## "3in1" Messgerät

by strgaltdel Revision 1.0

- SchwerpunktwaageEWD WaageRuderausschlag

# Inhaltsverzeichnis

Allgemeine Intention:	<u>3</u>
Inbetriebnahme	<u>4</u>
Hauptmenu	<u>5</u>
Funktion	<u>5</u>
SP Waage	<u>5</u>
EWD	
Ruder	<u>5</u>
Schwerpunktwaage	<u>6</u>
Anzeige	<u>6</u>
Button "Zero"	<u>6</u>
Button "Rohdata"	<u>6</u>
Button "Exit"	<u>6</u>
Button "config"	<u>6</u>
Auflage	<u>6</u>
Anschlag	<u>6</u>
Gewicht	<u>6</u>
Mass	
Button "calibrate"	<u>6</u>
EWD	<u>7</u>
Funktion	<u>7</u>
Parameter	<u>7</u>
Konfiguration	<u>7</u>
Ruderweg	
Funktion.	
Anhang	<u>9</u>
Beispielkonfig oTx "TopMotor"	
Teileliste "3in1" (Vorschlag)	

### **Allgemeine Intention:**

Seit einiger Zeit häufen sich im Flächen-RC Bereich DIY Projekte, die elektronische Schwerpunktwaagen, EWD Messgeräte und Ruderausschlagssensoren vorstellen.

Diese Projekte nutzen häufig gleiche (IMU) Sensoren bzw gleiche oder ähnliche Microcontroller. Abgesehen von den Implementationen, bei denen die GUI auf ein Handy umgesetzt wurde, ist die Bedienmöglichkeit relativ einfach gehalten.

Die "3in1" Lösung greift die Idee auf, diese Einzelprojekte in ein Gerät in etwa kostenneutral zu vereinen. Anstelle mehrerer kleiner z.B. Arduino-Nano-Microcontroller und einfacher 16x2 LCD Shields wird ein etwas leistungsfähigerer Arduino Mega zur Steuerung sowie ein TFT Touch Panel zur Bedienung verwendet.

Die erweiterten Hardwareressourcen werden genutzt um z.B. die üblicherweise "externe" Kalibrierroutinen der IMUs zu integrieren und die Ergebnisse ins Eeprom des Microcontrollers abzuspeichern.

Es besteht auch die Möglichkeit zwei unterschiedliche "Heck" Meßwaagen zur EWD Messung von z.B. konventionellen und zusätzlich V-Leitwerken zu verwalten.

Es verbleiben nach Fertigstellung des Codings noch genügend Ressourcen, um weitere Ideen / Funktionalitäten in der Zukunft umzusetzen.

Das Projekt ist für den Open Source DIY Bereich vorgesehen.

Ich bedanke mich unbekannterweise bei den Entwicklern der bereits existierenden Projekte der RC-Network und RC-Groups Foren, die eine hervorragende Inspiration bei der Umsetzung waren.

Der besondere Dank gilt Paul Poschen für die umfangreiche Entwicklung und Bereitstellung der 3 D Plots.

Dieses Manual gliedert sich zunächst in der Beschreibung zur Bedienung der Oberfläche und danach in eine Anleitung zum Bau des Meßgerätes.

### Inbetriebnahme

Vor dem Einschalten müssen die für die jeweilige Messung notwendigen Messgeräte, also entweder

- Waage
- EWD Meßschieber oder
- Ruderweg Sensoren

#### angeschlossen werden.

Der Microcontroller initialisiert während des Einschaltens die gefundenen Sensoren, so dass ein nachträgliches Anschliessen ggf. zu Problemen führt.

Es muss sichergestellt werden, dass der Arduino mit einer ausreichenden Stromquelle versorgt wird. Der Arduino Mega kann über einen Hohlstecker mittels einer Versorgungsspannung zwischen 7-20V betrieben werden. Alternativ zu einem Steckernetzteil bietet sich z.B. ein 9V Batterieblock an. Als weitere Möglichkeit kann der Mega auch über den USB Anschluss, z.B. mittels einer PowerBank, gespeist werden.

Aufgrund nicht vorhandener Restwelligkeiten ist eine Versorgung via Batterie/Akku zu empfehlen.

## Hauptmenu

#### **Funktion**

Nach Einschalten der Headunit und Initialisierung der Sensoren erscheinen die Buttons um die jeweiligen Untermenüs der drei Meßmöglichkeiten zu verzweigen

#### SP Waage

(Schwerpunktwaage)

Durch Drücken des Buttons wird in das Menü zur Messung von Schwerpunkt und Gewicht verzweigt.

#### Hinweis<sup>.</sup>

In der Konfiguration der Schwerpunktmessung kann das Einheitensystem <u>zentral</u> von metrisch auf imperial, also mm<>inch, Gramm<>Unze, umgestellt werden.

Diese Einstellung gilt dann übergreifend für alle Messungen!

#### **EWD**

(EWD Messung)

Hier wird in das Menü zur Messung der Einstellwinkeldifferenz verzweigt

#### Ruder

(Ruderausschlag Messung)

Hier wird in das Menü zur Messung von Ruderausschlägen verzweigt

### Schwerpunktwaage

#### **Anzeige**

Die Bedienoberfläche zeigt links oben den Schwerpunkt, rechts oben das Gesamtgewicht an.

#### Button "Zero"

Vor Nutzung muss mittels "Zero" das Tara Gewicht ermittelt werden, danach kann das Modell aufgelegt werden und nach kurzer zeit stabilisiert sich Anzeige.

#### Button "Rohdata"

Über den Button "Rohdata" erhält man Angaben darüber, wie sich das Gewicht jeweils auf die vordere & hintere Messbrücke aufteilt. Diese Information gibt einen Eindruck davon, ob die für die jeweilige Waage gewählten Kraftsensoren wirklich in einem günstigen Meßbereich liegen und nicht schlimmstenfalls eine Messung außerhalb des Endwertes des Sensors vorliegt

#### Button "Exit"

Hiermit wird das Menue verlassen

#### Button "config"

Das Menü "Config" ermöglicht es folgende Einstellungen der Waage vorzunehmen:

#### Auflage

- der Abstand der Auflagepunkte von vorne nach hinten an den Gabeln der Waage. Meistens haben die Waagen eine bewegliche Auflagefläche, man misst dann den Abstand der Achsen.

#### **Anschlag**

- der Abstand vom Anschlag der Waage zum vorderen Auflagepunkte

#### Gewicht

- Masse des Referenzgewichtes, mit dem die Kalibrierungd er Wiegezellen durchgeführt wird. Empfehlung: Gewicht sollte in etwa dem halbem Messbereichsendwert einer Zelle entsprechen.

#### Mass

- Umstellung zwischen metrischen und imperialen Einheitensystem für die gesamte Messeinrichtung.

## Button "calibrate"

Das Menü "Calibrate" führt in die Kalibrierungsroutine der Waegezellen.

Dazu benötigt man ein Referenzgewicht, dessen Masse zuvor in der Konfiguration angegeben wurde.

Jede Auflagegabel wird zunächst leer, anschliessend mit Referenzgewicht gemessen.

Daraus generiert das Programm die "Kennlinie" des jeweiligen Meßaufnehmers.

Die Menueführung ist selbsterklärend.

Die Routine kann beliebig oft wiederholt werden.

## **EWD**

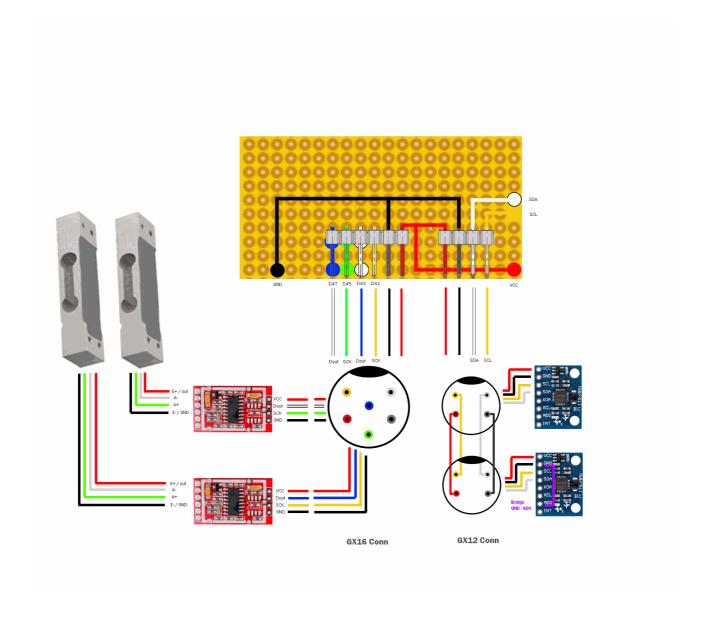
Funktion

# Ruderweg

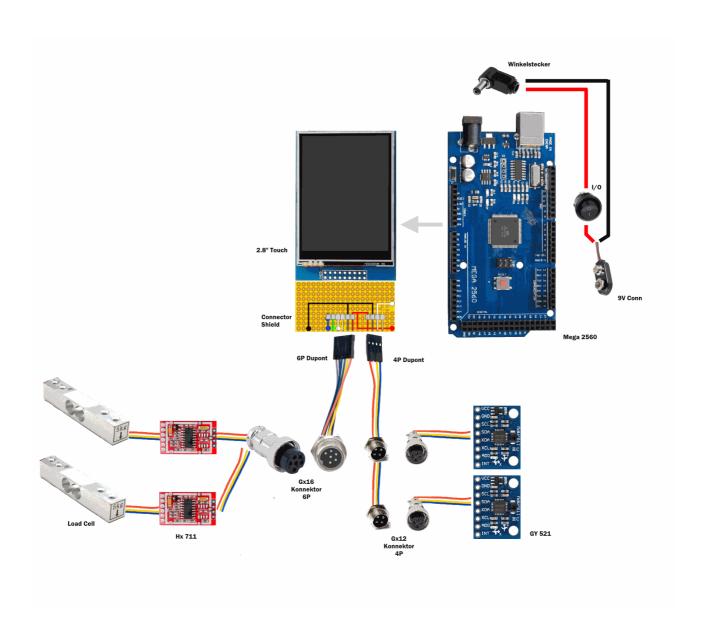
**Funktion** 

# **A**nhang

## Verdrahtungsschema



# Komponentenübersicht



# Teileliste "3in1" (Vorschlag)

Head Unit	Arduino Mega 2560 2,8" Touch	CPU Board Display	1 Stck 1 Stck	Roboter Shop banggood	https://www.roboter-bausatz.de/2/mega-25/https://www.banggood.com/de/Geekcreit-2
	9V Clip Wippschalter sw Hohlwinkelstecker	P-Supply P-Supply 2.1 x 5.5mm	1 Stck 1 Stck 1 Stck	ebay ebay ebay	https://www.ebay.de/itm/9V-Batterieclip-Bat https://www.ebay.de/itm/10Pcs-16mm-klein https://www.ebay.de/itm/DC-Hohlstecker-2-
	Lochrasterplatine Pfostenleiste 4 Pin Pfostenleiste 6 Pin Connectorkabel 4Pol Connectorkabel 6Pol	ConnectorBoard Gewinkelt, 2.54mm, Anschluss GY521 Conns Gewinkelt, 2.54mm, Anschluss HX711 Conns Innenverkabelung Dupont Stecker Innenverkabelung Dupont Stecker	1 Stck 1 Stck 1 Stck 1 Stck 1 Stck	Roboter Shop Roboter Shop Roboter Shop Roboter Shop Roboter Shop	https://www.roboter-bausatz.de/1070/lochra https://www.roboter-bausatz.de/629/10x-40 s.o. https://www.roboter-bausatz.de/510/4-pin-d https://www.roboter-bausatz.de/2673/6-pin-
	GX12 4Pol GX16 8Pol	Anschlüsse extern Anschlüsse extern	1 Stck 1 Stck	ebay ebay	https://www.ebay.de/itm/Stecker-GX12-12nhttps://www.ebay.de/itm/GX16-Aviation-Kak
	Gehäuse Gummifüsse	Pexiglas oder 3d Plot 10mm	1 Stck 4 Stck	ebay Klebeshop24	https://www.ebay.de/itm/Gehause-fur-Ardui https://www.klebeshop24.de/Elastikpuffer-C
Ruderweg Messung	GY521 Kabel Halterung	Sensoren Verbindung (Tonarmlitze) Eigenbau / DIY 3d Plot	2 Stck 3,5 m 2 Stck	Roboter Shop ebay	https://www.roboter-bausatz.de/9/3-achsen https://www.ebay.de/itm/4-x-0-05-mm-Tona
EWD Messung	GY521 Kabel Halterung	Sensoren Verbindung Eigenbau Alu Schiene & 3d Plot	2 Stck 3 m 1 Stck	Roboter Shop ebay	https://www.roboter-bausatz.de/9/3-achsen https://www.ebay.de/itm/4-x-0-05-mm-Tona
CG Waage	HX711+Waegezelle Connectorkabel 4Pol Kabel GX16, 8pol Gehäuse	Sensoren, Meßbereich je nach Bedarf Innenverkabelung, z.B. DuPont Verbindung, 6 adrig, z.B. LIYCY 6x0,14 optional, wenn Kabel abnehmbar DIY 3d Plot	2 Stck 2 Stck 1 m 1 Stck 1 Stck	ebay Roboter Shop ebay	https://www.roboter-bausatz.de/204/hx711- https://www.ebay.de/itm/GX16-Aviation-Kak
	Condaco	Dir od riot	1 Oton		