Forum-Anfrage: GK-Werte mit der EV einstellen

# **Guten Tag**

Ich habe einen einfachen Rundkursund möchte die Werte des Abbrems-Kontakts (Abbremsen & Beschleunigen) nicht händisch am GK setzen, sondern mit der EV.

Der Abbrems-Kontakt ist händisch für Beschleunigung und Verzögerung auf je 50 km/h gestellt.

#### **EV-Variante:**

- 1) Via GK wurde eine Objekt Variable 'Vari\_vBrems', Typ Zahl, mit dem Wert 40, eingerichtet
- 2) EV-Ereignis: 'Gleiskontakt wird ausgelöst' und den '#AbbremsKontakt\_1' zuweisen
- 3) EV Aktionen:
- 3.1 'Eigenschaft/Variable setzen', den Wert 40 zuweisen.
- 3.2 'Geschwindigkeit setzen'. Dort die Variable 'Vari vBrems' zugeteilt.

Damit dachte ich, dass die EV die händisch eingestellten 50 km/h in EV zugeteilte 40 km/h wechselt. Dies ist jedoch nicht geschehen.

# Wo liegt das Problem?

- a) Kann man GK-Einstellungen nicht via EV ändern, oder
- b) Habe ich ein Programmierfehler produziert?

# EV-gesteuertes Setzen der Langsmgeschwindigkeit:

# vornehmlich über den Gleiskontakt Abbremsen

File: EV-gesteuerte Langsamfahrt nach GK\_v3.mbs

#### Ausgangslage

- Ein Zug, vorerst mit hoher Geschwindigkeit (z.B. 120 km/h), nähert sich zunehmend langsamer fahrend einem Gleiskontakt. Nach dessen Überfahren fährt der Zug im Langsam-Tempo (z.B. 50 km/h) weiter.
- Die geschilderten Aktionen sollen ausschliesslich mit der EV realisiert werden.

#### Projekttitel

EV gesteuerte Zug- GK-Interaktion

# Geschwindigkeitsbereiche

- A Konstante Schnellfahrt (z.B. 120 km/h)
- B Progressive Verlangsamung (GK-bestimmt [automatische Verzögerung])
- C Konstante Langsamfahrt (z.B. 50 km/h)

#### Umsetzung

- 1. Das Installieren der Schnellphase A wird hier NICHT behandelt
- 2. Phase B ist ein Feature des GK's (Automatische Verzögerung [Zielgeschwindigkeit])
- 3. Phase C muss GK-gesteuert realisiert werden
- 4. Zur Festlegung, Speicherung und jederzeitigem Zugriff der/auf die Langsam-Geschwindigkeit wird eine Variable Vari\_vBrems installiert
- 1.1 Nur so viel: Am Beschleunigen-GK wurde die Beschleunigung händisch auf 120 km/h gestellt
- 2.1 Auslöser können ein Gleiskontakt oder ein Gleis sein. Dies mit + > Ereignis
  - + > Gleiskontakt wird ausgelöst, oder
  - + > Zug/Fahrzeug betritt ein Gleis/Strasse

Welcher GK? Der Anfahrt-GK und zwar bei dessen Betreten

Wichtig: Anfahrt-GK/Anfahrt- Gleis müssen vor dem Abbrems-GK positioniert sein, damit der Zug zunehmend verlangsamen kann und beim Abbrems-GK Langsam-Geschwindigkeit erreicht hat.

- P.S. Das Geschwindigkeitsverhalten des Zuges lässt sich mit einem Drehregler/Tacho visualisierten und dadurch der notwendige Vorab-Abstand des Anfahrt-GK's einfach ermitteln.
- 2.2 GK-Variante: Der GK dient einzig der Implementierung der Automatischen Verzögerung (Zielgeschwindigkeit) für den Abbrems-GK. Die Quadrate Beschleunigung und Verzögerung müssen leer, also ohne Kreuz, sein.
- 3.1 Auslöser ist zweckmässigerweise ein GK, installiert mit
  - + > Ereignis > Gleiskontakt wird ausgelöst.

Welcher GK? Der Abbrems-GK und zwar beim Betreten

4.1 Vari\_vBrems ist der Name einer Variablen vom Typ Zahl mit dem Wert z.B. 50.

Sie kann als

- 4.1 (a) Objekt-Variable: an den Brems-GK gekoppelt sein (re Click Brems-GK > Schlagwörter/Variablen und via + definieren).

oder

- 4.1 (b) Modul-Variable (Ereignisse > + Variable auch als Typ Zahl) definiert werden.

Von der Funktionen her sind beide Variablen-Typen gleichwertig

# Warum der Aufwand 'EV', wenn es einfach auch händisch geht?

- Aus Programmier-Interesse und zwecks besserem Verständnis der vordefinierten Elemente des MBS's
- Mit der relativen Adressierung unter Ausnützung von Auslösern zur Gruppenbildung gleichartiger Elemente, Verwendung von Variablen (oder z.B. Listen) lassen sich Teile von Anlagen 'problemlos' multiplizieren. Es braucht marginale Anpassungen, die EV bleibt jedoch schlank.

Beispiele für diese Anlage: : Zwei Lok's gleichzeitig laufen lassen oder die GK's Anfahrt, Abbremsen & Beschleunigen multiplizieren.

EV-gesteuerter Rundkurs mit Varianten\_v02.mbs

Erweitert - Finalisiert - Dokumentiert

Rundkurs mit gestufter Speedphase und sanfter Anfahrt zur Langsamphase.

EV-gesteuert, möglichst mit Gleiskontakten. Fahrzeug-Referenz in Objekt-Variablen des #START-Signals gespeichert (LOK-ObjektVari). Von dieser Daten für Steuerung, Tacho und Text-Anzeigen abgerufen. Geschwindigkeiten zentral in Modular-Variablen hinterlegt und einstellbar (Ereignis(x) Variablen, ModVari\_vSpeed und ModVari-vBrems).

Hauptschalter, Startsignal und Tacho mit relativer Adressierung und Auslösern realisiert. (Keine Schlagwörter verwendet, da hier Einfach-Ausführung ohne gleichartige Elemente/Gruppen. Ausbau zu einer Anlage Typ Steckenblock mit Multiplikation der Elemente 'vorgespurt' und möglich.)

#### Verwandte Themen

- EV-Blocksteuerung, Video MBS 602\_4 von Wolfgang
- Diskussion um Einsatz von Gleiskontakten vs. (markierte) Gleise
- Ganzer Ablauf: Serie Automatische Zugsteuerung mit der Ergebnisverwaltung von BahnLand (Wiki und Anlagen: Einfacher Signalhalt bis Dynamische Gleiswahl)

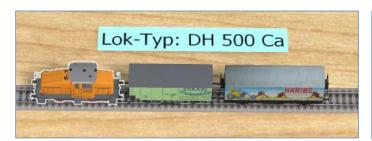
#### Sinnfrage

Warum der Aufwand 'EV', wenn es auch händisch mit den vordefinierten Funktionen der einzelnen Elemente auch geht geht?

- Aus Programmier-Interesse und zum besseren Verständnis der vordefinierten Funktionen des MBS's
- Die Einstellung der Geschwindigkeiten in Modular-Variablen zentral und übersichtlich in Variablen angeordnet
- Die relative Adressierung erlaubt eine 'einfache' Erweiterung der Anlage. Zum Beispiel das Auswechseln der Fahrzeuge (siehe Abbildung mit der schiebenden MAK 1202) oder durch Kopieren der Module eine zusätzliche Geschwindigkeits-Stufe realisieren und nach wenigen Adaptationen rasch einen fehlerfreien Anlagebetrieb erhalten.
- Beachte die Schmankerl Tacho und Speed-Anzeigen sind auch 'kopierbereit' relativ adressiert.
- Eine mögliche Anlageerweiterung zu einer EV-Streckenbloch-Steuerung wurde oben schon angesprochen (Gruppenbildung mit Schlagworten und problemloses Positionieren der auslösenden Gleiskontakte dem Gismo).

Viel Spass beim Studieren der Dokumentation und Ausprobieren der Anlage - Feedback und Kritik erwünscht

# Freundliche Grüsse winpet





Ziehend und schiebende Lok mit 'automatisch' korrekter Typen-Anzeige

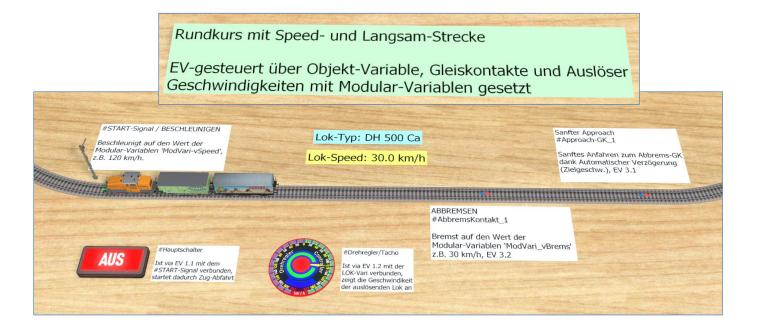
Rundkurs mit Speed- und Langsam-Strecke

EV-gesteuert über Objekt-Variable, Gleiskontakte und Auslöser Geschwindigkeiten mit Modular-Variablen gesetzt



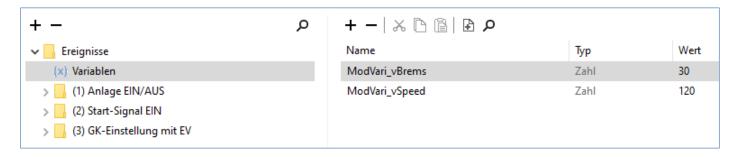
# Anlage-Manual: 100%-EV - Rundkurs mit Detail-Power\_v1.0.mbs

Weiterentwicklung von EV Steuerung\_Rundkurs mit Varianten\_v02.mbs



# Ereignisbaum: (x) Variablen und Ereignismodule (1), (2) & (3)

Generieren via > + Ereignisse > Variablen > Typenwahl oder > Ereignismodule

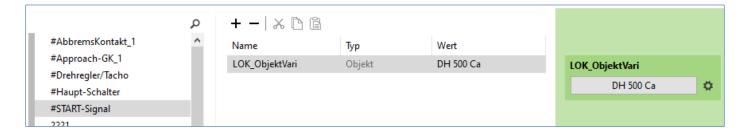


#### **Modul Variable**

- In den Variablen 'ModVari\_vSpeed' & 'ModVari\_vBrems' sind die Geschwindigkeiten zentral hinterlegt/abrufbar/einstellbar **Objekt-Variable**
- In der Variablen 'LOK-ObjektVari', angebunden ans Objekt #START-Signal, ist die Referenz der Lok gespeichert, abgreifbar

Generieren via > re Click Objekt '#START-Signal' > Schlagwörter/Variablen

> + Objekt > Name (frei) wählen > Wert kann [leer] gelassen werden. Die EV setzt ihn unter 2.2

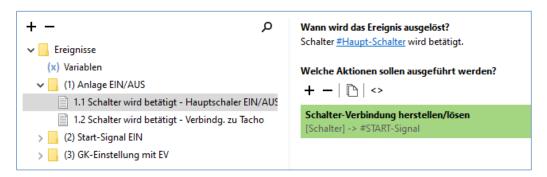


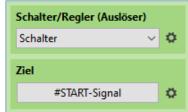
#### **EV Steuerung - Rundkurs (2)**

# **Ereignismodul (1) und Ereignis 1.1** Hauptschalter EIN/AUS und Aktion Schalter Verbindung herstellen

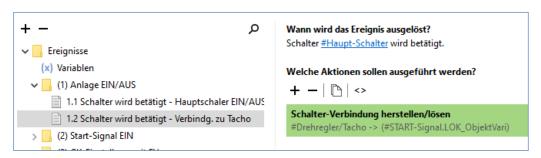
C

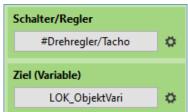
- > + Ereignisse > Schalter betätigen > Wahl: Beliebiger Schalter zu #Haupt-Schalter
- > + Aktionen > Signale und Schalter-> Verbindung herstellen. Zahnrad 1. Auslöser, Zahnrad 2 Objekt > Zielwahl



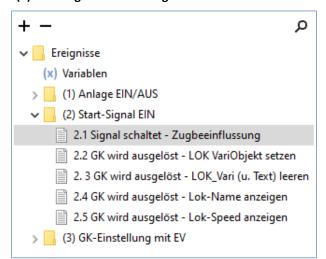


- 1.1 verbindet beim Anlage-Start den Hauptschalter mit dem Start-Signal und
- 1.2 den Tacho mit der Lokomotive über seine Referenz, abgelegt in der LOK\_ObjektVari



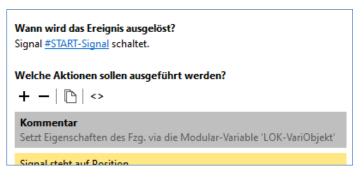


# (2) Start-Signal EIN > 2.1 Signal schaltet



# (2) Start-Signal EIN > 2.1 Signal schaltet

Welches Signal? > das #Start-Signal



**Überblick Listing 2.1,** Erkennen der Zug-Referenz durch den GK – *unabhängig, welcher Zug den Signal-GK auslöst* und Setzen der Zug-Items.

# Welche Aktionen sollen ausgeführt werden?



# Kommentar

Setzt Eigenschaften des Fzg. via die Modular-Variable 'LOK-VariObjekt'

# Signal steht auf Position

[Signal], 0 - Hp0 (Halt)

# Eigenschaft/Variable setzen

[[Signal].Automatische Verzögerung] = True

# Eigenschaft/Variable setzen

[[Signal].Automatische Verzögerung (Zielgeschw.)] = 0

# Eigenschaft/Variable setzen

[[Signal].Automatische Beschleunigung] = False

# Eigenschaft/Variable setzen

[[Signal].Automatische Verzögerung] = False

# Eigenschaft/Variable setzen

[[Signal].Automatische Beschleunigung] = True

# Eigenschaft/Variable setzen

[[Signal].Automatische Beschleunigung (Zielgeschw.)] = (Ereignisse....

# Kommentar

Setzt Geschwindigkeit elegant mit ModVari\_vSpeed

# Geschwindigkeit setzen

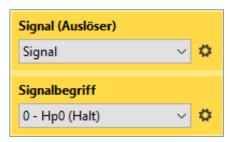
([Signal].LOK\_VariObjekt), (Ereignisse.ModVari\_vSpeed) km/h

#### Bedingung 'Signal steht auf Pos 0 - Halt und alle Aktionen über dem Trennstrich (also TRUE)

> + Bedingungen > Signal steht auf Position (Halt-Position bewusst als TRUE/über Trennstrich gewählt



Beachte Zahnrad 1: Auslöser (relative Adressierung)



#### > + Aktionen > Eigenschaft/Variable setzen

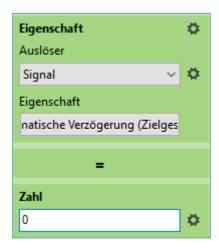


Beachte Zahnrad Eigenschaff und Zahnrad Auslöser

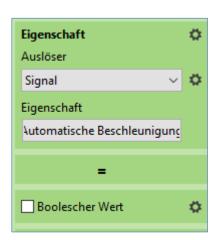


Boolescher Wert ist TRUE – bei Halt ist die Verzögerung aktiv

Automatische Verzögerung (Zielgeschwindigkeit) Wert = 0, heisst der Zug hat keine sanften Approach



Automatische Beschleunigung ist FALSE Heisst: Der Zug hat keinen Speed /er steht still



# **EV Steuerung - Rundkurs** (5)

#### Aktionen unter dem Teilstrich, also Halt FALSE, resp. Signal auf 1 > Freie Fahrt

Aktionen spiegelbildlich zu 'TRUE, über dem Trennstrich



FALSE: KEINE automatische Verzögerung, kein sanfter Approch, kein Anhalten

TRUE: Autom. Beschleunigung EIN, Zug hat Fahrerlaubnis, mit ...

... Speed Automat. Zielgeschwindigkeit wie in ModVari vSpeed definiert



Eigenschaft

Eigenschaft

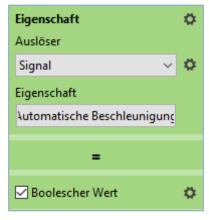
Boolescher Wert

Auslöser

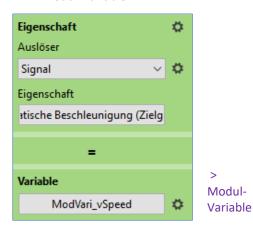
Signal



#### TRUE



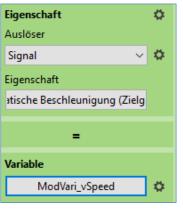
#### Modul-Variable



# > + Aktionen > Fahrzeug > Geschwindigkeit setzen



Zahnrad 1 > Eigenschaft, Zahnrad 2 > Auslöser



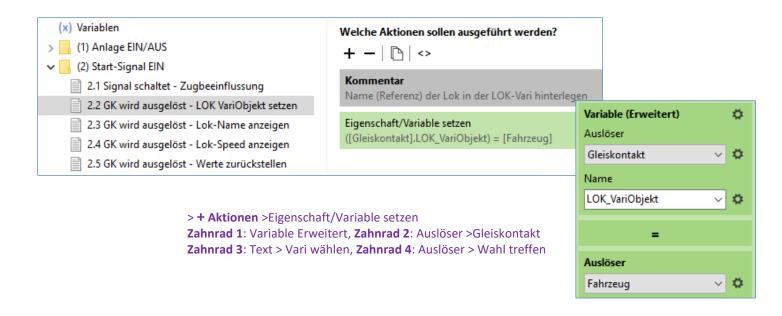
Zahnrad 3 > Modul-Variable> Wert: ModVari\_vSpeed

# **EV Steuerung - Rundkurs** (6)

# Wann wird das Ereignis ausgelöst?

Gleiskontakt #START-Signal wird beim Betreten ausgelöst.

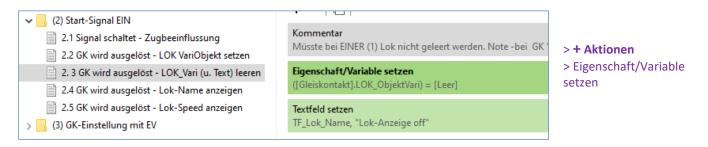
> **+ Ereignis** > Gleiskontakt wird ausgelöst Welcher? Auswählen > GK #START-Signal <beim **Betreten** 



#### Wann wird das Ereignis ausgelöst?

Gleiskontakt #START-Signal wird beim Verlassen ausgelöst.

> **+ Ereignis** > Gleiskontakt wird ausgelöst Welcher? Auswählen > #Start-Signal. Beim **Verlassen** 



# > + Aktionen > Zusätzlich > Textfeld setzen

> Textfeld 'TF Lok Name' wählen



# Vari 'LOK\_Vari' leeren

**Zahnrad 1** > Variable Erweitert



#### **EV Steuerung - Rundkurs (7)**

#### Wann wird das Ereignis ausgelöst?

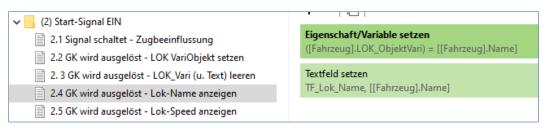
Gleiskontakt #Approach-GK 1 wird beim Betreten ausgelöst.

> **+ Ereignis** > Gleiskontakt wird ausgelöst Welcher? Auswählen > #Approach etc.. Beim **Betreten** 

Zahnrad 2 > Auslöser

> Wahl Fahrezug

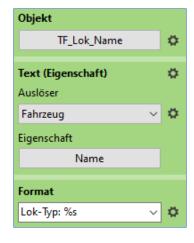
Zahnrad 3 > Text > Vari wählen



> **+ Aktionen** > Zusätzlich > Textfeld setzen

> Textfeld 'TF Lok Name' wählen

# **Textfeld setzen**TF\_Lok\_Name, [[Fahrzeug].Name]



Zahnrad 1 > Objekt

> TF wählen

Zahnrad 2 > Eigenschaft Zahnrad 3 > Auslöser > Wahl Fahrzeug

- > Click Feld > Eigenschaft
- > Objekte > Name

Zahnrad 4 > Text

> Textformat > default 'Text' durch 'Lok-Typ:' ersetzen, Formatierung '%s' belassen **Zahnrad 1** > Variable Erweitert



Ereignis generieren: Angepasst analog wie bei Lok-Name (siehe oben)

# Wann wird das Ereignis ausgelöst?

Gleiskontakt #START-Signal wird beim Verlassen ausgelöst.



Textfeld setzen

TF\_Lok\_Speed, [[Fahrzeug].Ziel-Geschwindigkeit (Betrag)]

**Zahnrad 1** > Objekt > TF wählen

Zahnrad 2 > Eigenschaft Zahnrad 3 > Auslöser > Wahl Fahrzeug

- > Click Feld > Eigenschaft
- > Fahrzeuge
- > Wahl: Zielgeschwindigkeit (Betrag)

#### Zahnrad 4 > Text

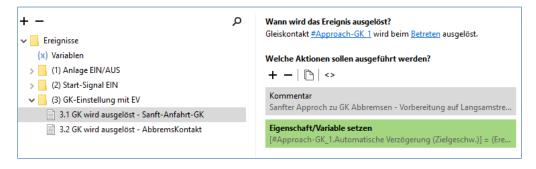
>Zahlenformat > default 'Zahl' durch 'Lok-Speed' & 'km/h' ersetzen, Formatierung '%1.f' belassen



#### Variable 'Mod\_Vari\_vBrems' aktivieren/setzen beim Betreten des Approach-Kontakts

Wann wird das Ereignis ausgelöst?
Gleiskontakt #Approach-GK 1 wird beim Betreten ausgelöst.

> **+ Ereignis** > Gleiskontakt wird ausgelöst Welcher? Auswählen > #Approach-GK\_1 beim **Betreten** 



Zahnrad 1 > Eigenschaft, Zahnrad 2 > Objekt

> Approach GK wählen

> Click Feld > Eigenschaft > Gleiskontakte

> Wahl: Automatische Verzögerung (Zielgeschw.)

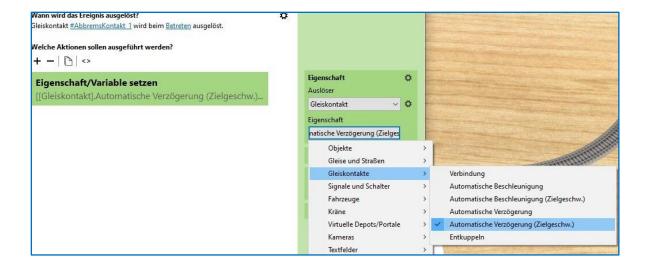
Zahnrad 3 > Variable

> Click > Modul-Variable > Wahl : 'ModVari\_vBrems'



#### Ergänzung:

Durch Betreten des 'AnfahrtKontakts' wird über Zahnrad > Eigenschaft nachfolgend via > Gleiskontakte die > Automatische Verzögerung (Zielgeschw.) aktiviert und auf den Wert der Brems-Variablen gesetzt . (Ein vordefiniertes Feature der Gleiskontakte, die im händischen Gebrauch automatisch aktiv ist, im EV-Gebrauch jedoch aktiviert werden muss. 'Nicht aktivieren' würde ein brüskes Reduzieren der Geschwindigkeit vor dem Abbrems-GK provozieren. Bild und Hinweis auf den Aspekt 'sanfter Approach' dank der Forum-Antwort von Goetz.



#### **EV Steuerung - Rundkurs (9)**

Beim Betreten des Abbremskontakts setzen der Bremsgeschwindigkeit, ausgelesen aus der Variablen 'ModVari\_vBrems,' und letztlich anzeigen im Textfeld TF\_Lok\_Speed.

Wann wird das Ereignis ausgelöst? Gleiskontakt #AbbremsKontakt 1 wird beim Betreten ausgelöst. > + Ereignis > Gleiskontakt wird ausgelöst Welcher? Auswählen > #AbbremsKontakt\_1 beim Betreten

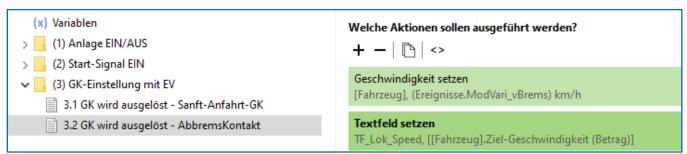


Zahnrad 1 > Auslöser, > Wahl: Fahrzeug Zahnrad 2 > Objekt > [Alle Gleiskontakte belassen] Zahnrad 3 > Variable > Click > Modul-Variable > Wahl: 'ModVari\_vBrems'

Haken: Aktiv bei beidseitigem Befahern



#### Textfeld analog Textfeld 2.5





> Fahrzeuge

Text (Eigenschaft) Auslöser Fahrzeug Eigenschaft Ziel-Geschwindigkeit (Betrag) > Wahl: Zielgeschwindigkeit (Betrag) Format Lok-Speed: %.1f km/h

Objekt

TF\_Lok\_Speed

ø

v