

BACHELOR THESIS
Leon Chun Wai Yuen

Entwicklung eines Unterstützungsassistenten durch einen Digitalen Zwilling einer Drohne im MARS Framework

FAKULTÄT TECHNIK UND INFORMATIK
Department Informatik

Faculty of Engineering and Computer Science
Department Computer Science

Leon Chun Wai Yuen

Entwicklung eines Unterstützungsassistenten durch einen Digitalen Zwilling einer Drohne im MARS Framework

Bachelorarbeit eingereicht im Rahmen der Bachelorprüfung
im Studiengang *Bachelor of Science Informatik Technischer Systeme*
am Department Informatik
der Fakultät Technik und Informatik
der Hochschule für Angewandte Wissenschaften Hamburg

Betreuender Prüfer: Prof. Dr. Thomas Clemen
Zweitgutachter:

Eingereicht am: PLATZHALTER

Leon Chun Wai Yuen

Thema der Arbeit

Entwicklung eines Unterstützungsassistenten durch einen Digitalen Zwilling einer Drohne im MARS Framework

Stichworte

Digitaler Zwilling, Human-Drone Interaction, Quadrocopter, Unbemanntes Luftfahrzeug, Menschen mit Sehneinschränkung

Kurzzusammenfassung

PLATZHALTER

Leon Chun Wai Yuen

Title of Thesis

PLATZHALTER

Keywords

Digital Twin, Human-Drone Interaction, Quadrocopter, Unmanned aerial vehicle, Visual impairment

Abstract

PLATZHALTER

Danksagung

Inhaltsverzeichnis

Abbildungsverzeichnis	vii
Tabellenverzeichnis	viii
1 Einleitung	1
1.1 Motivation	1
1.2 Ziel der Arbeit	1
1.3 Abgrenzung	2
1.4 Gliederung der Arbeit	2
2 Grundlagen	3
2.1 Quadrocopter	3
2.1.1 Definition	3
2.1.2 Funktionsweise	3
2.2 Digitaler Zwilling	3
2.2.1 Geschichte	3
2.2.2 Definition	3
2.2.3 Anwendungsgebiete	3
2.2.4 MARS	4
3 Stand der Technik	5
4 Anforderungsanalyse	6
4.1 Funktionale Anforderungen	6
4.2 Nicht funktionale Anforderungen	6
4.3 Use Case	6
5 Konzeption	8
5.1 Systemarchitektur	8
5.1.1 Quadroter	8

5.1.2	Datenabfrage	8
5.1.3	Datenmodell	8
6	Implementierung	9
7	evaluation	10
7.1	Codeevaluation	10
8	Abschluss	11
8.1	Zusammenfassung	11
8.2	Diskussion	11
8.3	Ausblick	11
	Literaturverzeichnis	12
A	Anhang	13
	Selbstständigkeitserklärung	14

Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

4.1	Funktionale Anforderungen	6
4.2	Nicht funktionale Anforderungen	7

1 Einleitung

1.1 Motivation

Seit Jahren sind Unbemannte Luftfahrzeuge (eng. Unmanned Aerial vehicle, UAV) umgangssprachlich als Drohne bezeichnet, nicht mehr nur Spielzeuge der Regierung und dienen militärischen Einsatzzwecken, sondern findet durch die günstigen Bauteile auch Anreize bei vielen Hobbytechnikern, Technikenthusiasten oder Menschen, die ein solches Spielzeug einfach mal benutzen wollen [1]. Dadurch werden Drohnen nicht mehr nur von Experten genutzt, sondern auch von Laien, mit den unterschiedlichsten Ansprüchen. Einige wollen lernen mit einer Drohne umzugehen, andere nutzen die Drohne als Assistenten im Alltag und wollen sie autonomisieren. Um diese Vielfalt an Anwendungszwecken zu bedienen, braucht man ein modulares Modell um auf einfacher Weise Anforderungen nach den Kriterien der Kunden anpassen zu können. Diese müssen auch in Echtzeit abgearbeitet werden. Darum eignet sich ein Digitaler Zwilling. Ein Digitaler Zwilling kann in Echtzeit Informationen mit der Drohne austauschen. Damit können der Drohne Regeln vorprogrammiert werden, die die Drohne in Echtzeit einhalten muss.

1.2 Ziel der Arbeit

Für die Bachelorarbeit soll ein Digitaler Zwilling für ein Unbemanntes Luftfahrzeug (UAV) im MARS Framework konzipiert und entwickelt werden. Der Digitale Zwilling soll das Verhalten des UAV in einer digitalen Simulation abbilden und ermöglichen das Fahrzeug durch weitere Funktionalitäten zu erweitern. Dabei soll Architektur des Digitalen Zwillings nicht domänenspezifisch sein.

Die Entwicklung lässt sich in drei Aufgabenteile unterteilen. Im ersten Teil wird ein Datenmodell des UAV entwickelt. Hierfür werden Sensordaten des physikalischen UAV gesammelt und im Datenmodell gespeichert. Diese Informationen werden ausgewertet

und einem Zustand zugeordnet.

Der zweite Teil der Aufgabe besteht aus der Entwicklung einer digitalen Entität, die geometrisch und physikalischen den realen UAV darstellt. Hierbei wird eine Visualisierung erstellt, die das Verhalten des UAV animiert.

Im letzten Teil soll ein Anwendungsbeispiel entwickelt werden. Das Beispiel soll das fertige System demonstrieren und dient der Systemevaluation.

1.3 Abgrenzung

1.4 Gliederung der Arbeit

2 Grundlagen

2.1 Quadrocopter

2.1.1 Definition

Unter der Quadrocopter werden Luftfahrzeuge bezeichnet, die im Flug von vier Rotoren getragen werden. Anders als ein Flugzeug können Quadrocopter in ihrer Position schweben und präzise im dreidimensionalen Raum navigiert werden.

2.1.2 Funktionsweise

Bestandteile

Steuerung

Bewegung

2.2 Digitaler Zwilling

2.2.1 Geschichte

2.2.2 Definition

2.2.3 Anwendungsgebiete

In den meisten Literaturen werden Digitale Zwillinge nicht konkret definiert

2.2.4 MARS

3 Stand der Technik

4 Anforderungsanalyse

4.1 Funktionale Anforderungen

ID	Begriff
F01	Der DZ fragt in periodischen Abständen den Status des PZ ab.
F02	Der DZ speichert den Status des PZ ab.
F03	Der DZ seinen letzten Zustand wiederherstellen, wenn der Zustand mit dem des PZ übereinstimmt.
F04	Endet oder bricht die Kommunikation zwischen dem PZ und dem DZ ab, wird der letzte Zustand des UAV gespeichert.
F05	Der DZ alle Operationen des PZ ausführen.
F06	Falls der DZ seinen Zustand wechselt, wird die Aktion als Operation am PZ ebenso ausgeführt.
F07	Fall der PZ seinen zustand ändert, passt sich der Zustand des DZ an.
F08	Falls der DZ gestartet wird, verbindet sich das System mit dem physikalischen UAV
F09	Falls der DZ sich nach 5 Sekunden keine Verbindung zum PZ aufbauen kann, wird der Prozess beendet.
F10	Falls die Batterie der PZ bei 10Prozent liegt, wird der UAV automatisch gelandet u
F11	Die Statuswerte werden auf der Konsole angezeigt.
F12	Die Videoübertragung des PZ wird auf dem Monitor in Echtzeit übertragen.
F13	Der DZ wird visuell dargestellt.

Tabelle 4.1: Funktionale Anforderungen

4.2 Nicht funktionale Anforderungen

4.3 Use Case

ID	Begriff
NF01	Der Digitale Zwilling verarbeitet nur aktuelle Nachrichten und verwirft alte, die außerhalb des validen Zeitraums liegen.
NF02	Der Digitale Zwilling wählt optimale Operationen zum gegebenen Wissen aus.
NF03	Das System kann durch verschiedene Funktionalitäten erweitert werden.

Tabelle 4.2: Nicht funktionale Anforderungen

5 Konzeption

5.1 Systemarchitektur

5.1.1 Quadroter

5.1.2 Datenabfrage

5.1.3 Datenmodell

6 Implementierung

7 evaluation

7.1 Codeevaluation

Der Quellcode wird mit Unit Testes gestest.

8 Abschluss

8.1 Zusammenfassung

8.2 Diskussion

8.3 Ausblick

Literaturverzeichnis

- [1] GADIRAJU, Vinitha ; GARCIA, Jérémie ; KANE, Shaun ; M. BROCK, Anke: “It is Fascinating to Make These Beasts Fly”: Understanding Visually Impaired People’s Motivations and Needs for Drone Piloting. In: *Proceedings of the 23rd International ACM SIGACCESS Conference on Computers and Accessibility*. New York, NY, USA : Association for Computing Machinery, 2021 (ASSETS ’21). – URL <https://doi.org/10.1145/3441852.3471219>. – ISBN 9781450383066

A Anhang

Erklärung zur selbstständigen Bearbeitung

Hiermit versichere ich, dass ich die vorliegende Arbeit ohne fremde Hilfe selbständig verfasst und nur die angegebenen Hilfsmittel benutzt habe. Wörtlich oder dem Sinn nach aus anderen Werken entnommene Stellen sind unter Angabe der Quellen kenntlich gemacht.

Ort

Datum

Unterschrift im Original