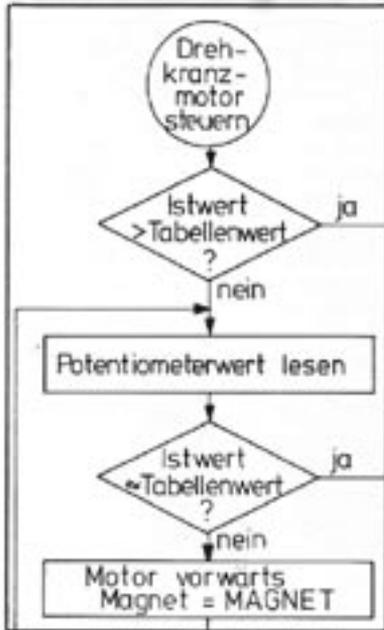


Download von www.ft-fanarchiv.de
gescannt von Andreas Wyrobek
Überarbeitung und PDF von Peter

Programmieranleitung



Inhalt

Einführung	3
Kabelkonfektionierung	4
Wie wird programmiert?	6
Ampelanlage	8
Werkzeugmaschine	10
Aufzug	12
Ein stufenloser Positionsmelder	13
Antennenrotor	14
Sortieranlage	15
Turm von Hanoi	17
Teach-in Roboter	19
Grafiktablett	21
Plotter	24
Solarzellennachführung	26
Übersicht fischertechnik computing	29
Noch ein Roboter	30

fischertechnik computing

Lieber fischertechnik-Freund,

Um mit einem Computer, in Erweiterung seiner Einsatzmöglichkeiten, auch technische Modelle anzusteuern, wurde der fischertechnik computing Baukasten entwickelt. Es ist jetzt möglich, technische Funktionen und Vorgänge zu simulieren und entsprechende Aufgaben zu lösen.

Zwei Motoren und ein Elektromagnet sind in dem Baukasten enthalten – damit verleihen Sie Ihrem Computer „Arme, Beine und Hände“. Blättern Sie das Anleitungsbuch durch; die beiden Robotermodelle verdeutlichen Ihnen, was damit gemeint ist. Drei Lampen zeigen Ihnen an, welche Aktionen der Computer unternimmt. Hinzu kommen als „Sinnesorgane“ 8 Taster und zwei Potentiometer, ausreichend für die verschiedensten Rückmeldungen aus den Modellen. Die Taster können auch zum Aufbau von Kommandofeldern dienen.

Außer Robotern können auch noch eine Reihe weiterer Modelle gebaut werden.

Am Anfang stehen einfache Modelle, z.B. eine Ampelanlage, Werkzeugmaschine und ein Aufzug. Mit diesen Modellen erfolgt eine schrittweise Ein-

führung in die Welt der Computersteuerungen. Einfache, klar gegliederte BASIC-Programme geben dem Anfänger eine Hilfe und dienen dem erfahrenen Programmierer als Ausgangspunkt für eigene Entwicklungen.

Doch auch die anspruchsvollen Modelle sind mit Beispielprogrammen versehen. So erlaubt z.B. der Plotter die Erstellung von Grafiken, wie sie bei Meßwertaufzeichnungen anfallen. Den umgekehrten Weg können Sie mit Hilfe des Grafiktablets beschreiten. Der Computer registriert Ihre Bewegungen des Griffels und übernimmt bei Tastendruck die Positionsdaten. Sie können mit einem geeigneten Programm auf dem Bildschirm malen, konstruieren oder aber, wie bei einer Menükarte, Programmstücke auswählen.

Zurück zu den Maschinen – die Solarzellennachführanlage bietet die Möglichkeit, eine Solarzelle frontal zu jeder Himmelsrichtung einzustellen. Ein entsprechendes Programm kann somit die Solarzelle auf optimale Energieeinstrahlung ausrichten.

Ebenfalls ein Modell aus der Technik ist die Sortieranlage. Sie unterscheidet Bausteine 30 und 15 und sortiert sie in zwei verschiedene Auffangbehälter.

Ein Teil der Modelle aus „fischertechnik computing“ sind in Zusammenarbeit mit dem Norddeutschen Rundfunk für die Fernsehserie „Einführung in die Mikroelektronik“ entstanden.

Selbstverständlich können Sie die Teile aus fischertechnik computing mit allen anderen fischertechnik-Komponenten kombinieren und Ihrer Phantasie freien Lauf lassen. Die Seite 31 soll Ihnen einen kleinen Denkanstoß geben.

Ich bin sicher, daß fischertechnik computing Sie zu einer Reihe weiterer eigener Experimente anregen und Ihr Wissen und Ihre Erfahrung auf diesem Gebiet erheblich erweitern wird.

Ihr



Kabelkonfektionierung

Halt – bevor Sie anfangen, das erste fischertechnik computing Modell aufzubauen, sollten Sie sich einige Dinge zurechtlegen. Insbesondere muß das beiliegende 20adrige Flachbandkabel konfektioniert werden.

Benutzen Sie das fischertechnik Interface?

Wenn ja, gilt das folgend Gesagte. Ansonsten sollten Sie an dieser Stelle Ihre Interface-Anleitung aufschlagen und auf abweichende Anleitungen achten. In diesem Fall gilt das für Ihr Interface Gesagte.

Die Adern schwarz 2 (am unteren Rand, Abb. 1) bis gelb 1 werden von rechts um ca. 50 cm gekürzt. Ein Hinweis: das aufgeklappte Anleitungsbuch hat etwa eine Breite von 50 cm. Anschließend trennen Sie von rechts das Flachbandkabel in Einzeladern auf, so daß das linke Ende auf einer Strecke von 50 cm zusammenhängend bleibt. Die Adern schwarz 2 – weiß 2, grau 2 – violett 2, blau 2 – grün 2 und gelb 2 – orange 2 können Sie jeweils als Paar zusammenlassen.

Das abgeschnittene Kabelende bitte nicht fortwerfen. Hieraus werden je nach Modell kurze Verzweigungskabel angefertigt. Das große Kabelstück paßt jedoch für alle fischertechnik computing Modelle. Wenn das jeweilige Modell nicht alle Adern des Kabelbaums benötigt, so trennen Sie den Kabelbaum bitte nicht weiter auf und kürzen ihn auch nicht. Bei einem anderen Modell könnten Sie das abgeschnittene benötigen.

Im nächsten Schritt sollten Sie die Kabeladern etwa 3–5 mm vorsichtig abisolieren, ohne die feinen Drähtchen der Litze zu verletzen.

Das gleiche tun Sie mit den kurzen Kabelenden, die an die Anschlußfahnen der Potentiometer angelötet sind. Auch das zweiadrige rotgrüne Kabel für den Netzgeräteanschluß wird so vorbereitet.

Das Flachbandkabel und das Netzgeräte-kabel werden mit Steckern, die Potentiometer mit Buchsen versehen. Dazu wird die Litze verdreht und auf die

Isolation umgebogen. Lösen Sie die Stecker-schraube und schieben Sie das Kabelende in die Hülse ein. Schraube wieder anziehen, aber nicht so fest, daß das Kabel abgequetscht wird (Abb. 2).

Wie das computerseitige Ende des Kabelbaums aussehen muß, hängt von dem Computerausgang ab. Das Anschlußkabel ist mit einem zwanzigpoligen Steckverbinder versehen. Wenn Sie ein fischertechnik-Interface besitzen, brauchen Sie diesen Steckverbinder nur am Interface einzustecken und alle Leitungen sind korrekt nach Verdrahtungsplan angeschlossen.

Bei anderen Interfaceschaltungen, z.B. der IOE-Karte des NDR-Klein-Computersystems wird eine andere Belegung des gleichen Steckers verwendet. Bei wieder anderen Interfaceschaltungen, wie dem KOSMOS Relais Interface müssen Sie den Stecker abschneiden, die Kabel aufspießen, abisolieren und verzinnen.

Schauen Sie daher genau in der der Interfaceschaltung mitgelieferten Anleitung nach, wie Sie das Kabel konfektionieren müssen, wenn Sie nicht das fischertechnik Interface verwenden.

Die Potentiometer werden in der Potentiometerhalterung mit Hilfe der Unterlegscheibe und Schraube montiert (Abb. 3).

Abschließend sollten Sie einen Funktionstest des Kabels und des Interface durchführen. Verwenden Sie dazu das mit dem fischertechnik Interface mitgelieferte Diagnoseprogramm. Dieses zeigt Ihnen den Zustand aller Eingabeleitungen an und gestattet, alle vier Motorkanäle anzusteuern. Führen Sie folgenden Test durch:

- Interface an Computer anschließen. (Computer vorher ausschalten!)
- Einen mini-Motor am Ausgang M1 anschließen.
- Tester zwischen Eingang E1 und +5V anschließen.
- Die beiden Potentiometer zwischen EX bzw. EY und +5V anschließen.
- Zur Spannungsversorgung Netzgerät anschließen (auf die Polarität achten).
- Diagnoseprogramm eingeben oder von Diskette laden.
- Diagnoseprogramm starten.

Flachbandkabelkonfektionierung

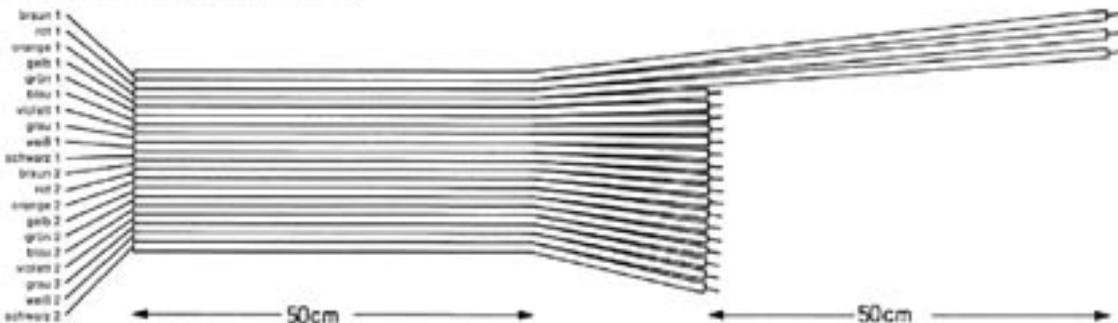


Abb. 1

Nun muß die rote Leuchtdiode am Interface brennen. Falls nicht: Polung des Netzgerätes überprüfen. Sitzt der Stecker im Computeranschluß richtig?

Auf dem Bildschirm werden nun die Zustände der 10 Eingänge (E1, ..., E8, EX, EY) und der 4 Ausgänge (M1, ..., M4) angezeigt.

Bei Betätigen des Tasters muß sich der Zustand von E1 ändern. Entsprechend testet man nach Umstecken des Tasters die Eingänge E2, ..., E8.

Beim Verstellen der Potentiometer muß der Wert bei EX bzw. EY sich im Bereich von 0 bis 255 verändern. 0 und 255 werden möglicherweise nicht ganz erreicht.

Falls Fehler auftreten: Verdrahtung überprüfen, evtl. ist das Kabel defekt, versuchsweise Potentiometer austauschen.

Steuern Sie nun, wie von dem Programm gemeldet, den Motor rechts- und linksherum und schalten Sie ihn wieder aus.

Wenn auch dieser Testpunkt erfolgreich absolviert ist, stecken Sie den Motor nun an M2 und die weiteren Motorkanäle und wiederholen den Test.

Falls gar nichts läuft: Motor direkt ans Netzgerät anschließen und Funktion überprüfen; Verdrahtung überprüfen.

Grundsätzlich gilt: Wenn manche Eingänge funktionieren, andere nicht, oder der Rechtslauf geht, Linkslauf nicht, so besteht Grund zu der Annahme, daß das Interface defekt ist. Solange aber „gar nichts läuft“, sollte man zunächst noch einmal seinen Aufbau gründlich überprüfen.

Abschließend sollten Sie alle weiteren Kabel auf Durchgang prüfen. Wenn Sie keinen Durchgangsprüfer oder Ohmmeter besitzen, können Sie wie in Abb.4 einen Aufbau mit einer Lampe und einer Stromquelle benutzen.

Nun noch ein Hinweis zu den Schaltplänen: Soweit wie möglich werden immer die gleichen Kabeladern für die gleichen Funktionen benutzt. Dabei ist zu unterscheiden zwischen Funktionen, die für ein

Modell unbedingt notwendig sind, wie z.B. der Magnet des Teach-in Roboters. Andere Funktionen sind wünschenswert, aber nicht unbedingt notwendig. So können Sie Kommandotasten sowohl mit den fischertechnik mini-Tastern als auch mit der

Tastatur des Computers realisieren. Im zweiten Fall können die mini-Taster entfallen. Die Schaltpläne und die Bauphasen entsprechen jedoch immer dem Maximalausbau.

Steckermontage

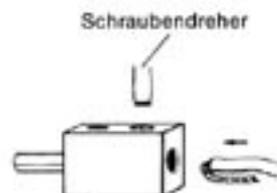


Abb. 2

Potimontage



Abb. 3

Durchgangsprüfung

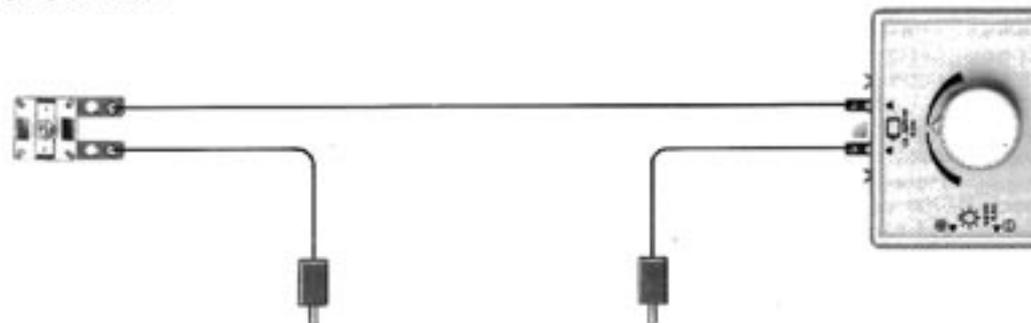


Abb. 4

Wie wird programmiert?

Wer sich schon einmal mit dem Gedanken befaßt hat, irgendwelche Geräte oder Modelle mit dem Computer zu steuern, wird aus eigener Erfahrung wissen oder von anderen Computerfreunden gehört haben, daß dies alles gar nicht so einfach sei. Man brauche eine genaue Kenntnis des Computers, des Mikroprozessors und Ein-/Ausgabebausteins sowie der Maschinensprache für diese Aufgabe. Bislang hatten Sie damit recht, und dadurch wurde leider auch mancher von diesem interessanten Kapitel der Computerei abgehalten. Dies muß nun nicht mehr der Fall sein.

Dem fischertechnik Interface liegen eine ausführliche Anleitung und Programme auf Diskette bei. Davon ist ein Programm besonders wichtig, das Grundprogramm. Wenn Sie in der Anleitung des Interface oder im Inhaltsverzeichnis der Diskette nachschauen, so werden Sie es als GRUNDPR... vorfinden. Die Punkte stehen für eine Namenserweiterung, die den geeigneten Computertyp angibt, z.B. GRUNDPR .64 für den Commodore 64.

Schließen Sie gleich einmal das Interface, wie in der Anleitung beschrieben, an den Computer an. Wir wiederholen es noch einmal, weil es so wichtig ist: Der Computer muß dabei ausgeschaltet sein! Schalten Sie den Computer wieder ein und laden Sie das Grundprogramm (Details in der Anleitung Interface). Wenn Sie das Kommando RUN eingeben, so wird sich nach einer kurzen Denkpause der Computer wieder mit seinem Bereitzeichen melden. Äußerlich scheint sich nichts geändert zu haben. Dennoch besitzt der Computer nach Ausführung des Grundprogramms einige neue Befehle. Diese Befehle sind sowohl auf das fischertechnik Interface als auch den Computer abgestimmt. Deshalb gibt es für jeden Computertyp ein eigenes Grundprogramm. In dem Grundprogramm stecken nun die oben erwähnten Details über die Computerbausteine in Form von Maschinensprache.

Statt detaillierten Computerkenntnissen brauchen Sie nun nur noch die folgend beschriebenen BASIC-Befehle zu beherrschen:

Motorausgang M1 wird angesteuert mit:

SYS M1, EIN SYS M1, AUS
SYS M1, RECHTS SYS M1, LINKS
(SYS M1, EIN bewirkt ebenfalls immer Rechtslauf)

Die entsprechenden Befehle mit M2 ... M4 steuern die 3 anderen Ausgänge.

Die 10 Eingänge werden mit Hilfe der USR-Funktion des Basic-Interpreters abgefragt; die Funktion

USR (E1)

ist 1, wenn der Eingang E1 des Interface mit + verbunden ist, sonst zeigt USR (E1) den Wert 0. Entsprechend erhält man mit USR (E2) ... USR (E8) die Zustände der übrigen Digitaleingänge.

Die Analogeingänge EX und EY werden über je ein Potentiometer (4,7 k) mit + verbunden. Die Funktionen

USR (EX), USR (EY)

haben dann einen Wert zwischen 0 und 255, je nach Stellung der Potentiometer.

Wird z.B. ein Roboterarm von einem Motor angetrieben und synchron mit der Bewegung des Arms das Potentiometer EX verstellt, so kann das Programm, indem es immer wieder die Funktion

USR (EX)

aufruft, die Bewegung des Roboters genau verfolgen.

Der letzte der neuen Befehle ist

SYS INIT

Dieser wird benutzt, um das Interface in einen wohldefinierten Anfangszustand zu versetzen. Er kann auch benutzt werden, wenn alle Motorkanäle mit einem Male abgeschaltet werden sollen. Bevor Sie die Befehle nun verwenden, empfiehlt sich wieder ein Blick in Ihre Interface-Anleitung. Statt des Befehlswortes SYS muß bei einigen Computern das Befehlswort CALL und statt der Funktion USR (...) die Funktion FN USR (...) verwendet werden.

Die hier beschriebenen Programme sind auf den weit verbreiteten Computer Commodore 64 angepaßt. Programmzeilen, die auf einem anderen Computer anders eingegeben werden müssen, haben wir im folgenden mit einem Sternchen * gekennzeichnet. Neben den schon erwähnten Befehlen ist dies auch der Befehl zum Löschen des Bildschirms.

Wir stellen hier kurz gegenüber:

Commodore	:	PRINT CHR\$(147)
ACORN	:	CLS
Sinclair	:	CLS
Apple II	:	HOME

Schauen Sie in der Anleitung Ihres Computers nach, wenn Sie hierzu Fragen haben.

Doch nun genug der langen Vorrede: Schließen Sie an M1 einen Motor an und geben Sie ein:

*** SYS M1, EIN**
(natürlich ohne Sternchen! s.o.)

Der Motor wird kurz anlaufen und dann wieder stehenbleiben. Wie Sie aus der Interface-Anleitung wissen, überwacht das Interface den Datenfluß und schaltet bei Ausbleiben weiterer Befehle alle angeschlossenen Verbraucher ab.

Probieren Sie nun auch die anderen Ausgabebefehle und machen Sie sich mit Ihrem Gebrauch vertraut.

Die Eingabebefehle probieren Sie am besten mit

*** PRINT USR (E1)**

(wieder ohne Sternchen! Wir werden Sie im folgenden nicht mehr daran erinnern.)

für Eingang 1 aus. Je nachdem, ob der Taster zwischen E1 und +5V bei der Betätigung der RETURN- bzw. ENTER-Taste gedrückt ist oder nicht, wird der Computer eine 1 oder 0 ausgeben.

Wenn an einen Ausgang noch ein Motor angeschlossen und eingeschaltet war, so wird sich dieser wieder rühren. Auch Eingabebefehle aktivieren das Interface wieder!

Sofern Sie die Diskette nicht benutzen oder auf Kassette umkopieren konnten und das Grundprogramm von Hand eingegeben haben, sollten Sie es jetzt auf Kassette abspeichern. Sie werden es immer wieder brauchen, weil jedes Programm, das mit dem fischertechnik Interface Modelle steuern soll, mit diesem Vorspann beginnt, der die neuen Befehle installiert.

Nach dieser Vorübung dürfte es ein Leichtes sein, das erste Projekt, eine computergesteuerte Ampel, anzugehen.

Ampelanlage . . .

Fangen wir zunächst mit dem einfachsten Modell aus dem Baukasten „fischertechnik computing“ an: Eine Handvoll Bausteine, die Grundplatte und eine rote, gelbe und grüne Lampe – schon ist die Verkehrsampel aufgebaut. Wie Sie das Modell verkabeln, zeigt Ihnen die Abbildung aus der Bauanleitung.

Schließen Sie die grüne Lampe an M1, die gelbe an M2 und die rote an M3 an. Wenn Sie ein Diskettenlaufwerk besitzen, so laden Sie nun das Programm VERK.AMPEL... Die Punkte stehen wieder für die Namensweiterung, die den Computertyp angibt. Haben Sie die Programme auf Kassette umkopiert, so verfahren Sie ähnlich.

Anders ist die Situation, wenn Sie die Programme nach der nachfolgend abgedruckten Programmliste eingeben wollen. In diesem Fall haben Sie von vornhin noch das Grundprogramm im Speicher oder laden es wieder ein. Das Ampelprogramm kommt dann zusätzlich in den Computerspeicher. Berührungspunkt der beiden Programme ist die Zeile 500 mit dem Befehl

* 500 SYS INIT

Wenn das Programm komplett und ausgetestet ist, können Sie es dann natürlich als ein einziges Programm abspeichern. Die Vorgehensweise wird bei den anderen Programmen genauso sein.

Werfen wir nun einen Blick in das Programm hinein. Am Anfang steht nach der Titelmeldung die Belegung des Interface. Obwohl dies „nur“ REM-Zeilen sind, wird empfohlen, sie trotzdem mit einzugeben. Mit einem Blick auf diese Zeilen, auf das Interface mit dem symbolischen Verdrahtungsplan und auf das Modell können Sie sofort die Richtigkeit Ihrer Verkabelung prüfen.

Anschließend folgen vier Blöcke Programmtext, für jede Ampelphase einer. In ihnen werden die Parameter der Ampelphase, der Schaltzustand der Lampen und die Zeitdauer, festgelegt. Das eigentliche Schal-

ten erfolgt in dem Unterprogramm ab Zeile 2000. Sie sehen an diesem Beispiel, daß die Schaltzustände der Ausgänge nicht unbedingt direkt im SYS-Befehl verwendet werden müssen. Sie können auch über andere Variablen, ROT, GRUEN und GELB in diesem Fall, übergeben werden.

```
* 500 SYS INIT
600 REM
610 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
620 REM
630 REM AMPELANLAGE
640 REM
650 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1994
660 REM
730 REM BELEGUNG DES INTERFACE
740 REM
750 REM BRUEN#M1
760 REM GELB#M2
770 REM ROT#M3
780 REM
880 REM FUNKTION
910 REM EINFACHE AMPEL MIT ZYKLISCHEN DURCHLAUF
920 REM
* 980 PRINT CHR$(147)
910 PRINT "FISCHERTECHNIK"
920 PRINT "COMPUTING"
930 PRINT
940 PRINT "VERKEHRSAMPEL"
950 PRINT
1000 REM
1010 REM GRUEN PHASE
1020 LET GRUEN=EIN
1030 LET GELB=AUS
1040 LET ROT=AUS
1050 LET ZEIT=1000
1060 PRINT "GRUEN PHASE"
1070 GOSUB 2000
1080 REM
1090 REM GELB PHASE
1100 LET GRUEN=AUS
1110 LET GELB=EIN
1120 LET ROT= AUS
1130 LET ZEIT=200
1140 PRINT "GELB PHASE"
1150 GOSUB 2000
1160 REM
1170 REM ROT PHASE
1180 LET GRUEN=AUS
1190 LET GELB=AUS
1200 LET ROT=EIN
1210 LET ZEIT=1000
```

```
1220 PRINT "ROT PHASE"
1230 GOSUB 2000
1240 REM
1250 REM ROT-GELB PHASE
1260 LET GRUEN=AUS
1270 LET GELB=EIN
1280 LET ROT=EIN
1290 LET ZEIT=200
1300 PRINT "ROT-GELB PHASE"
1310 GOSUB 2000
1320 REM
1330 GOTO 1020
2000 REM ZEITSCHLEIFE
2010 FOR Z=0 TO ZEIT
* 2020 SYS M1,ROT
* 2030 SYS M2,GELB
* 2040 SYS M3,GRUEN
2050 NEXT Z
2060 RETURN
```

Download von www.ft-fanarchiv.de
gescannt von Andreas Wyrobek
Überarbeitung und PDF von Peter

... mit Fußgängertaste

Mit dem Computer Lampen ansteuern zu können, ist gut und schön. Allerdings fängt die Steuerungstechnik erst dann richtig an, wenn Ein- und Ausgaben einander abwechseln. Denn, mal ehrlich, für die Ampel wie vorhin hätten wir keinen Computer gebraucht. So ist es auch in der Praxis – computer-gesteuerte Ampeln werden da eingesetzt, wo der Betrieb mit Hilfe von Eingabesignalen an den Verkehrsfluß angepaßt werden muß. Dies können Induktionsschleifen in der Fahrbahn oder auch Drucktaster für Fußgänger sein.

Mit wenigen Handgriffen können wir die Ampel um einen solchen Drucktaster bereichern. Wir schließen den Taster zwischen der Leitung E8 und der gemeinsamen +5V Leitung an.

Die Aufgabenstellung des Programmierers ist es nun, bei Vorliegen eines Tastendrucks von der Grünphase für den Fahrzeugverkehr umzuschalten auf Gelb und Rot. Dieses Umschalten sollte aber nicht schlagartig erfolgen, sondern mit einer kleinen Verzögerung.

In dem Musterprogramm wurde die Aufgabe so gelöst, daß der Laufindex der Verzögerungsschleife auf (Endwert - 50) verstellt wird, sobald die Taste betätigt ist. Damit wird die Schleife in kurzer Zeit beendet.

Allerdings darf diese Verstellung nur während der Grünphase erlaubt sein. Die Ampel würde ansonsten ein kurioses Verhalten an den Tag legen.

Die Abfrage des Tastendrucks selbst erfolgt mit der `USR`-Funktion. Sie sehen aus dem Beispiel, daß sie wie jede andere Funktion verwendet werden kann; in Berechnungen, Abfragen und Drucklisten.

Ihr Wert ist 1, wenn der dazugehörige Eingang mit der gemeinsamen +5V-Leitung verbunden ist, 0 in allen anderen Fällen.

```
* 500 SYS INIT
600 REM
610 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
620 REM
630 REM FUSSGAENDERRAMPEL
640 REM
650 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
660 REM
730 REM BELEGUNG DES INTERFACE
740 REM
750 REM GRUEN=HIN
760 REM GELB=HIN
770 REM ROT=HIN
780 REM
790 REM EG-FUSSGAENDERTASTE
800 REM
810 REM FUNKTION
820 REM FUSSGAENDERRAMPEL MIT FUSSGAENDERTASTE
830 REM
* 840 PRINT CHR$(147)
910 PRINT" FISCHERTECHNIK "
920 PRINT" COMPUTING "
930 PRINT
940 PRINT"FUSSGAENDERRAMPEL "
1000 REM
1010 REM GRUEN PHASE
1020 LET GRUEN=HIN
1030 LET GELB=AUS
1040 LET ROT=AUS
1050 LET ZEIT=1000
1060 PRINT"GRUEN PHASE"
1070 GOSUB 2000
1080 REM
1090 REM GELB PHASE
1100 LET GRUEN=AUS
1110 LET GELB=HIN
1120 LET ROT=AUS
1130 LET ZEIT=200
1140 PRINT"GELB PHASE"
1150 GOSUB 2000
1160 REM
1170 REM ROT PHASE
1180 LET GRUEN=AUS
1190 LET GELB=AUS
1200 LET ROT=HIN
1210 LET ZEIT=1000
1220 PRINT"ROT PHASE"
1230 GOSUB 2000
1240 REM
1250 REM ROT-GELB PHASE
1260 LET GRUEN=AUS
1270 LET GELB=HIN
1280 LET ROT=HIN
1290 LET ZEIT=200
1300 PRINT"ROT-GELB PHASE"
1310 GOSUB 2000
1320 REM
1330 GOTO 1020
1340 END
2000 REM ZEITSCHLEIFE
2010 FOR Z=0 TO ZEIT
* 2020 SYS H1,ROT
* 2030 SYS H2,GELB
* 2040 SYS H3,GRUEN
2050 IF GRUEN <=HIN THEN GOTO 2090
2060 REM FALLS NICHT GRUEN, TASTE NICHT ABFRAGEN
* 2070 IF USR(E8)=1 THEN LET Z=ZEIT-10
2080 REM FALLS TASTE GEDRUECKT, GRUENPHASE KUERZEN
2090 NEXT Z
2100 RETURN
```

Werkzeugmaschine

Nun wollen wir Bewegung in unseren Aufbau bringen. Die kleine Werkzeugmaschine bietet sich dafür an.

Zunächst ein paar Worte dazu, was eine Werkzeugmaschine eigentlich ist. Bohren, Fräsen, Drehen, Stanzen und Prägen sind einige Arbeitsgänge in der Metallverarbeitung. Diese Arbeitsgänge lassen sich in der Produktion automatisieren. Meistens stehen mehrere Automaten um einen runden Drehtisch. An einer Stelle des Tischumfangs werden die Werkstücke eingeführt. Vielleicht mit Hilfe eines Roboters, wie er weiter hinten abgebildet und beschrieben ist. Der Tisch dreht sich immer im Takt um einen festen Drehwinkel und führt so das Teil den einzelnen Automaten zu. Diese bearbeiten das Teil, und anschließend geht es im nächsten Takt um eine Station weiter. Zum Schluß kommt das fertig bearbeitete Werkstück an der Entnahmestelle an, wo es vom Rundtisch genommen wird.

Wir haben in dem Modell dieses Prinzip etwas vereinfacht. Aufnahme und Entnahme finden nicht statt, die vier Bausteine, die die Werkstücke darstellen sollen, kreisen immer herum. Wir haben auch nur einen Automaten, ein kleines Modell einer Bohrmaschine.

Der Rundtisch wird gedreht, bis der Taster von einem Flügel des Werkstücks betätigt wird. Dann fährt der Bohrer herab, wobei die untere Endstellung ebenfalls von einem Taster vermeldet wird. Der Bohrer bleibt stehen; der Bohrvorgang wird durch eine gelbe Lampe, die man noch an dem Modell unterbringen kann, angezeigt. Danach fährt der Bohrer wieder nach oben, bis die obere Endposition durch den zweiten Taster an dem Bohrstander vermeldet wird. Anschließend beginnt das ganze aufs Neue. Allerdings wird man den Zyklus nicht so wie hier beschrieben beginnen lassen. Der erste Schritt sollte das Hochfahren der Bohrmaschine sein. Es ist bei sorgfältiger Justage der Baugruppen des Modells nämlich durchaus möglich, daß der Bohrer

in die seitliche Nut des Bausteins eintauchen kann. Wir können nicht ausschließen, daß die Werkzeugmaschine sich in dieser Ausgangsstellung befindet, wenn das Programm startet. Daher muß die Bohrmaschine immer erst das Werkstück freigeben, ehe der Drehtisch sich dreht.

Um Motoren zu steuern, verwenden wir die Kommandos

- * SYS M1, RECHTS
- * SYS M1, LINKS und
- * SYS M1, AUS

für Rechts- und Linkslauf sowie zum Ausschalten. Übrigens,

- * SYS M1, EIN

bewirkt ebenfalls immer Rechtslauf.

Was nun tatsächlich Rechts- oder Linkslauf am Modell bewirkt, läßt sich gar nicht so leicht beantworten. Dies kann von Motor zu Motor unterschiedlich sein. Außerdem hängt es von der Betrachtungsrichtung und dem Getriebeaufbau ab. Daher sollten Sie die gewünschte Drehrichtung am aufgebauten Modell festlegen. Geben Sie im Direktmodus ein:

- * SYS M2, RECHTS

Wenn die Bohrmaschine jetzt ein kleines Stück nach oben gefahren ist, stimmt die Verdrahtung. Ist sie dagegen nach unten gefahren, so müssen Sie die beiden Anschlußstecker am Motor tauschen und noch einmal ausprobieren. Hat sich gar nichts gerührt oder ist der andere Motor angelaufen, so überprüfen Sie bitte noch einmal Ihre Verkabelung. Nach Abschluß des Tests geben Sie wieder im Direktmodus ein:

- * SYS INIT

Eine gute Hilfestellung beim Austesten der Verkabelung leistet auch das Diagnoseprogramm. Da haben Sie ständig Überblick über alle Taster und die beiden Potentiometer und können alle Motoren über Tastendruck von Hand steuern.

Von dem abgedruckten Programm schauen Sie sich einmal Zeile 1010 etwas genauer an: Der Computer prüft dort den Endtaster der Hubbewegung. Solange dieser nicht gedrückt ist, tritt der Computer sozusagen auf der Stelle. Da auch durch die Abfrage der Eingangsleitung das Interface aktiv bleibt, läuft der Motor, der in Zeile 1000 eingeschaltet wurde, nach wie vor weiter.

Wird der Taster gedrückt, so schreitet der Computer in Zeile 1020 weiter. Dort wird der Motor ausgeschaltet.

Derartige Konstruktionen finden Sie noch an zwei weiteren Stellen im Programm, bei Zeile 1070 und 1100.

Zeilen 1130 bis 1160 dienen dazu, eine Bearbeitungspause zu erzeugen. Dabei wird übrigens M3 eingeschaltet, um den Verarbeitungsvorgang zu signalisieren. Findige fischertechnik-Freunde benutzen diese Leitung, um einen dritten mini-Motor aus dem Fundus als Modell eines Bohrers laufen zu lassen oder zumindest eine weitere Lampe einzuschalten. Die FOR-NEXT-Schleifen-Konstruktion der Zeilen 1040-1060 hat jedoch eine andere Bedeutung. Wenn der Computer feststellen soll, ob der Drehteller die neue Lage erreicht hat, so darf er mit dem Testen nicht gleich anfangen. Eine kurze Zeit muß verstreichen, damit der Nocken des Drehtellers erst einmal von der bisherigen Position wegläuft.

Wenn Sie sich bis dahin durch das Programm hindurchgearbeitet haben, werden Sie schon ein Gefühl für „Echtzeitprogrammierung“ (so der Fachausdruck) gewonnen haben. Viel mehr als Berechnungen steht hier immer wieder die zeitliche Synchronisation zwischen Modell und Computerabläufen im Vordergrund. Dies bedeutet, daß in

unseren Programmen der Computer die meiste Zeit auf ein Eingabesignal wartet, um anschließend zur nächsten Ausgabeaktion fortzuschreiten.

In der kleinen Grafik (Abb. 5) ist dies übersichtlich dargestellt. Nehmen Sie ein kleines Kegelmännchen von einem Mensch-ärgere-dich-nicht-Spiel und setzen Sie es auf die Startposition. Und nun stellen Sie sich vor, das Männchen wäre der Computer. Auf jedem Feld tut der Computer das, was darin angeschrieben ist. Wenn die am Ausgang angeschriebene Bedingung erfüllt ist, zieht er auf die nächste Position weiter.

Solche grafischen Hilfsmittel sind bei der Entwicklung eigener Programme recht hilfreich. Wenn Sie immer wieder einen Seitenblick auf die Programmliste werfen, stellen Sie schnell fest, wie das Spielfeld in BASIC übersetzt wird. Gestandene Informatiker nennen so eine Grafik übrigens Zustandsdiagramm.

Werkzeugmaschine

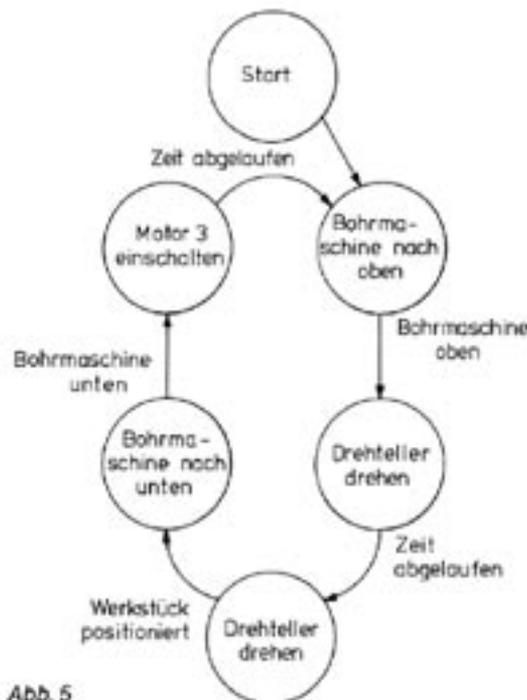


Abb. 5

```

* 500 SYS INIT
600 REM
810 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
820 REM
830 REM WERKZEUGMASCHINE
840 REM
850 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
860 REM
730 REM BELEGUNG DES INTERFACE
740 REM
750 REM E3= DREHTEILERPOSITIONSTASTER
760 REM E4= ENDTASTER BOHRMASCHINE UNTEN
770 REM E5= ENDTASTER BOHRMASCHINE OBEN
780 REM
880 REM AUSGABEN
810 REM
820 REM M1=DREHTEILERMOTOR
830 REM M2=BOHRMASCHINENMOTOR
840 REM
* 050 PRINT CHR$(147)
900 PRINT "FISCHERTECHNIK"
910 PRINT "COMPUTING"
920 PRINT
930 PRINT "WERKZEUGMASCHINE"
940 REM
* 1000 SYS M0,RECHTSIREM BOHRER NACH OBEN
* 1010 IF USR(E5)=0 THEN GOTO 1010
* 1020 SYS M2,AUSIREM BOHRER AUSSCHALTEN
1030 REM ZEITSCHLEIFE DREHTEILER
1040 FOR I=1 TO 200
* 1050 SYS M1,RECHTS
1060 NEXT I
* 1070 IF USR(E3)=0 THEN GOTO 1070
* 1080 SYS M1,AUSIREM DREHTEILERMOTOR AUSSCHALTEN
* 1090 SYS M2,LINKSIREM BOHRER NACH UNTEN
* 1100 IF USR(E4)=0 THEN GOTO 1100
* 1110 SYS M2,AUSIREM BOHRER AUSSCHALTEN
1120 REM PAUSE FUER BEARBEITUNG
1130 FOR J=1 TO 500
* 1140 SYS M0,EINIREM BEARBEITUNGSLAMPE EIN
1150 NEXT J
* 1160 SYS M0,AUSIREM BEARBEITUNGSLAMPE AUS
1170 GOTO 1000
  
```

Aufzug

Das Aufzugsmodell aus dem fischertechnik computing-Baukasten bietet ein weites Programmierfeld. Von einer ganz einfachen, „dummen“ Aufzugssteuerung über eine Steuerung mit Ruftastenspeicher bis hin zum Programm mit Vorrangregelung – all dies läßt sich an dem kleinen Aufzug studieren.

Die Verdrahtung geht aus der Abbildung in der Bauanleitung hervor. Drei Taster vermeiden die Position des Fahrkorbs. Drei weitere Taster sind als Ruftaster in den einzelnen Geschossen angebracht. Ein letzter Taster (er ist in den Abbildungen nicht dargestellt) kann im mittleren Stockwerk rechts von der „Aufzugstür“ angebracht werden. Wir kommen auf diesen zweiten Taster weiter unten noch zurück. Der Aufzug in seiner einfachsten Steuerung ist nicht schwer zu programmieren. Aus den Kommandotasten wird eine Sollposition gewonnen. Der Wert der Variablen SP – 0, 1 oder 2 – zeigt an, in welches Stockwerk der Aufzug fahren soll. Dabei steht 0 für Erdgeschoß, 1 und 2 für 1. und 2. Obergeschoß. Die Variable SP wird beim Durchlauf der Abfrageschleife entsprechend den Tastendruckungen gesetzt. Dies geschieht in den Zeilen 1110, 1120 und 1130.

Die nächsten drei Zeilen setzen die Variable IP. Hier sind die Positionstaster, die durch den Fahrkorb betätigt werden, Auslöser. Da uns IP angibt, wo der Aufzug gerade ist, wird es Istposition genannt. Die Codierung der Stockwerke erfolgt mit den gleichen Zahlen wie bei der Sollposition.

Der Rest ist nun einfach: Ist die Sollposition kleiner als die Istposition, so muß der Aufzug nach unten fahren. Im umgekehrten Fall muß der Fahrkorb nach oben.

Stimmen Soll- und Istposition jedoch überein, so wird der Aufzugsmotor abgestellt. In diesem Augenblick wird auch die Stockwerksmeldung auf den Bildschirm gebracht.

Zu Beginn des Programms wird der Aufzug in das Erdgeschoß gefahren. Dies dient der Herstellung eindeutiger Anfangsbedingung. Stünde der Fahr-

korb zwischen zwei Stockwerken, so könnte der Computer die Position nicht erfahren, da keiner der Positionstaster gedrückt ist.

Diese Anfangsbewegung können wir uns wieder zunutze machen, um die Drehrichtung des mini-Motors festzulegen. Geben Sie im Direktmodus ein:

*** SYS M1, LINKS**

Fährt der Fahrkorb abwärts, ist alles in Ordnung.

Wenn Programm und Fahrstuhl korrekt arbeiten, sollten Sie mal Ihre eigene Programmierkünste ins Spiel bringen.

Lösen Sie mal die Frage, was passiert, wenn folgende Zeilen geändert werden:

*** 1230 GOTO 1110**

*** 1270 GOTO 1110**

Als Programmvariante schlagen wir Ihnen einen Aufzug mit Ruftastenspeicher vor. Nun muß man nicht mehr warten, bis der Aufzug steht, um einen neuen Fahrwunsch einzugeben.

Oder erweitern Sie den Aufzug mit einer Richtungs-prioritätssteuerung. Hier tritt der zweite Taster im mittleren Geschoß in Aktion. Der Taster auf der linken Seite wird nun als Ruftaster nach oben, der rechte als Ruftaster nach unten ausgewertet. Sie können sich dies leicht merken, da bei dem linken Taster der Betätigungsnocken oben liegt. Bei dem rechten Taster zeigt der Betätigungsnocken jedoch nach unten.

Das Programm soll nun den Fahrkorb so steuern, daß er nicht im mittleren Stockwerk anhält, wenn die gerade vorliegende Fahrtrichtung nicht mit der Wunschrichtung übereinstimmt.

Und wer ein noch weiteres Betätigungsfeld sucht, kann die Ruftasten, die normalerweise innen im Fahrkorb angebracht sind, durch Tasten der Computertastatur ergänzen.

Dann fehlt noch der Alarmknopf und die Abschaltung der Außensteuerung für den Servicetechniker und...

Sie sehen, da bleibt viel Freiraum für Ihre Phantasie.

```
* 500 SYS INIT
600 REM
610 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
620 REM
630 REM AUFZUG
640 REM
650 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
660 REM
670 REM BELEGUNG DES INTERFACE
680 REM
690 REM EINGABEN
700 REM E3= POSITIONSTASTE OBEN
710 REM E4= POSITIONSTASTE MITTE
720 REM E5= POSITIONSTASTE UNTEN
730 REM E6= RUFTASTE OBEN
740 REM E7= RUFTASTE MITTE
750 REM E8= RUFTASTE UNTEN
760 REM
770 REM AUSSGABEN
780 REM NI=AUFGABENMOTOR
790 REM NI=LAMPE AUFWAERTS
800 REM NI=LAMPE ABWAERTS
810 REM
820 REM FUNKTION
830 REM AUFZUG MIT 3 STOCKWERKEN
840 REM DURCH TASTENDRUCK IM JEWEIFIGEN STOCK-
850 REM WERK WIRD DER AUFZUG POSITIONIERT
* 900 PRINT CHR$(147)
* 970 PRINT" FISCHERTECHNIK"
* 980 PRINT" COMPUTING"
990 PRINT
990 PRINT" AUFZUG"
910 PRINT
920 REM
1000 LET SP=0 :REM SOLLPOS. =0
1010 LET IP=0 :REM ISTPOS. =0
1020 LET AZ=0 :REM STOCKWERKSANZEIGE
* 1030 SYS M1, LINKS :REM AUFZUG NACH UNTEN
* 1040 IF USR(E5)=0 GOTO 1030 :REM IST AUFZUG UNTEN
* 1050 SYS INIT :REM ALLES ABSCHALTEN
1060 IF AZ=1 THEN GOTO 1110
1070 IF IP=0 THEN PRINT" ERDGESCHOSS"
1080 IF IP=1 THEN PRINT" 1. OBERGESCHOSS"
1090 IF IP=2 THEN PRINT" 2. OBERGESCHOSS"
1100 LET AZ=-1
```

Ein stufenloser Positionsmelder

```
* 1110 IF USR(E3)=1 THEN SP=2 IREM 2.00 ANFAHREN
* 1120 IF USR(E7)=1 THEN SP=1 IREM 1.00 ANFAHREN
* 1130 IF USR(E9)=1 THEN SP=0 IREM EG ANFAHREN
* 1140 IF USR(E3)=1 THEN IP=2 IREM AUFZUG IM 2.00
* 1150 IF USR(E4)=1 THEN IP=1 IREM AUFZUG IM 1.00
* 1160 IF USR(E5)=1 THEN IP=0 IREM AUFZUG IM EG
1170 IF SP<IP THEN 1200 IREM AUFZUG NACH UNTEN
1180 IF SP>IP THEN 1240 IREM AUFZUG NACH OBEN
1190 GOTO 1050
* 1200 SYS M1, LINKS IREM AUFZUG NACH UNTEN
* 1210 SYS M2, EIN IREM LAMPE ABWAERTS EIN
1220 LET A2=0
1230 GOTO 1140
* 1240 SYS M1, RECHTS IREM AUFZUG NACH OBEN
* 1250 SYS M0, EIN IREM LAMPE AUFWAERTS EIN
1260 LET A2=0
1270 GOTO 1140
```

In fischertechnik computing sind zwei Potentiometer enthalten, die der stufenlosen Positionsmeldung dienen. Dies hat gegenüber dem Einsatz von Tastern den Vorteil, daß sich Bewegungen viel feiner abstimmen lassen.

Ein Potentiometer besteht aus einer Widerstandsbahn, auf der durch Drehen einer Achse ein Schleifer entlangbewegt wird. An den Endpunkten der Widerstandsbahn und dem Schleifer sind Lötkontakte angebracht. Abb. 6 zeigt ein geöffnetes Potentiometer.

Je nach Stellung der Drehachse ergeben sich zwischen den Endpunkten des Potentiometers und dem Schleifer zwei Widerstandswerte, deren Summe dem Widerstandswert der gesamten Widerstandsbahn entspricht.

Aus den Herstellerangaben entnehmen wir, daß der gesamte Drehwinkel der Achse, von Endpunkt zu Endpunkt, 270° beträgt. Unter der Annahme, daß die Widerstandsbahn gleichmäßig ist, kann aus den Widerstandswerten des Potentiometers die Winkelstellung der Achse ermittelt werden.

Die Widerstandswerte in Zahlenwerte des Compu-

ters umzuwandeln, ist eine der Aufgaben des Interface. Die Potentiometer werden zwischen die Leitungen EX bzw. EY und +5V als gemeinsamem Pol angeschlossen. Die Abfrage der Potentiometerstellung geschieht mit der USR-Funktion.

Obwohl bei den verschiedenen Computern, für die es ein fischertechnik Interface gibt, immer wieder der gleiche programmtechnische und elektronische Ablauf benutzt wird, verhält sich die USR-Funktion doch unterschiedlich. Insbesondere sollten Sie vermeiden, eine offene Potentiometerleitung abzufragen. Die Effekte reichen vom langsamen Blinken der Leuchtdiode des Interface (C64) über einen harmlosen Überlauf mit Wert 255 (Apple II, CBM) bis zum „Aufhängen“ des Computers (VC20, Acorn).

Auch die zurückgelieferten Zahlenwerte können leicht unterschiedlich ausfallen, liegen aber immer im Bereich 0 bis 255. Bei einigen Interface-Varianten wird die 0 erreicht, bei anderen ist ca. 20 der kleinste Wert.

Damit wir üben, mit diesem wichtigen Bauteil von fischertechnik computing umzugehen, wollen wir uns an das nächste Modell heranwagen.

Potentiometer

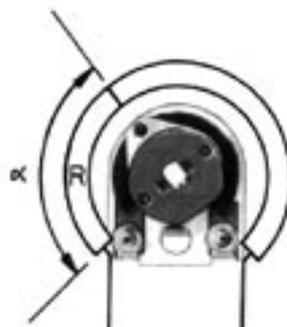


Abb. 6

Antennenrotor

Der Antennenrotor hat die Aufgabe, die Peilantenne entsprechend einer Vorgabe in die richtige Himmelsrichtung zu stellen. Damit der Computer weiß, in welche Richtung die Antenne zeigt, ist in ihrem Fuß ein Potentiometer eingebaut. Der Drehkranz, auf dem die Antenne ruht, wird durch einen Motor angetrieben. Die vorgegebene Richtung ergibt sich aus der Stellung des zweiten Potentiometers. Ein Drehrad mit Markierungsstift zeigt die Sollrichtung an. Wenn Sie schon das Aufzugsmodell gebaut und programmiert haben, werden Sie eine große Ähnlichkeit in der Aufgabenstellung erkennen. Wieder gibt es Ist- und Sollpositionen, nur diesmal fein abgestuft über einen größeren Zahlenbereich. Wieder ergibt sich die Drehrichtung des Motors aus dem Unterschied zwischen Ist- und Sollposition. Bei Gleichheit von beiden wird der Motor abgestellt.

Schauen Sie sich das nachstehend aufgeführte Programm an: Die Verwandtschaft mit dem Aufzugsprogramm ist unverkennbar – zumindest bis Zeile 1050. Danach folgt aber etwas Neues, das einiger Worte der Erläuterung bedarf.

Stellen Sie sich vor, Sie würden bei Gleichheit von Ist- und Sollposition einfach den Rotorantrieb abschalten und erneut an den Anfang der Abfrageschleife (Zeile 1000) springen. Der Antriebsmotor bleibt nicht sofort stehen, sondern läuft noch aus. Schon ist das Potentiometer verstellt und der Motor wird nun in Gegenrichtung angesteuert. Unter Umständen kommt der Motor aus einem solchen Hin und Her gar nicht mehr heraus. Eine Regelschwin- gung hat sich aufgebaut, würde der Fachmann sagen.

Daher wurde der Motor so programmiert, daß er sich regelrecht an sein Ziel heranpirscht. Ist er noch weiter als 10 Einheiten entfernt, läuft er mit Vollgas. Ist er näher, läuft er mit reduzierter Kraft.

Da wir die Motorspannung nicht verstellen können, schalten wir den Motor in kurzen Abständen ein und aus. Die Einschaltzeit ergibt sich aus der Rechen-

dauer der FOR-NEXT-Schleife bei 1070 und 1080. Die Ausschaltdauer besteht aus dem Rest der Abfrageschleife.

Ein kleiner Leckerbissen ergibt sich aus der Verwendung des absoluten Differenzwertes als Laufindex der Schleife. Die Anschaltdauer verkürzt sich bei Annäherung an das Ziel immer mehr.

Sie sollten das Programm ausprobieren, um mit dem Einsatz der Potentiometer vertraut zu werden. Als erstes prüfen Sie wieder die Drehrichtung des Motors. Ist er verpolt angeschlossen, so bewegt er den Rotor nicht auf das Ziel hinzu, sondern weg. Der Rotor hat die Tendenz, gegen den Endanschlag des Potentiometers zu laufen. Mit Hilfe des Bildschirm- ausdrucks ist dies leicht zu erkennen. Stoppen Sie in diesem Fall sofort das Programm und vertauschen Sie die Anschlüsse des Motors.

Merkwürdige Effekte ergeben sich auch in den Extremstellungen der Potentiometer. Aufgrund der Wertestreuung der Potentiometer und der übrigen Bauelemente des Interface müssen die Wertebereiche der beiden Potentiometer nicht übereinstimmen. Dann ist es natürlich nutzlos, den Motor gegen den Endanschlag des Potentiometers arbeiten zu lassen – für einen Wert, der niemals erreicht werden kann.

Sie können nun versuchen, die optimale Lageregelung für Ihre Zwecke zu finden. Entfernen Sie probeweise die Ausdruckzeile 1020. Ersetzen Sie Zeile 1070 durch Varianten wie

```
1070 FOR I = 0 TO 2 * D
```

Verändern Sie die Bremsphase (10 in unserem Beispiel) und beobachten Sie die Auswirkungen.

```
* 500 SYS INIT
600 REM
610 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
620 REM
630 REM ANTENNENROTOR
640 REM
650 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
660 REM
730 REM BELEGUNG DES INTERFACE
740 REM
750 REM EINGABEN
760 REM EX+ POTENTIOMETER GEBER
770 REM EY+ POTENTIOMETER ROTOR
780 REM
790 REM AUSGABEN
800 REM MI+ROTORMOTOR
810 REM
820 REM FUNKTION
830 REM ROTOR WIRD NACH DER VORGABE
840 REM AM DREHRAU POSITIONIERT
850 REM
* 900 PRINT CHR$(147)
910 PRINT" FISCHERTECHNIK "
920 PRINT" COMPUTING "
930 PRINT
940 PRINT" ANTENNENROTOR "
950 REM
* 1000 LET X=USR(EX) :REM POTISTELLUNG GEBER
* 1010 LET Y=USR(EY) :REM POTISTELLUNG ROTOR
1020 PRINT" SOLL:";X;" " :IST:";Y
1030 LET D=ABS(X-Y)
* 1040 IF Y<X THEN SYS MI,RECHTS
* 1050 IF Y<X THEN SYS MI,LINKS
1060 IF D>10 THEN 1000
1070 FOR I=0 TO D
1080 NEXT I
* 1090 SYS MI,AUS
1100 GOTO 1000
```

Sortieranlage

Messen und Sortieren – eine Aufgabe, die immer wieder auftritt, ob nun Hühnereier nach Gewichtsklassen eingeteilt werden oder Ausschuß aus einer Produktion ausgesondert werden soll. Wir wollen diese Aufgabe im Kern erfassen und eine Maschine aufbauen, die Bausteine 30 und Bausteine 15 unterscheiden kann. Diese Leistung mag zwar den einen oder anderen nicht sonderlich beeindrucken, jedoch geht es uns darum, das Prinzip zu studieren. Alles weitere ist dann „nur“ Fleißarbeit, bis hin zum kompletten fischertechnik-Aufräumarautomaten.

Wie in den ersten Worten gesagt, besteht die Aufgabe aus zwei Teilen: Messen – in diesem Fall die Länge des Bausteins, und Sortieren – in zwei Aufgabebehälter, die rechts und links der Teilzufuhr angebracht sind.

Der Baustein wird über die schräge Rutsche vorn am Modell in die Meßstrecke befördert. Anschließend wird er von Hand nach links in den Meßkanal geschoben, wobei zwangsläufig der Starttaster betätigt wird.

Messen heißt Vergleichen, hier vergleichen wir die unbekannte Länge des Bausteins mit dem Abstand zwischen dem Starttaster und dem Meßtaster. Werden beide mini-Taster gleichzeitig durch den Baustein betätigt, so muß es sich um den längeren Baustein 30 handeln. Der Baustein 15 kann nur einen mini-Taster betätigen.

Nachdem erkannt ist, um welchen Baustein es sich handelt, erfolgt der Sortierschritt. In einem Fall läuft der Schlitten, der den Baustein schon in den Meßkanal transportiert hat, weiter und wirft den Baustein am linken Ende aus. Im anderen Fall wird der Motor des Schlittens umgepolt, so daß der Baustein nach rechts mitgenommen wird. Drei Taster, die längs der Bahn des Schlittens angeordnet sind, vermeiden dem Computer das Erreichen der Endlagen und der Ausgangsstellung in der Mitte, zu der der Schlitten zuletzt wieder zurückkehrt.

Es wäre schön, wenn Sie noch die rote und die grüne Anzeigelampe benutzen würden, um dem „Bedienungspersonal“ das Ergebnis des Sortiervorgangs anzuzeigen.

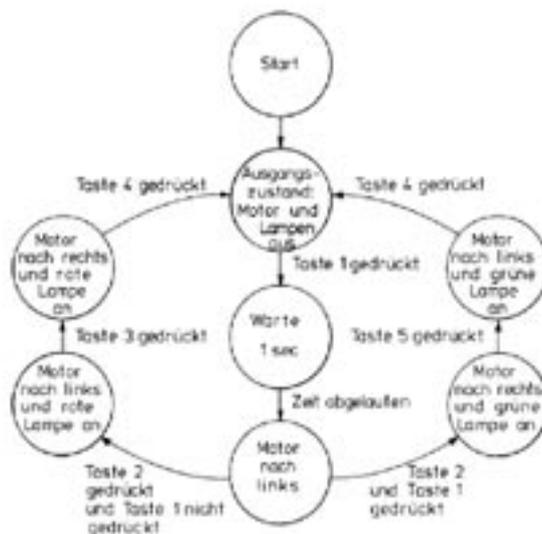


Abb. 7

Die Zusammenhänge des Programms stellen wir wieder als Zustandsdiagramm dar. Wie schon bei der Werkzeugmaschine können Sie die Wege im Zustandsdiagramm verfolgen. Eine neue Situation ergibt sich unten in der Mitte. Hier gilt es, einen Blick auf zwei verschiedene Ausgangsbedingungen zu haben. Je nachdem welche eintrifft, verfolgen Sie den weiteren Weg.

Ganz klar, der Weg rechts herum gehört zu dem Baustein 30, der Weg links herum zu dem Baustein 15. Ein Blick in das BASIC-Programm lehrt uns, daß die Entscheidung, ob kurz oder lang, in den Zeilen 1070 und 1090 fällt.

Mittlerweile haben wir schon ganz schön Routine bei solchen Steuerungsaufgaben. Auch die Bewegungsrichtung des Sortierschlittens finden wir schnell heraus.

- * SYS M1, LINKS und
- * SYS M1, RECHTS

sollen den Schlitten in die angegebene Richtung bewegen.

```
* 500 SYS INIT
600 REM
610 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
620 REM
630 REM SORTIERANLAGE
640 REM
650 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
660 REM
730 REM BELEGUNG DES INTERFACE
740 REM
750 REM EINGABEN
760 REM E1-STARTTASTE
770 REM E2-MESSTASTE
780 REM E3-AUSLAUF KURZER BAUSTEIN
790 REM E4-STARTPOSITION
800 REM E5-AUSLAUF LANGER BAUSTEIN
810 REM
820 REM AUSGABEN
830 REM M1-LÄNGE
840 REM M2-LAMPE KURZER BAUSTEIN
850 REM M3-LAMPE LANGER BAUSTEIN
860 REM
870 REM FUNKTION
880 REM ANLAGE SORTIERT NACH KURZEN
890 REM UND LANGEN BAUSTEINEN
900 REM
910 PRINT CHR$(147)
920 PRINT "FISCHERTECHNIK"
930 PRINT "COMPUTING"
940 PRINT
950 PRINT "SORTIERANLAGE"
960 PRINT
```

```

979 PRINT"MASCHINE BEREIT"
999 PRINT
* 1000 SYS INIT
* 1010 IF USR(E1)=1 THEN GOTO 1010
1020 REM WARTEN AUF STARTTASTE
1030 REM WARTESCHLEIFE
1040 FOR I=1 TO 500
1050 NEXT I
* 1060 SYS M1,LINKS FROM BAUSTEINE ZU MESSUNG
* 1070 IF USR(E1)=0 AND USR(E2)=0 THEN GOTO 1100
1080 REM MESSUNG LANGER BAUSTEIN
* 1090 IF USR(E1)=1 AND USR(E2)=1 THEN GOTO 1120
1100 REM MESSUNG KURZER BAUSTEIN
1110 GOTO 1070
1120 PRINT"KURZER BAUSTEIN"
* 1130 SYS M0,EIN REM KONTROLLE FUER KURZ
* 1140 IF USR(E3)=0 THEN GOTO 1140
* 1150 SYS M1,RECHTS FROM WAGENRUECKLAUF
* 1160 IF USR(E4)=0 THEN GOTO 1160
1170 GOTO 1000
1180 PRINT"LANGER BAUSTEIN"
* 1190 SYS M1,RECHTS REM AUSSORTIEREN
* 1200 SYS M0,EIN REM KONTROLLE LANG
* 1210 IF USR(E5)=0 THEN GOTO 1210
* 1220 SYS M1,LINKS REM WAGENRUECKLAUF
* 1230 IF USR(E4)=0 THEN GOTO 1230
1240 GOTO 1000

```

Turm von Hanoi

Nun endlich kommen wir zu dem ersten Roboter. Dieser Geselle hier kann sich um seine senkrechte Achse drehen und seinen Arm auf- und abfahren. Mit dem Magneten als Greifhand kann er Eisenteile, die vor ihm auf einem Kreisbogen angeordnet sind, auflesen und an anderer Stelle ablegen. Hierzu eignen sich z.B. Fünfpfennigstücke und Groschen oder aber auch die dem Kasten beigegefügt Blechscheiben.

Wir haben uns für den Roboter einen Bewegungsablauf ausgesucht, dem eine alte Denksportaufgabe zugrunde liegt.

Der Überlieferung nach sind in einem Buddhisten-kloster Mönche mit einer Aufgabe beschäftigt, die ein außerordentliches Maß an Geduld erfordert. Auf einem Brett stehen drei Pfähle, aus Kupfer, Silber und Gold. Irgendwann vor langen Zeiten staken auf dem Kupferstab hundert Lochscheiben, alle mit verschiedenem Durchmesser und der Größe nach geordnet. Die Aufgabe ist nun, den Stapel auf den goldenen Pfahl umzuschichten. Dabei gelten folgende Regeln:

1. Es darf jeweils nur eine Scheibe bewegt werden.
2. Es darf nie eine größere Scheibe auf eine kleinere gelegt werden.
3. Zur Ablage dürfen nur die drei Pfähle benutzt werden.

Die Überlieferung berichtet weiter, daß bei Erreichen des Ziels die Welt untergeht.

In unserem Beispiel haben wir auf die kupfernen, silbernen und goldenen Pfähle verzichtet und höchstens 19 Scheiben verwendet, um den Weltuntergang nicht mutwillig herbeizuführen. Für die Stapelplätze befinden sich je eine Position am vorderen und hinteren Rand sowie in der Mitte der Bauplatte. Der Ausleger des Roboters ist übrigens in der Länge leicht verstellbar, so daß der Magnetgreifer verschiedene Radien überstreichen kann.

Es ist ziemlich hoffnungslos, wenn Sie versuchen sollten, z. B. mit fünf Scheiben sofort die Lösung zu erhalten. Besser ist es, folgende Beobachtung nachzuvollziehen: Um die unterste Scheibe von dem „kupfernen Pfahl“ auf den „goldenen Pfahl“ zu bringen, müssen Sie den ganzen darüberliegenden Stapel zunächst irgendwie auf den „silbernen Pfahl“ räumen. Damit ist der Weg frei und die unterste Scheibe kann umgesetzt werden. Anschließend wird nur wieder der Reststapel vom „silbernen Pfahl“ auf den „goldenen Pfahl“ umgeräumt.

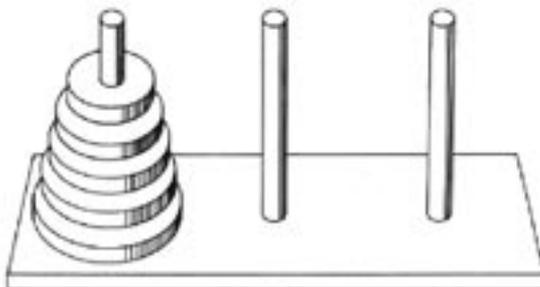


Abb. 8

Fühlen Sie sich betrogen? Vielleicht ja, denn wie soll das Umräumen des Reststapels geschehen? Doch halt, jetzt kommt der entscheidende Moment, und uns trennt nur noch ein Hauch von der vollständigen Lösung. Nehmen wir an, wir hätten fünf Scheiben. Dann wissen wir ja, wie eben diese letzte, fünfte Scheibe umzuordnen ist. Betrachten wir aber den verflixten Reststapel mit vier Scheiben, so fällt uns auf, daß wir genauso die unterste, vierte Scheibe wie erforderlich umsetzen können. Wir bringen den

Reststapel von drei Scheiben zwischenzeitlich auf einem freien Pfahl unter. So schieben wir das Problem vor uns her, von einem Vierer- auf einen Dreier- und Zweierstapel. Zuletzt sind wir in der Überlegung bei einer einzigen Scheibe angelangt. Und von der wissen wir ja, wie sie umgesetzt wird.

Den Schluß können wir nun wieder zurückverfolgen und also behaupten, daß wir das Spiel „Turm von Hanoi“ für beliebige Scheibenzahl beherrschen. Genau nach dieser Überlegung arbeitet das Programm, das nachstehend abgedruckt ist.

Zum Schluß noch ein Wort zur Laufdauer des Programms. Bei Durchsicht der Rekursion (so nennt man ein sich selbst aufrufendes Programm) erhalten wir $2^n - 1$ Schritte bei n Scheiben. Bei fünf Scheiben muß der Roboter somit 31 Schritte absolvieren. Bei hundert Scheiben ergeben sich rund

126.765.060.000.000.000.000.000.000

Schritte. Selbst der schnellste Mönch (1 Sekunde je Zug) müßte etwa 40 Tausend Millionen mal Billionen Jahre arbeiten, um den Weltuntergang herbeizuführen.

Das BASIC-Programm selbst ist klar gegliedert. Der erste Teil, von Zeile 1000 bis Zeile 1850 enthält das Rahmenprogramm mit den Anfangsbedingungen und insbesondere die Rekursionsroutine ab Zeile 1690. Dieser Teil kann auch für sich alleine verwendet werden, da nur über die Zeile 1780 der gesamte zweite Teil des Programms mit der Steuerung des Roboters aufgerufen wird.

Ein solches Vorgehen wird auch Rucksackprogrammierung genannt, da die Roboterroutinen wie ein Rucksack an ein schon vorhandenes Programm angehängt werden. Mit dieser Methode können Sie bestimmt einige andere bekannte Spiele wie z.B. Nim auf einen Roboter als Spielpartner umstellen. In der Roboterroutine treffen wir eine Reihe von alten Bekannten wieder, so z. B. die Lagerregelungsroutine ab Zeile 2200. Sie ist für die Drehung des

Roboters zuständig. Die Größe SOLLWERT leitet sich letztlich von den in den Zeilen 1010-1040 festgelegten Säulenpositionen ab. Diese sollten Sie vorher mit Hilfe des Diagnoseprogramms festlegen. Das gleiche Programm verwenden Sie auch, um die zuverlässige und leichtgängige Funktion der Endabschalter für die senkrechte Bewegung zu testen. Eine kleine Besonderheit weist das Unterprogramm zum Ausschalten des Magnets auf. Bevor der Magnet abgeschaltet wird, wird er noch einmal kurz in umgekehrter Stromrichtung betrieben. Eine Restmagnetisierung in den Blechscheiben wird dadurch vermindert.

Dennoch muß die Stärke des Elektromagneten durch aufgeklebte Abziehföhen über den Polschuhen so eingestellt werden, daß die Teile zuverlässig gegriffen und losgelassen werden. Wenn Sie nun auch noch die richtige Drehrichtung der beiden Antriebsmotoren ermittelt haben, kann es mit dem Umsortieren losgehen.

```
* 500 SYS INIT
500 REM
610 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
620 REM
630 REM TURM VON HANOI
640 REM
650 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
660 REM
730 REM BELEGUNG DES INTERFACE
740 REM
750 REM EINGABEN
760 REM E1=UNTEN
770 REM E2=OBEN
780 REM EY=WINKELSTELLUNG
790 REM
800 REM AUSGABEN
810 REM M1=TURN
820 REM M2=ARM
830 REM M3=MAGNET
840 REM
850 REM FUNKTION
860 REM SORTIERUNG DES SCHEIBENSTAPELS
870 REM NACH DER STOCHASTISCHEN UEBERLIEFERUNG
880 REM
1000 DIM X(31),Y(31),Z(31)
```

```
1010 REM SAULENPOSITIONEN (EMPIRISCH ERMITTELT)
1020 LET SAULE(1)=05
1030 LET SAULE(2)=110
1040 LET SAULE(3)=135
* 1300 PRINT CHR$(147)
1510 PRINT"FISCHERTECHNIK"
1520 PRINT"COMPUTING"
1530 PRINT
1540 PRINT"TURN VON HANOI"
1550 PRINT
1600 INPUT"WIEVIELE SCHEIBEN HAT DER TURM?"N
1610 IF N<1 THEN END
1620 LET M=N
1630 LET X(M)=N:LET Y(M)=1:LET Z(M)=2
1640 GOSUB 1700
1650 END
1690 REM PSEUDOREKURSIVE ROUTINE
1700 IF X(M)=0 THEN RETURN
1710 LET M=M-1
1720 LET X(M)=X(M)-1
1730 LET Y(M)=Y(M)-1
1740 LET Z(M)=Y(M)-1-Z(M-1)
1750 GOSUB 1700:REM REKURSIVAUFRUF
1760 LET M=M-1
1770 PRINT"SCHEIBE"X(M)"VON SAULE"Y(M)
  "NACH SAULE"Z(M)
1790 GOSUB 2000:REM ROBOTER ROUTINE
1790 LET M=M+1
1800 LET X(M)=X(M)+1
1810 LET Y(M)=Y(M)+1-Z(M-1)
1820 LET Z(M)=Z(M-1)
1830 GOSUB 1700:REM REKURSIVAUFRUF
1840 LET M=M-1
1850 RETURN
2000 REM ROBOTER ROUTINE
2010 LET SOLLERT=SAULE(Y(M))
2020 GOSUB 2200:REM DREHE TURM
2030 GOSUB 2310:REM SENKE ARM
* 2040 SYS M3,EIN:REM MAGNET EINSCHALTEN
2050 GOSUB 2350:REM HEBE ARM
2060 LET SOLLERT=SAULE(Z(M))
2070 GOSUB 2200:REM DREHE TURM
2080 GOSUB 2310:REM SENKE ARM
2090 GOSUB 2130:REM MAGNET AUS
2100 GOSUB 2350:REM HEBE ARM
2110 RETURN
2120 REM MAGNET AUS ROUTINE
* 2130 SYS M3,LINKS
2140 REM MAGNET UMPOLT ZUR ENTMAGNETISIERUNG
* 2150 SYS M3,AUS:REM MAGNET AUSGESCHALTET
2160 RETURN
2200 REM LAGEREGLUNGS ROUTINE
* 2210 LET D=USR(EY)-SOLLERT
* 2220 IF D<0 THEN SYS M1,RECHTS
```

```
* 2230 IF D<0 THEN SYS M1,LINKS
2240 IF D=0 THEN RETURN
2250 LET D=ABS(D)
2260 IF D>5 THEN GOTO 2210
2270 FOR I=0 TO D
2280 NEXT
* 2290 SYS M1,AUS
2300 GOTO 2210
* 2310 SYS M2,LINKS:REM ARM ABSENKEN
* 2320 IF USR(E1)=0 THEN 2310
* 2330 SYS M2,AUS
2340 RETURN
* 2350 SYS M2,RECHTS:REM ARM ANHEBEN
* 2360 IF USR(E2)=0 THEN 2350
* 2370 SYS M2,AUS
2380 RETURN
```

Teach-in Roboter

Industrieroboter werden eingesetzt, wo es darauf ankommt, eine Bewegungsabfolge immer wieder unermüdlich und mit nicht nachlassender Genauigkeit auszuführen. Wenn dann noch hinzukommt, daß die Arbeit in einer dem Menschen unzutraglichen Umgebung, z. B. radioaktive Strahlung, Hitze, Staub, Farbsprühnebel usw. ausgeführt werden muß, ist der Roboter das geeignete Arbeitsmittel. Eine weitere Vorbedingung für den Robotereinsatz ist, daß die Aufgaben dennoch von Zeit zu Zeit wechseln. Sonst wäre es sicherlich nutzbringender, eine speziell angelegte Maschine zu bauen. Und dies bringt uns zu dem Kernpunkt der Aufgabenstellung: Ein Roboter kann in seiner Bewegungsabfolge frei programmiert werden.

Zwei Programmiermethoden für Roboter sind heute üblich. Zum einen können wir uns an den Schreibtisch setzen und das Programm von Anfang an planen. Wenn das Programm erstellt ist, wird es in den Steuerungscomputer des Roboters eingegeben und mit dem Roboter getestet. Gegebenenfalls muß das Programm dann korrigiert und verbessert werden, bis letztlich das gewünschte Resultat erzielt wird. Dieses Verfahren ist zwar sehr zeitaufwendig, wird aber immer dann eingesetzt werden, wenn die Roboterbewegungen von irgendwelchen Rechenergebnissen abhängen.

Viel häufiger jedoch wird heute das sogenannte „Teach-In“-Verfahren angewandt. In diesem Fall wird der Roboter von dem Bediener von Hand über eine Kommandotastatur gesteuert. Das in dem Computer installierte Programm zeichnet die Bewegungen auf. Nach Abschluß der Aufgabe kann der Computer die abgespeicherte Bewegung von dem Roboter beliebig oft wiederholen lassen.

Der Vorteil des Verfahrens ist offensichtlich die unmittelbare Programmierung des Roboters, die sogar ohne Kenntnisse des Computers und seiner Programmiersprache durchgeführt werden kann.

Der Nachteil liegt in der Beschränkung auf einfache, unverzweigte Bewegungsabfolgen. Ein solches Programm wollen wir im folgenden vorstellen.

Der Roboter wird dabei über sechs Tasten der Bedienkonsole gesteuert. Die Tasten haben im einzelnen die Bedeutung:

Arm auf	(E1)
Arm ab	(E2)
Drehe links	(E3)
Drehe rechts	(E4)
Magnet ein	(E5)
Magnet aus	(E6)

Zwei Tasten haben eine Sonderfunktion. Die Taste **Lerne** (E7)

bewirkt, daß der Computer die Roboterposition abspeichert. Die letzte Taste startet dann den Roboter:

Start/Stop	(E8)
------------	------

Sie dient gleichzeitig dazu, den endlos wiederholenden Bewegungsablauf des Roboters zu stoppen.

Wie aus dieser einleitenden Beschreibung hervorgeht, zerfällt das Programm in zwei Teile: das Lernmodul zur Aufzeichnung der Bewegung und das Ausführmodul zur Wiederholung der Bewegung.

Das Lernmodul erstreckt sich über den ersten Teil des Programms, von Zeile 1000 bis 1680. Dabei prüft das Programm immer wieder alle acht Tasten des Bedienpults. Ist eine der Motorsteuertasten gedrückt, so wird der entsprechende Motor in der verlangten Drehrichtung betrieben. In diesem Fall wird die Taste immer wieder geprüft, bis sie losgelassen wird. Damit kann der Roboter feinfühlig positioniert werden und eine Mehrfachbetätigung der Tasten wird unterdrückt.

Ein kleiner Unterschied tritt bei der Steuerung des als Greifhand dienenden Elektromagneten auf. Der Tastendruck wird hier in der Variablen MGS abgespeichert. Der Magnet hat eine Dauerfunktion. Die Lern-taste löst die Aufzeichnung der gerade vorliegenden Position aus. Die beiden Potentiometerstellungen sowie der Schaltzustand des Magneten werden in einer Tabelle abgespeichert (Zeile 1620-1660), ausgedruckt und der Zeiger auf die nächste Tabellenposition vorgerückt.

Das Programm führt jedoch erst die Abfrage durch, wenn die Lerne-Taste losgelassen wird. Warum? Wenn der Computer nicht auf das Ende der Tastenbetätigung wartet, sondern gleich wieder in die Abfrageschleife verzweigt, würde die gleiche Position mehrfach abgespeichert werden.

Andererseits können Sie durch mehrmaliges Drücken der Lerne-Taste auch Pausen im Bewegungsablauf erzeugen.

Die Betätigung der Start-Taste verzweigt in den zweiten Teil des Programms, das Ausführmodul. Zunächst wird auch wieder das Loslassen der Taste überprüft, da die Taste gleichzeitig Stoptaste ist.

Der Tabellenzeiger wird auf die erste Tabellenposition gesetzt. Die Tabellenwerte dienen nun als Sollwerte für zwei Lageregelungsroutinen, wie wir sie schon kennen. Eine steuert die Auf/Ab-Bewegung, die andere die Drehbewegung. Im dritten Teil des Ausführmoduls wird der Magnet geschaltet.

Bei Erreichen des Tabellenendes wird wieder auf den Anfang der Tabelle zurückgestellt.

```

*500 SYS INIT
510 REM
520 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
530 REM
540 REM TEACH IN ROBOTER
550 REM
560 REM COPYRIGHT (C) RATUR FISCHER FORSCHUNG 1984
570 REM
580 REM TEACH TABELLE
590 DIM HOEHE(100),WINKEL(100),MAGNET*(100)
600 REM KONSTANTEN
610 LET Q1=30 :REM BREMSPHASE ARM
620 LET QY=4 :REM BREMSPHASE WINKEL
630 LET ID=-1 :REM ZEIGER IN DIE TEACH TABELLE
640 LET MR="AUS" :REM START MIT MAGNET AUS
650 REM BELEBUNG DES INTERFACE
660 REM
670 REM EINGABEN
680 REM E1=AUF
690 REM E2=AB
700 REM E3=RECHTS
710 REM E4=LINKS
720 REM E5=MAGNET EIN
730 REM E6=MAGNET AUS
740 REM E7=LEARNEN
750 REM E8=STARTEN
760 REM EX=ARMPOSITION
770 REM EY=WINKELPOSITION
780 REM
790 REM AUSGABEN
800 REM M1=DREHEN
810 REM M2=AUF,AB
820 REM M3=MAGNET
830 REM
840 REM FUNKTION
850 REM DAS PROGRAMM BEFINDET SICH
860 REM ZUNUERST IN DER LERNPHASE.
870 REM DER ROBOTER WIRD UEBER DIE
880 REM TASTER E1-EG GESTEUERT.
890 REM MIT E7 WIRD DER STATUS DES
900 REM ROBOTERS ABGESPEICHERT.
910 REM MIT E8 WIRD DER AUTOMATISCHE
920 REM ABLAUF GESTARTET.
930 REM DER ABLAUF WIRD ZYKLISCH WIEDERHOLT.
940 REM BIS DIE TASTE EG WIEDER GEDRUECKT WIRD.
950 REM
960 GOSUB 2900
1000 REM ABFRAGE SCHLEIFE
1100 REM TASTE AUF
*1110 IF USR(E1)=0 THEN GOTO 1140
*1120 SYS M2,RECHTS
1130 GOTO 1100
*1140 SYS M2,AUS
1200 REM TASTE AB
*1210 IF USR(E2)=0 THEN GOTO 1240
*1220 SYS M2,LINKS
1230 GOTO 1200
*1240 SYS M2,AUS
1300 REM TASTE RECHTS
*1310 IF USR(E3)=0 THEN GOTO 1340
*1320 SYS M1,RECHTS
1330 GOTO 1300
*1340 SYS M1,AUS
1400 REM TASTE LINKS
*1410 IF USR(E4)=0 THEN GOTO 1440
*1420 SYS M1,LINKS
1430 GOTO 1400
*1440 SYS M1,AUS
1500 REM TASTE MAGNET EIN
*1510 IF USR(E5)=0 THEN GOTO 1540
*1520 SYS M3,EIN
1530 LET MR="EIN"
1540 REM TASTE MAGNET AUS
*1550 IF USR(E6)=0 THEN GOTO 1580
*1560 SYS M3,AUS
1570 LET MR="AUS"
1580 REM TASTE LEARNEN
*1590 IF USR(E7)=0 THEN GOTO 1670
1600 REM WARTE BIS TASTE LOSGELASSEN
*1610 IF USR(E7)=1 THEN GOTO 1610
1620 LET ID = ID + 1
1630 LET HOEHE(ID)=USR(EY)
1640 LET WINKEL(ID)=USR(EX)
1650 LET MAGNET*(ID)=MR
1660 PRINT ID;" "(HOEHE(ID))" "(WINKEL(ID))"
"(MAGNET*(ID))
1670 REM AUSFUEHREN
*1680 IF USR(EG)=0 THEN GOTO 1700
1690 GOSUB 2900
1700 IF USR(EG)=1 THEN GOTO 1720
1710 LET ID=ID+1
1720 LET HOEHE(ID)=-1
2000 REM AUSFUHRUNGSSCHLEIFE
2010 LET ID = -1
2100 LET ID =ID + 1
2110 PRINT ID;" "(HOEHE(ID))" "(WINKEL(ID))"
"(MAGNET*(ID))
2120 IF HOEHE(ID)=-1 THEN GOTO 2000
*2150 IF USR(EG)=1 THEN GOTO 4000
*2200 D=USR(EX)-WINKEL(ID)
*2210 IF D>0 THEN SYS M2,RECHTS
*2220 IF D<0 THEN SYS M2,LINKS
2230 IF D=0 THEN GOTO 2400
2240 LET D=ABS(D)
2250 IF D>0 THEN GOTO 2150
*2300 SYS M2,AUS
2310 GOTO 2120
2400 REM WINKEL EINSTELLEN
*2410 IF USR(EG)=1 THEN GOTO 4000
*2420 D=USR(EX)-WINKEL(ID)
*2430 IF D>0 THEN SYS M2,RECHTS
*2440 IF D<0 THEN SYS M2,LINKS
2450 IF D=0 THEN GOTO 2600
2460 LET D=ABS(D)
2470 IF D>0 THEN GOTO 2410
*2520 SYS M3,AUS
2530 GOTO 2410
2600 REM MAGNET SCHALTEN
*2610 IF MAGNET*(ID)="EIN" THEN SYS M3,EIN
2620 FOR I=0 TO 100
*2630 IF USR(EG)=1 THEN 4000
2640 NEXT
2650 IF MAGNET*(ID)="AUS" THEN GOSUB 2900
2700 GOTO 2100
2800 REM MAGNET AUS ROUTINE
*2910 SYS M3,LINKS
2920 REM MAGNET UBERHOLT ZUR ENTMAGNETISIERUNG
*2930 SYS M3,AUS :REM MAGNET AUSGESCHALTET
2940 RETURN
2980 REM TITELMELDUNG
*2910 PRINT CHR$(147)
2920 PRINT" FISCHERTECHNIK"
2930 PRINT" COMPUTING"
2940 PRINT
2950 PRINT" TEACH IN ROBOTER"
2960 PRINT
2970 PRINT" TEACH IN TABELLE"
2980 PRINT
2990 PRINT" MR. HOEHE WINKEL MAGNET"
3000 RETURN
4000 REM ROBOTER ABSTELLEN
*4010 SYS INIT

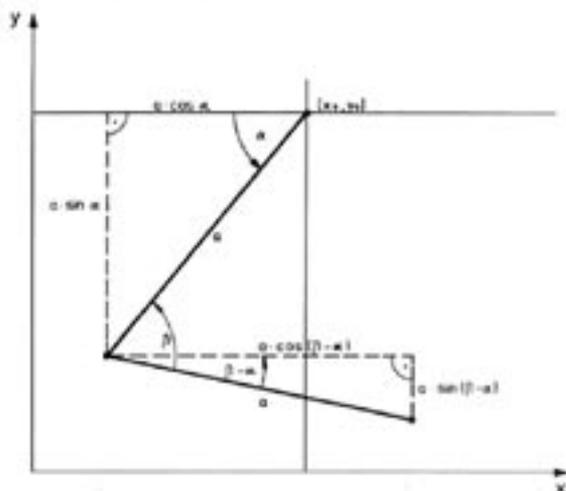
```

Grafiktablett

CAD – Computer aided design – ist eines der neuen Schlagworte der Computertechnologie. Dabei wird das Reißbrett durch Bildschirm und Plotter ersetzt. Die Konstruktion der Zeichnung erfolgt durch die Bewegung eines Griffels auf einem sogenannten Grafiktablett. Dabei werden die unterschiedlichsten technischen Lösungen eingesetzt. Wir verwenden hier eine einfache Lösung mit einem Knickarm, dessen Endpunkt über die Zeichenfläche geführt wird (Abb. 9).

In den Angelpunkten des Arms sind jeweils Potentiometer angebracht.

Anhand von Abb. 1 wollen wir uns die geometrischen Zusammenhänge veranschaulichen. Zur Abspeicherung im Computer und zur Erstellung von Zeich-



$$x = x_2 - a \cdot \cos \alpha + a \cdot \cos (\beta - \alpha)$$

$$y = y_2 - a \cdot \sin \alpha + a \cdot \sin (\beta - \alpha)$$

Abb. 9

nungen auf dem Bildschirm benötigen wir die Koordinaten des Bildpunktes in waagerechter und senkrechter Richtung, x und y . Der Ursprung dieses sogenannten cartesischen Koordinatensystems liegt in der linken unteren Ecke der Zeichenfläche.

Mit (x_0, y_0) haben wir die Position des ersten Drehpunktes, nämlich den Mittelpunkt des Drehkranzes, bezeichnet. Von da aus folgen wir in Gedanken der ersten Hälfte des Arms und kommen zu dem zweiten Drehpunkt. Wer die Grundkenntnisse der Trigonometrie parat hat, erkennt leicht, daß die neuen Koordinaten um die Achsabschnitte $a \cdot \cos \alpha$ und $a \cdot \sin \alpha$ verschoben liegen. Dabei bezeichnet a die Länge des „Oberarms“ und α den Winkel des Potentiometers.

Weiter geht es entlang des „Unterarmes“ zum Griffel. Damit die Berechnung vereinfacht wird, hat dieses Teilstück gleichfalls die Länge a . Wohl dem, der sich der Schulmathematik über Winkel an Parallelen und Geraden erinnert. Er wird erkennen, daß der Winkel zur Waagrechten sich aus der Differenz der beiden Potentiometerwinkel α und β ergibt. Nehmen wir auch noch die zu diesem Winkel gehörigen Achsabschnitte hinzu, so erhalten wir die Endformeln, wie sie in Abb. 1 angegeben sind.

Setzen wir in die Formel α und β in Winkelgraden und a , x_0 und y_0 in Millimeter ein, so erhalten wir die korrekte Lage des Griffels auf dem Grafiktablett. Es gilt nun, diese Position auf dem Bildschirm des Computers wiederzufinden.

Zunächst benötigen Sie hierzu ein Grafiksystem in Ihrem Computer. Die meisten Computer haben ein solches eingebaut, bei den anderen läßt es sich im Rahmen einer BASIC-Befehlsweiterung nachrüsten. Die hier vorliegende Dokumentation geht von der Commodore BASIC-Erweiterung SIMON's BASIC aus. Aus Gründen des Urheberrechts ist SIMON's BASIC nicht auf der fischertechnik computing Diskette enthalten.

Im nächsten Schritt müssen Sie feststellen, wo der Ursprung des Graphikschirms sitzt. Nicht alle Grafiksysteme halten sich an die in der Mathematik übliche Konvention, sondern legen den Ursprung in die linke obere Ecke.

Außerdem spielt die Grafikauflösung eine Rolle. Wenn Sie sich das Leben vereinfachen wollen, nehmen Sie eine leichte Verzerrung in Kauf. Strecken Sie das Seitenverhältnis des Grafiktablets auf jenes des Bildschirms. Hierzu ermitteln Sie die Streckungsfaktoren in x - und y -Richtung.

$$f = (\text{Anzahl der Bildpunkte in } x\text{-Richtung}) / 260 \text{ mm}$$

$$g = (\text{Anzahl der Bildpunkte in } y\text{-Richtung}) / 187 \text{ mm}$$

Die Bildschirmkoordinaten X und Y ergeben sich dann als

$$X = f * x$$

$$Y = g * y \text{ bzw.}$$

$$Y = (\text{Anzahl der Bildpunkte in } y\text{-Richtung}) - g * y$$

Als letztes fehlt noch die Umrechnung der Funktionswerte von USR (EX) und USR (EY) in Winkelgrade.

Bislang hatte sich diese Frage nicht gestellt, da die Werte empirisch ermittelt wurden.

Am besten wir eichen das Grafiktablett jeweils zu Beginn des Programms. Dazu führen wir den Griffel in die linke obere Ecke der Zeichenfläche und übernehmen die Zahlenwerte $A1$ und $B1$ der beiden Potentiometer. Anschließend wiederholen wir dies für die rechte untere Ecke der Zeichenfläche und notieren $A2$ und $B2$.

$A1$ entspricht dem Winkel α_1 , $B1$ dem Winkel β_1 usw., so daß wir folgende Umrechnung zwischen beliebigen Zahlenwerten AN , BN und den Winkeln α_n , β_n erhalten:

$$\alpha_n = \alpha_1 + \left(\frac{\alpha_2 - \alpha_1}{A2 - A1} \right) * (AN - A1)$$

$$\beta_n = \beta_1 + \left(\frac{\beta_2 - \beta_1}{B2 - B1} \right) * (BN - B1)$$

Um die Koordinatenumrechnung programmieren zu können, setzen wir die Konstanten aus der Tabelle in die Formel ein. Sie ergeben sich aus den Abmessungen des Grafiktablets.

Bei der Programmierung berücksichtigen wir noch, daß die Taste am rechten Rand der Zeichenfläche (E1) verwendet wird, um dem Computer mitzuteilen, warin der Griffel positioniert ist. Die weiteren Taster steuern die Grafikfunktionen. Um eine genügend große Zahl von Funktionen realisieren zu können, sind die Tasten E3 bis E8 doppelt belegt. Zur Umschaltung dient die Taste E2, ähnlich wie die „Shift“-Taste an der Computertastatur. Folgende Grafikfunktionen sind in dem anschließend aufgelisteten Beispielprogramm eingebaut:

- E3 - Zeichne Punkt
- E4 - Zeichne Linie
- E5 - Zeichne Dreieck
- E6 - Zeichne Rechteck
- E7 - Zeichne Kreis
- E8 - Lösche Schirm
- E3 + E2 - Übertrage Buchstabe
- E4 + E2 - Zeichne beliebige Linie
- E5 + E2 - Zeichne ausgefülltes Dreieck
- E6 + E2 - Zeichne ausgefülltes Rechteck
- E7 + E2 - Zeichne ausgefüllten Kreis
- E8 + E2 - Male Gebiet aus

Zum Schluß noch eine Anregung zur weiteren Nutzung des Grafiktablets. Verwenden Sie als Vorlage eine aufgezeichnete Klaviertastatur, um (in der Waagrechten) die Frequenz des Tongenerators ihres Computers durch Anwahl der Taste zu finden. In der Senkrechten ist die Tonlänge aufgetragen. Entwickeln Sie ein Programm, mit dem Sie Klavier spielen oder komponieren können. Und nun wünschen wir viel Spaß beim Zeichnen und Musizieren.

Tabelle der geometrischen Daten
des Grafiktablets

$\alpha_1 = -39^\circ$	$\beta_1 = 53,7^\circ$	$x_0 = 137 \text{ mm}$	$a = 166 \text{ mm}$
$\alpha_2 = 82,5^\circ$	$\beta_2 = 112,2^\circ$	$y_0 = 247 \text{ mm}$	

```

* 500 SYS INIT
510 REM
520 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
530 REM
540 REM GRAFIKTABLETT
550 REM
560 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
570 REM
580 REM BELEGUNG DES INTERFACE
590 REM
600 REM EINGABEN
610 REM E1=POSITIONSTASTE
620 REM E2=SHIFT-TASTE
630 REM E3=PUNKT/ZEICHEN
640 REM E4=STRECKE/LINIE
650 REM E5=DREIECK
660 REM E6=RECHTECK
670 REM E7=KREIS
680 REM E8=SCHIRM LÖSCHEN/WÄSCHLEN
690 REM E9=BETA
700 REM EY=ALPHA
710 REM
720 REM AUSGABEN
730 REM M1=GRAPHIK AKTIV
740 REM M2=EINGABE BEREIT
750 REM
760 REM FUNKTION
770 REM ÜBERTRAGUNG EINER GRAFISCHEN
780 REM VORLAGE IN DEN BILDSPEICHER DES
790 REM COMPUTERS
800 REM
810 REM GEOMETRISCHE DATEN
820 LET M1=-0.60000 :REM WINKEL ALPHA LINKS OBEN
830 LET M2=0.93724 :REM WINKEL BETA LINKS OBEN
840 LET A=166 :REM ABSTAND
850 LET X0=137 :REM POSITION DREHKRAZ
860 LET Y0=0
870 LET SK=1.2364
880 REM SKALENFaktor X-ACHSE BILDPUNKTE/MM
890 LET SY=1.0000
900 REM SKALENFaktor Y-ACHSE BILDPUNKTE/MM
910 REM

* 920 PRINT CHR$(147)
930 PRINT" FISCHERTECHNIK "
940 PRINT" COMPUTING "
950 PRINT
960 PRINT" GRAFIKTABLETT "
970 PRINT
980 PRINT" DIESES PROGRAMM ERFORDERT EINE BASIC "
990 PRINT" ERLEITERUNG UM GRAFIKFEHLE "
1000 PRINT
1010 PRINT" BITTE EINLEICHEN "
1020 PRINT
1030 PRINT" GRIFTEL IN LINKE "
1040 PRINT" ODER ECKE ! "
1050 PRINT" POS. TASTE DRUECKEN ! "
* 1060 IF USR(C1)=0 THEN GOTO 1080
1070 REM WARTEN AUF POS. TASTE
* 1090 LET A1=USR(EY)
* 1090 LET B1=USR(EK) :REM GRIFTELPOSITION
* 1100 IF USR(C1)=1 THEN GOTO 1120
1110 REM WARTEN BIS TASTE LOSGELASSEN
1120 PRINT
1130 PRINT" GRIFTEL IN RECHTE "
1140 PRINT" UNTERE ECKE ! "
1150 PRINT" POS. TASTE DRUECKEN ! "
* 1160 IF USR(C1)=0 THEN GOTO 1180
1170 REM WARTEN AUF POS. TASTE
* 1180 LET A2=USR(EY)
* 1190 LET B2=USR(EK) :REM GRIFTELPOSITION
* 1200 IF USR(C1)=1 THEN GOTO 1280
1210 REM WARTEN BIS TASTE LOSGELASSEN
1220 LET M1=2.0000/(B2-A1)
1230 LET M2=1.00100/(B2-B1)
* 1240 HERE 7,6 :REM HOCHFLIEßENDE GRAFIK (GE/BL)
* 1250 SYS M1,AUS :REM AKTIVWEISE AUS
* 1260 SYS M2,EIN :REM BEREITWEISE EIN
1270 FOR I=2 TO 7 :REM SCHLEIFE KOMMANDOTASTEN
* 1280 S=USR(C2)+7 :REM SHIFTTASTE
1290 LET E3=2+I
* 1300 IF USR(E3)=0 THEN GOTO 1320
1310 LET S=S+I-1
1320 LET I=7 :REM SCHLEIFE BEENDEN
1330 NEXT I

```

```

1340 IF(S=0)OR(S=7) THEN GOTO 1270
* 1350 SYS M2,AUS FROM BEREITWETZUNG AUS
* 1360 SYS M1,EIN FROM AKTIVWETZUNG EIN
1370 ON S GOTO 1380,1410,1470,1490,1570,1240,1250,
1590,1650,1720,1770,1930,1960
1380 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
* 1390 PLOT X,Y,1 FROM PUNKT ZEICHNEN
1400 GOTO 1250
1410 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
1420 LET X1=X
1430 LET Y1=Y FROM UNSPEICHERN
1440 GOSUB 3000
* 1450 LINE X1,Y1,X,Y,1 FROM STRECKE ZEICHNEN
1460 GOTO 1250
1470 GOSUB 5010 FROM DREIECK ZEICHNEN
1480 GOTO 1250
1490 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
1500 LET X1=X
1510 LET Y1=Y FROM UNSPEICHERN
1520 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
1530 LET H=Y-Y1 FROM HOEHE
1540 LET B=X-X1 FROM BREITE
* 1550 REC X1,Y1,B,H,1 FROM RECHTECK ZEICHNEN
1560 GOTO 1250
1570 GOSUB 6010 FROM KREIS ZEICHNEN
1580 GOTO 1250
1590 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
1600 GET C# FROM LIES ZEICHEN
1610 IF C#="" THEN GOTO 1600
* 1620 C=ASC(C#)-64 FROM BILDSCHIRMCODE
* 1630 CHAR X,Y,C,1,1 FROM ZEICHEN DARSTELLEN
1640 GOTO 1250
1650 GOSUB 3000 FROM STARTSIGNAL
* 1660 IF USR(1)=1 THEN GOTO 1250
1670 GOSUB 4000 FROM KOORDINATEN
* 1680 LINE X1,Y1,X,Y,1
1690 LET X=X1 FROM UNSPEICHERN
1700 LET Y=Y1
1710 GOTO 1660
1720 GOSUB 5010
1730 LET XM=(X1+X2+X)/3
1740 LET YM=(Y1+Y2+Y)/3
* 1750 PAINT XM,YM,1 FROM FLAECHEN AUSWAHL
1760 GOTO 1250
1770 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
1780 LET X1=X
1790 LET Y1=Y FROM UNSPEICHERN
1800 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
* 1810 BLOCK X1,Y1,X,Y,1 FROM BLOCK ZEICHNEN
1820 GOTO 1250
1830 GOSUB 6010 FROM KREIS ZEICHNEN
* 1840 PAINT X1,Y1,1 FROM KREIS AUSWAHL
1850 GOTO 1250
1860 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
* 1870 PAINT X,Y,1 FROM FLAECHEN AUSWAHL
1880 GOTO 1250
3000 REM KOORDINATEN EINLESEN
* 3010 IF USR(1)=0 THEN GOTO 3010
* 3020 LET ALPHA=(USR(2)-R1)*PI/180
* 3030 LET BETA=(USR(3)-B1)*PI/180
3040 REM WINKEL EINLESEN
3050 LET X=INT(SH*(100-ARCOS(ALPHA))+R*ARCOS(BETA-ALPHA))
3060 LET Y=INT(SY*(1+ASIN(ALPHA))+R*ASIN(BETA-ALPHA)-Y0)
3070 IF X<0 THEN LET X=0
3080 IF X>319 THEN LET X=319
3090 IF Y<0 THEN LET Y=0
3100 IF Y>199 THEN LET Y=199
* 3110 IF USR(1)=1 THEN GOTO 3110
3120 RETURN
4000 REM KOORDINATEN EINLESEN OHNE ZU WARTEN
* 4010 LET ALPHA=(USR(2)-R1)*PI/180
* 4020 LET BETA=(USR(3)-B1)*PI/180
4030 REM WINKEL EINLESEN
4040 LET X1=INT(SH*(100-ARCOS(ALPHA))+R*ARCOS(BETA-ALPHA))
4050 LET Y1=INT(SY*(1+ASIN(ALPHA))+R*ASIN(BETA-ALPHA)-Y0)
4060 IF X1<0 THEN LET X1=0
4070 IF X1>319 THEN LET X1=319
4080 IF Y1<0 THEN LET Y1=0
4090 IF Y1>199 THEN LET Y1=199
4100 RETURN
5000 REM UNTERPROGRAMM DREIECK
5010 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
5020 LET X1=X
5030 LET Y1=Y FROM UNSPEICHERN
5040 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
5050 LET X2=X
5060 LET Y2=Y FROM UNSPEICHERN
5070 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
* 5080 LINE X1,Y1,X2,Y2,1 FROM DREIECK ZEICHNEN
* 5090 LINE X2,Y2,X,Y,1
* 5100 LINE X,Y,X1,Y1,1
5110 RETURN
6000 REM UNTERPROGRAMM KREIS
6010 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
6020 LET X1=X
6030 LET Y1=Y FROM UNSPEICHERN
6040 GOSUB 3000 FROM KOORDINATEN
6050 LET R=SQR((X1-X)^2+(Y1-Y)^2)
* 6060 CIRCLE X1,Y1,R,R,1 FROM KREIS ZEICHNEN
6070 RETURN

```

Plotter

Zum Schluß wollen wir Ihnen noch ein paar Anregungen geben, was Sie mit den Bauteilen aus fischertechnik computing noch anfangen können. Ein Gerät, das sehr häufig an Computern zu finden sein wird, ist ein Plotter. Ein Plotter dient dazu, Ergebnisse des Computers in einer grafischen Form zu Papier zu bringen. Wir wollen jetzt nicht behaupten, daß mit fischertechnik computing ein vollwertiger Plotter gebaut werden kann – dafür gibt es einen eigenen Bausatz im fischertechnik computing-Programm. Aber für ein paar kleine Grafiken reicht die Maschine schon, die in der Bauanleitung dargestellt ist. Unter Zuhilfenahme der Bauelemente, die in fischertechnik computing vorhanden sind, können wir einen Polarkoordinatenplotter bauen. Bei einem solchen Gerät wird die Position über dem Papierblatt durch die Drehbewegung des Drehkranzes und durch das Vor- und Zurückfahren des Schreibkopfes längs des Arms bewirkt. Das Schreiben selbst wird über den Magneten gesteuert. Der eingeschaltete Magnet zieht den Schreibstift nach unten auf das Papier.

Wenn wir den Plotter programmieren, müssen wir vor allen Dingen die Koordinatenumrechnung beachten. Normalerweise denken wir in rechtwinkligen Koordinaten: z.B. Länge und Breite, in der Mathematik meist als x und y bezeichnet. Ein solches Koordinatensystem wird auch als cartesisches Koordinatensystem (nach dem französischen Mathematiker Descartes) bezeichnet. Unser Plotter arbeitet jedoch entsprechend seiner Mechanik in einem Polarkoordinatensystem mit den charakteristischen Koordinaten Drehung und Radius. Diese werden in der Regel als φ und r bezeichnet. Zwischen beiden Koordinatensystemen kann umgerechnet werden:

$$x = r * \cos(\varphi) \\ y = r * \sin(\varphi)$$

Als Beispielprogramm haben wir die Erstellung einer sog. Kuchengrafik aufgegriffen (bei der übrigens die

vorgenannte Umrechnung nicht nötig ist). Solche Grafiken haben Sie sicher schon öfters gesehen: Ob Sitzverteilung in einem Parlament oder Marktanteil von Produkten – oft wird in diesen Fällen ein Kreissegment in „Kuchenstücke“ aufgeteilt. Unser Programm kann dies auch. Nachdem der Arbeitsbereich des Plotters festgelegt ist, frägt das Programm nach der Anzahl der Segmente und deren jeweiligem Anteil. Dabei müssen die Anteile nicht vorher prozentual ausgerechnet werden, eine solche Kleinigkeit kann natürlich der Computer für uns erledigen. Wenn die Eingabe komplett ist, werden zunächst der Rahmen und anschließend die Segmentgrenzen gezeichnet.

Der Plotter wäre nicht von fischertechnik computing, ließe er sich nicht auch noch für andere Zwecke einsetzen. Wir überlassen es Ihnen als geschicktem fischertechnik-Freund, den Schreibkopf so umzubauen, daß die Magnetpolschuhe mit geringem Abstand über der Grundplatte geführt werden. Schon haben wir einen Portalroboter, der Münzen oder die beigefügten Blechscheiben transportieren kann. Zwar hat er keine so große Bewegungsfreiheit nach oben wie die beiden anderen Roboter, dafür kann er jedoch sein Arbeitsfeld in verschiedenen Radien überstreichen. Probieren Sie mal, einen eigenen Spielroboter z.B. mit dem Nim-Spiel zu programmieren!

```
* 500 SYS INIT
510 REM
520 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
530 REM
540 REM PLOTTER
550 REM
560 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
570 REM
580 REM SEGMENT TABELLE
590 DIM SEG(9)
600 REM KONSTANTEN
610 LET GR=30 IREM DREHSPÄHSE A
620 LET SA=5 IREM DREHSPÄHSE A
630 REM BELEGUNG DES INTERFACE
```

```
640 REM
650 REM EINGABEN
660 REM C3=UEBERNAHME
670 REM E4=RECHTS
680 REM E5=LINKS
690 REM E6=VORWAERTS
700 REM E7=RUECKWAERTS
710 REM EK=RADIALPOSITION
720 REM EY=WINKELPOSITION
730 REM
740 REM AUSGABEN
750 REM H1=DREHBEWEGUNG
760 REM H2=RADIALBEWEGUNG
770 REM H3=HWSNET
780 REM
790 REM FUNKTION
800 REM DAS PROGRAMM STEUERT DEN PLOTTER.
810 REM DER EINE KREISSEGMENNTGRAFIK AUSGIBT.
820 REM NACH DEM PROGRAMMSTART WIRD DER PLOTTER
830 REM ZUNÄCHST EINGEEICHT.
840 REM DANACH WERDEN DIE ZAHLWERTE EINGEBEREN
850 REM UND DIE GRAFIK ERSTELLT.
860 REM
* 870 PRINT CHR$(147)
880 PRINT" FISCHERTECHNIK "
890 PRINT" COMPUTING "
900 PRINT
910 PRINT" PLOTTER "
1000 REM
1010 LET AB=" PLOTTER BITTE UEDER DIE TASTER NACH "
1020 PRINT
1030 PRINT AB
1040 PRINT" RECHTS AUSSEN STEUERN "
1050 GOSUB 3000
1060 LET AB=R
1070 LET AB=L
1080 PRINT AB
1090 PRINT" LINKS INNEN STEUERN "
1100 GOSUB 3000
1110 LET RB=R
1120 LET RB=L
1130 REM DATENEINGABE
1140 PRINT
1150 INPUT" ANZWL DER SEGMENTE " : S
1160 IF S=0 THEN END
1170 LET SS=0
1180 FOR S=1 TO 50
1190 PRINT" ANTEIL NR. " : S
1200 INPUT SEG(S-1)
1210 LET SS=SS+SEG(S-1)
1220 NEXT S
1230 REM NORHIEREN
1240 FOR S=1 TO 50
1250 LET SEG(S-1)=SEG(S-1)/SS
```

```

1250 NEXT S
1270 PRINT"BITTE PAPIER EINLEGEN!"
1290 PRINT"TASTE C3, WENN FERTIG!"
* 1290 IF USR(E3)=0 THEN GOTO 1290
1300 REM PLOTTER
1310 REM 1. RAHMEN
1320 LET R=R0
1330 LET PEN=AUS
1340 GOSUB 4000 IREM R-BEWEGUNG
1350 LET A=A0
1360 LET PEN=AUS
1370 GOSUB 5000 IREM A-BEWEGUNG
1380 LET A=A1
1390 GOSUB 6000 IREM STIFT EIN
1400 GOSUB 5000
1410 LET R=R1
1420 LET PEN=EIN
1430 GOSUB 4000 IREM R-BEWEGUNG
1440 LET A=A0
1450 GOSUB 6000 IREM STIFT EIN
1460 GOSUB 5000 IREM A-BEWEGUNG
1470 LET R=R0
1480 GOSUB 6000 IREM STIFT EIN
1490 GOSUB 4000 IREM R-BEWEGUNG
1500 REM 2. SEGMENTGRENZEN PLOTTER
1510 LET SS=0
1520 FOR S=1 TO 50-1
1530 LET SS=SS+SEG(S-1)
1540 LET A=A0+INT((AM-A0)*SS*.5)
1550 LET PEN=AUS
1560 GOSUB 5000 IREM A-BEWEGUNG
1570 LET R=R1
1580 GOSUB 6000 IREM STIFT EIN
1590 GOSUB 4000 IREM R-BEWEGUNG
1600 LET R=R0
1610 LET PEN=AUS
1620 GOSUB 4000 IREM R-BEWEGUNG
1630 NEXT S
1640 GOTO 1140
1650 END
3000 REM UEBERNAHME DER POSITION
* 3010 SYS INIT IREM ALLE MOTOREN AUS
* 3020 IF USR(E4)=0 THEN GOTO 3050
* 3030 SYS HI,RECHTS
3040 GOTO 3020
* 3050 SYS HI,AUS
* 3060 IF USR(E5)=0 THEN GOTO 3000
* 3070 SYS HI,LINKS
3080 GOTO 3060
* 3090 SYS HI,AUS
* 3100 IF USR(E6)=0 THEN GOTO 3130
* 3110 SYS HI,RECHTS
3120 GOTO 3100
* 3130 SYS HI,AUS
* 3140 IF USR(E7)=0 THEN GOTO 3170
* 3150 SYS HI,LINKS
3160 GOTO 3140
* 3170 SYS HI,AUS
* 3180 IF USR(E3)=0 THEN GOTO 3010
* 3190 LET R=USR(EK)
* 3200 LET A=USR(EY)
* 3210 IF USR(E3)=1 THEN GOTO 3210
3220 REM WARTEN, BIS TASTE LOSGELASSEN
3230 RETURN
4000 REM R-BEWEGUNG
* 4010 SYS HI,PEN
* 4020 LET D=USR(EK)-R
* 4030 IF D>0 THEN SYS HI,RECHTS
* 4040 IF D<0 THEN SYS HI,LINKS
4050 IF D=0 THEN RETURN
4060 LET D=ABS(D)
4070 IF D>0 THEN GOTO 4020
4080 FOR I=0 TO D
4090 NEXT I
* 4100 SYS HI,AUS
4110 GOTO 4020
5000 REM A-BEWEGUNG
* 5010 SYS HI,PEN
* 5020 LET D=USR(EY)-A
* 5030 IF D>0 THEN SYS HI,RECHTS
* 5040 IF D<0 THEN SYS HI,LINKS
5050 IF D=0 THEN RETURN
5060 LET D=ABS(D)
5070 IF D>0 THEN GOTO 5020
5080 FOR I=0 TO D
5090 NEXT I
* 5100 SYS HI,AUS
5110 GOTO 5020
6000 REM STIFT EINSCHALTEN
6010 LET PEN=EIN
6020 FOR I=0 TO 100
* 6030 SYS HI,PEN IREM VERZÖGERUNGSSCHLEIFE
6040 NEXT
6050 RETURN

```

Solarzellennachführung

Solarzellen können in bestimmten Regionen der Erde die Energieversorgung anstelle von Verbrennungs- oder Kernkraftwerken übernehmen. Wichtig dabei ist, daß die Solarzelle möglichst viel der einfallenden Strahlung in elektrische Energie umsetzt. Und das tut sie genau dann, wenn sie senkrecht zur Einfallsrichtung steht.

Damit kommen wir auf unsere Programmieraufgabe zurück, nämlich eine Himmelsrichtung fest einzuhalten, obwohl die Erde sich im Laufe eines Tages mitsamt des „Fundaments“ der Solarzellenanlage einmal um ihre Achse dreht und dazu noch im Verlaufe eines Jahres in Schräglage um die Sonne reist (Abb. 10).

Aus beiden Bewegungen ergeben sich der Tagesverlauf der Sonne mit seinen charakteristischen jahreszeitlichen Abhängigkeiten. Und damit hängt der Sonnenstand nicht nur von Uhrzeit und Datum, sondern auch von der geographischen Breite ab. Denken Sie an die Polarnacht, die an den Polen ein halbes Jahr dauert, genauso wie dort im Sommer die Sonne nie untergeht. Die Polarkreise begrenzen die Polkappen, wo mindestens an einem Sommertag die Sonne nicht untergeht bzw. an einem Wintertag die Sonne nicht aufgeht. Dies sind dann der 21. Juni und der 21. Dezember.

Wichtige Daten sind auch der Frühlingsanfang (20. März) und Herbstanfang (23. September). An

diesen Tagen ist Tag und Nacht überall auf der Erde gleichlang. Am Äquator geht dann die Sonne senkrecht auf, über den Zenith und senkrecht unter. Sie können sich vorstellen, daß die mathematischen Formeln, die diese Bewegung beschreiben, recht kompliziert sind. In der Tat beruhen die Gleichungen auf den Formeln der sphärischen Trigonometrie. Doch zunächst müssen wir uns mit einem näherliegenden Problem befassen. Wieviel Uhr ist es? Kein Problem, werden Sie denken und geben, wenn es sein muß, die Uhrzeit quartzgenau auf die Sekunde an. Doch dies ficht eine Sonnenuhr wenig an. Was sie angibt, ist die wahre Sonnenzeit, die sich von unserer üblichen Zeit in einigen Punkten unterscheidet. So berücksichtigt sie, daß wir jedes Jahr um einen Vierteltag betrogen werden, den wir dann im Schaltjahr nachfeiern. Weiter ist unsere Zeit immer in Zeitzonen einheitlich, z.B. Westeuropäische Zeit, Mitteleuropäische Zeit, Osteuropäische Zeit. In Amerika gibt es gar sieben Zeitzonen, die sich vom Atlantik bis Hawaii erstrecken. Die wahre Sonnenzeit ist jedoch als astronomische Größe von solchen mehr oder weniger willkürlichen Zoneinteilungen unabhängig und errechnet sich aus der geographischen Länge des Beobachtungsortes. Da die Erde nicht in einer Kreis-, sondern einer Ellipsenbahn um die Sonne läuft, ergeben sich noch weitere feine Abweichungen.

All dies ist in dem nachstehenden BASIC-Programm berücksichtigt, darüber hinaus noch die über Jahre hinweg erfolgende langsame Änderung des Zeitmaßstabes, die auf Störungen der Erdbahn durch andere Planeten sowie die Gezeitenreibung zurückgeht. Die Genauigkeit des Programms in den Bahnpositionen ist besser als 1° . Dies ist zwar sicherlich genauer, als die mechanische Präzision der Solarzellennachführung und die Winkelbestimmung per Potentiometer. Andererseits mögen Sie als Hobbyastronom vielleicht einmal Verwendung für dieses Programm haben.

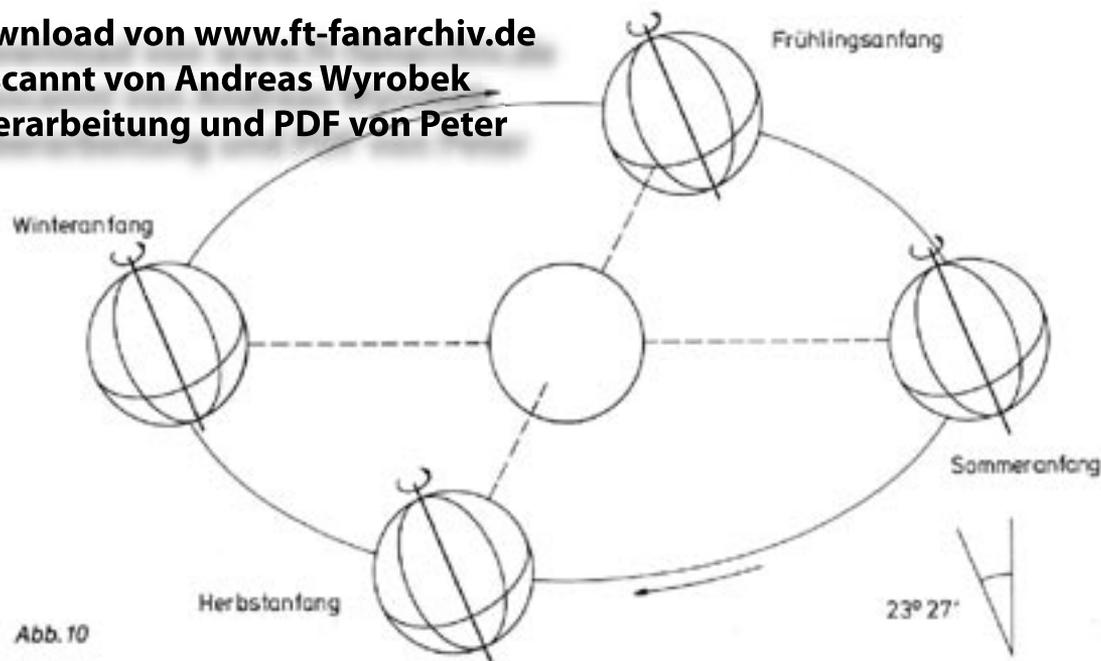


Abb. 10

Fassen wir zusammen, was das Programm als Eingabe benötigt:

Die Zeitangabe als Jahr, Tag im Jahr, Stunde, Minute und Sekunde sowie die Zeitzone, auf die sich diese Angabe bezieht. Berücksichtigen Sie dabei eventuell die Sommerzeit!

Die Ortsangabe in Form der geographischen Breite und Länge. Diese erhalten Sie aus einer Karte oder einem Atlas für Ihren Standort.

Das Programm liefert Ihnen die Winkel der beiden Bewegungsachsen der Solarzellennachführung. Dies ist zum einen der Azimuth, der die Abweichung zur Südrichtung angibt und zum anderen die Höhe, die die Neigung relativ zur Horizontlinie beschreibt. Wie zuvor bei dem Grafiktablett beschrieben, werden die Potentiometerwerte durch Eichung in die Winkelgrade umgerechnet. Wer es genauer haben möchte, führt diese Eichung in mehreren Bahnpunkten durch. Die Ergebnisse werden dann zeichnerisch aufgetragen: Potentiometerwert gegen Winkeleinstellung. Was Sie vor sich haben, wenn Sie die Punkte untereinander verbinden, ist die individuelle Linearitätskurve Ihres Potentiometers, die Sie sich als Datenblatt aufbewahren sollten. In der Literatur sind hinreichend Methoden beschrieben, wie Sie eine solche Kurve zur Umrechnung heranziehen. Die Steuerung der Motoren wird ähnlich den Robotermodellen vorgenommen. Allerdings empfiehlt es sich, die Motoren kurz vor Erreichen der Sollwertvorgabe nur noch mit ganz kurzen Impulsen zu versorgen, damit der Motor nicht über das Ziel hinaus-schießt. Schließlich haben Sie hier ja Zeit; es ist allemal ausreichend, die Nachführanlage alle zehn Minuten zu positionieren. Bei einem gerafften Zeitablauf 1 : 720 zu Demonstrationszwecken (! Tag = 2 Minuten) dürfte allerdings dann die Leistungsgrenze der üblichen BASIC-Interpreter erreicht sein.

```

* 500 SYS IN$T
510 REM
520 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
530 REM
540 REM SOLARZELLENNACHFUHRUNG
550 REM
560 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
570 REM
580 REM BELEUDUNG DES INTERFACE
590 REM
600 REM EINGABEN
610 REM E3=HÖHSTEUERUNG AUF/RECHTS
620 REM E4=HÖHSTEUERUNG AB/LINKS
630 REM E5=MOTORAUSWAHL
640 REM E6=UEBERNIMMESIGNAL
650 REM EX=HORIZONTHÖHE
660 REM EY=AZIMUTH
670 REM
680 REM AUSGABEN
690 REM HI=AZIMUTH-MOTOR
700 REM HO=HÖHENEINSTELLUNG
710 REM
720 REM FUNKTION
730 REM DAS NACHFOLGENDE PROGRAMM ERRECHNET DEN
740 REM SONNENSTAND UND STEUERT DIE
750 REM SOLARZELLENNACHFUHRANLAGE.
760 REM ALS EINGABEPARAMETER WERDEN VERLANGT:
770 REM DIE JAHRESZAHL
780 REM DER TAG IM JAHR, BEGINNEND MIT 1 AM 1. JANUAR
790 REM RUSHHRE* IN SCHALTJAHREN BEGINNT DIE
790 REM ZÄHLUNG BEI 0.
800 REM STUNDE, MINUTE UND SEKUNDE DER LOKALEN ZEITZONE
810 REM DIE ZEITZONE RELATIV ZU GREENWICH UNIVERSAL
820 REM TIME, DABEI WIRD NACH WESTEN POSITIV UND
830 REM NACH OSTEN NEGATIV GEZÄHLT.
840 REM DIE LOKALE BREITE (NACH NORDEN POSITIV)
850 REM DIE LOKALE LÄNGE (NACH WESTLICH GREENWICH
860 REM OUELLE) R. JARVINEN IN SOLAR ENERGY, VOL.20
870 REM (1976), S.393-397
880 REM
890 REM FUNKTIONSDEFINITION ARCUS SINUS
900 DEF FN$G(N)=ATN(SIN(N)/COS(N-90))
910 REM
920 REM ZÄHLKONSTANTEN 2+4 UND 4/180
930 DATA 0.2931853,0.017453293
940 READ ZIE1P1,RD
950 LET AL=20 *REM GRENZWERT POTENTIOMETER A LINKS
960 LET AR=200 *REM GRENZWERT POTENTIOMETER A RECHTS
970 LET ER=20 *REM GRENZWERT POTENTIOMETER E LINKS
980 LET ER=200 *REM GRENZWERT POTENTIOMETER E RECHTS
990 LET CA=0
1000 LET GA=5 *REM DREHSPHASE AZIMUTH
1010 REM DAS PROGRAMM BENUTZT EINE ZEITFUNKTION TIR.
1020 REM DER AUFLAUF WIRD BEI EINGABE EINER STARTZEIT
1030 REM VON 0.00 UHR
1040 REM ODER BEI NICHTVORHANDENSEIN DER FUNKTION TIR
1040 REM GERAFFT DURCHFÜHRT.

```

```

* 1050 PRINT CHR$(147)
1060 PRINT"FI$CHERTECHNIK"
1070 PRINT"COMPUTING"
1080 PRINT
1090 PRINT"SOLARZELLEN"
1100 PRINT"NACHFUHRUNG"
1110 PRINT
1120 INPUT"JAHR"/JAHR
1130 INPUT"TAG IM JAHR"/TAG
1140 INPUT"ZEITZONE"/ZZ
1150 INPUT"BREITE"/BREITE
1160 INPUT"LÄNGE"/LÄNGE
1170 REM JUSTAGE
1180 PRINT"SOLARZELLE BITTE EINJUSTIEREN"
1190 LET W#="SOLARZELLE EXAKT NACH "
1200 PRINT AS+" OSTEN"
1210 PRINT"BLICKRICHTUNG AUF DIE HORIZONTLINSE"
1220 GOSUB 1990
1230 LET YB=Y
1240 LET EB=E
1250 PRINT AS+" WESTEN"
1260 PRINT "BLICKRICHTUNG SENKRECHT NACH OBEN"
1270 GOSUB 1990
1280 LET AB=(Y+YB)/2
1290 LET FB=(YB-Y)/100
1300 LET EB=(E-EB)/90
1310 PRINT"BITTE DIE UHRZEIT EINGEBEN"
1320 INPUT"STUNDE"/HR
1330 LET HR=RIGHT$(00*HR,2)
1340 INPUT"MINUTE"/MH
1350 LET MH=RIGHT$(00*MH,2)
1360 INPUT"SEKUNDE"/SK
1370 LET SK=RIGHT$(00*SK,2)
* 1380 LET TIR=HR*60+MH+SK
1390 LET ZR=0
* 1400 IF TIR="000000" THEN LET ZR=1
1410 FOR I=0 TO 2000
1420 REM WÄRTE MINDESTENS EINE SEKUNDE
1430 NEXT
* 1440 IF TIR=HR*60+MH+SK THEN LET ZR=1
1450 REM SENN TIR UNVERÄNDERT, EXISTIERT KEINE UHR
1460 LET DF=JAHR-1980
1470 LET SCHLTJAHR=INT(DF/4)
1480 LET UHR=YVL(HR)
1490 LET MIN=YVL(MH)
1500 LET SK=YVL(SK)
1510 LET TZEIT=UHR+MIN*60/60/60/60+ZZ
1520 LET ZEIT=DF*365+SCHLTJAHR*TAG+1+TZEIT/24
1530 IF DF=4+SCHLTJAHR THEN LET ZEIT=ZEIT-1
1540 IF (DF/4) AND (DF/4+SCHLTJAHR) THEN LET ZEIT=ZEIT+1
1550 LET THETA=(2*PI*(ZEIT/365.25))
1560 LET S=0.031271-14.59963E-7+ZEIT*THETA
1570 LET EL=4.909969+(3.67474E-7)*ZEIT
1580 LET EL=EL+(0.003434-(0.3E-9)*ZEIT)*S*IN(S)
1590 LET EL=EL+(3.49E-4)*S*IN(2*S)+THETA
1600 REM LÄNGE DER SONNE
1610 LET BEL=S*IN(EL)

```

```

1615 LET CL=COS(EL)
1620 LET EPS=0.40914-(0.2140C-0)*ZEIT
1625 REM KKLIPPTIK CA. 23.5 GRAD
1630 LET CP=COS(EPS)
1631 LET RA=ATH(SEL*CP/CL)
1632 LET RL=0
1634 IF SEL*CP<0 THEN LET RL=2*EIP1/2
1635 IF SEL*CP>CL<0 THEN LET RL=RL+2*EIP1/4
1636 LET RH=RL+2*EIP1/4
1637 IF RA<RL THEN LET RA=RA+2*EIP1/4 GOTO 1639
1640 IF RA>RH THEN LET RA=RA-2*EIP1/4 GOTO 1640
1645 LET DEKL=FMS(SEL*SIN(EPS))
1650 REM DEKLINATION
1655 LET SID=1.758225+2*EIP1*(ZEIT/365.25-OF)
+10.004E-7)*ZEIT
1658 IF SID>2*EIP1 THEN LET SID=SID-2*EIP1
1660 REM SIDERIALE ZEIT
1670 LET S=SID+(72EIT*IS-LAENGE)*RD
1675 IF S>2*EIP1 THEN LET S=S-2*EIP1
1680 REM LOKALE SONNENZEIT
1685 LET H=RA-S
1690 REM STUNDENWINKEL
1695 LET PHI=BREITE*RD
1697 LET E=FMS(SIN(PHI)*SIN(DEKL)+COS(PHI)
+COS(DEKL)*COS(H))
1700 LET A=FMS(COS(DEKL)*SIN(H)/COS(E))/RD
1705 IF SIN(E)>SIN(DEKL)/SIN(PHI) THEN GOTO 1695
1800 IF A<0 THEN A=A+360
1810 LET A=100-A
1820 LET E=C/RD
1830 PRINT "H:"*I*H*":I:"*I*IS*
1840 PRINT "A:"*I*A*":GRAD E:"*E*":GRAD"
1850 GOSUB 3000-REM STEUERUNGSRoutine
1855 LET MIN=MIN*10
1870 IF MIN<0 THEN GOTO 1880
1880 LET MIN=0
1890 LET UHR=UHR+1
1900 IF UHR<24 THEN GOTO 1930
1910 LET UHR=0
1920 LET TAG=TAG+1
1930 LET HR=STR$(MIN)
1940 LET HR=STR$(UHR)
1950 IF ZR=1 THEN GOTO 1910
1960 LET T=100*(MIN+100*UHR)
1970 IF VAL(T*10)<T THEN GOTO 1970
1980 GOTO 1910
1990 REM EICHWERTE UEBERNOMMEN
2000 PRINT "WENN DIE AUSRICHTUNG STIMMT"
2010 PRINT "PASTE ES BETRACHTEN"
2020 R=H1
2030 IF USR(ES)=1 THEN R=RE
2040 IF USR(ES)=0 THEN GOTO 2070
2050 SYS H,RECHTS+REM AUF,RECHTS
2060 GOTO 2040
2070 SYS H1,AUS
2080 SYS H2,AUS

```

```

2090 IF USR(E4)=0 THEN GOTO 2120
2100 SYS H,LINKS+REM AB,LINKS
2110 GOTO 2090
2120 SYS H1,AUS
2130 SYS H2,AUS
2140 IF USR(ES)=0 THEN GOTO 2020
2150 LET X=USR(EX)+REM NEIGUNGSWINKEL
2160 LET Y=USR(EY)+REM AZIMUTH
2170 IF USR(ES)=1 THEN GOTO 2170
2180 RETURN
3000 REM STEUERUNGSRoutine
3005 IF E<0 THEN RETURN
3010 LET AS=INT(A*PA+AS+0.5)
3020 LET ES=INT(E*PE+ES+0.5)
3030 IF AS<AL THEN LET AS=AL
3040 IF AS>AR THEN LET AS=AR
3050 IF ES<EH THEN LET ES=EH
3060 IF ES>ER THEN LET ES=ER
3070 IF ES=EA THEN GOTO 3100
3080 REM HOEHENSTEUERUNG
3090 LET D=USR(EX)-ES
3100 IF D>0 THEN SYS H2,RECHTS
3110 IF D<0 THEN SYS H2,LINKS
3140 IF D=0 THEN GOTO 3180
3145 SYS H2,AUS
3150 GOTO 3090
3160 LET EA=ES
3170 IF AS=AR THEN GOTO 3070
3180 REM AZIMUTHSTEUERUNG
3190 LET D=USR(EY)-AS
3200 IF D>0 THEN SYS H1,RECHTS
3210 IF D<0 THEN SYS H1,LINKS
3220 IF D=0 THEN GOTO 3270
3230 LET D=AS(D)
3240 IF D>0A THEN GOTO 3190
3250 SYS H1,AUS
3260 GOTO 3190
3270 LET AA=AS
3280 RETURN

```

Übersicht fischertechnik computing

Neben dem Baukasten fischertechnik computing, den Sie in den Händen halten, umfaßt fischertechnik computing noch Modellbausätze.

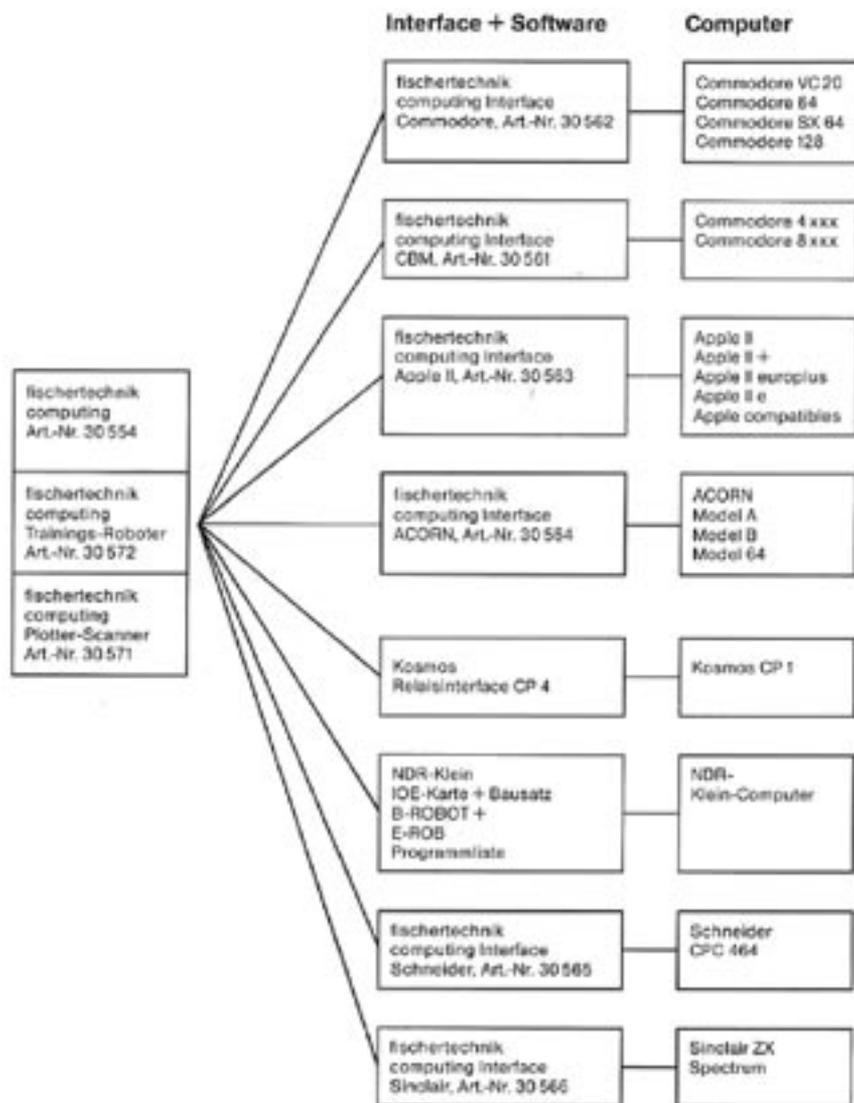
Da ist zum einen der dreiaxlige Trainingsroboter zu nennen. Er ist nach dem Vorbild eines bekannten Industrieroboters konstruiert. Mit vier Motoren werden folgende Funktionen gesteuert:

- Drehen des Aufbaus
- Schwenken des Oberarms
- Schwenken des Unterarms
- Öffnen und Schließen der Greifhand

Das Positioniersystem erlaubt eine Arbeitsgenauigkeit von ca. 1 mm innerhalb des ganzen Arbeitsraums. Dieser Roboter ist auch für den semiprofessionellen Einsatz geeignet.

Und da ist noch der Plotter/Scanner. Er ist nicht nur ein preisgünstiger Plotter. Durch den modularen Aufbau läßt er sich ebenso gut als Scanner zum Abtasten von Bildvorlagen einsetzen. Oder als x-y-Koordinatentisch. Das Positioniersystem ist ähnlich dem des Trainingsroboters. Durch den direkten Antrieb des Schreib-/Lesekopfes wird aber eine noch weitergehende Positioniergenauigkeit erzielt. Das Bausatzprogramm wird noch erweitert, fragen Sie daher mit Hilfe der beigefügten Karte bei den Fischerwerken an.

Gleiches gilt für Interface und Software. Wie aus der nebenstehenden Grafik hervorgeht, werden Interfaces sowohl von fischertechnik als auch Computerherstellern angeboten. Auch dieses Programm wird erweitert. Eine besondere Bedeutung kommt dem Interface aus dem NDR-Klein-Computersystem zu: die IOE-Karte ist so universell gestaltet, daß sie sich an die meisten Bussysteme von Computern mit Z80 Mikroprozessor anschließen läßt. Wenn Sie in dieser Thematik nicht ganz unerfahren sind, lassen Sie sich mit Hilfe der Anforderungskarte die Verbindungsliste kommen (genaue Angabe des Computertyps erforderlich).



Noch ein Roboter

Erinnern Sie sich noch an den Teach-in Roboter von S. 19 dieser Anleitung? Auf Seite 31 ist er noch einmal dargestellt. Leichte Umbauten hat er sich gefallen lassen müssen. Aus Start 100 und einigen grauen Bausteinen aus dem Service-Set sind ein Förderband und eine Rutsche entstanden. Angetrieben wird das Förderband mit einem fischertechnik-Motor aus dem Baukasten Motor und Getriebe. Damit kann eine Münze, die auf das Förderband rutscht, vor zu dem Roboter transportiert werden. Dort angekommen, würde sie einfach vom Band fallen – hätten wir nicht einen Fotowiderstand eingebaut. Dieser vermeldet die Abdunklung durch die Münze und die Bausteine aus dem Baukasten Elektronik, an denen die Ansprechschwelle eingestellt wird, bereiten das Signal computergerecht auf. Die Schaltung entspricht den Schaltungen 29-3 bzw. 30-7 aus dem Anleitungsbuch Elektronik.

Hierzu wird die Masseschiene der Elektronikbausteine mit der freien Massebuchse des Interface verbunden. Die Ausgänge der Elektronikbausteine können dann mit den Eingängen des Interface verbunden werden. Hier startet die Abdunklung des Fotowiderstands den Bewegungsablauf des Roboters.

Mit diesem Beispiel wollen wir Sie ermuntern, fischertechnik computing mit Bauteilen aus dem übrigen fischertechnik-Programm zu kombinieren. Alles paßt zueinander – die Bausteine ebenso gut wie die elektrischen Signale.

```

* 500 SYS INIT
510 REM
520 REM FISCHERTECHNIK COMPUTING
530 REM
540 REM PICK & PLACE
550 REM
560 REM COPYRIGHT (C) ARTUR FISCHER FORSCHUNG 1984
570 REM
580 REM BELEGUNG DES INTERFACE
590 REM
600 REM EINGABEN
610 REM E1=FOTUZELLE
620 REM E2=START
630 REM E3=ARMPOSITION
640 REM EY=WINKELPOSITION
650 REM
700 REM AUSGABEN
710 REM M1=DREHEN
720 REM M2=ARM
730 REM M3=MAGNET
740 REM M4=FOERDERBAND
750 REM
800 REM FUNKTION
810 REM LEHN STARTTASTE GEDRUECKT IST
820 REM BEFOERDERT DAS FOERDERBAND DAS
830 REM GELDESTUECK ZUM ROBOTARM, WELCHER
840 REM ES ZUR RUTSCHE TRANSPORTIERT.
850 REM DREHPOSITIONEN (EMPIRISCH ERMITTELT)
910 DIM DRDH(2),ARM(2)
920 LET DRDH(1)=113
930 LET DRDH(2)=35
950 LET ARM(1)= 120
960 LET ARM(2)= 30
* 1000 PRINT CHR$(147)
1010 PRINT"FISCHERTECHNIK"
1020 PRINT"COMPUTING"
1030 PRINT
1040 PRINT"PICK & PLACE"
1050 PRINT
1060 PRINT"BITTE STARTTASTE BETAETIGEN"
1070 REM START
* 1090 IF USR(E2)=0 THEN GOTO 1060
* 1000 SYS M4,EIN
* 1100 IF USR(E1)=0 THEN GOTO 1160
* 1110 SYS M4,AUS
1120 LET SOLLMERT=DRDH(1)
1130 GOSUB 1300
1140 LET SOLLMERT=ARM(1)
1150 GOSUB 1400
1160 REM MAGNET EIN
1170 FOR I=0 TO 100
* 1180 SYS M0,EIN
1190 NEXT I
1200 LET SOLLMERT=ARM(2)
1210 GOSUB 1400
1220 LET SOLLMERT=DRDH(2)
1230 GOSUB 1300
1240 LET SOLLMERT=ARM(1)
1250 GOSUB 1400
* 1260 SYS M0,AUS (REM MAGNET AUS)
1270 LET SOLLMERT=ARM(2)
1280 GOSUB 1400
1290 GOTO 1060
1300 REM LASEREGELUNGSROUTINE DREHUNG
* 1310 LET D=USR(EY)-SOLLMERT
* 1320 IF D>0 THEN SYS M1,RECHTS
* 1330 IF D<0 THEN SYS M1,LINKS
1340 IF D=0 THEN RETURN
1350 LET D=RES(D)
1360 IF D>0 THEN GOTO 1310
* 1370 SYS M1,AUS
1380 GOTO 1310
1390 RETURN
1400 REM LASEREGELUNGSROUTINE ARM
* 1410 LET D=USR(EY)-SOLLMERT
* 1420 IF D>0 THEN SYS M2,RECHTS
* 1430 IF D<0 THEN SYS M2,LINKS
1440 IF D=0 THEN RETURN
1450 LET D=RES(D)
1460 IF D>20 THEN GOTO 1400
* 1470 SYS M2,AUS
1480 GOTO 1400
1490 RETURN

```

