

## Aufgabenblatt 6 Termine: 13.06./16.06. + 20.06./23.06.

Gruppe	
Name(n)	Matrikelnummer(n)

Häufig sind die in eingebetteten Systemen verarbeiteten Signale **analoger, kontinuierlicher** Natur. Besonders häufig ist dieses dann der Fall, wenn es sich um Signale externer Komponenten (z. B. Sensoren) handelt. Um analoge Signale innerhalb eines digitalen Systems verarbeiten zu können ist eine Analog-Digital-Wandlung ([de.wikipedia.org/wiki/Analog-Digital-Umsetzer](https://de.wikipedia.org/wiki/Analog-Digital-Umsetzer)) durch Abtastung/Quantisierung notwendig. Ihre Aufgabe ist es einen analog kommunizierenden Sensor (**Joystick**) an Ihr System anzubinden und die akquirierten Daten sinnvoll aufzubereiten.

Der Ihnen zur Verfügung gestellte analoge Joystick ist in Abbildung 1 dargestellt. Die Funktion des Joysticks basiert auf der Verwendung von zwei **Drehpotentiometern** ([de.wikipedia.org/wiki/Potentiometer](https://de.wikipedia.org/wiki/Potentiometer)). Zusätzlich verfügt der Joystick über eine Taster-Funktion (Ausgang Sel).

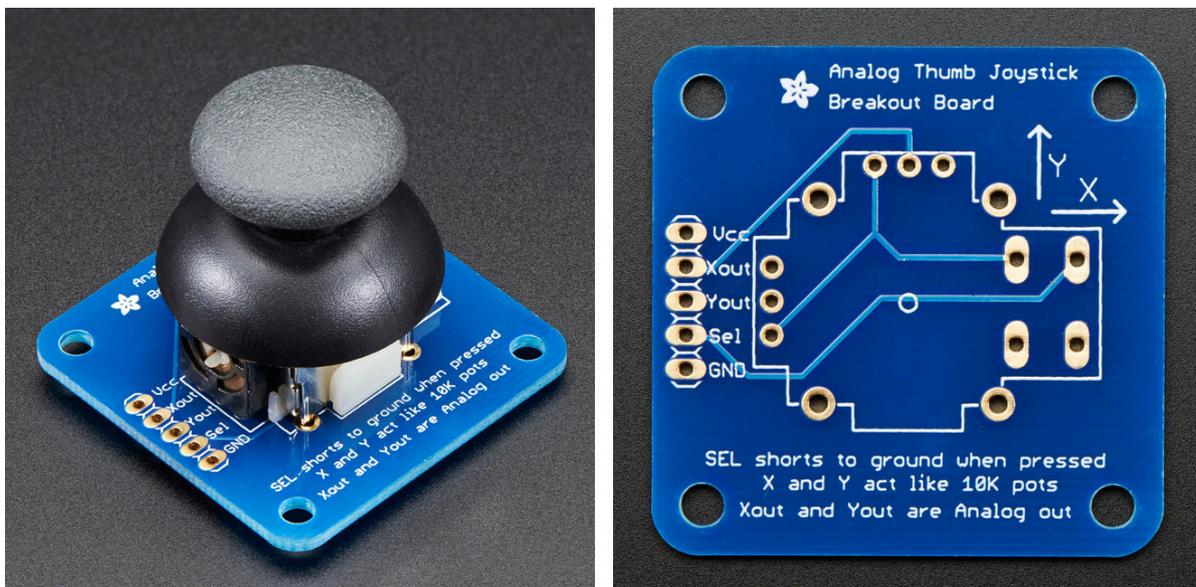


Abbildung 1: 2-Achsen Joystick basierend auf zwei Drehpotentiometern.

**Beachten Sie:** Die Ausgänge beider Achsen des Joysticks sind **analog**! Das Signal, welches am Ausgang für die X- bzw. Y-Achse anliegt, ist nicht auf die den Logikpegeln LOW und HIGH entsprechenden Spannungshöhen beschränkt. Die messbare Spannung variiert in Abhängigkeit von der Stellung des Drehpotentiometers.

Benutzen Sie die **analogen Eingänge** des Mikrocontrollers (beginnend mit dem Buchstaben 'A', z.B. **A0**) für den korrekten Anschluss des Joysticks. Verwenden Sie in Ihrem Programm folgende Funktion zur Abtastung der analogen Eingänge:

```
* analogRead(<pin>)
```

[arduino.cc/en/Reference/AnalogRead](https://arduino.cc/en/Reference/AnalogRead)



Abbildung 2: Micro-Servo mit einem Arbeitsbereich von 180 Grad.

Ein häufig im Zusammenhang mit eingebetteten Systemen eingesetzter Aktor ist der **Servo-Motor**. Servo-Motoren unterschiedlicher Leistungsklassen ermöglichen die Realisierung vieler unterschiedlicher Anwendungen (z.B. Roboter-Manipulator mit mehreren Freiheitsgraden). Der Ihnen zur Verfügung gestellte Servo-Motor ist in [Abbildung 2](#) dargestellt. Nähere Informationen entnehmen Sie bitte dem [Datenblatt](#).

Die Ansteuerung eines Servo-Motors basiert auf der **Pulsweitenmodulation**, wobei jedoch nur ein sehr kleiner Bereich des Tastverhältnisses verwendet wird. Ausschlaggebend ist die Pulsdauer des positiven Tastverhältnisses. Die meisten Servo-Motoren lassen sich nach folgendem Schema ansteuern:

Pulsdauer (ms)	Winkelstellung (Grad)
1.0	0
1.5	90
2.0	180

Das Arduino Framework macht Ihnen die Ansteuerung von Servo-Motoren einfach. Betrachten Sie die Dokumentation der Bibliothek Servo ([arduino.cc/en/Reference/Servo](http://arduino.cc/en/Reference/Servo)) und verschaffen Sie sich einen Überblick über den Ihnen zur Verfügung stehenden Umfang an Funktionen. Den Funktionsumfang der Servo Bibliothek müssen Sie explizit über `#include <Servo.h>` in Ihrem Quellcode einbinden.

Eine funktionsfähige Lösung der Aufgaben lässt sich mit folgenden grundlegenden Funktionen der Bibliothek umsetzen:

```
* Servo.attach() arduino.cc/en/Reference/ServoAttach  
* Servo.write() arduino.cc/en/Reference/ServoWrite
```

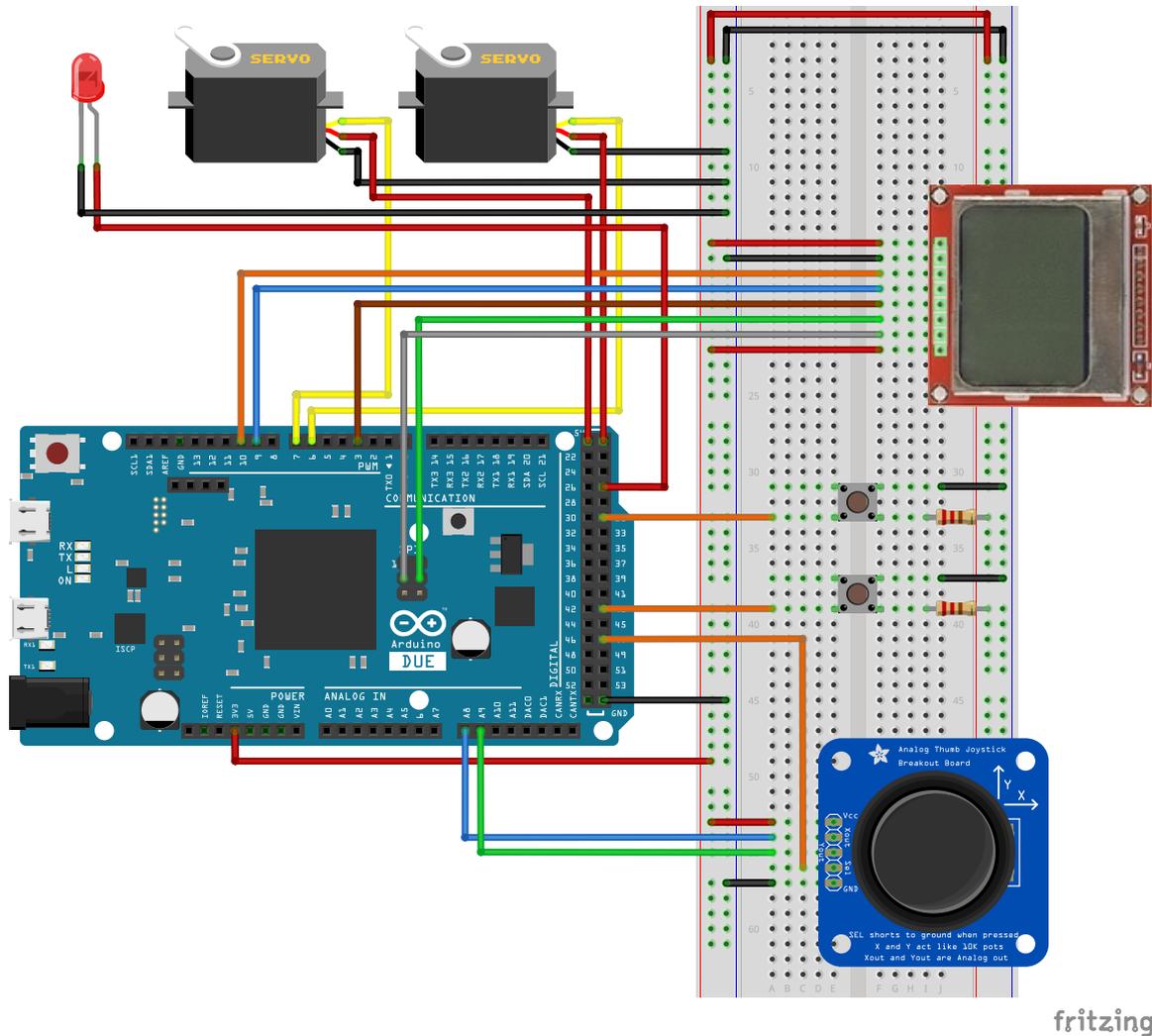
Für die Bearbeitung der Aufgaben werden Ihnen zwei Servo-Motoren zur Verfügung gestellt. Diese sind Bestandteil einer **Pan-Tilt Unit (PTU)** - einer mechanischen Einheit in der die Rotationsachsen beider Servo-Motoren orthogonal zueinander positioniert sind (mit konstruktionsbedingten Offsets). Die PTU ist in Abbildung 3 dargestellt.



Abbildung 3: Mini Pan-Tilt Unit (PTU) basierend auf zwei Servo-Motoren.

Die **beiden Freiheitsgrade** der PTU ermöglichen Ihnen die montierte Plattform zu **schwenken** und zu **kippen/neigen**.

Für die Lösung der Aufgaben wird empfohlen den Versuchsaufbau gemäß Abbildung 4 zu verdrahten.



fritzing

Abbildung 4: Vorschlag für die Verdrahtung des Versuchsaufbaus.

Beachten Sie bei der Verdrahtung des Versuchsaufbaus folgende Hinweise:

- Die in der Abbildung dargestellte rote LED ist ein Platzhalter für die Ihnen zur Verfügung gestellte Laser-Diode. Die Laser-Diode besitzt eine rote (VCC, 3.3 V) und eine schwarze (GND) Anschlussleitung.
- Schliessen Sie die beiden Servo-Motoren jeweils an VCC (5.0 V, **rot**) und GND (**braun**) an. Die verbleibende Anschlussleitung (**orange**) ist für den Anschluss des Steuersignals zu verwenden.

- Verbinden Sie den Joystick mit VCC (3.3 V) und GND. Beachten Sie, dass die Ausgänge Xout und Yout **analog** sind - verbinden Sie diese ausschließlich mit analogen Anschlusspins des Arduino Due.
- Schliessen Sie die beiden Taster, den Joystick-Taster (Ausgang Sel) sowie das LC-Display nach bereits bekanntem Schema an.

**ACHTUNG: Seien Sie bitte vorsichtig bei der Verwendung der Laser-Diode. Achten Sie beim Testen Ihrer Lösung darauf die Laser-Diode unter keinen Umständen in die Augen Ihrer Kommilitonen zu richten!**

### Aufgabe 6.1

Implementieren Sie zunächst ein Programm, das es Ihnen ermöglicht die Höhe der Spannung an den Grenzen der Drehpotentiometer beider Achsen des Joysticks zu bestimmen. Geben Sie die Information fortwährend über den seriellen Monitor der Arduino IDE aus.

### Aufgabe 6.2

Entwerfen Sie einen Ansatz zur Steuerung der Servo-Motoren über den Joystick. Verwenden Sie dabei die **X-Achse** des Joysticks zum **schwenken** und die **Y-Achse** des Joysticks zum **Kippen/Neigen**.

### Aufgabe 6.3

Benutzen Sie Ihren bisherigen Quellcode zum Entprellen von Tastern und zur Ansteuerung des LC-Displays. Entwerfen Sie ein Programm, das folgenden Funktionsumfang aufweist:

- Implementieren Sie die Steuerung der Pan-Tilt Unit mit Hilfe des Joysticks. Verändern Sie die Geschwindigkeit der Rotation adaptiv zum Ausschlag des jeweiligen Drehpotentiometers des Joysticks.
- Verwenden Sie einen der Taster zum Ein-/Ausschalten der auf der Plattform der PTU befestigten Laser-Diode.
- Verwenden Sie den Joystick-Taster zur Speicherung des aktuellen Gelenkwinkelpaares der PTU in einer von Ihnen gewählten Datenstruktur, die ein späteres iterieren über alle Gelenkwinkelpaare in der Reihenfolge der Aufzeichnung ermöglicht.
- Benutzen Sie den zweiten Taster um bei Betätigung in einen Wiedergabe-Modus zu wechseln, in dem Sie - vom Hardware-Timer gesteuert - zwischen den aufgezeichneten Winkelpaaren **linear interpolieren** und die PTU entsprechend ansteuern. Jede erneute Betätigung des Wiedergabe-Tasters soll die Wiedergabe erneut starten.
- Experimentieren Sie in Bezug auf die Wiedergabegeschwindigkeit - versuchen Sie die Trajektorie zwischen den Gelenkwinkelpaaren möglichst flüssig abzufahren.
- Implementieren Sie ein Löschen aller aufgezeichneten Gelenkwinkelpaare durch gleichzeitige Betätigung des Wiedergabe-Tasters und des Joystick-Tasters.
- Benutzen Sie das LC-Display um den aktuellen Zustand (Aufnahme/Wiedergabe, aktuelle Gelenkwinkelstellung) sowie den aktuellen Füllstand der von Ihnen verwendeten Datenstruktur für die Gelenkwinkelpaare auszugeben.

Validieren Sie Ihr Programm indem Sie den Umriss einer durch die Übungsgruppenbetreuer an der Wand angebrachten Figur mit der Projektion der Laser-Diode abfahren.

**Beachten Sie:** Zur gleichzeitigen Verwendung der DueTimer Bibliothek und der Servo Bibliothek ist es notwendig in der Datei DueTimer.cpp in der Zeile

```
//#define USING_SERVO_LIB
```

die Kommentar-Zeichen zu entfernen.