Inhalt

1	Einführung (
	1.1 Problemstellung
	1.2 Zielsetzung
	1.3 Lösungsansatz
	Anwendungsszenario 🗀
	2.1 Das Kooperatives-Überholen-Szenario
	2.2 Die Roboterauto-Zielplattform
	Grundlagen (fertig)
	3.1 Modellbasierte Codegeneration
	3.2 Modelltransformationen
	3.3 Die MechatronicUML und ihre Tool-Suite
	3.4 MechatronicUML plattformunabhängiges Modellieren
	3.5 MechatronicUML Hardware-Plattform-Beschreibungs-Modellieren.
	3.6 Continuous Integration/Continuous Deployment
	3.7 Eclipse-Plug-Ins
	Verwandte Arbeiten
	4.1 Taxonomien
	4.2 MechatronicUML
	4.3 Continuous Integration/Continuous Deployment
	4.4 Ansätze für die Verwendung von Arduinocode innerhalb der Eclipse-IDE
	4.5 Ansätze für die Automatisierung von Abläufen mit oder innerhalb der Eclipse-IDE
5	Entwurf der CI/CD-Pipeline 🗸
	Umsetzung
	6.1 Volle Unterstützung von neuer oder geänderter Hardware, Software und Bibliotheken
	6.2 Integration der Arduino-CLI /
	6.3 Vollständige Automatisierung per Pipeline 🗸
	Evaluation
	7.1 Studienaufbau 🕡 🔪
	7.2 Qualitätsbewertungen 🗸
	7.3 Ergebnisse
	7.4 Diskussion
•	7.5 Gefahren für die Gültigkeit
8	Schlussfolgerung
D:11: .	C:
Bibliog	rane
Ergänzi	ıngsmaterial Übersicht der Pipelineschritte
21801120	angomateriar o servicite der 1 spermesemitte
Ergänzı	ıngsmaterial Änderungen an MUML-Modellen
_	
Ergänzungsmaterial Änderungen an Post-Processing-Ablauf	
[(((Ergänzungsmaterial Mikrocontroller)))]	
[(((2.8ansan8anacena miniocontroner)))]	
Ergänzungsmaterial für die Integration der ArduinoCLI	

Ergänzungsmaterial für Eclipse-Plig-In-Projekt "MUMLACGPPA"

Ergänzungsmaterial für Eclipse-Plig-In-Projekt "PipelineExecution"

[(((Ergänzungsmaterial für das Modellieren des Anwendungsszenarios)))]

Ergänzungsmaterial für die Nutzung der Pipeline

[(((Ergänzungsmaterial für die Softwareerstellung)))]

Struktur der Ausarbeitung: Diese Ausarbeitung ist wie folgt aufgebaut:

Kapitel 2 - Anwendungsszenario: Zuerst wird das in dieser Ausarbeitung verwendete Anwendungsszenario beschrieben. Dieses beschreibt eine Beispielanwendung, die verwendeten Roboterautos und die Versuchsumgebung.

Kapitel 3 - Grundlagen: Als zweites werden die in dieser Ausarbeitung verwendeten theoretischen Grundlagen erklärt. Dies betrifft die modellbasierte Codegeneration, Modelltransformationen, MechatronicUML und ihre Tool-Suite, MechatronicUMLs plattformunabhängiges Modellieren, MechatronicUMLs Hardware-Plattform-Beschreibungs-Modellierung und die DevOps-Methode Continuous Integration/Continuous Deployment.

Kapitel 4 - Verwandte Arbeiten: Als drittes werden bereits bestehende Ausarbeitungen und Ansätze, die für diese Ausarbeitung relevant sind, erörtert. Dies betrifft Ausarbeitungen und Artikel zu den Themen der Taxonomie, MechatronicUML und Continuous Integration/Continuous Deployment. Ansätze für die Verwendung von Arduinocode innerhalb der Eclipse-IDE und für die Automatisierung von Abläufen mit oder innerhalb der Eclipse-IDE werden auch abgehandelt werden.

Kapitel 5 - Entwurf der CI/CD-Pipeline: In diesem Kapitel werden die Aspekte und Entscheidungen bei dem Entwurf der CI/CD-Pipeline beschrieben.

Kapitel 6 - Umsetzung: Danach werden die Details der verschiedenen Umsetzungen beschrieben. Hierbei wird also erklärt, wie die volle Unterstützung von neuer oder geänderter Hardware, Software und Bibliotheken sowie die Integration der Arduino-CLI erreicht wurden. Dasselbe gilt für die Automatisierung der Nachbearbeitung der generierten Code-Teile und die vollständige Automatisierung per Pipeline.

Kapitel 7 - Evaluation: Die jeweilige Qualität der umgesetzten Änderungen, der Integration der ArduinoCLI und der Automatisierung in Form er CI/CD-Pipeline wird in diesem Kapitel erörtert und bewertet. Hierfür werden die Ergebnisse der Umsetzung des Anwendungsszenarios ausgewertet und diskutiert.

Kapitel 8 - Schlussfolgerung: Als Abschluss erfolgt eine kurze Zusammenfassung der wichtigsten Errungenschaften und Begrenzungen [(((/Einschränkungen sowie erhaltenen Erkenntnissen)))]. Es werden auch Punkte und Themen für zukünftige Forschungen angeschnitten.