

[Firma](#)[Projekte](#)[Produkte](#)[Referenz](#)[Sprachen](#)[Neues](#)[Hp VEE](#)[Fischertechnik](#)[Anschrift](#)[Homepage](#)[Jobs](#)

Ansteuerung des Fischertechnikinterfaces



I. Einstellung des Interfaces

Baudrate	9600
Bit	8
Parity	no
Stopbits	1

II. Kommunikation

Zur Ansteuerung des Interface sind grundsätzlich zwei Bytes an das serielle Interface zu schicken. Das erste Byte ist der Interfacebefehl (s.u.) und das zweite Byte enthält den Motorzustand. Der Motorzustand beschreibt, welche Motoren in welcher Richtung gestartet werden sollen. Je nach Interfacebefehl antwortet das Interface mit einem oder drei Bytes.

1. Byte Interfacebefehl

Binär	hex	dezimal	Beschreibung
11000001	C1	193	nur E/A-Zustand
11000101	C5	197	E/A-Zustand und Analogwert EX
11001001	C9	201	E/A-Zustand und Analogwert EY

2. Byte: Motorzustand

Bits	Beschreibung
1	Motor 1 links
2	Motor 1 rechts
3	Motor 2 links
4	Motor 2 rechts
5	Motor 3 links
6	Motor 3 rechts
7	Motor 4 links
8	Motor 4 rechts

Es ist dabei möglich alle 4 Motoren gleichzeitig zu starten. Wird jedoch das linke und rechte Bit eines Motors gleichzeitig gesetzt, so läuft der Motor nicht an, bzw. die Lampe leuchtet nicht.

III. Antworten des Interfaces:

auf Befehl	Antwortbytes	Beschreibung
193	ein Byte	jedes Bit entspricht dem Wert des Eingangs
197	drei Bytes	1. Byte s.o. 2. und 3. Byte Analoginput EX
201	drei Bytes	1. Byte s.o. 2. und 3. Byte Analoginput EY

Generell sollte die Programmierung in Schleifen erfolgen. Wenn das Interface nicht ca. alle 300 ms einen Steuerbefehl erhält, so schalten die Motoren sich selbständig aus.

Zu den folgenden Programmiersprachen können Sie sich Beispielprogramme herunterladen:

