

Pressezentrum Sachsenring

Das Modellset besteht aus 3 Teilen:

Pressezentrum als Gleisobjekt zur Einfahrt mit Rollmaterial

Pressezentrum als Immobilie mit PhysicX Flächen

Pressezentrum-Anbau

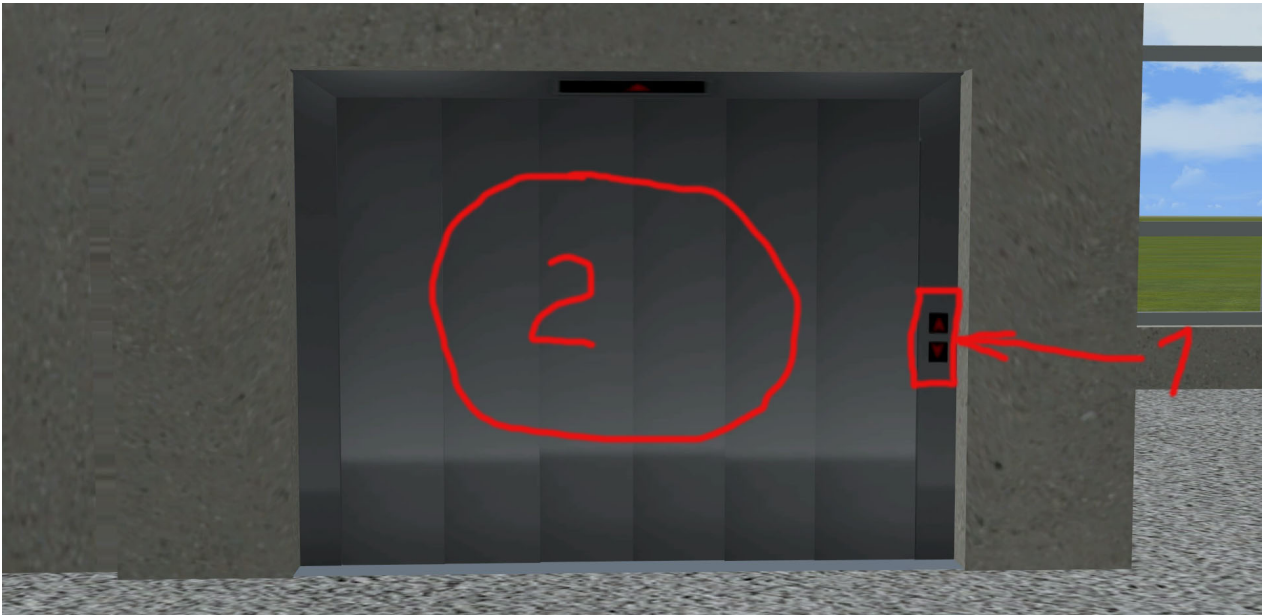
Der Fahrkorb der Immobilie kann mit Gütern oder Figuren als Goods beladen werden.

Der Anbau kann bei Bedarf über Andock-Punkte platziert werden.

Bei Einbau des Pressezentrum in Hanglage (wie am Original) wird das Anbau-Modell nicht benötigt, es dient nur zur Anbindung der Freitreppe an die Grundebene.

Vorhandene Türen und Rolll Tore können geöffnet werden.

Mit Umschalt oder Strg Taste + Musclick wird auf 1 der Fahrkorb bewegt und auf 2 die Türen geöffnet.



Zur Bedienung des Fahrstuhles ist eine LUA-Steuerung, oder die Bedienung per KP zu empfehlen.

Das Skript-Bsp. kann in Verbindung mit einem GBS benutzt werden, wobei sich die Grundstellung immer im Erdgeschoss befindet.



Beispiel-Skript:

```
clearlog()
function EEPMain()
    if UG_1 then
        Fahrkorb_1()
    end
    if OG_0 then
        Fahrkorb_2()
    end
    if OG_2 then
        Fahrkorb_3()
    end
    if DG_1 then
        Fahrkorb_4()
    end
    if UG_2 then
        Fahrkorb_5()
    end
    if DG_0 then
        Fahrkorb_6()
    end
    return 1
end

--[[ Signal ID's und LUA-Anweisungen
EEPStructureAnimateAxis("# xx_Pressezentrum_FK-GO_RS5";"Lift unten-mitte-oben";25 )
sind anzupassen]]--

EEPRegisterSignal(1);EEPRegisterSignal(2);EEPRegisterSignal(3);EEPRegisterSignal(4)
EEPRegisterSignal(5);EEPRegisterSignal(6) -- eigene Signal-ID verwenden

EEPStructureSetAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift";0)
EEPStructureSetAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift-Tuer_0";1000 )
EEPStructureSetAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift-Tuer_1";-1000 )
EEPStructureSetAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift-Tuer_2";-1000 )
EEPStructureSetAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift";0)
EEPStructureSetAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift-Tuer_0";1000 )
EEPStructureSetAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift-Tuer_1";-1000 )
EEPStructureSetAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift-Tuer_2";-1000 )

-----

T_FK = 0; UG_1 = false; UG_2 = false; OG_0 = false; OG_2 = false; DG_1 = false; DG_0 = false

function EEPOnSignal_1(pos)
    if pos == 1 then;
        EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift-Tuer_0";-1000 )
        EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift-Tuer_0";-1000 )
        UG_1 = true
    end
end
function Fahrkorb_1() -- von Unten zur Mitte
    if UG_1 then
        T_FK = T_FK + 1
        if T_FK == 30 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift";1 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift";1 )
            EEPSetSignal(1,2)
        elseif T_FK == 55 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";"Lift-Tuer_1";1000 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";"Lift-Tuer_1";1000 )
            UG_1 = false
            T_FK = 0
        end
    end
end
end
-----
```

```

function EEPOnSignal_2(pos) -- aus Mitte nach Unten
    if pos == 1 then;
        EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_1",-1000 )
        EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_1",-1000 )
        OG_0 = true
    end
end
function Fahrkorb_2()
    if OG_0 then
        T_FK = T_FK + 1
        if T_FK == 30 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift",-1 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift",-1 )
            EEPSetSignal(2,2)
        elseif T_FK == 55 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_0;1000 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_0;1000 )
            OG_0 = false
            T_FK = 0
        end
    end
end
end

```

```

-----
function EEPOnSignal_3(pos) --aus Mitte nach Oben
    if pos == 1 then;
        EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_1",-1000 )
        EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_1",-1000 )
        OG_2 = true
    end
end
function Fahrkorb_3()
    if OG_2 then
        T_FK = T_FK + 1
        if T_FK == 30 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift; 2 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift; 2 )
            EEPSetSignal(3,2)
        elseif T_FK == 55 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_2;1000 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_2;1000 )
            OG_2 = false
            T_FK = 0
        end
    end
end
end

```

```

-----
function EEPOnSignal_4(pos) -- von Oben zur Mitte
    if pos == 1 then;
        EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_2",-1000 )
        EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_2",-1000 )
        DG_1 = true
    end
end
function Fahrkorb_4()
    if DG_1 then
        T_FK = T_FK + 1
        if T_FK == 30 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift; -2 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift; -2 )
            EEPSetSignal(4,2)
        elseif T_FK == 55 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_1;1000 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_1;1000 )
            DG_1 = false
            T_FK = 0
        end
    end
end
end

```

```

-----
function EEPOnSignal_5(pos) -- von Unten nach Oben
    if pos == 1 then;
        EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_0",-1000 )
        EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_0",-1000 )
        UG_2 = true
    end
end
function Fahrkorb_5()
    if UG_2 then
        T_FK = T_FK + 1
        if T_FK == 30 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift;3 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift;3 )
            EEPSetSignal(5,2)
        elseif T_FK == 55 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_2;1000 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_2;1000 )
            UG_2 = false
            T_FK = 0
        end
    end
end
end
-----

```

```

function EEPOnSignal_6(pos) -- von Oben nach Unten
    if pos == 1 then;
        EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_2",-1000 )
        EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_2",-1000 )
        DG_0 = true
    end
end
function Fahrkorb_6()
    if DG_0 then
        T_FK = T_FK + 1
        if T_FK == 30 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift; -1 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift; -1 )
            EEPSetSignal(6,2)
            print("Fahrkorb nach unten")
        elseif T_FK == 55 then
            EEPStructureAnimateAxis("#1_Pressezentrum_GO_RS5";Lift-Tuer_0;1000 )
            EEPStructureAnimateAxis("#2_Pressezentrum_IMMO_RS5";Lift-Tuer_0;1000 )
            DG_0 = false
            T_FK = 0
        end
    end
end
end

```

```
--print("Script Test_Fahrkorb eingebunden")print("Script Test_Fahrkorb eingebunden")
```

An den Fahrkorb als Gleisobjekt können unsichtbare Strassen gekoppelt werden.
 Um dies durchführen zu können, ist der Fahrkorb in die jeweilige Etage zu fahren
 Anschließend sind die Spline nach eigenen Wünschen zu verlegen.
 Um dies im Obergeschoss besser durchführen zu können, ist das Gebäudedach per Maus oder Achse
 ausblendbar.
 Die Fassade mit Schrift und LOGO kann durch die Achse Fassadentausch ausgeblendet werden.
 Dadurch kann das Gebäude auch für andere Zwecke genutzt werden.

Ich wünsche viel Freude mit dem Modell.

RS5