



Informatikwerkstatt, Foliensatz 12

Motorregelung

G. Kemnitz

Institut für Informatik, TU Clausthal (IW-F12)

6. Dezember 2021



Inhalt:

Wiederholung »test_rotmess«

Motor Kennlinie

Motorregelung

3.1 PI-Regler

3.2 Beispielprogramm PI-Regler

3.3 Fahrzeugsteuerung

3.4 Python-Steuerprogramm

Aufgaben

Interaktive Übungen:

1 Messung der Umdrehungsgeschwindigkeit (rotmess)

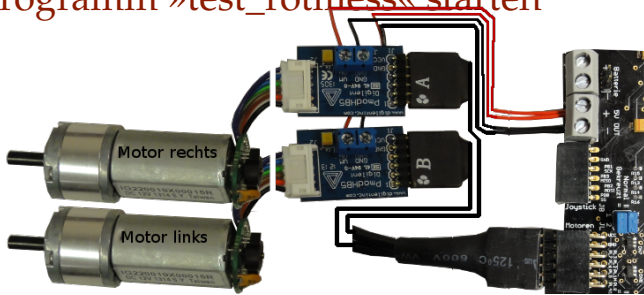
2 Bestimmung der Motor Kennlinie

3 PI-Regler (test_regelung)



Wiederholung »test_rotmess«

Testprogramm »test_rotmess« starten



- 2×H-Brücke PmodHB5 über Y-Kabel an JL.
- Motoren an die H-Brücken stecken.
- Spannungsversorgungsdrähte anschrauben.
- PmodUSBUSART an JH oben und USB-Verbindung zum PC.
- JHX und JLX auf »gekreuzt (=)«.
- Projekt »F11-rotmess\rotmess« öffnen, übersetzen, starten.
- HTerm starten. 8N1 9600 Baud. COM einstellen. Connect.



Testbeispiele mit HTerm



Das Programm »test_rotmess.c« wartet vom PC auf 6 Bytes:

- Byte 1 und 2: Pulslänge Motor R (OCR5B),
- Byte 3 und 4: Pulslänge Motor L (OCR5C),
- Byte 5 und 6: Pulsperiode Motor R und L (OCR5A).

und sendet nach Bewegungsabschluss 8 Bytes zurück:

- Byte 1 und 2: empfangene Pulslänge Motor R:
- Byte 3 und 4: Winkelschritt pro s Motor R,
- Byte 5 und 6: empfangene Pulslänge Motor L:
- Byte 7 und 8: Winkelschritt pro s Motor L.

Ein- und Ausgabe über HTerm:

Transmitted data							Received Data								
1	2	3	4	5	6	7	1	2	3	4	5	6	7	8	9
18	00	0c	00	20	00		18	00	03	37	0c	00	00	cc	

1. Wiederholung »test_rotmess«

Testbeispiel 1:

Transmitted data							Received Data								
1	2	3	4	5	6	7	1	2	3	4	5	6	7	8	9
18	00	0C	00	20	00	18	00	03	37	0C	00	00	CC		

PWM_R	speed_R	PWM_L	speed_L
$\frac{0x1800}{0x2000} = 75\%$	$\frac{0x337}{228^*} = 3,61 \frac{U}{s}$	$\frac{0x0C00}{0x2000} = 37,5\%$	$\frac{0x0CC}{228^*} = 0,89 \frac{U}{s}$

Testbeispiel 2:

Transmitted data							Received Data								
1	2	3	4	5	6	7	1	2	3	4	5	6	7	8	9
18	00	F0	00	20	00	18	00	03	48	F0	00	FD	BE		

PWM_R	speed_R	PWM_L	speed_L
$\frac{0x1800}{0x2000} = 75\%$	$\frac{0x348}{228^*} = 3,68 \frac{U}{s}$	$\frac{-0x1000}{0x2000} = -50\%$	$\frac{-0x242}{228^*} = -2,54 \frac{U}{s}$

Absolute Pulsweite in den Beispielen :0x2000/8 MHz \approx 1 ms

* 12 Schritte je Motordrehung und 19 Motorumdrehungen je Radumdrehung.



Motorkennlinie



Bestimmung der Motorkennlinien

Für die Konzeption der Fahrzeugsteuerung wird die Funktion

$$\omega = f(\eta, \dots)$$

(ω – Winkelgeschwindigkeit; η – relative Pulsweite; ... – weitere Einflüsse wie Pulsperiode, Versorgungsspannung, ...) benötigt. Bestimmbar mit HTerm und vielen Einzelmessungen.

Alternative: Programmgesteuert mit Python-Programm.



PC-Programm »rotmess.py«

wiederhole für PWM-Periode $\in \{2\text{ms}, 1\text{ms}, 0,5\text{ms}\}$
wiederhole für $\text{pwm} = -100\%$ bis 100% in 5%-Schritten
bestimme Winkelgeschwindigkeit
Ausgabe der Werte als Tabelle
Sammeln der Werte von Motor R für eine Graphik

```
import serial                #Modul serial importieren
ser = serial.Serial("COM9") #COM anpassen!
import matplotlib.pyplot as plt#Plotfunktion importieren
for Periode in (0x4000,0x2000,0x1000):#Periodenwerte
    pwm_list=[]              #leere Listen für die gra-
    speed_list=[]           #phisch darzustellenden Werte
    pwm=-1.0
    while pwm<=1.01:        #für pwm = -1 bis 1
```



2. Motorkennlinie

```
#Umwandlung der %-Zahl in einen OCR-Wert
ocr = int(pwm*Periode)

#OCR-Wert => Byte-Array, Länge 2, signed
bocr = ocr.to_bytes(2, byteorder='big', signed=True)

#Periode => Byte-Array, Länge 2, unsigned
bper = Periode.to_bytes(2, byteorder='big')
smsg = bocr + bocr + bper # 6-Byte-Array

ser.write(smsg)           #senden von 6 Bytes
rstr=ser.read(8)         #auf 8 Bytes warten

#Bytevektor in Ergebniswerte umrechnen und ausgeben
pwmR = float(int.from_bytes(rmsg[0:2],
    byteorder='big', signed=True))/Periode * 100
spR  = float(int.from_bytes(rmsg[2:4],
    byteorder='big', signed=True))/228
pwmL = float(int.from_bytes(rmsg[4:6],
    byteorder='big', signed=True))/Periode * 100
spL  = float(int.from_bytes(rmsg[6:8],
    byteorder='big', signed=True))/228
```



2. Motorkennlinie

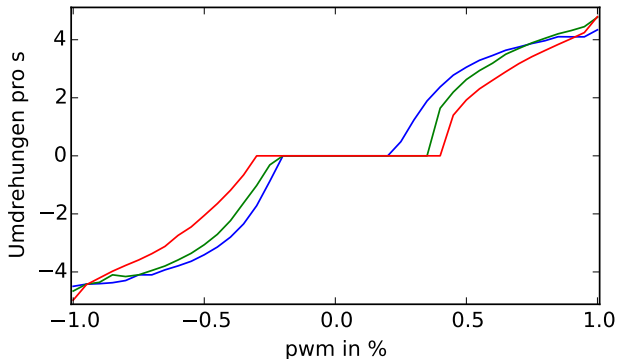
```
print('Periode= %4.2fms'%(Periode/8E3),  
      'pwmR= %6.1f'%pwmR + '%', 'spR= %4.2f U/s'%spR,  
      '|', 'spL= %4.2f U/s'%spL)  
  
#PWM-Wert und Ergebnisse Motor R an Listen hängen  
pwm_list.append(pwm)  
speed_list.append(spR)  
pwm +=0.05           #Erhöhung der Pulsbreite um 5%  
  
#Für jede PWM-Periode Winkelgesch. als xy-Graph ausgeben  
plt.plot(pwm_list, speed_list)  
  
ser.close()          #COM-Port schliessen  
plt.xlabel('pwm_in%') #Achsen beschriften  
plt.ylabel('Umdrehungen pro s')  
plt.show()
```



Ergebnis

Periode=2.05ms pwmR=-100.0% spR=-4.50 U/s | spL=-4.47 U/s
Periode=2.05ms pwmR = -95.0% spR=-4.45 U/s | spL=-4.35 U/s
Periode=2.05ms pwmR = -90.0% spR=-4.41 U/s | spL=-4.32 U/s
...

Periode:
rot 2 ms
grün 1 ms
blau 0,5 ms





2. Motorkennlinie

- Die Kennlinie ist nichtlinear mit einem Totbereich zwischen ca. -25% bis +25%.
- Vernünftig steuern lässt sich der Motor nur im Betragsbereich von 1 bis 4 Radumdrehungen pro Sekunde.
- Langsame und genaue Bewegungsvorgaben verlangen eine Regelung.
- PWM-Periode ca. 1 ms ist ein vernünftiger Wert.

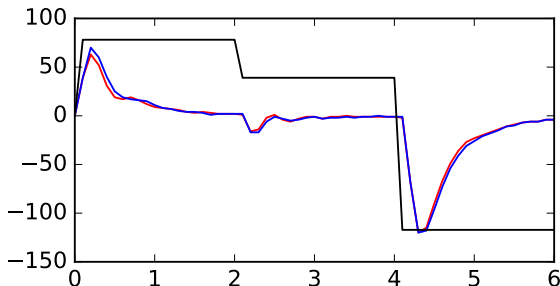


Motorregelung



Motorregelung

- Bildung der Reglerabweichung durch Subtraktion des Ist-Werts (Position, Geschwindigkeit, ...) vom Soll-Wert.
- Berechnung der neuen Stellgröße aus der aktuellen Stellgröße und der Reglerabweichung so, dass die Reglerabweichung gegen null strebt.





Zweipunktregelung

Am einfachsten zu programmierender Regler:

- Soll/Ist-Abweichung zu fahrender Weg für beide Räder:
`int32_t pos_diff_right, pos_diff_left;`
- In der Timer-ISR für die Geschwindigkeitsmessung:
 - Addition von je einem zum innerhalb der ISR-Periode zu fahrenden Weg proportionalen Wert $v_{r/l}$ mit $|v_{r/l}| < v_{\max}$.
 - Subtraktion des Messwerts für die Anzahl der Umdrehungsschritte $\{-1, 0, 1\}$ multipliziert mit v_{\max} .
- Wenn vorwärts, wenn Diff. positiv¹, Motor vorwärts an, sonst aus.
- sonst, wenn Differenz negativ², Motor rückwärts an, sonst aus.

-
- Bahnabfahrgenauigkeit gut, aber
 - sehr »ruckhaftes« Fahrverhalten. (Bitte selbst ausprobieren.)

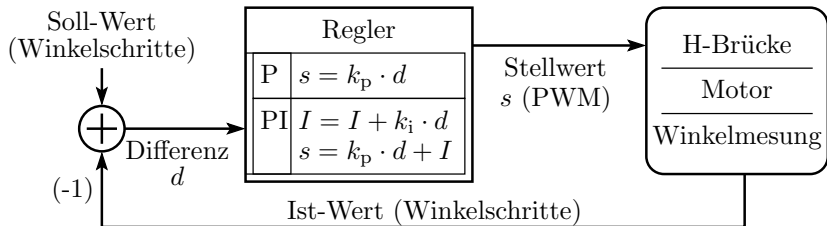
¹Rad dreht zu langsam.

²ZU langsame Rückwärtsdrehung.

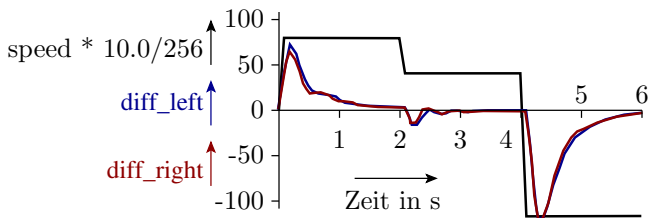


PI-Regler

Funktion von P- und PI-Reglern



- Stellwert s gleich $k_p \cdot$ Regelabweichung plus skalierte Summe der Regelabweichung (Integralteil I).
- Je größer k_p desto kleiner Regelabweichung, aber wenn k_p zu klein \Rightarrow Schwingung, d.h. ruckhaftes« Fahrverhalten, auch schlimmer als beim Zweipunktregler.
- Mit einem zusätzlichen Integralanteil I und passendem k_i verringert sich die Soll-/Ist-Abweichung auf nahe null.
- k_p und k_i experimentell bestimmbar.



Nach Änderungssprüngen des Sollwerts kann die Reglerabweichung

- stetig abklingen (sanftes Verhalten),
- eine abklingende Schwingung (schneller) oder
- eine Dauerschwingung sein (gefährlich).

Experimentelle Bestimmung von k_p und k_i (WEB-Suchbegriff:

»PI-Regler empirisch einstellen«):

- $k_i = 0$, k_p erhöhen, bis die Regelung schwingt. Davon auf 60%.
- k_i erhöhen, bis die Regelung schwingt, davon auch 60%.

Problem: Man muss die Reglerabweichung als Funktion der Zeit experimentell bestimmen.



Beispielprogramm PI-Regler



Private Variablen

$$I = I + k_I \cdot d$$

$$s = k_P \cdot d + I$$

- Implementierung der Reglervariablen als Festkommazahlen mit 8 NKB (Nachkommabits):

```
uint16_t kp, ki;           //Reglerkoeffizient, 8 NKB
int32_t diffR, diffL;     //Schrittdifferenz, 8 NKB
int32_t integR, integL;  //Integralanteile, 8 NKB
int32_t pwmR, pwmL;      //Stellwerte, 8 NKB
int16_t speedR, speedL;  //Sollgeschwindigkeit, 8 NKB
```

- Ausschluss Überlauf: $0x7FFFFFFF.FF \Leftrightarrow -0x800000$:

```
void limit(int32_t *val, int32_t max){
    if (*val > max)
        *val = max;
    else if (*val < -max)
        *val = -max;
}
```

- Multiplikation: »a = limit(((int32_t)b*c)>>8, abs_max);«



Programm für einen Regelungsschritt

```
if (rotmess_get(&sr, &sl)){//wenn neuer Messwert
  if (rotmess_err())          //bei Fehler im Treiber
    lcd_incErr(ERR_RMESS);    //Fehlerzähler erhöhen
  //Ausführung eines PID-Reglerschritts je Motor
  diffR = diffR + speedR - (sr << 8);
  limit(&diffR, 0x100000);    //Begrenzung der Differenz
  integR = integR + ((ki * diffR)>>8);
  limit(&integR, 0x400000);  //Begrenzung Integralteil
  pwmR = (integR>>8) + ((kp * diffR)>>12);
  limit(&pwmR, 0x4000);      //Begrenzung Stellgröße
  pwm_set_R(pwmR);
  ... //dasselbe für Motor L
  ... //Ausgabe Regelabweichungen und Integralteile
  ... //zur Kontrolle auf das LC-Display
}
```

Treiber »rotmess.c« wird so konfiguriert, dass die Funktion

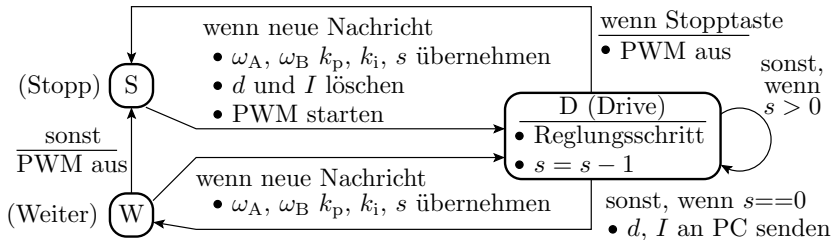
```
uint8_t rotmess_get(int16_t *spR, int16_t *spL);
```

die Winkelschritte für 20 ms liefert \Rightarrow Regler-Berechnungsintervall 20 ms.



Fahrzeugsteuerung

Fahrzeugsteuerung als Automat

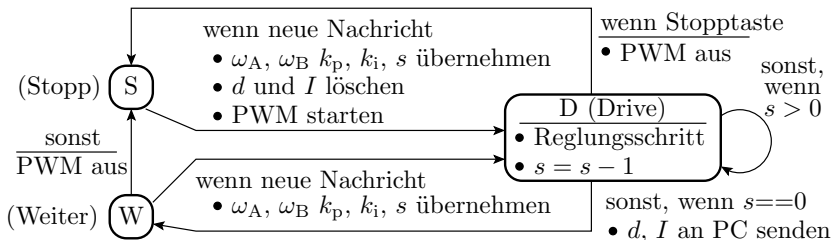


Automatenzustände:

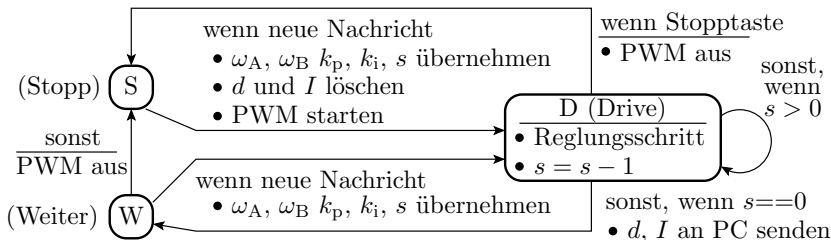
- S Antriebe gestoppt
- D Abarbeitung einer Teilbewegung
- W Übergang zur nächsten Teilbewegung ohne Stopp

Nachrichtenbestandteile / Beschreibung einer Teilbewegung:

- ω_A, ω_B Soll- Winkelgeschwindigkeit
- k_p, k_i Reglerparameter
- d, I, s Differenzen (Reglerabweichung), Integralteile, Schrittzahl



- Wenn nach Ablauf der Schrittzahl eine neue Nachricht da ist, wird die Bewegung ohne Zwischenhalt fortgesetzt.
- Sonst oder wenn die Stopptaste betätigt wird, bricht die Bewegung ab und starte mit der nächsten Nachricht neu.
- Nach Abarbeitung einer Teilbewegung werden die Differenzen und Integralteile an den PC gesendet.
- Ist-Positionen und -Geschwindigkeiten für die graphische Darstellung ergeben sich aus den Sollwerten und Differenzen.



- Für eine flüssige Bewegung ohne »Stopp« muss der PC die Folgenachricht vor der Antwort auf die aktuelle Nachricht absenden.

Angabe auf dem LCD-Monitor:

- aktuelle Soll/Ist-Abweichungen, Integralanteile,
- Zähler für Bewegungsstopps,
- Automatenzustand und
- Fehlerzähler (Empfangs-Timeout, Sendeversagen, Winkelmessfehler, »falsche Interrupts«).

Konstanten zur Definition der LCD-Ausgabe



A:003 000 T:02 D
B:003 009 E:....

```
#define INITSTR "A:xxx_xxx_T:xx_.B:xxx_xxx_E:...."  
#define LCP_DIFF_R 2 //Differenz Motor R  
#define LCP_INTEG_R 6 //Integralteil Motor R  
#define LCP_STPCT 12 //Zähler "Bewegungsstopps"  
#define LCP_STATE 15 //Zustand des Testprogramms  
#define LCP_DIFF_L 18 //Differenz Motor L  
#define LCP_INTEG_L 22 //Integralteil Motor L  
#define LCP_ERR 28 //Beginn Fehlerzähler  
#define ERR_SEND 28 //Zähler Sendversagen  
#define ERR_ETO 29 //Zähler Empfangs-Timeout  
#define ERR_WMESS 30 //FZ Winkelmessung  
//Zeichen 31 ist der Zähler für falsche Interrupts
```



Hardware-Konfiguration und Treiber



Hardware-Konfiguration:

- Taster- oder Schalter-Modul an JA (Not-Aus)
- LC-Display an JD (LCD Monitor), JDx »gekreuzt (=)«.
- H-Brücken mit Motoren an JL, JLX »gekreuzt (=)«.
- PModUSBUSART an JH und PC, JHX »gekreuzt (=)«.

Treiber:

```
#include "pwm.h"           //Motorsteuerung ueber PWM
#include "rotmess.h"       //Messung der Rotationsschritte
#include "comir_pc.h"      //Kommunikation mit dem PC
#include "comir_lcd.h"     //LCD-Kontrollmonitor
#include <stdlib.h>        //daraus wird abs(...) genutzt
```

Einstellung im Header »rotmess.h« 20 ms Messzeit:

```
#define ABTASTSCHRITTE 40 //40*0,5ms = 20ms
```



Einstellung im Header »comir_pc.h« :

```
#define COM_PC_RMSG_LEN 10 //Anzahl Empfangsbytes  
#define COM_PC_SMSG_LEN 8 //Anzahl Sendebytes
```

Private globale Daten:

```
uint8_t stop_ct=1; //Zähler Bewegungsstopps  
uint16_t step_ct; //Schrittzähler  
uint16_t kp, ki; //Reglerkoeffizienten  
int32_t diffR, diffL; //Schrittdifferenz  
int32_t integR, integL; //Integralanteile  
int32_t pwmR, pwmL; //Stellwerte  
int16_t speedR, speedL; //Soll-Geschwindigkeit  
uint8_t mrmsg[COM_PC_RMSG_LEN]; //Empfangsnachricht  
uint8_t msmsg[COM_PC_SMSG_LEN]; //Sendenachricht
```

(Re-)Initialisierungsfunktion der reglerinternen Größen:

```
void regelung_reset(){//Regelung initialisieren  
diffR = 0; diffL = 0;//Regelungsabweichungen löschen  
integR= 0;integL = 0;//Integralanteile löschen  
}
```



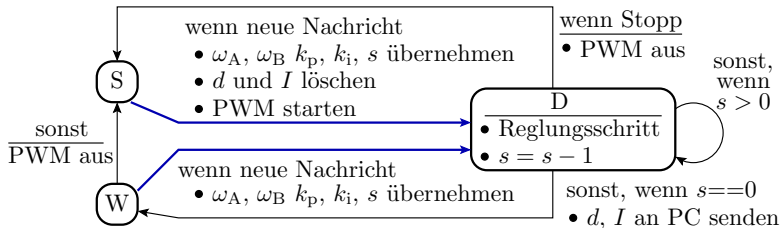
Programmrahmen mit Initialisierung:

```
int main(){
  uint8_t state = 'S'; //Anfangszustand gestoppt
  com_pc_init();      //Treiber initialisieren
  rotmess_init();
  pwm_init();
  lcd_init((uint8_t*)INITSTR);
  DDRA = 0;          //für Tastereingabe
  sei();             //Interrupts ein
  while(1){ ... }   //Endlosschleife
}
```

Übernahme Eingabenachricht (Programmbaustein, 2x genutzt):

```
speedR = ((int16_t)mrmsg[0] <<8) + mrmsg[1];
speedL = ((int16_t)mrmsg[2] <<8) + mrmsg[3];
step_ct = ((uint16_t)mrmsg[4] <<8) + mrmsg[5];
kp =      ((uint16_t)mrmsg[6] <<8) + mrmsg[7];
ki =      ((uint16_t)mrmsg[8] <<8) + mrmsg[9];
```

Ablauf in der Endlosschleife:

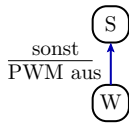


```

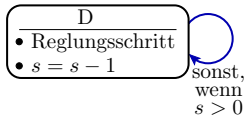
lcd_disp_chr(state, LCP_STATE); //Zustand anzeigen
if (state == 'W' || state == 'S'){
  if (com_pc_get(mrmsg)){ //wenn neue Nachricht
    ... //übernehmen
    if (state == 'S'){
      regelung_reset();
      pwm_start();
    }
    state = 'D'; //Folgezustand "Bewegung"
  }
}
  
```



```
//wenn im Zustand Weiter und noch keine neue Eingabe
else if (state == 'W'){
  pwm_stop(); //Motoren anhalten
  state = 'S'; //Zustand "Stop"
  lcd_disp_val(++stop_ct, LCP_STPCT, 2);
}
```



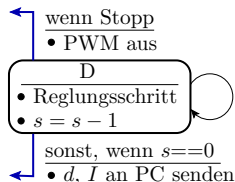
```
if ((step_ct>0) && state=='D'){
  int16_t sa, sb;
  if (rotmess_get(&sa, &sb)){
    if (rotmess_err()) //bei Fehler in "rotmess"
      lcd_incErr(ERR_WMESS); //Fehlerzähler erhöhen
    ... //Ausführung eines PID-Regelschritts je Motor
    step_ct--;
    lcd_disp_val(abs(diffR)>>8, LCP_DIFF_R, 3);
    lcd_disp_val(abs(integR)>>8, LCP_INTEG_R, 3);
    lcd_disp_val(abs(diffL)>>8, LCP_DIFF_L, 3);
    lcd_disp_val(abs(integL)>>8, LCP_INTEG_L, 3);
  }
}
```




```

if ((step_ct==0) && state=='D'){
  //bei Bewegungsende
  //Daten zum PC
  msmg[0] = diffR>>16;
  msmg[1] = diffR>>8 & 0xFF;
  msmg[2] = integR>>16; msmg[3] = integR>>8 & 0xFF;
  msmg[4] = diffL>>16; msmg[5] = diffL>>8 & 0xFF;
  msmg[6] = integL>>16; msmg[7] = integL>>8 & 0xFF;
  if (!com_pc_send(msmg)) //wenn Senden versagt
    lcd_incErr(ERR_SEND); //Fehlerzähler erhöhen
  state='W'; //Zustand => "Weiter"
}
if (PINA){ //bei Tastendruck an Port A
  pwm_stop(); //Motoren anhalten
  state = 'S'; //Anfangszustand herstellen
  lcd_disp_str((uint8_t*)"xx", LCP_STPCT, 2);
  lcd_disp_str((uint8_t*)"....", LCP_ERR, 4);
  stop_ct = 0;
}

```





Python-Steuerprogramm



Regelungstest mit Python

Genutzte Module:

```
import serial          #serielle Schnittstelle
import matplotlib.pyplot as plt #Plotfunktion
from sys import exit  #Fkt. für Programmabbruch
```

Grundeinstellung für die Regelung und Kommunikation:

```
kp = 1000; ki=500;    # Regelungskoeffizienten
ts = 5                # Regelschr. je Nachricht
```

- Bei $t_s = 5$ wird alle 100 ms vom Fahrzeug eine Nachricht erwartet und eine zurückgeschickt.
- Wenn der PC zu langsam ist, stoppt die PWM.
- Wenn der Stoppzähler auf dem LCD der Zähler mehr als eins pro Bewegung hochzählt bzw. die Regelung ruckt, t_s hochsetzen³.

³Für Messungen im kürzeren Zeitabstand ist das Programm so umzuschreiben, dass die Zeittoleranzen und Datenpakete größer sind.



Beschreibung der Bewegung als Liste von Tupeln aus Sollgeschwindigkeit und Zeitdauer:

```
#Bewegungsablauftupel(speed, count)
#speed: Sollgeschwindigkeit in WS*256 je 20ms
#count Anzahl von Schritten der Dauer ts*20ms
trajList = [(2000, 20), (1000, 20), (-3000, 20)]
```

Funktion zur Erzeugung einer Sendenachricht:

```
def msg(v):      # Sendenachricht erzeugen
    bv = v.to_bytes(2, byteorder='big', signed=True)
    bts = ts.to_bytes(2, byteorder='big')
    bkp = kp.to_bytes(2, byteorder='big')
    bki = ki.to_bytes(2, byteorder='big')
    return bv + bv + bts + bkp + bki
```

(Vereinbarung ts, ki und kp siehe Folie zuvor).

Serielle Schnittstelle öffnen. COM anpassen. Timeout so setzen, dass Leseoperationen nach etwa der doppelten Zeit, in der der μP geantwortet haben muss, mit weniger gelesenen Bytes abbrechen:

```
serial.Serial("COM9", timeout=ts*0.04)
```



Anfangspunkt graphische Ausgabe, Tabellenkopf Textausgabe:

```
t =[0]; dA=[0]; dB=[0]; s=[0]
print('\t\t|speed|diff_R|intg_R|diff_L|intg_L|')
```

Damit der μ P nach Abschluss jeder Teilbewegung die nächste Nachricht hat, müssen zum Bewegungsbeginn vor dem Warten auf die erste Antwort zwei Nachrichten gesendet werden:

```
ser.write(smsg(trajList[0][0]))
```

Wiederhole für jedes Tupel der Trajektorliste »count« mal:

```
for (speed, count) in trajList:
    for idx in range(count):
        ser.write(smsg(speed)) #Nachricht senden
        rmsg = ser.read(8)     #auf 8 Antwortbytes warten
        if len(rmsg)<8:       #werden weniger empfangen4
            ser.close();     #Schnittstelle schliessen
            exit()           #Script beenden
```

⁴Das passiert, wenn eine Taste am Versuchsboard gedrückt wird.



Sonst die 8 Bytes aufspalten. Zeit, Sollgeschwindigkeit, ... tabellarisch ausgeben und für graphische Ausgabe an Listen hängen:

```
diff_R=int.from_bytes(rmsg[0:2],byteorder='big',signed=True)
intg_R=int.from_bytes(rmsg[2:4],byteorder='big',signed=True)
diff_L=int.from_bytes(rmsg[4:6],byteorder='big',signed=True)
intg_L=int.from_bytes(rmsg[6:8],byteorder='big',signed=True)
print('%3.1f|'%t[-1] + '%5i|'%speed, '%5i|'%diff_R,
      '%5i|'%intg_R, '%5i|'%diff_L, '%5i|'%intg_L)
t += [t[-1]+0.1]
dR += [diff_R]
dL += [diff_L]
s += [speed*(10.0/256)] #Größenanpassung an Diff. im Bild
```

Beispielhaft erzeugte Textausgabe:

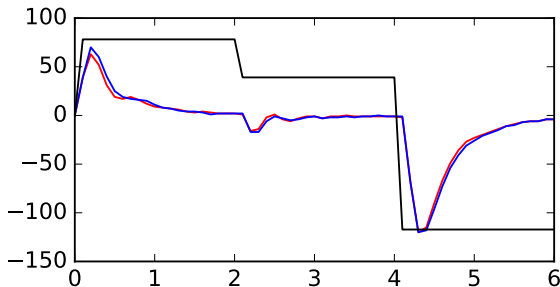
t	speed	diff_R	intg_R	diff_L	intg_L
0.0	2000	38	224	39	228
0.1	2000	67	798	68	806
0.2	2000	55	1407	59	1436
...					



Serielle Schnittstelle schließen und Graphik erzeugen:

```
ser.close()  
plt.plot(t, dR, 'r', t, dL, 'b', t, s, 'k')  
plt.show()
```

Sollposition und Fehler in Winkelschritten in Abhängigkeit von der Bewegungsdauer in Sekunden:

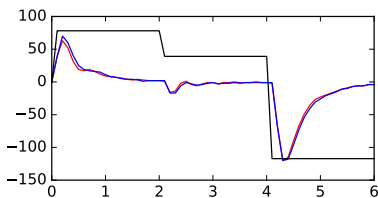


(schwarz – Sollgeschwindigkeit (skaliert); rot/blau – Positionsabweichung Motor R / L in Winkelschritten).

Ergebnisdiskussion

```

kp = 1000; ki=500;           #Regelungskoeffizienten
ts = 5                       #Regelschritte je Nachricht
trajList = [(2000, 20), (1000, 20), (-3000, 20)]
    
```



Bei jedem Geschwindigkeitssprung schwingt die Soll/Ist-Abweichung, bevor sie gegen null strebt. Das Schwingen lässt sich unterbinden,

- indem die Soll-Geschwindigkeit in kleinen Schritten oder stetig geändert wird.
- Durch bessere Wahl von k_p und k_i .



Aufgaben



Aufgabe 12.1: Ausprobieren der Motorregelung

- Taster- oder Schalter-Modul an JA (Not-Aus)
- LC-Display an JD (LCD Monitor), JDX »gekreuzt (=)«.
- H-Brücken mit Motoren an JL, JLX »gekreuzt (=)«.
- PModUSBUSART an JH und PC, JHX »gekreuzt (=)«.
- Projekt »F12-regelung\regelung« öffnen, übersetzen, starten.
- Konsole (cmd) öffnen.
- Wechsel in das Programmverzeichnis »...\P12\Python«.
- »regelung.py« + Enter.

Experimentelle Bestimmung von k_p und k_i :

- $k_i = 0$ setzen k_p so lange erhöhen, bis die Regelung schwingt. Davon auf 60% reduzieren.
- k_i soweit erhöhen, dass die Regelung schwingt und davon auch auf 60% reduzieren.



Aufgabe 12.2: Aufgabe Abschlussprojekt

Sie haben

- eine Einführung in C und Python mit Beispielen bekommen,
- die Hardware in ihrer Kiste kennen gelernt.
- Für die Hardware wurden Treiber durchgesprochen, ...
- Es folgen morgen als letzte HW-Bausteine: Joystick, IR-Abstandssensor und Bodensensor für Linienverfolgung.

Überlegen Sie sich eine Aufgabe für ihr Abschlussprojekt, die mit der Hardware und ihren Kenntnissen als Team-Arbeit realisierbar ist.

- Besprechung der Realisierbarkeit mit dem Betreuer⁵.
- Abschluss des Programmierprojekts bis zur letzten Vorlesungswoche.
- Abschlusspräsentation mit BBB-Vortrag, und Vorführung am letzten Veranstaltungstermin.

⁵Die Suche einer vernünftigen und realisierbaren Zielstellung ist anspruchsvoll. Oft werden Zielstellungen am Anfang unrealistisch groß gewählt ...