



# Hangar-Radar

ftComputing : Programme für die fischertechnik-Interfaces und -konstruktionskästen

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

ftComputing.de

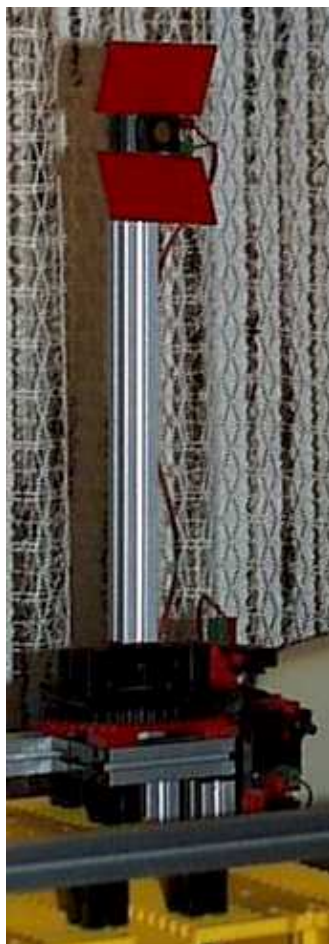
[Home](#)
[Back](#)
[Sitemap](#)
[Index](#)
[Links](#)
[Impressum](#)
[Mail](#)

## Ein einfacher Flugzeug-Hangar



Gebaut aus Alu-Profilen und den Ladeflächenteilen der 80er, bevölkert mit einem Flugzeug aus fischertechnik's Vergangenheit macht sich schon sehr schön.

## Mit Bodenradar



Damits für ROBO Pro etwas zu tun gibt, kann man ihm (dem Hangar) noch einen Turm für ein Bodenradar aufsetzen.

Antrieb über den großen Drehkranz und Schneckenrad auf Motor (M1) mit Impulsrad an I2 und Endtaster an I1. Das Radarauge wird durch einen Photowiderstand an AX simuliert.

Das Radarauge oszilliert kontinuierlich zwischen Position 0 und 90. Dabei wird der jeweils aktuelle Radarwert angezeigt.

Bei Werten unter 333 wird zusätzlich die rote Anzeige gesetzt (target identified) und bei Werten größer 444 die grüne Anzeige (all clear) gesetzt. Die jeweiligen Anzeigen bleiben bestehen bis sie unter 333 fallen bzw. über 444 steigen.

Die Anzeigen sind auf dem Programmblatt (und nicht auf der Bedienseite platziert), man hat dann alles im Überblick.

Für das Programm wurde auf die Routinen **Home** und **DriveTo** vom [Schweiss-Roboter](#) zurückgegriffen.

