StratoIno DIY Anleitung



In dieser Anleitung zeigen wir dir, wie du ein Stratolno Board selbst aufbaust und wie du es mit dem Arduino Entwicklungssystem verbindest. Du benötigst zusätzlich zu den Bauteilen oben, einen nicht zu großen Lötkolben, Lötzinn, etwas Erfahrung im Löten und ein wenig Zeit. Legen wir los! Hier sind die Komponenten des Stratolno:





Die Adafruit Komponenten sind bei Adafruit erhältlich, oder, wie auch der AM2302 bei den bekannten Arduino/Adafruit Händlern. Die Platine muss mit Hilfe der bei SatTec verfügbaren Schaltskizzen selbst geätzt werden. Alternativ kann man auch eine Lochrasterplatine verwenden. An die Adafruit Module werden Stiftleisten (im Lieferumfang gelötet). Anleitung dazu gibt es auf der Adafruit Seite.

Das Montagematerial, also passende Buchsenleisten zu den Adafruit Modulen, eine 3-polige Lüsterklemme zum Löten, 6 M3 Plastik Gewindebolzen mit 1cm Länge, sowie 6 kurze M3 Schrauben, möglichst aus Kunststoff, gibt es bei den üblichen Großhändlern (Bürklin, Reichelt, Conrad uvm).

Die bedruckte Seite der Platine ist oben, alle Lötstellen sind unten. Um die Stiftleisten der Adafruit Module exakt parallel anzubringen empfiehlt es sich, sie mit dem längeren Ende in die Platine zu stecken (nicht verlöten!) oben das Adafruit Modul aufzustecken und jeweils einen Pin pro Reihe anzulöten. Dann kann man kontrollieren, ob es passt und gegebenenfalls korrigieren. Erst dann sollte gelötet werden.

Die Bohrungen auf dem BME280 Board sind nur 2,5mm im Durchmesser. Sie müssen auf 3,0 – 3,2 mm aufgebohrt werden. Falls keine Plastikschrauben verwendet werden, bitte unbedingt überprüfen, dass der Schraubenkopf am BME280 Modul keinen Kurzschluss verursacht!

Der AM2302 Sensor wird an die Lüsterklemmen angeschraubt. Es ist günstig, die Drahtenden vorher zu verzinnen, dann ist der Kontakt besser. Die Klemmen sind beschriftet, rot = plus, schwarz = minus, gelb = Daten.

Bitte noch einmal alle Lötstellen auf saubere Lötstellen und Kurzschlüsse mit den Nachbarpins kontrollieren.

Als nächstes installieren wir die Arduino Software.

Arduino installieren



Nun zur Software. Als erstes wird die Arduino Software installiert (https://www.arduino.cc/). Günstig ist es, die Software im Root Verzeichnis zu installieren bei mir also z.B. unter C:\ arduino-1.8.0.

Wenn alles installiert ist, Arduino starten. Es sollte jetzt ähnlich wie oben aussehen, nur dass noch keine Datenlogger Software geladen ist.

Damit alles funktioniert sind jetzt noch verschiedene Schritte notwendig:

- 1.) Die Arduino Software richtig einstellen.
- 2.) Die Files für den verwendeten Prozessor herunterladen installieren
- 3.) Die Library Files für die verschiedenen Boards herunterladen und installieren
- 4.) Das Arduino Programm herunterladen und installieren
- 5.) Das Board an den Computer anschließen
- 6.) Überprüfen, ob die serielle Schnittstelle funktioniert
- 7.) Überprüfen, ob sich das Board über die serielle Schnittstelle meldet
- 8.) Das Programm kompilieren und auf das Board übertragen
- 9.) Anhand der LED's und des Seriellen Monitors überprüfen, ob das Board auch läuft.

Klingt nach viel und nach kompliziert, ist aber nicht allzu schwierig, fangen wir also damit an.

Bitte beachte: Wir übernehmen keinerlei Verantwortung für die hier angegebenen Links oder für mittelbare oder unmittelbare Schäden, die aus Anwendung oder Modifikation der Software und Libraries entstehen!

references		2
Settings Network		
Sketchbook location:		
C: \Users \Admin \Documents	\Arduino	Browse
Editor language: Editor font size: Interface scale: Show verbose output during Compiler warnings: IV Display line numbers IV Enable Code Folding IV Perify code after uploa	English (English) (requires restart of Arduin 16 Automatic 100 % (requires restart of Arduino) c compilation upload None •)
Use external editor Check for updates on s Update sketch files to n Save when verifying or Additional Boards Manager	tartup ew extension on save (.pde -> .ino) uploading JRLs: [https://adafruit.github.io/arduino-board-index/package_adafruit_index.json	
More preferences can be ed C: Wsers \Admin \AppData \L (edit only when Arduino is n	ited directly in the file ocal/Arduino15/preferences.txt ot running)	
		OK Cancel

Zunächst das Menu Files-> Preferences öffnen. Das Fenster sieht wie oben aus. Die Sketchbook Location ist in meinem Fall: C:\Users\Admin\Documents\Arduino, also unter "Eigene Dokumente". Es ist empfehlenswert den Ordner unter Dokumente oder im Stammverzeichnis C: anzulegen, um den Überblick zu bewahren. In diesen Ordner kommen übrigens auch die eigenen Libraries (nicht die Arduinio internen). Aber dazu später mehr.

Unter additional Boards Manager URL tragen sie bitte ein:

https://adafruit.github.io/arduino-board-index/package_adafruit_index.json

Das ermöglicht es dem Arduino Board Manager die nötigen Adafruit Files zu laden.

Als nächstes laden wir die Board Files, die wir benötigen. Dazu unter Tools->Board->Board Manager anklicken. Der Board Manager öffnet sich, zeigt die installierten Files und sucht im Internet nach verfügbaren Files. Das kann einen Moment dauern.

ype All		
Arduino SAM E Boards include Arduino Due. <u>Online help</u> <u>More info</u>	ioards (32-bits ARM Cortex-M3) by Arduino version 1.6.10 INSTALLED d in this package:	2
Arduino SAMD Boards include Arduino/Genuin Adafruit Circuit <u>Online help</u> <u>More info</u>	Boards (32-bits ARM Cortex-M0+) by Arduino version 1.6.11 INSTALLED d in this package: no Zero, Arduino/Genuino MKR1000, Arduino MKRZero, Arduino MKRFox1200, Arduino M0 Pro, Arduino M0, Arduino Tian, Playground Express.	_
Arduino STM32 Boards include Arduino Star O <u>Online help</u> More info	1 F4 Boards by Arduino d in this package: TTO.	
Arduino nRF52 Boards include Arduino Primo. <u>Online help</u> <u>More info</u>	2 Boards by Arduino d in this package:	
Intel i586 Boar Boards include Galileo. <u>More info</u>	rds by Intel d in this package:	-
Galileo. More info		SP

Wir benötigen zunächst die Arduino SAM Boards 32 Bit Cortex M0+ Files. Dazu auf dieses Feld rechts irgendwo klicken, die Files werden automatisch geladen. Falls bereits installiert steht dort links ein grünes "installed". Falls ein Update verfügbar ist, erscheint rechts ein Button "update".

ype Ali 🗾	
Adafruit AVR Boards by Adafruit	
Boards included in this package: Adafruit Flora, Adafruit Gemma 8MHz, Adafruit Bluefruit Micro, Adafruit Feather 32u4, Adafruit Metro, Adafruit Pro Trinket 5V/16MHz (USB), Adafruit Pro Trinket 3V/12MHz (USB), Adafruit Pro Trinket 5V/16MHz (FTDI), Adafruit Pro Trinket 3V/12MHz (FTDI), Adafruit Trinket 8MHz, Adafruit Trinket 16MHz.	
More info	
Adafruit SAMD Boards by Adafruit version 1.0.13 INSTALLED	
Boards included in this package:	
Adafruit Feather MO.	
More info	
Adafruit WICED by Adafruit	
Boards included in this package:	
Noarnut WICED Feather. Online help	
Mare info	
Adafruit nRF52 by Adafruit	
Boards included in this package:	
Adafruit Bluefruit :nRF52 Feather.	
Game nep	

Als nächstes scrollst du nach unten bis zu Adafruit SAMD Boards. Auch diese Files bitte installieren. Bevor wir jetzt die nötigen Libraries und das Datenlogger File installieren noch ein paar wichtige Bemerkungen zur Arduino Software.

tei Bearbeiten Ansicht	Extras ?			chert.
rganisieren 👻 🛜 Öffnen	In Bibliothek aufnehmen 🔻 Freigeben für 🔻 B	Brennen Neuer Ordner		i • 🔟
🍌 0_сору	Name -	Änderungsdatum	Тур	Größe
Android_SDK Android_odk_c14b	🔐 drivers	21, 12, 2016 17: 14	Dateiordner	
arduino-1.8.0	🗾 🔒 examples	03.01.2017 15:52	Dateiordner	
	landware	03.01.2017 15:52	Dateiordner	
🕀 📕 examples	java	21.12.2016 17:18	Dateiordner	
🗉 🍌 hardware	ib	03.01.2017 15:53	Dateiordner	
🕀 🦺 java	lib_removed	05.01.2017 12:02	Dateiordner	
🖽 🏄 lib	libraries	05.01.2017 12:02	Dateiordner	
Ib_removed	reference	21.12.2016 17:16	Dateiordner	
	▼	21, 12, 2016 17; 16	Dateiordner	
libraries Änder	ungsdatum: 05.01.2017 12:02			

Im Stammverzeichnis, also hier arduino-1.8.0 befindet sich ein Ordner libraries. Dort sind die Arduino eigenen Systemlibraries abgelegt, unsere hinzugeladenen und eigenen Libraries kommen dort <u>nicht</u> rein!

📕 Arduino				
🌀 🗇 📕 🕶 Bibliotheken 🝷 Dokument	e 🔻 Arduino 👻	- 😰	Arduino durchsuchen	<u>,</u>
Datei Bearbeiten Ansicht Extras ? Organisieren ▼ 🦙 Öffnen Freigeben f	ür ▼ E-Mail Brennen Neuer Ordner			E • 🔟 🔞
 0_Licenses 0_Navisat Projekt Unterlagen 0_Satellitennavigation 	Bibliothek "Dokumente" Arduino		Anordnen na	ach: Ordner 🔻
🔒 0_U Prozess	Name		Änderungsdatum	Тур -
🐌 0_uni_briefpapier	📕 Projekte		08.01.2017 14:29	Dateiordner
📕 0_Wilber	Arduino-master.zip		08.01.2017 09:56	WinRAR-ZIP-Arch
Projekte Änderungsdatum: 0 Dateiordner	8.01.2017 14:29			
1 Element ausgewählt				

Dokumente \Arduino ist in meinem Fall der sogenannte Sketchbook Ordner. In deinem Sketchbook Ordner bitte einen Unterordner \Projekte erstellen. Im Sketchbook Ordner befindet sich auch der Unterordner: \libraries in den die eigenen Library- Files kommen. Falls nicht vorhanden, bitte erstellen.

Hinweis: Wenn in einem Arduino Programm ein Verweis auf ein Library File gegeben ist, sucht Arduino im System Library Ordner <u>und</u> in diesem Ordner danach. Ist ein Library File doppelt vorhanden, wird das Systemfile vorgezogen. Deshalb werden wir nachher noch einen Ordner verschieben müssen. Doch dazu später.

Arduno		
🌀 🕘 🗢 📕 🔹 Dokumente 🔹 Docu	nents 👻 Arduino 👻 🛛 🗸 Arduino durchsuchen	1
Datei Bearbeiten Ansicht Extras Organisieren 🕶 🔚 Öffnen Freige	? ben für ▼ E-Mail Brennen Neuer Ordner 🛛 🗄 ▼ 🗍	0
 0_U Prozess 0_uni_briefpapier 0_Wilber 	Bibliothek "Dokumente" Anordnen nach: Ordner	
🚍 🌉 Arduino	Name	1
⊞ 🍶 Datalogger_37_VS2012 ⊞ 🍶 DHTIlib	DHTlib	
Ibraries MIDT USB 01		

Als nächstes suchen wir uns die benötigten Libraries im Netz. Von Adafruit benötigen wir die Adafruit SD-Master Library:

(https://github.com/adafruit/SD) und die Adafruit GPS Library:

(https://github.com/adafruit/Adafruit_GPS).

Von Arduino benötigen wir die DHTstable Library:

(https://github.com/RobTillaart/Arduino/tree/master/libraries/DHTstable)

und von catus.io die BME280 I2C Library:

(http://static.cactus.io/downloads/library/bme280/cactus_io_BME280_I2C.zip).

Bitte alles, wie besprochen im eigenen Library Ordner entpacken.

tei Bearbei rganisieren •	iten Ansicht Extras ? • 🥽 Öffnen Freigeben f	ir ▼ E-Mail Brennen Neuer-Ordner		· · ·
	DHTIb braries Adafruit BME280 Libraryum	Bibliothek "Dokumente"	Anordnen n	ach: Ordner 🔻
œ 🍒	Adafruit_GPS-master	Name	Änderungsdatum	Typ *
	Adafruit_Sensor-master	Adafruit BME280 Library-master	16.01.2017 09:33	Dateiordner
	BME280_I2C	Adafruit_GPS-master	03.01.2017 16:15	Dateiordner
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	DHTstable	Adafruit_Sensor-master	26.10.2016 14:50	Dateiordner
	FeatherTimer-master	BME280_12C	16.01.2017 08:58	Dateiordner
E 🍌	IRremote	DHT2pin	03.01.2017 08:41	Dateiordner
🖭 🍌	Keypad	B DHTstable	03.01.2017 08:41	Dateiordner
E 🍐	RadioHead	FeatherTimer-master	05.01.2017 14:32	Dateiordner
E 🌽	RTCZero-1.5.1	- 4		

Jetzt noch etwas Feintuning. Den cactus Ordner benennen wir in BME280_I2C um, desgleichen das dort befindliche .h File in BME280_I2C.h und das .cpp file in BME280_I2C.cpp. Dies dient lediglich der späteren Übersichtlichkeit und hat ansonsten keine Auswirkungen.

Im Arduino eigenen System Library Ordner (im Arduino Stammverzeichnis) befindet sich ein Ordner SD. Diesen bitte aus dem Ordner verschieben (z.B einen library_backup Ordner erstellen und ihn dort hinein schieben), da es ansonsten wie oben beschrieben zu Problemen mit den Adafruit SD Files kommt.

Als nächstes das Datenlogger Programm von unserer Webseite laden und in den Projekte Ordner verschieben (Dokumente \Arduino\Projekte). Nun das bestückte Stratoino Board mit einem Micro-USB Kabel mit dem Computer verbinden und das Datenlogger .ino File mit Arduino laden und starten.

Wenn du jetzt das Tools Menu anwählst sollte der Bildschirm so aussehen:



Wähle nun den Port an, hinter dem Adafruit Feather M0 steht, also in meinem Fall COM14. Wenn du jetzt auf Board Info gehst, sollte eine ähnliche Message wie diese zu sehen sein: BN: Adafruit Feather M0 (Native USB Port) VID: 239A PID: 800B SN: Upload any sketch to obtain it). Hier noch einige Infos zum Programm. Hierzu einfach mal durchscrollen und die abgebildete Stelle suchen.

Im nächsten Bild siehst du die verwendeten Libraries des Programms (#include):



Im folgenden Abschnitt sind die Programmeinstellungen zu sehen z.B das 5 Sekunden Log Intervall (log_int_sec). Das Intervall sollte nicht wesentlich kleiner gemacht werden, da das GPS Modul Zeit zur Übertragung der Daten benötigt. Die maximale Fileanzahl (max_no_of_files) ist hier mit 100 angegeben, was gleichzeitig auch das Maximum ist.

Datalogger_37 Arduino 1.8.0 File Edit Sketch Tools Help		×
		P
Datalogger_37		
41		
42 // *************** Definiti	**************************************	****
43 int max no of files = 10	0: // Max File number	
44 int max no of logs = 120): // Logs per file	
45 int log int sec = 5:	// Log Interval in seconds	
46		
47 int new file flag = 0;	<pre>// flag for begin of new file</pre>	
48 int gps dat flag = 0;	// flag for new dat (GPS)	
49		
50 //********** some inte	ernal counters ************************************	**
51 int no of files = 0;		
52 int no of logs = 0;		
53 int no of secs = 0;		
54		
55 int chk DHT;	// gets the DHT value	
-		<u>.</u>
Board at COM14 is not available		Copy error messages
Verify 55792 bytes of flash	with checksum.	×
Verify successful		
done in 0.047 seconds		
Board at COM14 is not availa	ble	*
		F

Im nächsten Abschnitt werden u.a. die Pins und Module konfiguriert, hier beispielsweise oben die Pins für die rote und die grüne LED auf dem Datenlogger Modul.

🕫 Data	logger_37 Arduino 1.8.0
File Edi	t Sketch Tools Help
00	
Datal	ogger_37
71	
72	pinMode(13, OUTPUT); // red and green LED
73	pinMode(8, OUTPUT);
74	<pre>digitalWrite(8, LOW);</pre>
75	<pre>digitalWrite(13, LOW);</pre>
76	<pre>strcpy(filename, "data 00.txt"); // default filename</pre>
77	init GPS string();
78	
79	Serial.begin(115200);
80	
81	//************* GPS Initializing ************************************
82	
83	// 9600 NMEA is the default baud rate for Adafruit MTK GPS's- some use
84	GPS.begin(9600);
85	// uncomment this line to turn on RMC (recommended minimum) and GGA (fi
86	GPS.sendCommand(PMTK SET NMEA OUTPUT RMCGGA);
87	// uncomment this line to turn on only the "minimum recommended" data
88	//GPS.sendCommand(PMTK SET NMEA OUTPUT RMCONLY);
89	GPS.sendCommand(PMTK SET NMEA UPDATE 1HZ); // 1 Hz update rate
90	// Request updates on antenna status, comment out to keep quiet
	٩
Board a	Copy error messages
/enaid	v 55792 bytes of flash with checksum.
Verit	v successful
	in 0.047 seconds
PU	ceset.
Board	at COM14 is not available
	Adafruit Feather MD (Native USB Port) on COM14

Hier ist der Beginn der Programmschleife zu sehen, welche die eigentliche Messung durchführt. Wenn weitere Module angeschlossen werden sollen, empfiehlt es sich, die entsprechenden Programmteile direkt hinter prepare_Data() anzufügen.

Data le Ec	logger_37 Arduino 1.8.0	
		Ø
Data	ogger_37	
148		
149	void loop()	
150		
151		
52	<pre>prepare_Data(); // Setup Datastring Lognumber</pre>	
53	//************ Read BME280 and add values to Log **********************************	
54	<pre>bme.readSensor();</pre>	
55	<pre>// read three sensors and append to the string:</pre>	
56	<pre>dataString += String("BP ");</pre>	
57	<pre>dataString += String(bme.getPressure_MB());</pre>	
58	<pre>dataString += String("0,BH ");</pre>	
59	<pre>dataString += String(bme.getHumidity());</pre>	
60	<pre>dataString += String("0,BT ");</pre>	
61	<pre>dataString += String(bme.getTemperature_C());</pre>	
62	<pre>dataString += String("0,");</pre>	
63	//************ Read DHT22 and add values to Log **********************************	
64	read_DHT();	
65	dataString += dhtString;	
66		
67	//********** Add prepared GPS string to log **********************************	and the second second second
	•	1
	t COM14 is not available Copy error	messages
əri	Ey 55792 bytes of flash with checksum.	
	fy successful	
Dar	i at COM14 is not available	

Um das Programm nun auf das Board zu übertragen wähl bitte Sketch->Upload. Das dauert eine ganze Weile und nach dieser Zeit sollte das Fenster ungefähr so aussehen:

Jetzt sollten die LED's auf den Boards ab und zu blinken.



Starte nun den seriellen Monitor über das Menü Tools-> Serial Monitor. Vergewissere dich, dass unten rechts die richtige Baud Rate eingestellt ist (115200). Im Monitor sind jetzt die Daten des Loggers zu sehen. Alle fünf Sekunden wird ein neuer Datensatz geschrieben:

∞ COM14 (Adafruit Feather M0 (Native USB Port))							_0	×
						1	Send	
Datalogger V1.37								
Log Interval: 5								
No. of logs per file: 120								
Max No. of files: 100								
BME280 present!								
DHT22 present!								
Initializing SD card								
card initialized.								
openingdata_00.txt								
LS 00000, BP 937.660, BH 44.180, BT	26.340,DH	50.300,DT	25.900,GT	00:00:00,GD	0/0,GF	0/0,GS	0,GL	(
LS 00005, BP 937.640, BH 43.610, BT	26.360,DH	49.600,DT	25.900,GT	23:59:54,GD	5/1,GF	0/0,GS	0,GL	(
LS 00010,BP 937.640,BH 43.410,BT	26.370,DH	48.400,DT	26.000,GT	23:59:59,GD	5/1,GF	0/0,GS	0,GL	C
4								•
I✓ Autoscroll					Both NL & CR	• 1152	00 baud	

Du hast es geschafft, alles läuft! Hier noch einige programmtechnische Hinweise zum Schluß: Beim Start sollte nach einer kurzen Pause das Logger Modul mit der SD Karte 3 x grün blinken. Danach beginnt der Aufzeichnungszyklus: Blinken rot + grün = Aufzeichnung erzeugt neues Log und neues File Blinken grün = Aufzeichnung erzeugt neues Log Blinken wiederholt 3 x grün Pause 5 sec. = Aufzeichnung beendet Das GPS Modul blinkt im Sekundentakt bis ein Fix gefunden wurde. Ab da blinkt es alle 15 Sekunden, erst dann sind die GPS Daten zuverlässig! Falls ein Problem vorliegt blinkt die rote LED des Datenloggers: 1 x Blinken : BME Modul nicht erkannt 2 x Blinken : Externes Modul nicht erkannt Keine SD Karte 3 x Blinken : 4 x Blinken : Startfile kann nicht erzeugt werden. Bitte die serielle Übertragungsrate (115200) nicht herabsetzen um für die GPS Abfrage genug Zeit zu lassen. Logintervall: > 5 Sekunden (log_int_sec) Fileanzah: < 100 (max no of files) Maximale Zahl der Logs per File: > 0 (max_no_of_logs) Die Files werden auf Micro SD/SDHC geschrieben und liegen im einfachen Textformat vor. Sie sind mit Data xx bezeichnet, xx ist die Filenummer. Alle Files haben das Erstellungsdatum 1.1.2000. Die SD Karte muss mit FAT32 formatiert sein. Die Files werden im "Append" Modus geschrieben.

Das Log enthält bei allen Messwerten mindestens 3 Nachkommastellen, auch wenn der Sensor nur eine geringere Auflösung besitzt. Dadurch können die Einträge leichter in Excel importiert werden, ohne dass Messwerte von Excel ersetzt werden (z.B. durch ein Datum).

Die Textdateien können separat bearbeitet oder durch Copy/Paste zu einer langen Datei kombiniert werden. Um die Datei in Excel sinnvoll zu laden bitte folgende Einstellung verwenden:

Datei öffnen als txt Datei - Import Einstellung getrennt, MSDOS, Trennzeichen Komma, Leerzeichen und "/' (Schrägstrich) - Standartformat.

Der nachfolgende Logeintrag dient als Beispiel, in der Textdatei folgen alle Einträge dieses Logs direkt hintereinander und werden von CR/LF abgeschlossen.

LS 00200,	Logsekunde 200, das ist bei 5 Sekunden Intervall der 40. Eintrag
BP 943.850,	Bordsensor Pressure = Luftdruck in hPa
BH 30.390,	Bordsensor Humidity = Luftfeuchtigkeit innen in %
BT 24.180,	Bordsensor Temperatur = Innentemperatur in Grad Celsius
DH 31.400,	D Sensor (ext.) Humidity = Luftfeuchtigkeit außen in % (,-) = ungültig
DT 23.600,	D Sensor (ext.) Temperatur = Außentemperatur in Grad Celsius (,-) = ungültig
GT 9:28:3,	GPS Zeit
GD 16/1,	GPS Datum
GF 1/1,	GPS Fix und(/) Fix-Qualität
GS 3,	Anzahl der momentan gefundenen Satelliten
GL 1125.277,	GPS Längenrad in Grad (2-3 Stellen) Minuten (2Stellen, 3 Nachkommast.) (00,000 = ungültig)
GB 4742.185,	GPS Breitengrad in Grad (2-3 Stellen) Minuten (2Stellen, 3 Nachkommast.) (00,000 = ungültig)
GH 102.6000	GPS Höhe in m (4 nachkommastellen)

Viel Spaß mit dem Stratolno und viele gute und gelungene Ballonmissionen wünscht das SatTec Team!

PS: Achtung – der Startolno ist ein Datenlogger. Er ersetzt keinesfalls einen GPS-GSM-Tracker, da die Daten nicht per Funk gesendet werden!