



Aufzug

ftComputing : Programme für die fischertechnik-Interfaces und -konstruktionskästen

[NEU](#)
[Computing](#)
[DLLs](#)
[Modelle](#)
[Downloads](#)
[English Pages](#)

ftComputing.de

[Home](#)
[Back](#)
[Sitemap](#)
[Index](#)
[Links](#)
[Impressum](#)
[Mail](#)

Einfacher Aufzug mit Außensteuerung

Funktionen : Auf, Ab zwischen zwei Stationen, Notaus.

Modell nach fischertechnik Master-Kasten 30 301 / 30 302 von 1989.

Steuerung alternativ durch ein Steuerrelais SpeedyControl der

Firma [S-Elektronik](#), das Siemens LOGO! Steuerrelais oder ein fischertechnik Interface.

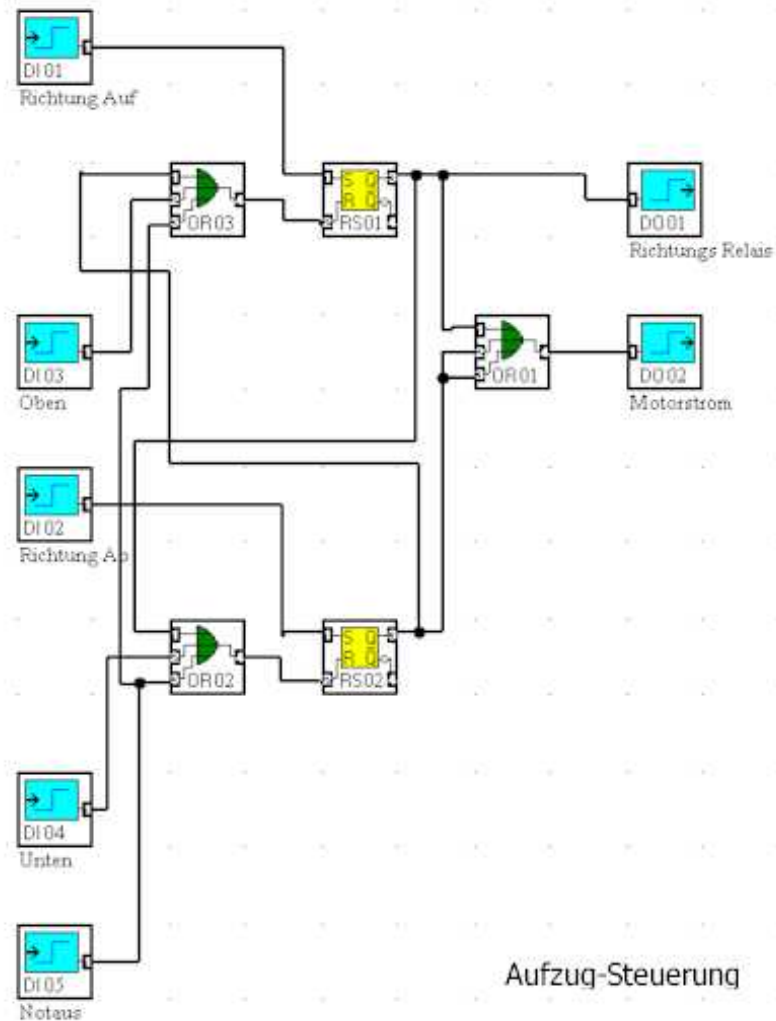


Das Bild zeigt den Aufbau mit dem SpeedyControl und dem SpeedyConverter (Übertragung des Betriebsprogramme vom PC, zum Betrieb nicht erforderlich). Die Drehrichtung des Aufzugsmotors wird durch ein fischertechnik Relais gewechselt (möglich, und professioneller, wäre auch der Einsatz eines ebenfalls ansteckbaren SpeedyRelais). Eingeschaltet wird der Motor direkt durch einen Ausgang des Controls. Vor der Steuerung : Taster für Auf, Ab, Notaus. Der Aufzugsmotor befindet sich rechts neben der Säule.

Am Modell Taster für die Lagen Aufzug Oben und Unten.

Die vorgestellten Lösungen dienen der Demonstration, sie eignen sich nicht für einen Echt-Betrieb.

Lösung mit dem SpeedyControl und Entwicklungsumgebung Speedy Grafix

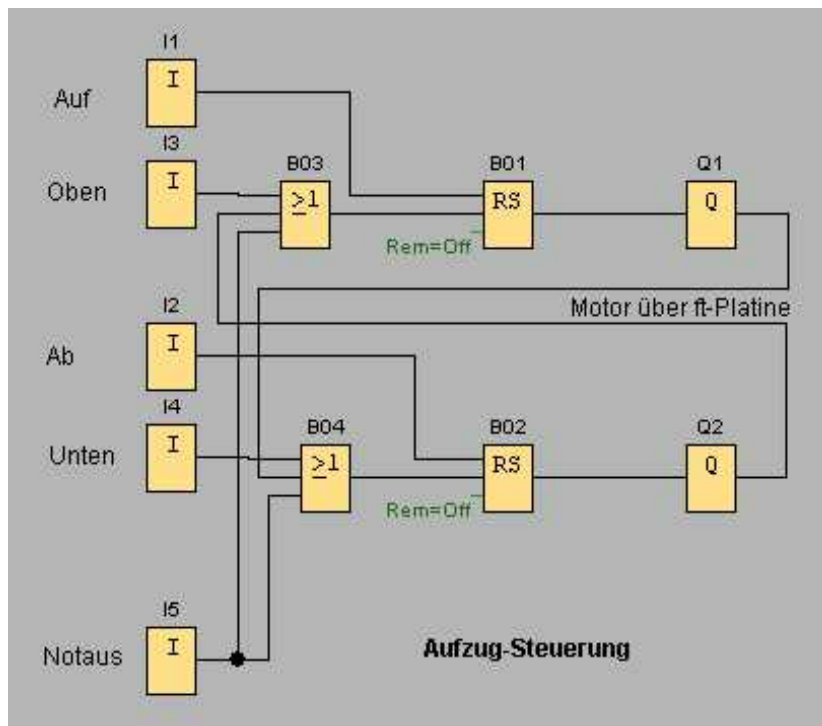


Das Programm wird mit Speedy Grafix erstellt und über einen seriellen Anschluß in das Steuerrelais geladen. Dort wird es dauerhaft gespeichert. Siehe auch [SPS-Relais](#).

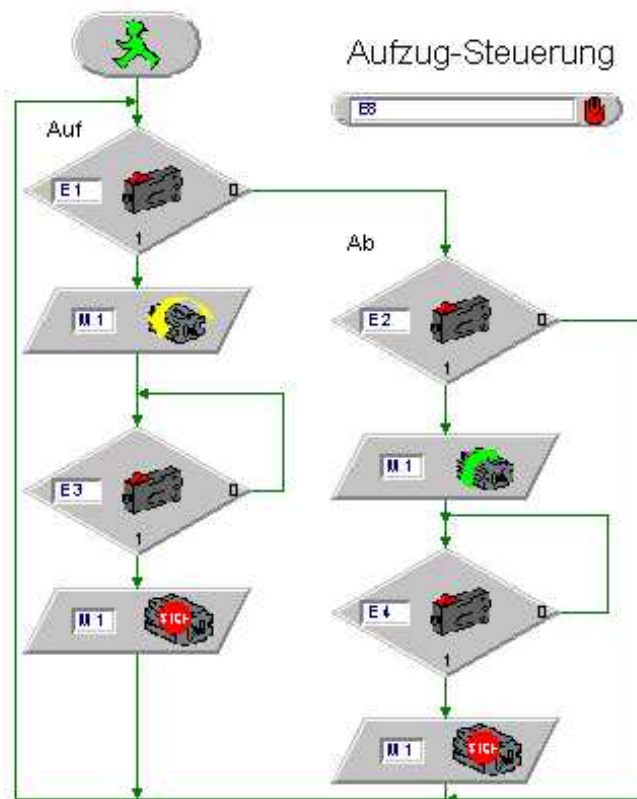
Lösung mit Siemens LOGO! und der Entwicklungsumgebung LOGO-Comfort

Hier wird das LOGO!-Trainingskit mit der fischertechnik Interface-Platine eingesetzt. Hier kann der Aufzugsmotor direkt angesteuert werden.

Die Lösung entspricht sonst der des SpeedyControls.



Lösung mit dem fischertechnik Interface und der Entwicklungsumgebung LLWin 3



Interface-Belegung :

E1 : Aufwärts
E2 : Abwärts
E3 : Oben
E4 : Unten
E8 : Nottaus

M1 : Aufzugsmotor

Das Programm kann in das Interface geladen werden und dort unabhängig von einer Verbindung zum PC ablaufen.

Lösung mit dem fischertechnik Interface und der Entwicklungsumgebung vbaFish

```

Sub Main
    Do
        If GetInput(ftiE1) Then
            PrintStatus "--- Fährt
nach oben ---"

SetMotor(ftiM1,ftiLinks)
            WaitForInput(ftiE3)
            SetMotor(ftiM1,ftiAus)
            PrintStatus "--- Ist
Oben ---"
        ElseIf GetInput(ftiE2)
Then
            PrintStatus "--- Fährt
nach unten ---"

SetMotor(ftiM1,ftiRechts)
            WaitForInput(ftiE4)
            SetMotor(ftiM1,ftiAus)
            PrintStatus "--- Ist
Unten ---"
        End If
    Loop Until Finish()
End Sub

```

Interface-Belegung wie LLWin.

Hier wird in einer Endlos-Schleife, die durch den Button HALT bzw. die ESC-Taste abgebrochen werden kann, zyklisch der Status von E1 und E2 abgefragt und dann der Motor entsprechend geschaltet.

Der jeweilige Status wird im Status-Fenster von vbaFish angezeigt.

Es ist eine ständige Verbindung zum PC erforderlich.

Lösung mit dem fischertechnik Interface und JScript (JavaScript) pur

```

var eAuf = 1, eAb = 2, eOben = 3,
eUnten = 4;
var cMotorAus = 0, cMotorAuf = 1,
cMotorAb = 2;
var mMotor = 1;
var ftiFehler = -1;
var ft, i;

WScript.Echo("Aufzug wird
gestartet");
var ft = new
ActiveXObject("FishFa30.FishFace");
ft.OpenInterface("COM2"); //
alternativ : "COM1"
WScript.Echo("Modellbetrieb
gestartet (Ende ESC)");

while (!ft.Finish()) {
    if (ft.GetInput(eAuf)) {
        ft.SetMotor(mMotor, cMotorAuf);
        ft.WaitForInput(eOben);
        ft.SetMotor(mMotor, cMotorAus);
    }
    if (ft.GetInput(eAb)) {
        ft.SetMotor(mMotor, cMotorAb);
        ft.WaitForInput(eUnten);
        ft.SetMotor(mMotor, cMotorAus);
    }
}

```

Interface-Belegung wie LLWin.

Ablauf wie VBA.

Da hier eine Entwicklungs- und Ablaufumgebung fehlt, muß die Instanzierung von FishFace sowie das Herstellen einer Verbindung zum Interface hier von der Anwendung vorgenommen werden. Die Echo's werden als Quittung in einer Message-Box ausgegeben.

Das Programm läuft im Hintergrund. Eine ständige Verbindung mit dem PC ist erforderlich.

```
}  
  
ft.CloseInterface();  
WScript.Echo("Modellbetrieb  
beendet");
```

Die Source der vorgestellten Lösungen sind in [Aufzug.ZIP](#) zusammen gefaßt. Zusätzlich wird die jeweilige Entwicklungsumgebung benötigt. Näheres sehen unter [Computing](#) und der jeweiligen Sprach-Ecke

Stand : 14.01.2004