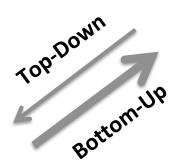
Lernen im Gegenstromverfahren

Eindrücke aus der Lehrveranstaltung Informationstechnik

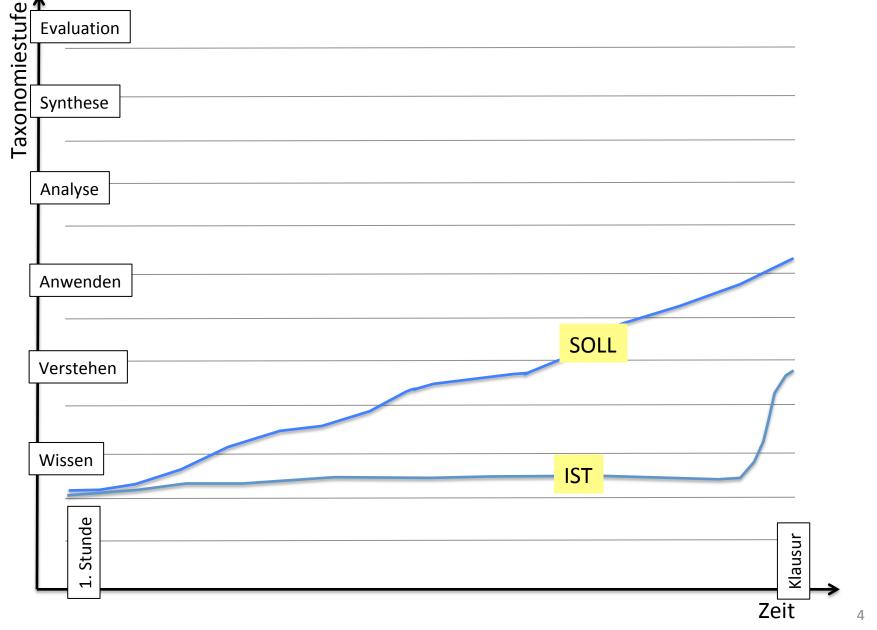


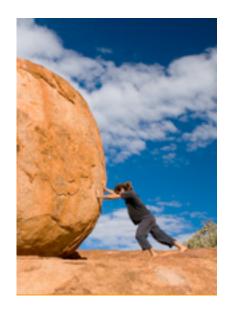




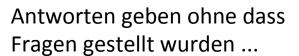
Die Industrie erwartet [...]
selbständig handelnde,
kreative "Problemlöser", die
wissenschaftliche Methoden
und Theorien einsetzen
können...

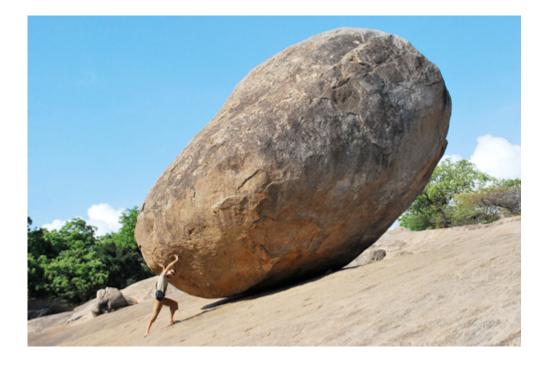


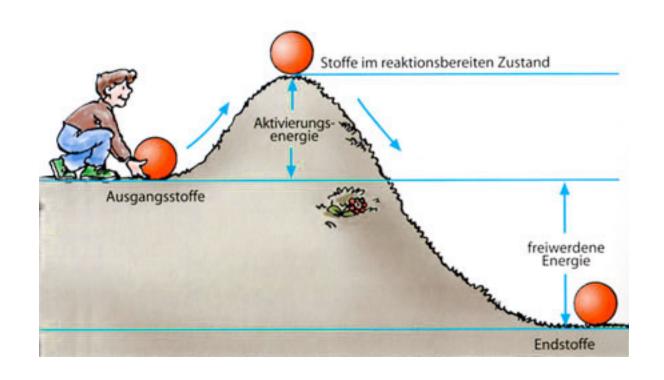




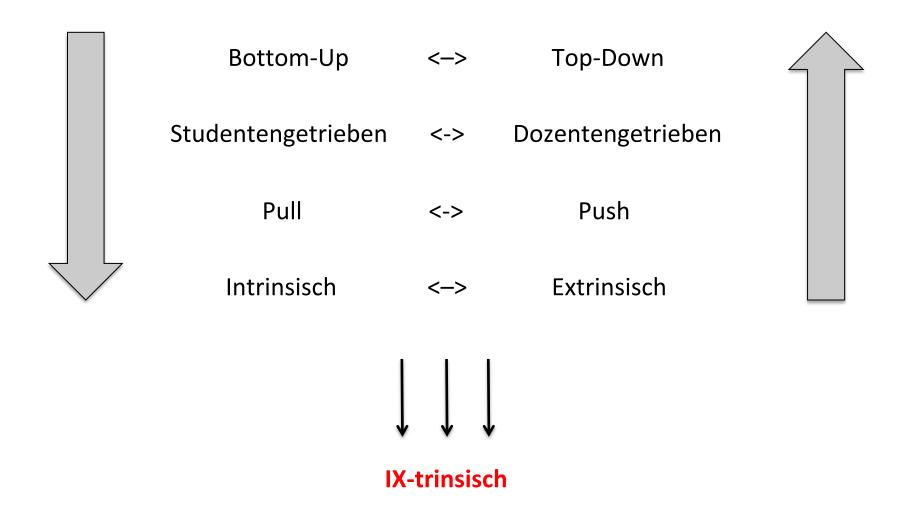
An vielen Orten wird das Push-Verfahren eingesetzt ...

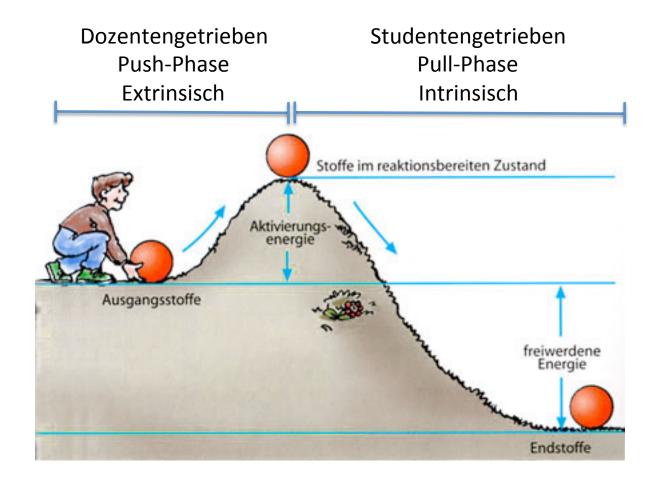


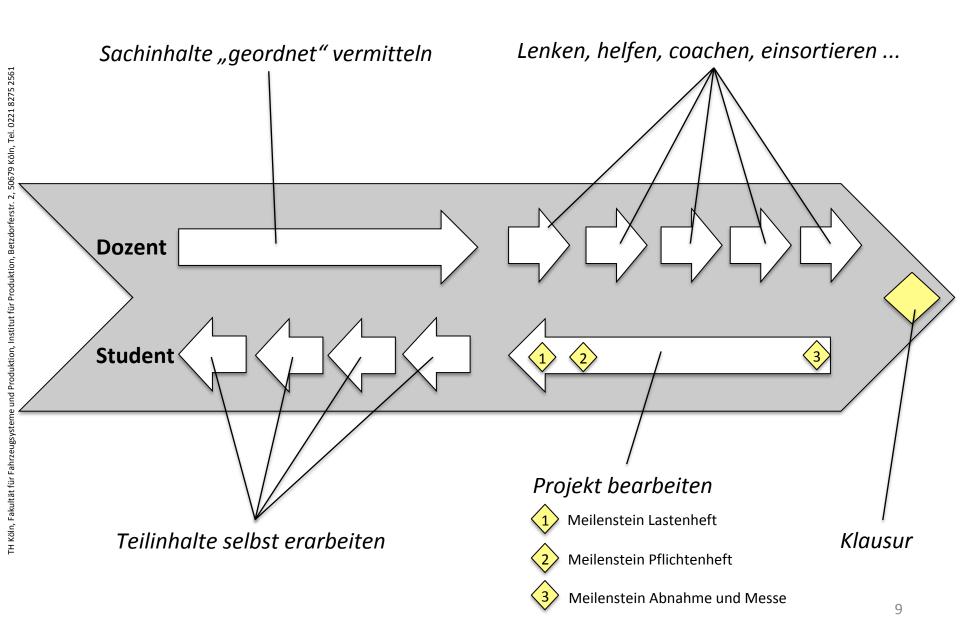




Was wirkt in Lehrveranstaltungen als Katalysator?







Anwendung des Gegenstromverfahrens im Fach Informationstechnik im Studiengang "Produktion und Logistik"

Semester: 1.

Teilnehmerzahl: ca. 200

Abwicklung: Hörsaal 2-zügig, Labor 4-zügig

• Credits: 6

Workload: 180h

Die Studenten können informationstechnische Aufgabenstellungen
analysieren und unter Zuhilfenahme von Dokumentationswerkzeugen
eigene informationstechnische Lösungskonzepte <u>entwerfen</u> sowie mit
Hilfe eines Mikrocontrollers <u>umsetzen</u> (durch freie Anwendung der
Lernschritte).

Lernschritte:

- Die Studenten können Dokumentationswerkzeuge (z. B. Lastenheft, Pflichtenheft, Modellierung) zur Konzepterstellung und zur Kommunikation mit anderen Parteien zielgerichtet zur Bewältigung einfacher informationstechnischer Aufgabenstellungen einsetzen.
- 2. Die Studenten können aus dokumentierten Anforderungen algorithmische Lösungen formulieren.
- 3. Die Studenten sind in der Lage eine **Programmiersprache** zur Umsetzung ihrer selbst entworfenen algorithmischen Lösungen anzuwenden.
- 4. Die Studenten können einige **Fehlersuchstrategien und Testverfahren** anwenden.

Fähigkeit	testen
Fähigkeit	testen
Fähigkeit	testen

Fertigkeit schriftlich befragen

Fertigkeit schriftlich befragen

Fertigkeit schriftlich befragen

Fertigkeit beobachten

Nicht weiter in den LOs genannte Kenntnisse und "primitive" Anwendungen:

- Syntax (Datentypen, Programmflusskontrolle, Funktionen, Operatoren)
- Umwandlung von Zahlen in verschiedene Zahlensysteme
- Rechnen im binären Zahlensystem
- Logische Operatoren anwenden
- Bitmusteroperatoren anwenden
- Arduino-Hardware (Schnittstellen)
- Arduino-Entwicklungsumgebung (Basis-Programm)

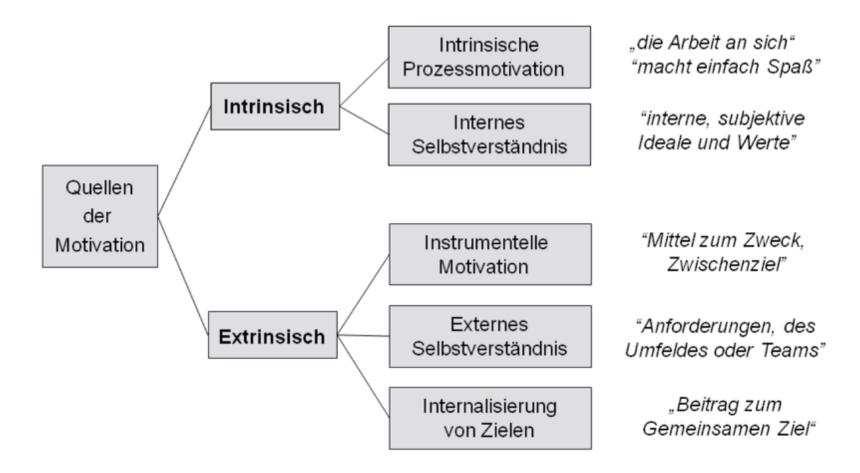
Ausgangslage in der Industrie

Informationstechnik ist in allen Geschäftsprozessen der Produktion umfassend enthalten und deren Umfang und Einfluss auf die Produktion nimmt weiterhin deutlich zu. Für die angehenden Wirtschaftsingenieure ist es deshalb enorm wichtig, die Grundlagen der Informationstechnologie zu beherrschen.

Dazu gehört ein Grundwissen im Bereich der IT (Recheneinheit, Sensoren, Aktoren, Bedienschnittstellen) und die Fähigkeit diese Technologie auf praxisnahe, industrielle Fragestellungen anzuwenden. Insbesondere ist die Konzeptebene als Drehscheibe für die Lösungsentwicklung im heterogenen Team von Bedeutung. Als unvermeidbarer Nebeneffekt des eigenen Handelns ist der Umgang mit Fehlern und Testverfahren zu erlernen bzw. deren Bedeutung zu erkennen.

Die Fünf Quellen der Motivation nach Barbuto

(Prinzip des Motivation Sources Inventory)



Quelle: Institut für Management-Innovation, Prof. Dr. Waldemar Pelz

TAP Feedback

Aussagen der Studierenden WS 14/15

Wodurch lernen Sie in dieser Veranstaltung am meisten?

Antworten (Reihenfolge der Wichtigkeit):

- Praktische Übungen mit Arduino lassen das Gelernte besser verstehen
- Eigenständig programmieren
- Fehler selbst erkennen
- Hilfe durch Lehrpersonal und Tutoren
- Schritt-für-Schritt Erklärungen
- Gruppenarbeit

Was erschwert Ihr Lernen?

Antworten (Reihenfolge der Wichtigkeit):

- Man bekommt keine Lösungsvorschläge. Kein inhaltliches Feedback zu den Quickies.
- Man muss sich anfangs sehr viel Theoriewissen aneignen.
- Vorlesung und Übung verwenden unterschiedliche Programmiersprachen.
- Zu wenig Frontalunterricht. Zu wenig Input. Skript hat zu wenig Information. Zu wenig Beispiele.
- Zu viel Neues auf einmal. Tempo zu hoch! Stoff begrenzen.
- Zu wenig Zeit zum Ausprobieren. Zu viel Lernaufwand.
- Zu wenig Hilfe. Zu wenig Lehrkräfte.

Welche Verbesserungsvorschläge haben Sie?

Antworten (Reihenfolge der Wichtigkeit):

- Mehr Grundlagen erklären. Zuerst die Lösung erklären. Mehr Instruktionen.
- Mehr Bearbeitungszeit. Langsamer die Schwierigkeit steigern.
- Lösungen am Ende erklären. Insbesondere Quickies.
- Stoff begrenzen.
- Quickies einfacher machen.
- Liste mit Befehlen usw. verteilen.
- Mehr Personal, Tutorium.

Vorab Ansage zur Klausur:

Die Klausur besteht aus zwei Teilen, wobei der erste Teil bestanden werden muss (KO-Kriterium) und der zweite Teil die Note ergibt:

- Klausur Teil 1: Verständnis Programmiersprache! KO-Kriterium.
- Klausur Teil 2: Projekt!

Kriterien vorab vermittelt:

- Zeichnen Sie eine Skizze von der gesamten Situation!
- Zeichnen Sie einen Aufbauplan für die Hardware!
- Zeichnen Sie einen Schaltplan!
- Beschreiben Sie sehr genau mit Hilfe von Text, was die Steuerung tun muss!
- Verwenden Sie ein Ablaufdiagramm um die Aufgaben der Steuerung darzustellen! (Legende nicht vergessen!)
- Überlegen Sie wie Sie Ihr Programm testen können und schreiben Sie die Testregeln auf!
- Bauen und programmieren Sie die Ampelsteuerung!
- Erklären Sie jede Variable in Ihrem Quelltext!
- Erklären Sie jede Funktion in Ihrem Quelltext!



AUFGABE "Ampelschaltung" (Teil 2)

Aufgrund einer Dauerbaustelle kann eine Brücke nur in eine Richtung abwechselnd befahren werden. Durch eine Ampelschaltung, die auf die Fahrzeuge aus beiden Richtungen reagiert, soll der Verkehr besser fließen.

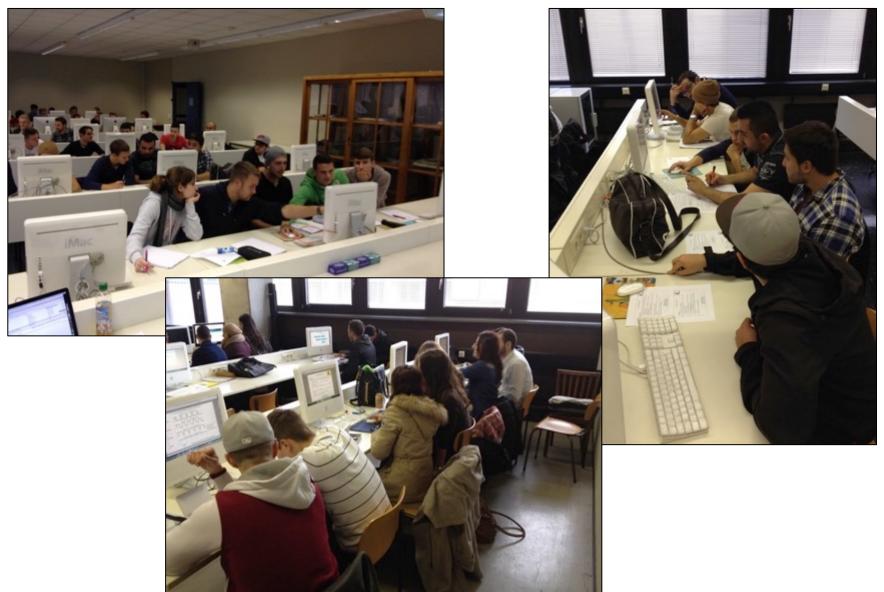
Die Stadtverwaltung beauftragt Ihr Team ein Modell für eine Ampelschaltung für diese Brücke zu bauen, die den Verkehr auf Anforderung steuert. Die Anforderung soll durch Taster simuliert werden. Die Ampeln sollen mit je 3 LEDs simuliert werden. Die Ampelsteuerung soll mit dem Arduino-Mikrocontroller in C programmiert werden.

Die Ampelschaltung soll ankommenden Fahrzeugen möglichst schnell die Fahrt über die Brücke ermöglichen.

Beim Umschalten der Ampel muss berücksichtigt werden, dass sich noch Fahrzeuge auf der Brücke befinden könnten und diese erst frei machen müssen.

Sie sollen die Vorgaben für die Programmierabteilung zusammenstellen.

Erster Termin: Die Studierenden erarbeiten sich die Grundlagen selbst ...



... und präsentieren sich die Ergebnisse gegenseitig.









2 ter Termin: Steuerung ans Laufen bringen!



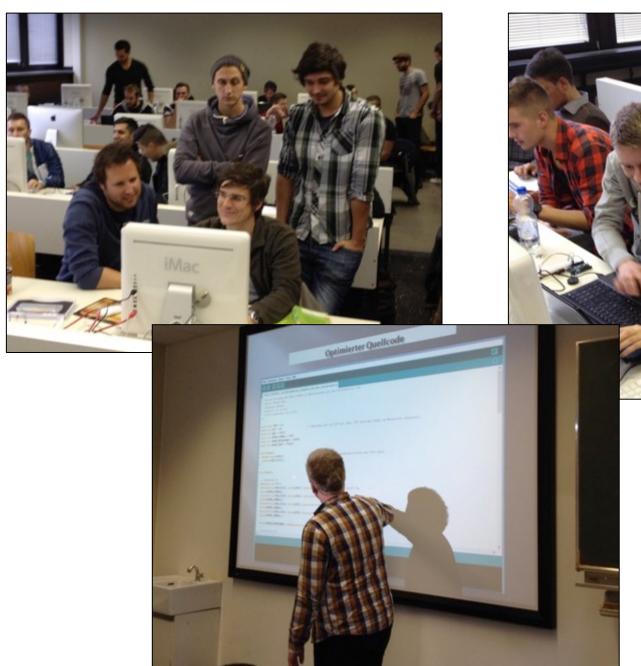




...es gibt 2er Teams, aber abgucken ist ausdrücklich erlaubt ...





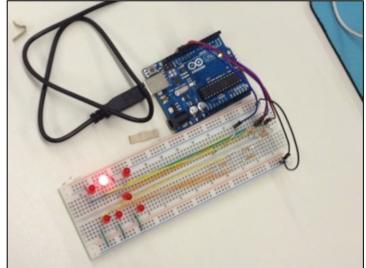


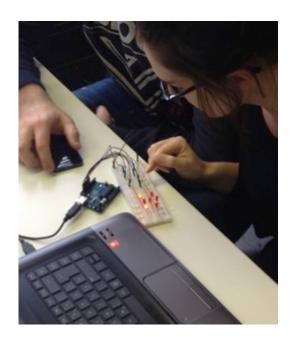
Lösungsansätze werden erklärt und diskutiert ...

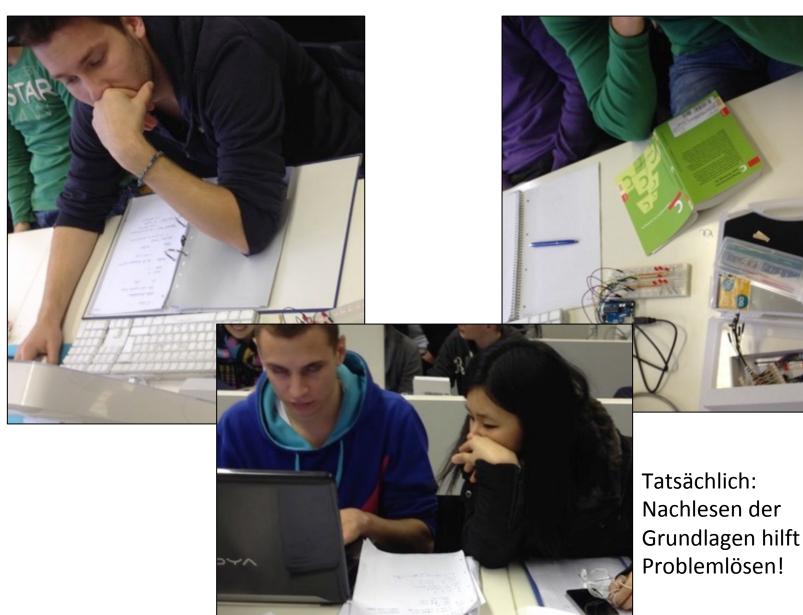
Teilnahmequote!!



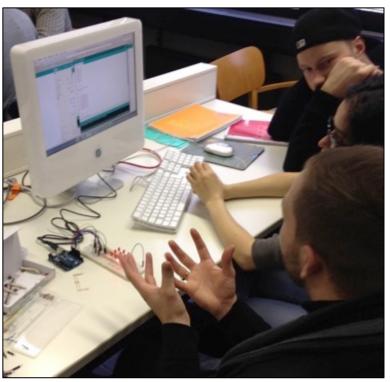






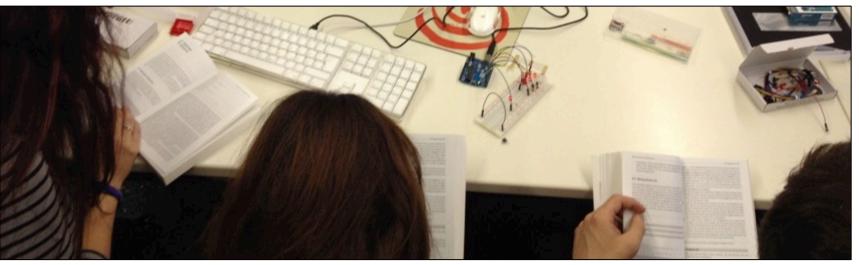


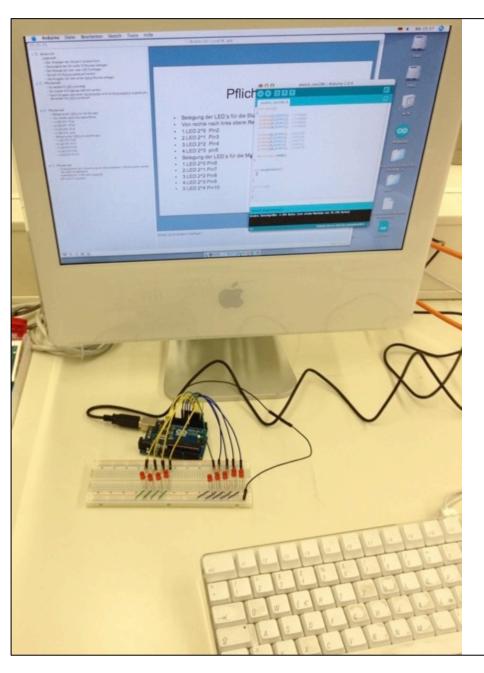
Grundlagen hilft beim





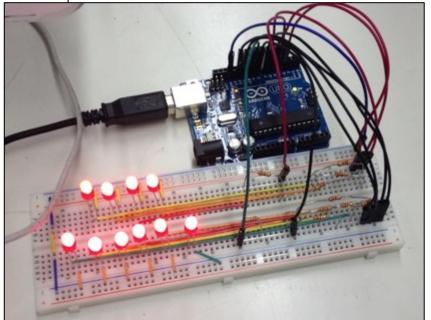
Lesen, lesen lesen: Ausprobieren nicht vergessen...

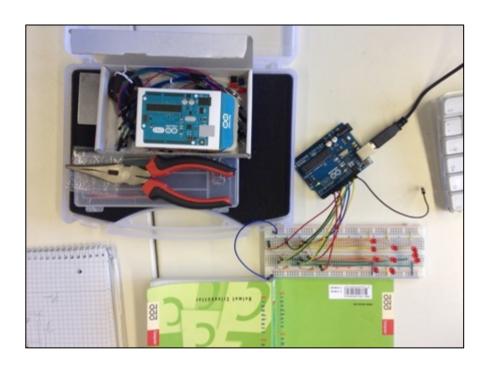




Die Verdrahtung wird sauberer.

Lastenhefte und Pflichtenhefte schaffen Übersicht!







Arbeiten statt Mittagspause...



Die Veranstaltungen im Hörsaal dienen zur Vermittlung von Grundlagen, Klärung von Fragen, Ansagen zur Organisation ...



Integrierte Industrie-Vorträge

hier: Sebastian Keller, GF der P3 Automotive aus Stuttgart zum Thema Testen







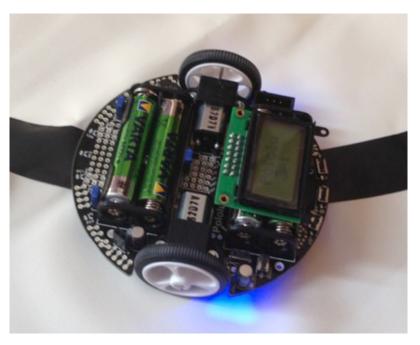
Integrierte Industrie-Vorträge

hier: Detlef Wilkening, DSA GmbH aus Aachen

zum Thema Testen



Fotos von einigen Projekten:



Automatisch fahrendes Fahrzeug mit Linienverfolgung





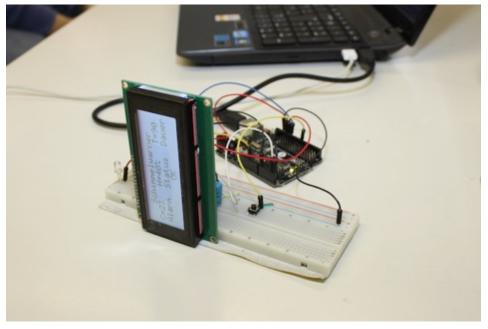
Eine Ampelsteuerung mit intelligentem Schaltalgorithmus



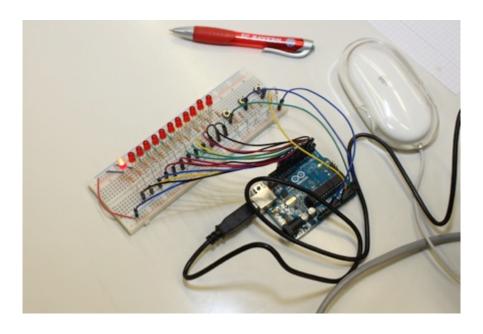
Schimmelwarner





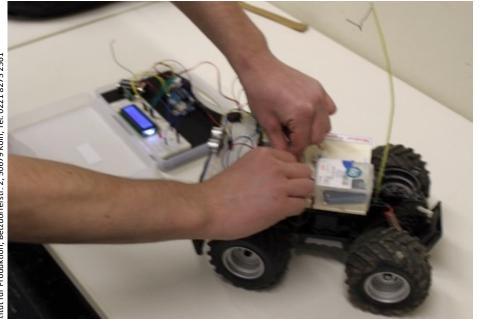


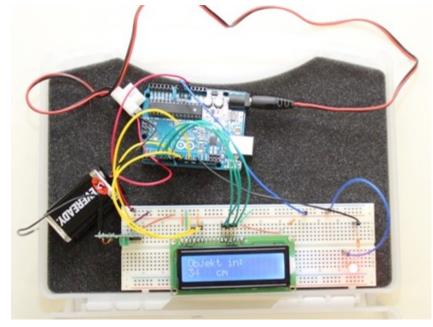
Samurai-Kampf Spiel

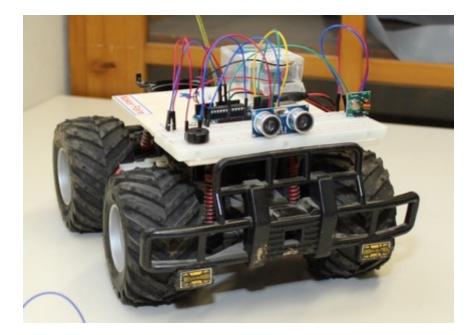




Abstandskontrolle mit Datenübertragung per Funk





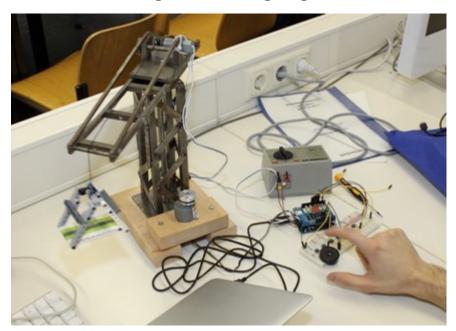


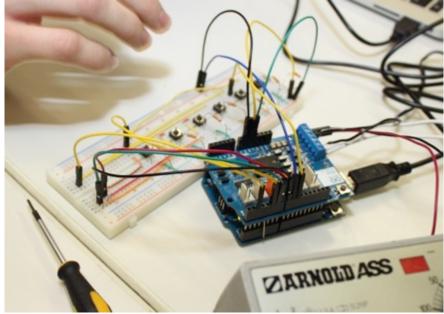


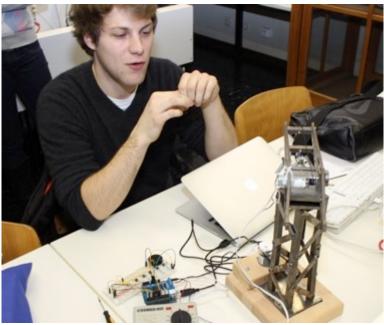
Fachhochschule Köln, Fakultät für Fahrzeugsysteme und Produktion, Institut für Produktion, Betzdorferstr. 2, 50679 Köln, Tel. 0221 8275 2561

41

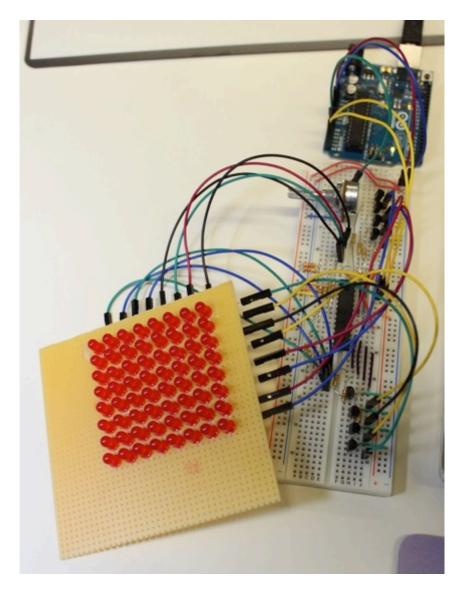
Kransteuerung mit Bewegungsmakros

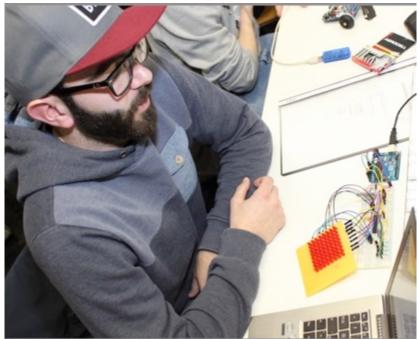


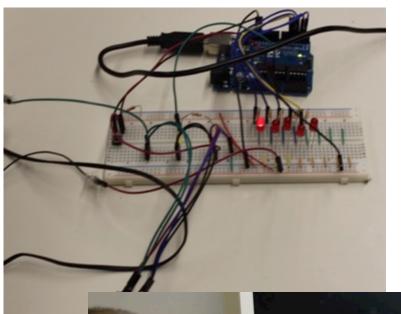




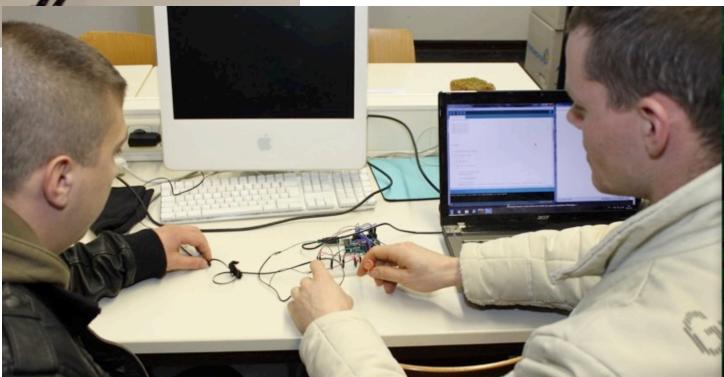
Eine LED-Matrix zur Lauftextdarstellung

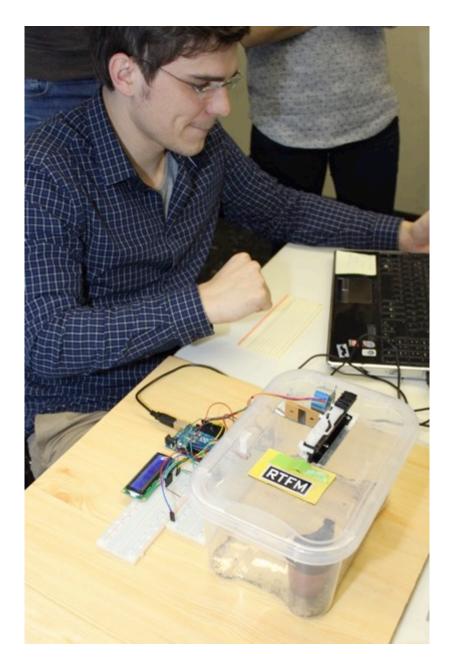




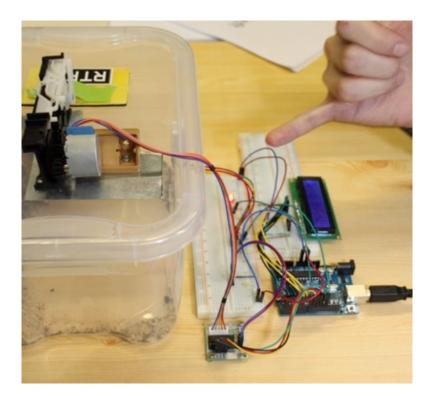


Ein Fit-for-Driving Alkoholtester

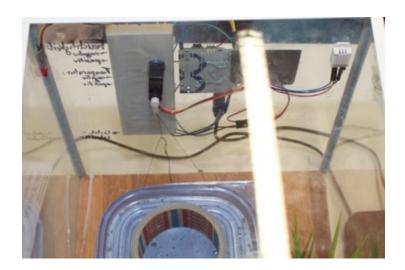




Belüftungssteuerung

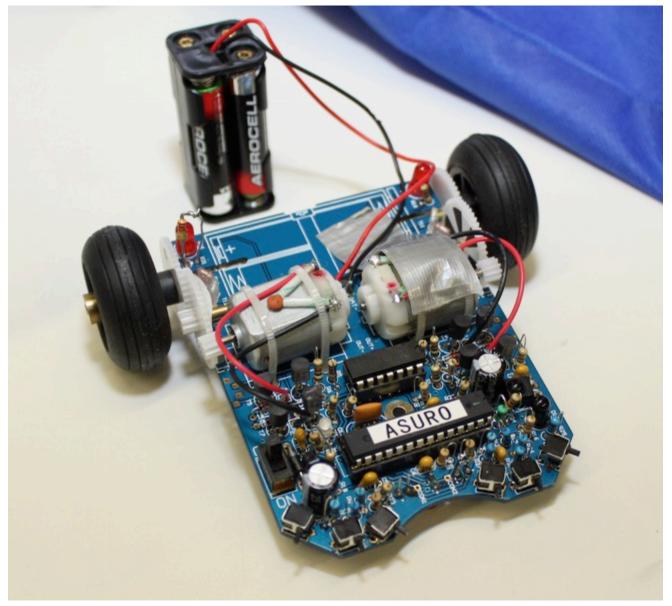


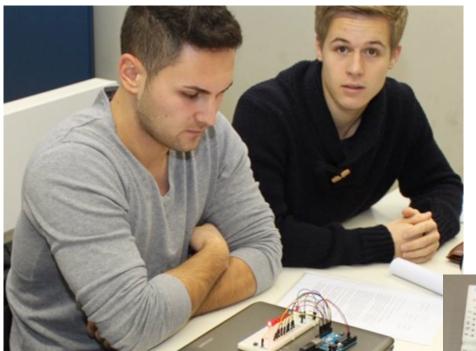
Regelung der Luftfeuchte



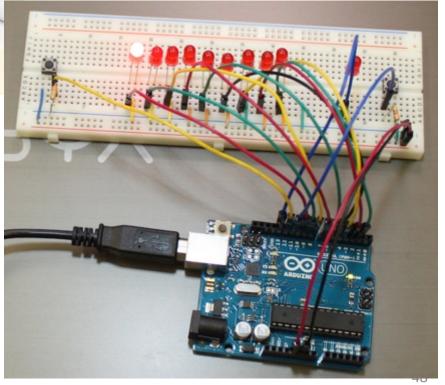


Fahrzeug mit Makroaufzeichnung

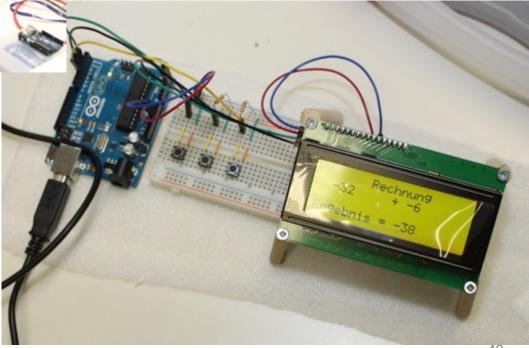




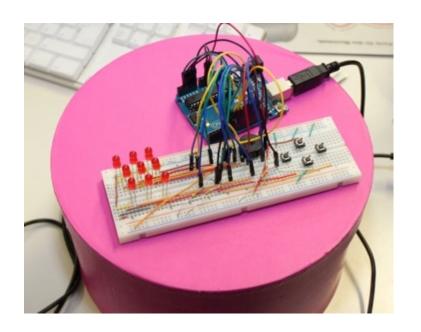
Samurai-Kampf Spiel



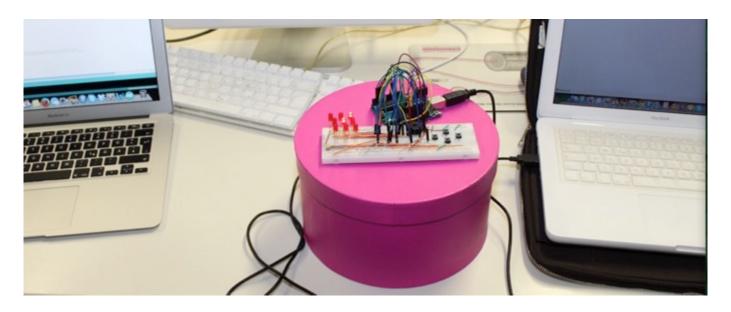
Taschenrechner mit 3 Eingabetasten

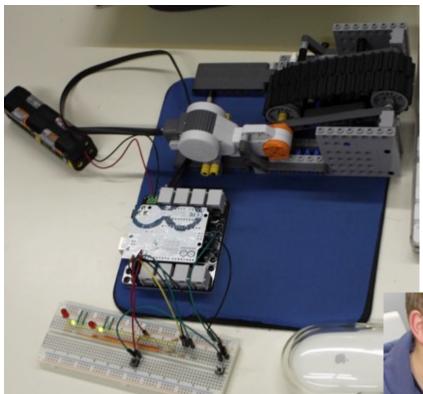


Ein Spiel zum Ermitteln der Reaktionszeit

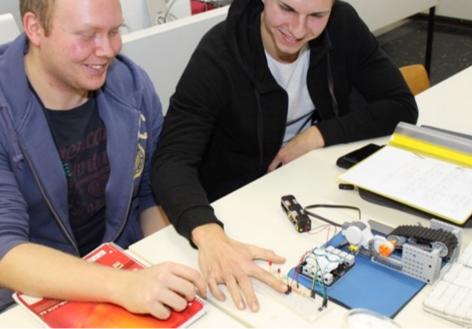


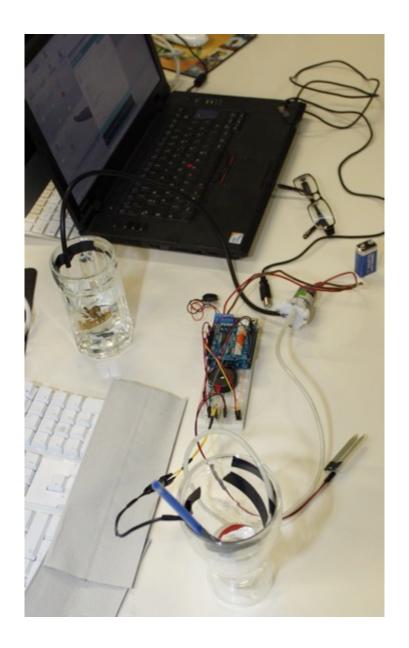






Rolltreppensteuerung



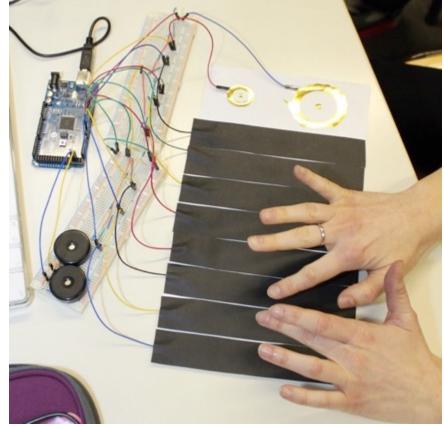




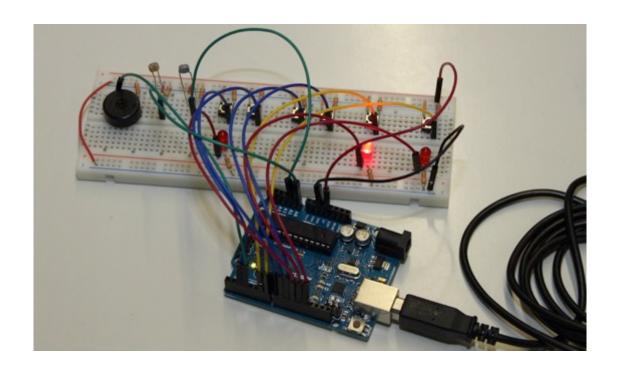
Füllstandsregelung



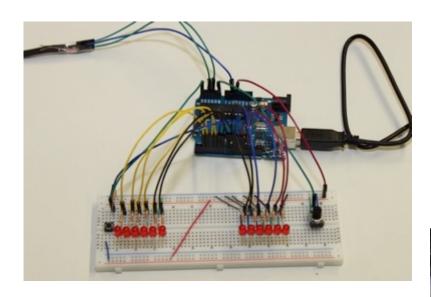
Elektronisches Klavier mit kapazitiver Sensor-Tastatur

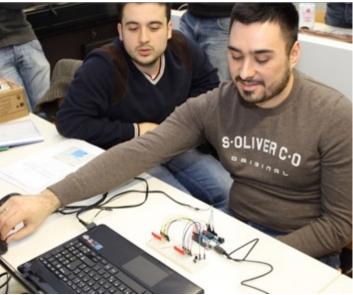


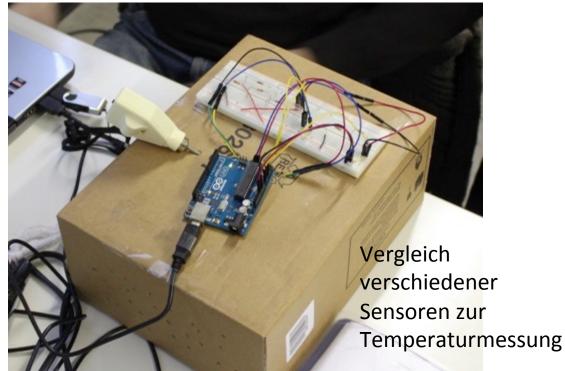
Simulation einer Aufzugsteuerung

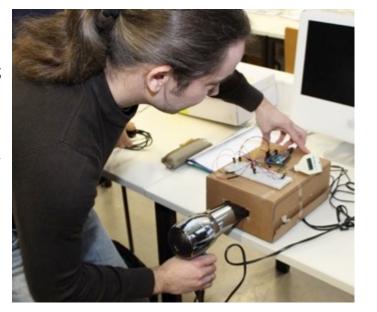


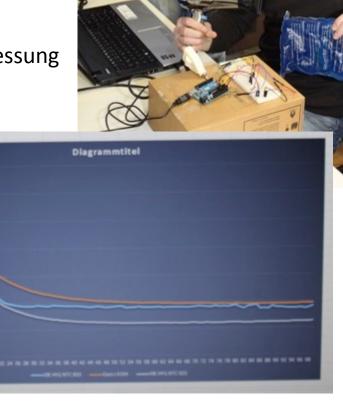
Signalpegel-Anzeige für Audiosignale













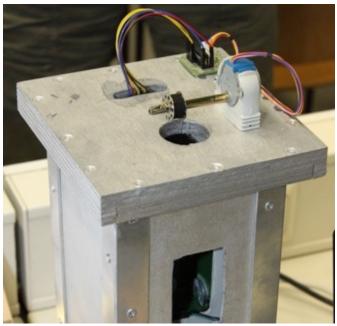
Eine Uhr mit Weckfunktion





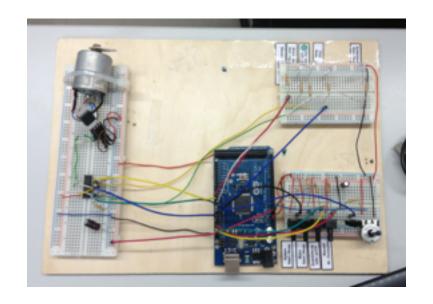
Aufzugsteuerung

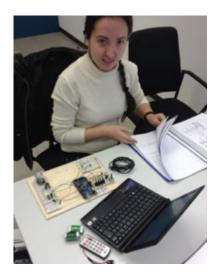


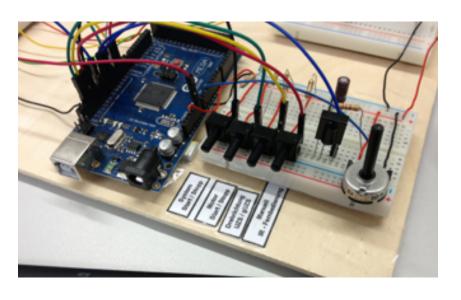


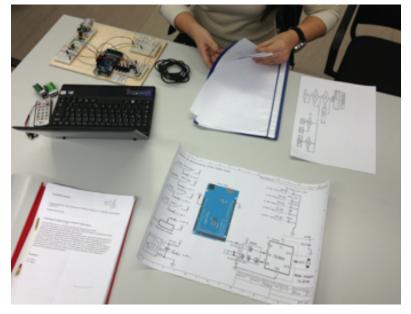


H-BRÜCKE mit Modell

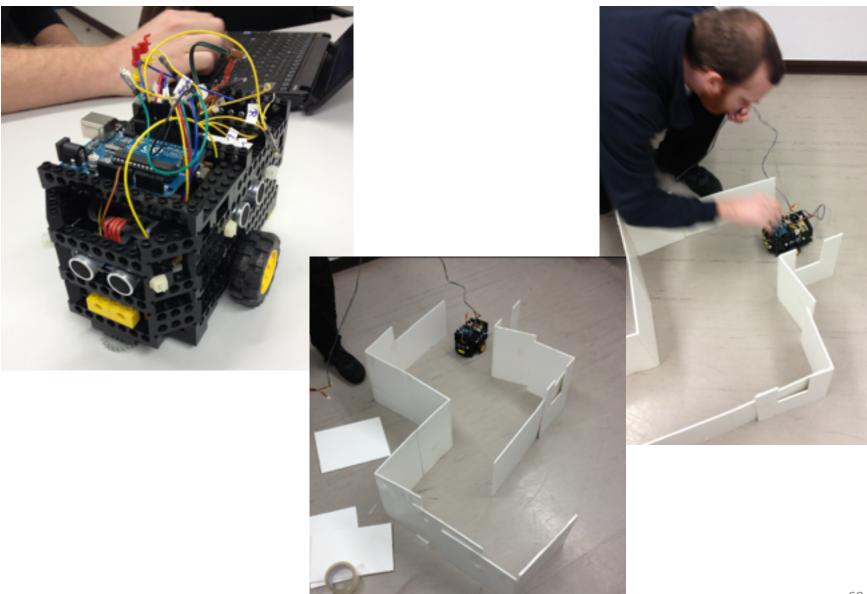






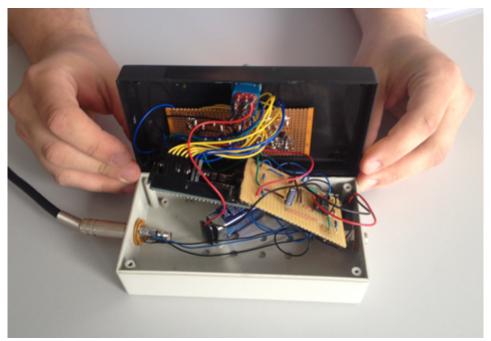


Labyrinthroboter

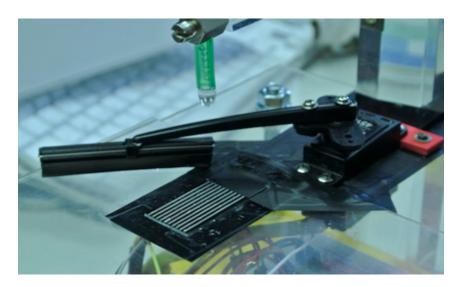




Stimmgerät für Gitarre

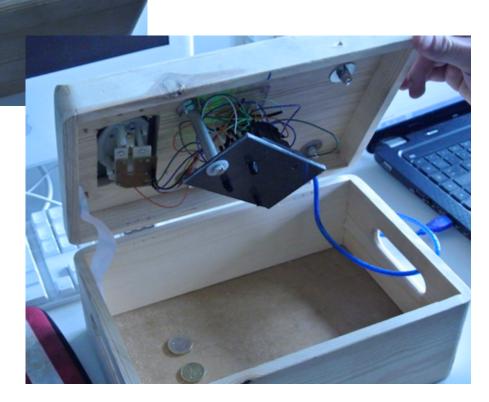


Scheibenwischersteuerung

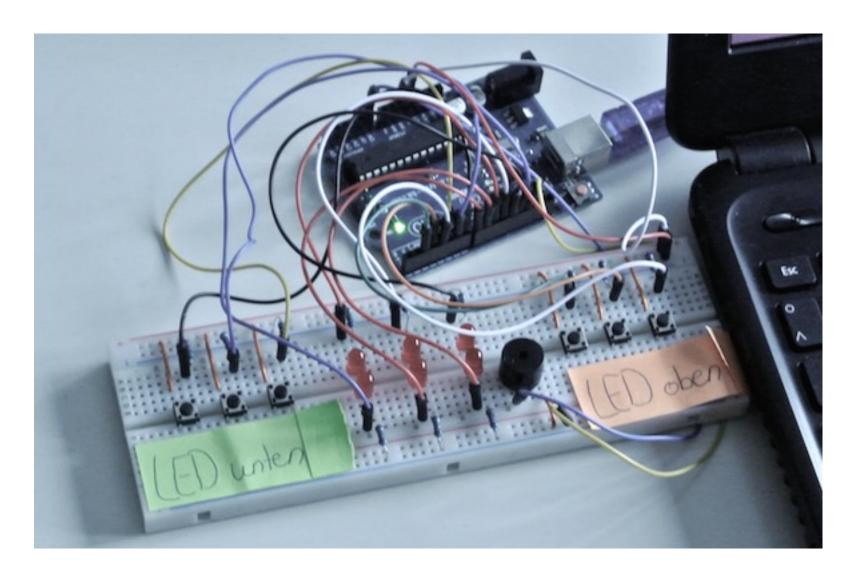


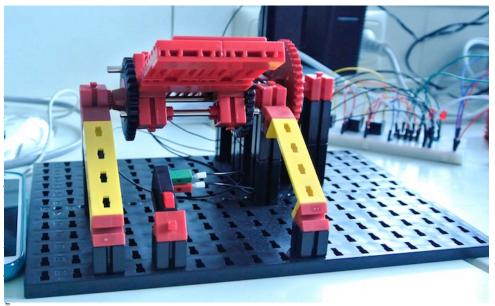




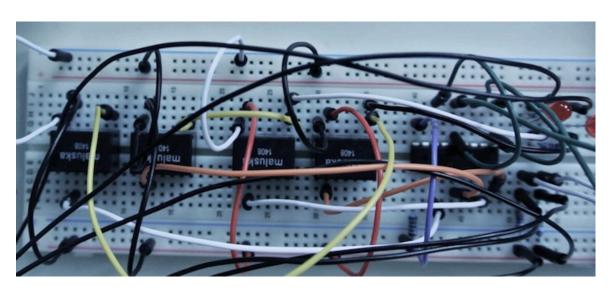


Schlag den Raab





Fenstersteuerung

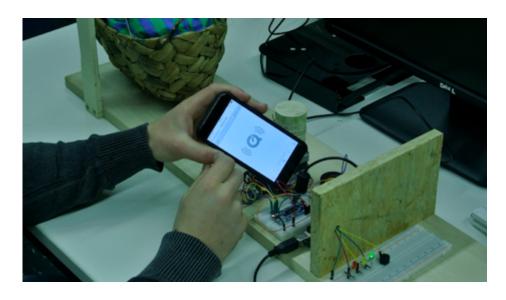




Eierkochautomatmit Temperaturerfassung und automatischer Abschaltung

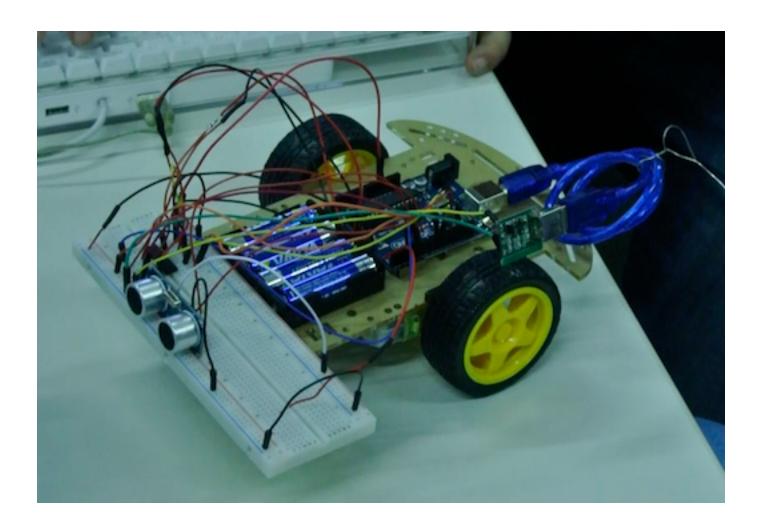


Elektronischer Babysitter

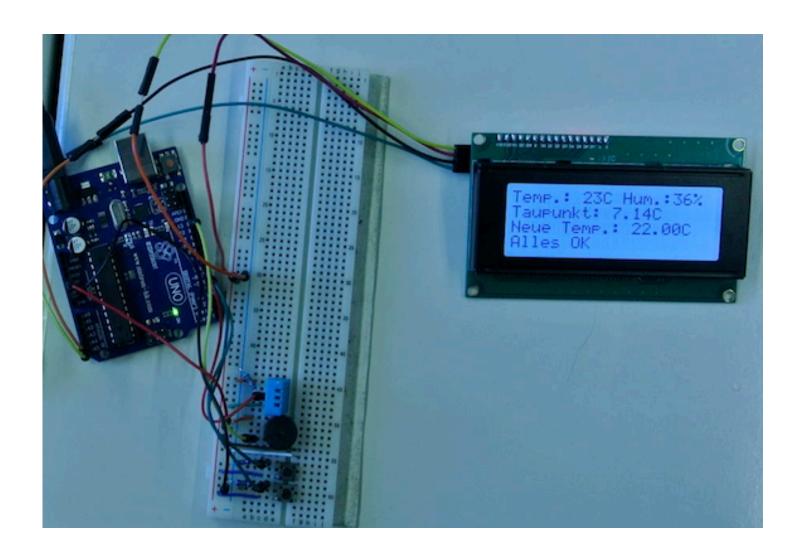




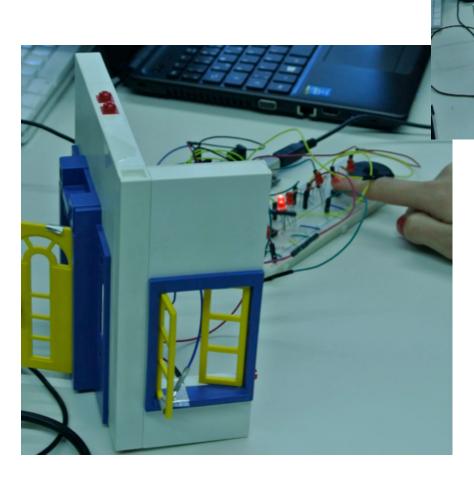
Automatisch fahrendes Fahrzeug



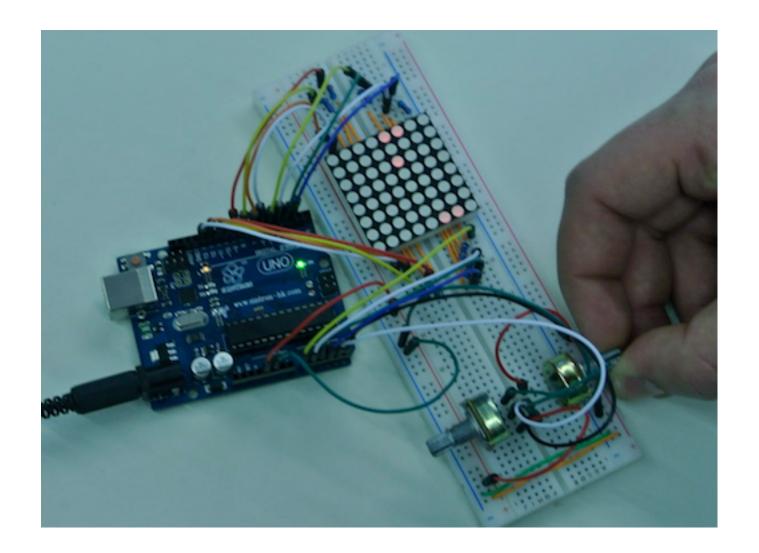
Schimmelwarner mit Taupunktberechnung

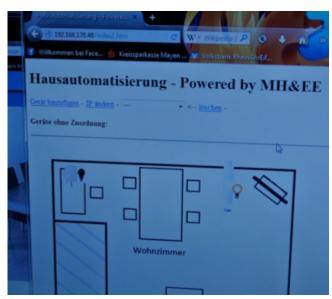


Alarmanlage



Pong für 2 Spieler 8x8-Matrix

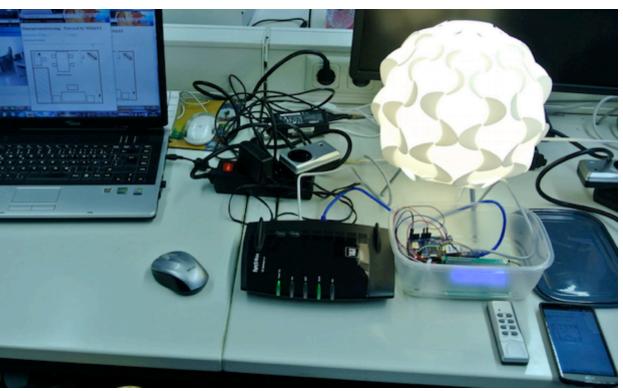






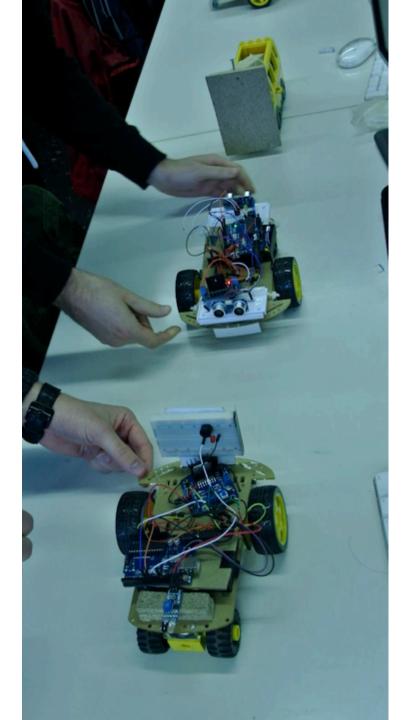
Hausautomatisierung mit:

- Funkfernbedienung
- Website
- Handysteuerung

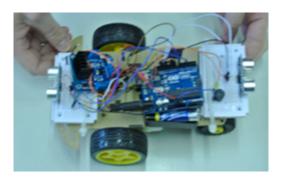




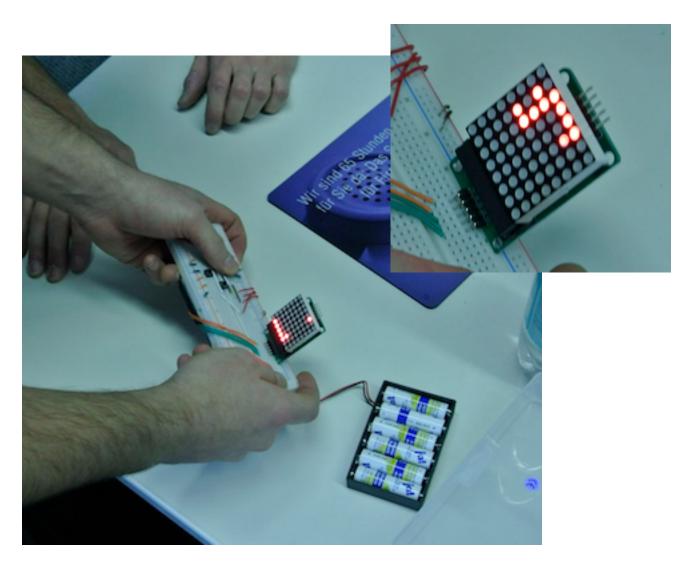


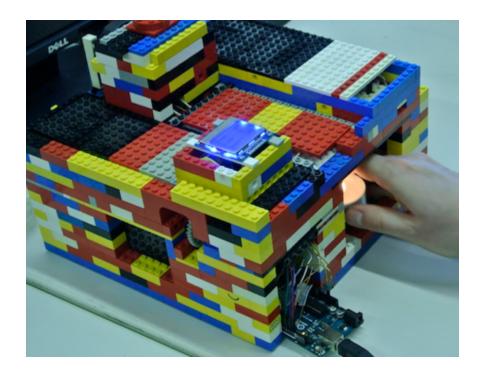


Abstandshalterkolonnen



Snake-Spiel für 8x8-Matrix



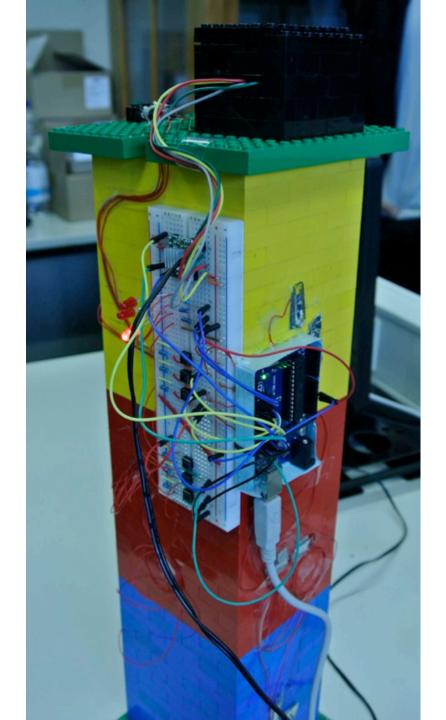


Hausautomatisierung

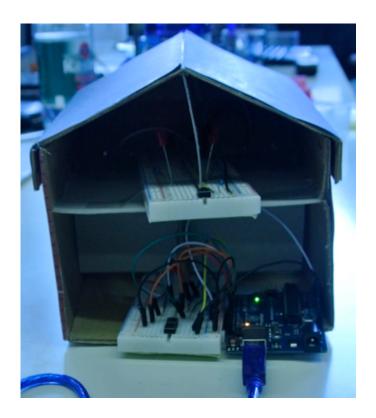




A u f z u g

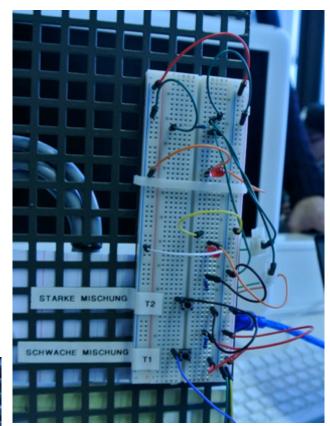


Haussteuerung

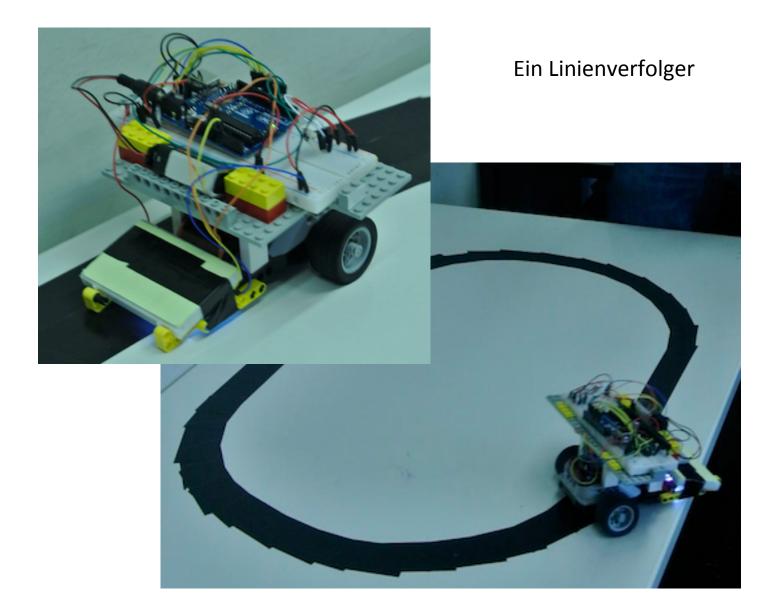


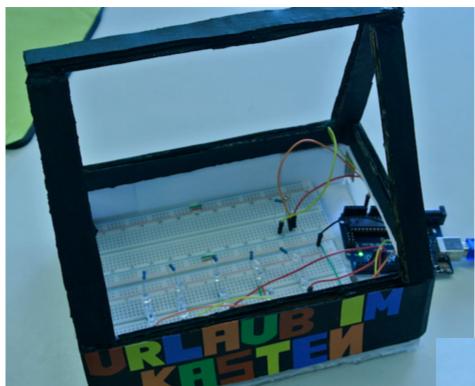
Cocktail-Automat









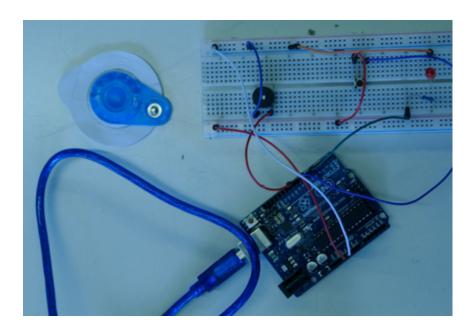


Urlaub im Kasten!





EKG (Analyse des Herzschlages)

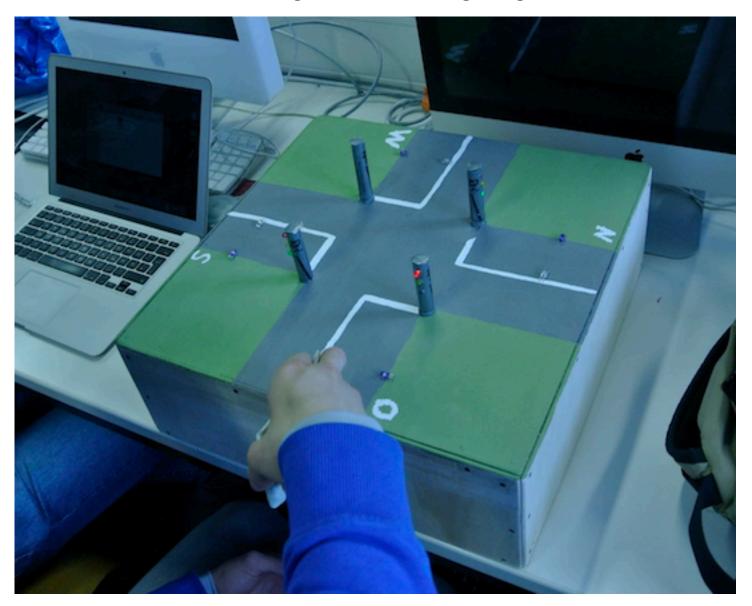


Tresor

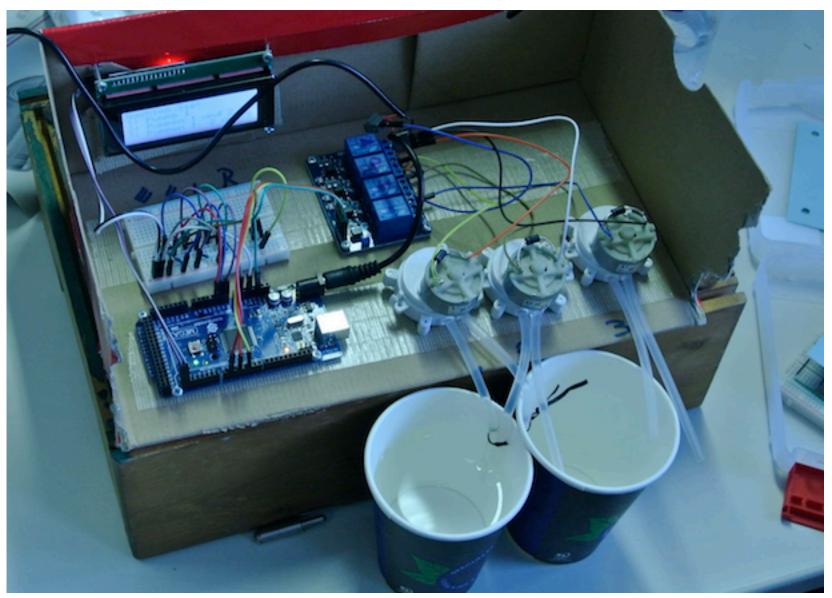


6

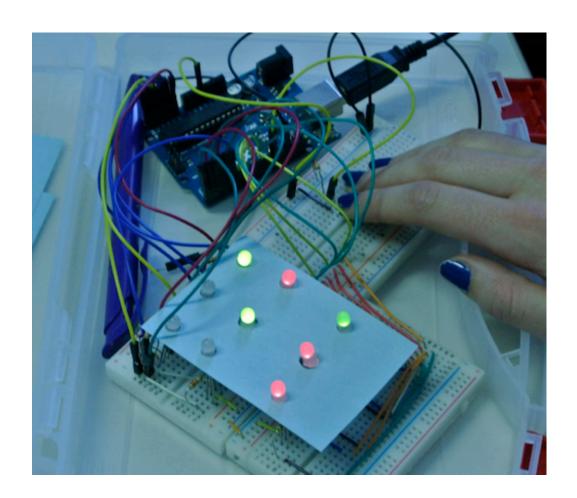
Intelligente Verkehrsregelung



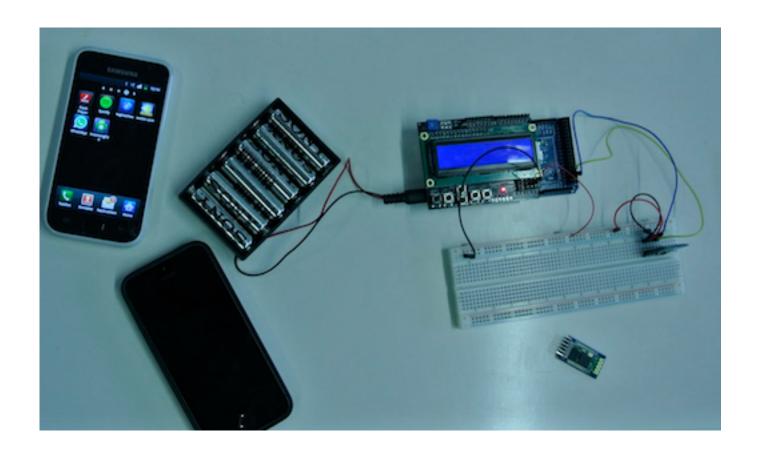
Pumpensteuerung



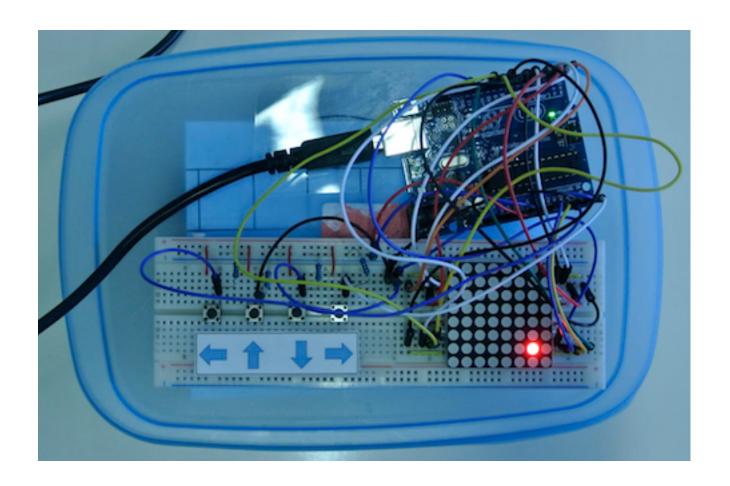
Ein Tic/Tac/To-Spiel



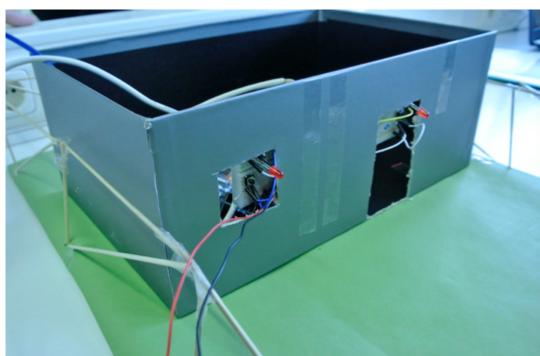
Ein Nummernspeicher für Mobiltelefon (Bluetooth)

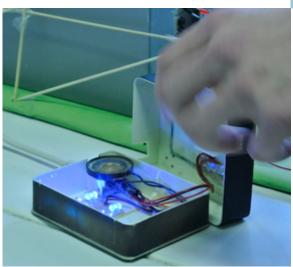


Punkt über Matrix bewegen



Alarmanlage mit Kartenleser











Analyse des Spritverbrauches



Futterautomat für Hund und Katze





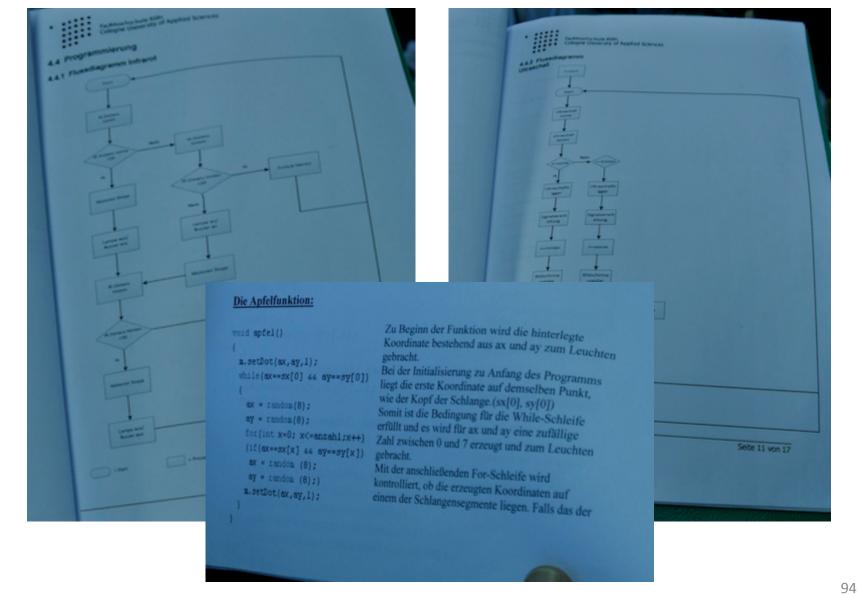


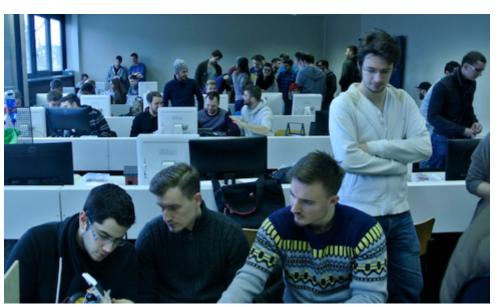




Rückmeldung zum Pflichtenheft







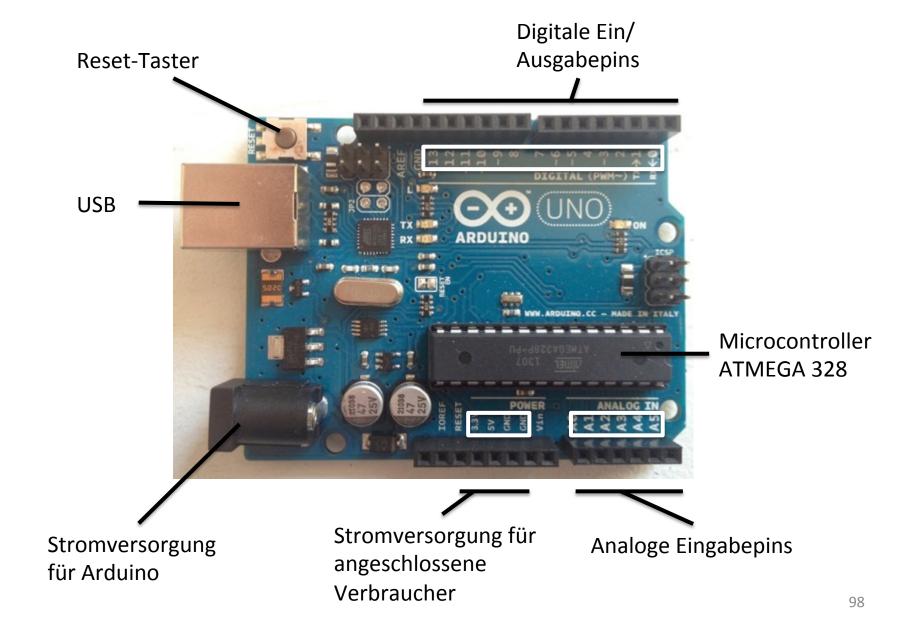




Arduino Facts

Generelles:

- Freie Hardware / Freie Software
- Im Jahr 2005 (Massimo Banzi und David Cuartielles) entwickelt
- Zielgruppen: Künstler, Schüler, Bastler ...
- Technisch:
 - ATMEGA 328
 - 8 bit
 - 16 MHz
 - USB-Seriell Adapter on board
 - Spannungsregler on board
 - 3 Hardwaretimer
 - 6 PWM-Ausgänge
 - Busse: I2C, SPI, 1-wire, UART



ATmega328

Digitale I/O Pins 14 (6 können als PWM Ausgang genutzt werden)

Analoge Input Pins 6

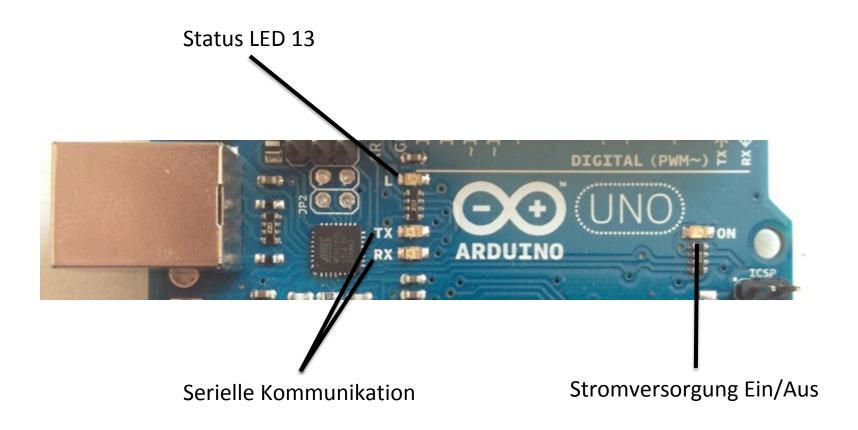
Max. Strom pro I/O Pin 40 mA

Flash Memory 32 KB

SRAM 2 KB

EEPROM 1KB





Digital Pins

- Das Arduino Board hat 13 digitale Ein- bzw. Ausgänge, die auf den 13 Pins erreichbar sind. Jeder Pin hat eine Nummer und kann darüber ausgewählt werden.
- Im Programm wird über eine gegebene Funktion (pinMode()) festgelegt, ob ein ausgewählter Pin als Eingang oder als Ausgang benutzt werden soll.
 - Ist der Pin als Eingang geschaltet worden mit pinMode(pin, INPUT), so kann über die Funktion digitalRead(pin) der Zustand des Eingangs abgefragt werden. Der Zustand kann entweder HIGH (5V) oder LOW (0V) sein.
 - Ist der Pin als Ausgang geschaltet worden mit pinMode(pin, OUTPUT), so kann der Pin über die Funktion digitalWrite(pin, LOW) ausgeschaltet werden (also OV liegen an) bzw. über digitalWrite(pin, HIGH) eingeschaltet werden (es liegen dann 5V an).
- Die 40mA Ausgangsstrom reichen aus, um LED zu betreiben. Sie reichen aber nicht aus, um Motoren direkt zu schalten!

- Pin 0 und 1: werden benutzt, um serielle Kommunikation zu ermöglichen. Wenn serielle Kommunikation benutzt wird (Serial.begin() ist verwendet worden), so können diese Pins nicht mehr für andere Zwecke als Kommunikation genutzt werden.
- **Pin 2 und 3**: können so konfiguriert werden, dass sie als Interrupt benutzt werden. So kann das Programm auf Signale reagieren.
- **Pin 3,5,6,9,10,11**: können als PWM Ausgang (8 bit) konfiguriert werden. Das braucht man z.B. um die Geschwindigkeit eines Motors zu steuern.
- **Pin 13**: Das Arduino Board hat eine LED speziell für Pin13, die den Zustand des Pins anzeigt. Somit können Tests ohne angeschlossene Hardware durchgeführt werden.

Analoge Eingänge

An den analogen Eingängen können Spannungen im Bereich von 0-5V angelegt werden. Diese werden digitalisiert und können dann als 10-bit Wert weiterverarbeitet werden. 10 bit bedeutet, dass 1024 verschiedene Werte von 0 bis 5V vorhanden sind.

Beispiel: liegt am Eingang A0 der Wert 567 an, so bedeutet das:

$$567/1024*5V = 2,76855 V$$

Es sollten also 2,76855 Volt am Eingang A0 anliegen (und das sollte man auch mit einem Multimeter messen können).

Die Funktion zum Auslesen eines analogen Eingangs lautet analogRead(pin).

VIN

Über diesen Pin kann das Board mit Strom versorgt werden. Das ist nötig, wenn das USB-Kabel gezogen werden soll und das Board weiter funktionieren soll. Alternativ zu VIN kann auch der Klinkenstecker zur Versorgung benutzt werden.

5V

Hiermit bietet das Arduino Board eine geregelte Spannungsversorgung für weitere Verbraucher an.

3.3V

Hiermit bietet das Arduino Board eine geregelte Spannungsversorgung für weitere Verbraucher an.

GND

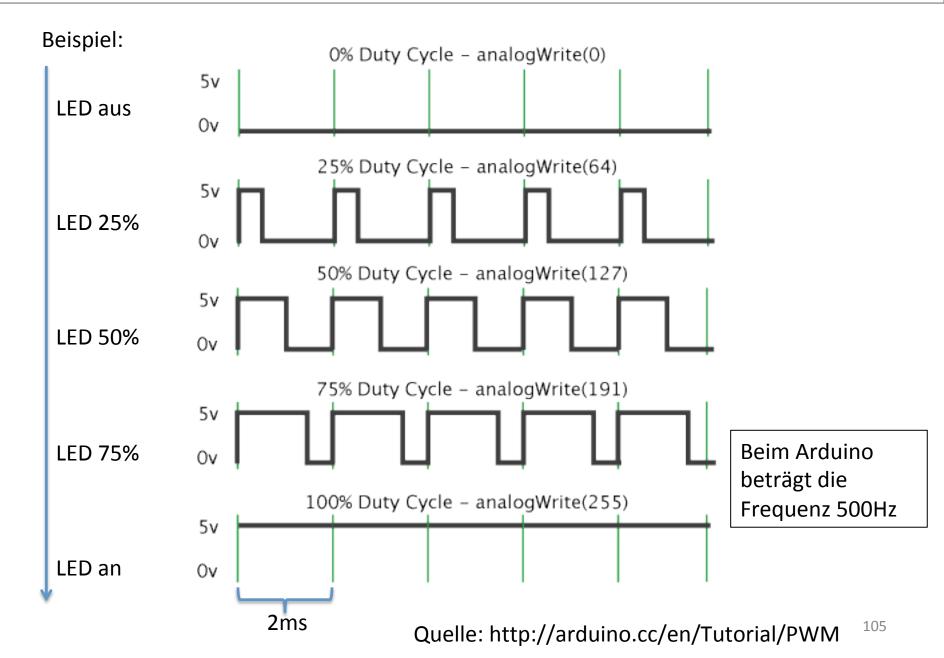
Masseanschlüsse.

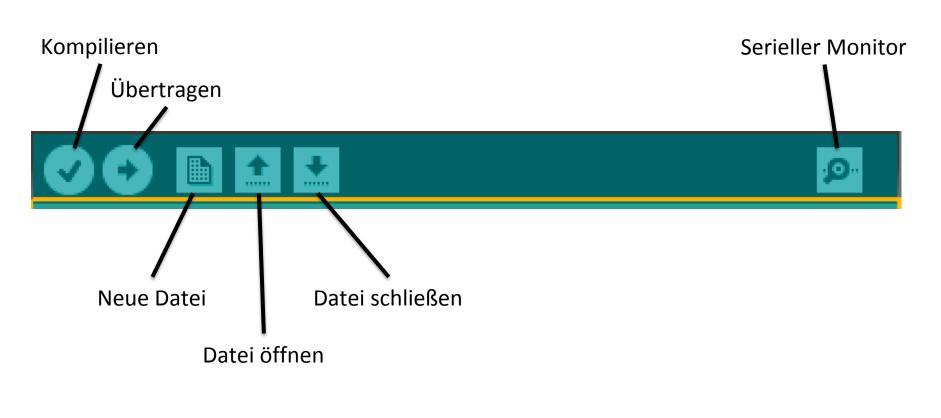
AREF

Referenzspannung für die Nutzung der analogen Eingänge.

Reset

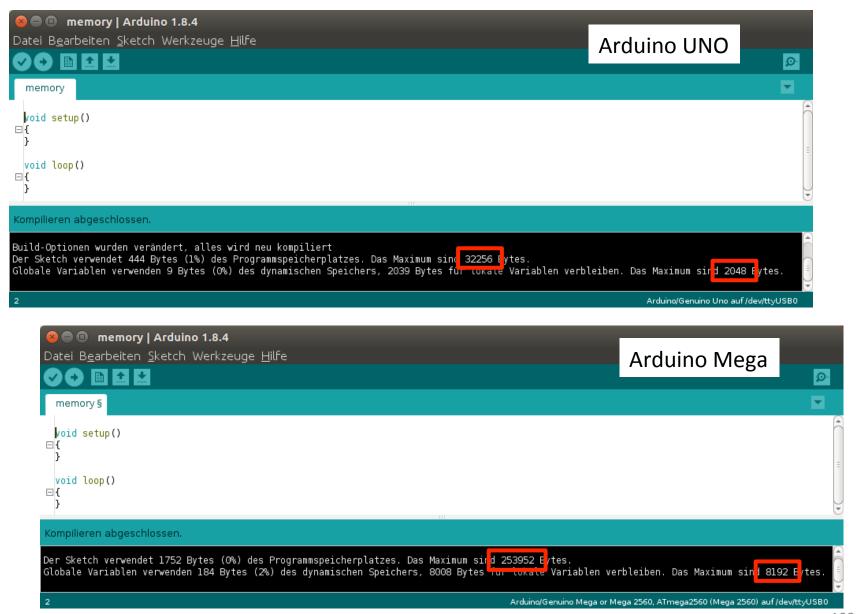
Zum elektrischen Reset des Arduino zu verwenden (auf LOW setzen).



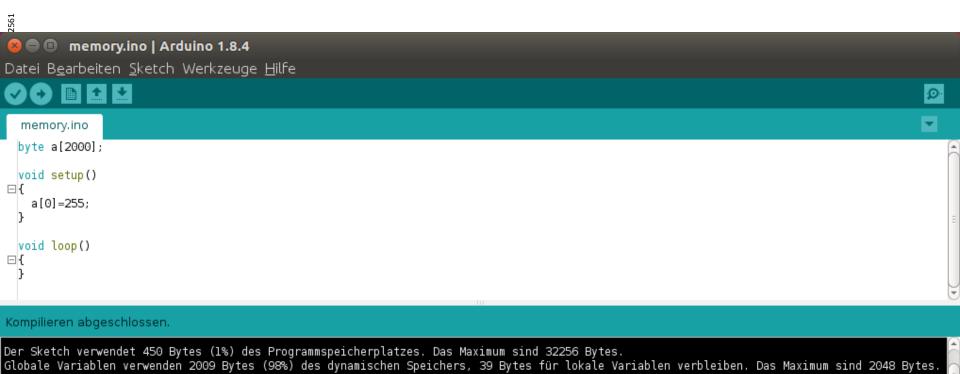


Loop wird endlos ausgeführt und lässt die LED an Pin13 blinken

```
Pin 13 wird als
void setup()
                                       Ausgang
                                       definiert
  pinMode(13,OUTPUT);
                                        Pin 13 wird
void loop()
                                        eingeschaltet
  digitalWrite(13, HIGH);
                                          warten
  delay(500);
                                         Pin 13 wird
  digitalWrite(13,LOW);
                                        ausgeschaltet
  delay(300);
                                            warten
```



TH Köln, Fakultät für 🔽



Arduino/Genuino Uno auf /dev/ttyUSB0

Erzeugen eines Rechtecksignals:

```
🛑 🗊 memory.ino | Arduino 1.8.4
Datei Bearbeiten Sketch Werkzeuge Hilfe
                                                   Ø
  memory.ino
  int pin = 10;
  int state = 0;
  void setup()
⊟{
    pinMode(pin, OUTPUT);
  void loop()
⊟{
    digitalWrite(pin, state);
    state = !state;
Hochladen abgeschlossen.
Der Sketch verwendet 768 Bytes (2%) des Programmspeicher
Globale Variablen verwenden 11 Bytes (0%) des dynamischer
12
                          Arduino/Genuino Uno auf /dev/ttyACM0
```

```
🛑 🗊 memory.ino | Arduino 1.8.4
Datei Bearbeiten Sketch Werkzeuge Hilfe
  memory.ino
  void setup()
    DDRB = B00000100;
                        // Pin 10 ist Output
    while (true)
PORTB = B00000100; // Pin 10 ist High
      PORTB = B000000000; // Pin 10 ist LOw
  void loop()
\square{
Kompilieren abgeschlossen.
Der Sketch verwendet 440 Bytes (1%) des Programmspeiche
Globale Variablen verwenden 9 Bytes (0%) des dynamische
11
                           Arduino/Genuino Uno auf /dev/ttyACM0
```

73 kHz auf Pin 10!

4000 kHz auf Pin 10!

Runtertakten (Mini Pro bei 3,3 V):

16 MHz -> 8mA 4 MHz -> 4mA 1 MHz -> 2,5mA

125kHz -> 2mA

Schlafen legen:

AVR/sleep.h Wake on Interrupt!

-> je länger dieSchlafenszeit, destohöher die Ersparnis!

Hardware deaktivieren:

ADC SPI UART TIMER

-> spart 1,5 mA

extern

Zugriff auf eine globale Variable, die in einer anderen Datei deklariert und definiert wurde. Der Speicher wird im anderen Modul reserviert (also nur 1x).

static

Variablen, Konstanten, Funktionen, die **in Klassen** *static* deklariert werden, existieren nur einmal pro Klasse (und nicht pro Instanz).

Variablen, **die in Funktionen** *static* deklariert werden, behalten ihren Wert auch nach Verlassen der Funktion.

Variablen, die **global** deklariert werden und mit *static* versehen sind, sind nur aus der selben Datei zugreifbar.

register

Eine Empfehlung an den Compiler für eine Variable ein Register (und nicht den Stack) zu verwenden.

inline

Ersetzt (ähnlich wie #define) einen Funktionsaufruf durch den Funktionscode. Es wird vermieden, dass eine Referenz verwendet wird -> Performancevorteil!

volatile

der Wert einer mit *volatile* deklarierten Variablen kann sich außerhalb des Programmflusses ändern.

volatile verhindert deshalb einen eventuellen Optimierungsversuch des Compilers.

Wird z. B. benötigt im Zusammenhang mit Interrupts.

Timer

Der Arduino Uno hat 3 Hardware-Timer. An jeden Timer kann eine Funktion "angeschlossen" werden, die aufgerufen wird, wenn der Timer abgelaufen ist. Der Programmablauf in loop() wird dann unterbrochen (interrupt).

Der Timer kann verwendet werden mit den Bibliotheken, die zum Controller gehören: #include <avr/interrupt.h> #include <avr/io.h>

oder mit Bibliotheken, die diese Bibliotheken kapseln und die Bedienung einfacher machen sollen, siehe z. B.:

http://playground.arduino.cc/Code/Timer

http://playground.arduino.cc/Code/SimpleTimer

http://playground.arduino.cc/Main/MsTimer2

http://playground.arduino.cc/Code/Timer1

Timer Beispiel

```
😰 🖨 🗊 sketch_oct07b | Arduino 1:1.0.5+dfsg2-2
Datei Bearbeiten Sketch Tools Hilfe
  sketch_oct07b§
#include <TimerOne.h>
volatile uint8 t TIMERInterruptFlag = 0;
void timerInterrupt()
  TIMERInterruptFlag = 1;
void setup()
  //1000000 us = jede Sekunde kommt der Timerl:
  Timerl.initialize(1000000);
  //Funktion mit Timer verknüpfen:
  Timerl.attachInterrupt(timerInterrupt);
void loop()
  if(TIMERInterruptFlag == 1)
    // nachdem Timer gekommen ist, kann hier der gewünschte Code ausgeführt werden:
    TIMERInterruptFlag=0;
  delay(10);
Kompilierung abgeschlossen.
Binäre Sketchgröße: 1.046 Bytes (von einem Maximum von 32.256 Bytes)
                                                                                                  115
26
                                                                 Arduino Uno on /dev/ttyACM1
```

Links:

- Offizielle Webpräsenz: www.arduino.cc
- http://de.wikipedia.org/wiki/Led
- http://de.wikipedia.org/wiki/Thermistor
- http://de.wikipedia.org/wiki/Math.h

Literatur:

- Helmut Erlenkötter: Programmieren von Anfang an
- Erik Bartmann: Die elektronische Welt mit Arduino entdecken
- Maik Schmidt: Arduino Ein schneller Einstieg in die Microcontroller-Entwicklung
- Simon Monk: Programming Arduino Getting Started with Sketches
- Jede C/C++ Standardliteratur...

weiterführend:

- Simon Monk: Programming Arduino Next Steps: Going Further with Sketches
- Günter Spanner: Arduino Schaltungsprojekte für Profis
- Helmut Balzert: Lehrbuch der Software-Technik
- Stefan Zörner: Software-Architekturen dokumentieren und kommunizieren
- Chris Rupp: Requirements-Engineering und –Management