeführt. Der Punkt vor dem ankommenden String ist enorm wichtig. Da in C Programmen nur ein char mit fester Größe verschickt werden kann, muss dieser auf die maximale Größe des Strings deklariert werden. Dies ist 30. Wenn nun allerdings der PWM Wert nicht dreistellig ist, so wird "Garbage" vor dem ersten nutzbaren Zeichen angehängt.

Dieser Garbage wird somit abgefangen.

3 Zukünftige Arbeit

Die Hauptarbeit wird nun sein, den Quadrocopter Schritt für Schritt zum autonomen Fliegen zu bringen. Dabei ist der erste und wichtigste Schritt der Einbau einer "Intelligenz", welche auf die Sensordaten reagiert, und so verhindert, dass minimale Einflüsse, wie eine etwas unterschiedliche Gewichtsverlagerung oder Luftzüge, zum Ausbrechen des Quadrocopters führen. Dabei ist insbesondere das Hovering, also das Schweben in Luft an einer bestimmte Stelle, sehr wichtig.

Ist dieser Punkt abgeschlossen, so stehen unbegrenzt viele Möglichkeiten zum Ausbau der Technik und der Software des Quadrocopters offen:

1. Weiterentwicklung der App zur Steuerung des Quadrocopters über das Handy-interne Gyroskop
2. Hinzuziehen der GPS Koordinaten um zielorientiertes und komplett freies Fliegen zu ermöglichen

3. Freies Fliegen im Raum durch WLAN-Hotspots
4. Anbringen einer Kamera kombiniert mit erweitertem Reagieren auf die Sensordaten um den Quadrocopter komplett ruhig in der Luft fernsteuern zu lassen um wackelfreie Aufnahmen zu erzeugen