



ROBO Interface-Modelle mit ROBO TX Controller betreiben

Die Modelle dieses Baukastens werden in der Anleitung zusammen mit dem ROBO Interface dargestellt. Du kannst sie aber auch problemlos an einen ROBO TX Controller anschließen. **Du benötigst dazu die ROBO Pro Version 2.1.3.15 oder höher.** Ein kostenloses Update erhältst du unter <http://www.fischertechnik.de/robopro/update.html>
Die ROBO Pro Beispielprogramme, die ursprünglich für das ROBO Interface geschrieben wurden, kannst du ohne Änderung zusammen mit einem ROBO TX Controller verwenden. Die Ein- und Ausgänge müssen wie folgt angeschlossen werden:

Beschreibung ROBO Interface	Anschluss ROBO TX Controller	<p>*Hinweis: An den ROBO TX Controller kann nur der Ultraschall-Abstandssensor Version TX Art.-Nr. 133009 mit 3 Anschlusskabeln angeschlossen werden. Zum ROBO Interface hingegen passt nur der Ultraschall-Abstandssensor Art.-Nr. 128597 mit 2 Anschlusskabeln.</p> <p>**Hinweis: Die Abkürzung C1D bedeutet, dass der Zähl Eingang C1 als einfacher digitaler Eingang verwendet wird. Verwendet ein Eingangselement C1 als schnellen Zähl Eingang steht im Dialogfenster C1Z</p>
D1 (Ultraschall)*	I1 (Ultraschall)*	
A1 (analog 10V)	I2 (analog 10V)	
AX (analog 5kOhm)	I3 (analog 5kOhm)	
AY (analog 5kOhm)	I4 (analog 5kOhm)	
I1-I4 (digital)	I5-I8 (digital)	
I5-I8 (digital)	C1D-C4D (digital, nicht für Spursensor)**	
M1-M4	M1-M4	

Wenn dein Programm nur die oben aufgelisteten Eingänge verwendet, und auf dem ROBO TX Controller bei den Universaleingängen I1-I8 auch die Eingangsart stimmt (sie steht in der Tabelle in Klammern), kannst du das Programm sowohl auf ein ROBO Interface als auch einen ROBO TX Controller laden. Die Umsetzung der Eingänge erfolgt dann automatisch, wenn du das Programm in Online- oder Downloadmodus startest.

Weitere ausführliche Informationen zu diesem Thema findest du in der Onlinehilfe von ROBO Pro in den Kapiteln 11.2-11.4



Operating ROBO Interface models with the ROBO TX Controller

In the manual the models of this construction kit are displayed together with the ROBO Interface. However, you can easily connect them to a ROBO TX Controller.

To do so, you need ROBO Pro Version 2.1.3.15 or higher. You can find a free update under <http://www.fischertechnik.de/robopro/update.html>

The ROBO Pro demonstration programs which were originally written for the ROBO Interface can be used with a ROBO TX Controller without having to make any changes.

The inputs and outputs have to be connected as follows:

Specification ROBO Interface	Connection ROBO TX Controller	<p>*Note: Only the ultrasonic sensor with 3 connectors and order number 133009 can be attached to the ROBO TX Controller. The ultrasonic sensor matching the ROBO Interface has 2 connectors and order number 128597.</p> <p>**Note: The abbreviation C1D means, that the counter input C1 is used as simple digital input. If C1 is used as fast counter input, the window shows C1C.</p>
D1 (ultrasonic)*	I1 (ultrasonic)*	
A1 (analog 10V)	I2 (analog 10V)	
AX (analog 5kOhm)	I3 (analog 5kOhm)	
AY (analog 5kOhm)	I4 (analog 5kOhm)	
I1-I4 (digital)	I5-I8 (digital)	
I5-I8 (digital)	C1D-C4D (digital, , not for trail sensor)**	
M1-M4	M1-M4	

If your program uses only the inputs listed above, and if the input mode for the universal inputs I1-I8 matches on the ROBO TX Controller as well (listed in parentheses in the above table), you can load your program on the ROBO Interface as well as on the ROBO TX Controller. The mapping of the inputs is done automatically if you start the program in online or download mode. **You can find additional detailed information on this subject in chapters 11.2-11.4 of the online help of ROBO Pro.**



Utilisation des maquettes ROBO Interface avec le ROBO TX Controller

Les maquettes de cette boîte de construction figurent dans le manuel d'utilisation ensemble la ROBO Interface. Mais vous pouvez également les raccorder sans problèmes à un ROBO TX Controller.

Tout ce qu'il vous faut est la Version 2.1.3.15 du ROBO Pro ou une version supérieure. Une remise à jour gratuite est mise à votre disposition sous

<http://www.fischertechnik.de/robopro/update.html>

Vous pouvez utiliser les programmes d'exemple ROBO Pro, initialement écrits pour la ROBO Interface, sans aucune modification avec un ROBO TX Controller.

Vous devez raccorder les entrées et sorties comme suit :

Description ROBO Interface	Raccord ROBO TX Controller	<p>*Nota Bene : Le ROBO TX Controller est uniquement approprié au raccordement du capteur d'espacement ultrasonique avec 3 câbles de raccordement, version TX, Article n° 133009.</p> <p>La ROBO Interface, par contre, est uniquement appropriée au capteur d'espacement ultrasonique avec 2 câbles de raccordement, Article n°128597.</p> <p>**Nota Bene : L'abréviation C1D signifie que l'entrée de compteur C1 est utilisée comme simple entrée digitale. La boîte de dialogue affiche C1Z si un élément d'entrée utilise C1 comme entrée de compteur rapide.</p>
D1 (Ultrasonique)*	I1 (Ultrasonique)*	
A1 (analogique 10V)	I2 (analogique 10V)	
AX (analogique 5kOhm)	I3 (analogique 5kOhm)	
AY (analogique 5kOhm)	I4 (analogique 5kOhm)	
I1-I4 (digital)	I5-I8 (digital)	
I5-I8 (digital)	C1D-C4D (digital, sauf pour le dépisteur)**	
M1-M4	M1-M4	

Vous pouvez charger le programme sur une ROBO Interface de même que sur un ROBO TX Controller, si votre programme utilise uniquement les entrées énumérées ci-dessus et si vous avez aussi attribué le mode d'entrée correct (indiqué entre parenthèses dans le tableau) aux entrées universelles I1-I8 sur le ROBO TX Controller. La permutation des entrées s'effectue alors automatiquement, dès que vous démarrez le programme en Mode Online ou en Mode de téléchargement.

Des informations supplémentaires et détaillées concernant ce sujet vous sont données dans l'aide virtuelle de ROBO Pro aux chapitres 11.2-11.4

NL

ROBO Interface-Modelle in combinatie met de ROBO TX Controller gebruiken

De modellen van deze bouwdoos worden in de handleiding samen met de ROBO Interface weergegeven. Je kunt deze echter ook zonder problemen op een ROBO TX Controller aansluiten. **Daarvoor heb je de ROBO Pro-versie 2.1.3.15 of hoger nodig.** Via <http://www.fischertechnik.de/robopro/update.html> kun je een gratis update downloaden. De ROBO Pro-voorbeeldprogramma's, die oorspronkelijk voor de ROBO Interface zijn geschreven, kun je zonder veranderingen in combinatie met een ROBO TX Controller gebruiken. De in- en uitgangen moeten als volgt worden aangesloten:

Beschrijving ROBO Interface	Aansluiting ROBO TX Controller	<p>*Opmerking: Bij de ROBO TX Controller kan alleen de ultrasoon-afstandssensor versie TX art.nr. 133009 met 3 aansluitkabels worden aangesloten. Bij de ROBO Interface daarentegen past alleen de ultrasoon-afstandssensor art.nr. 128597 met 2 aansluitkabels.</p> <p>**Opmerking: De afkorting C1D betekent, dat de telingang C1 als enkelvoudige digitale ingang wordt gebruikt. Het gebruik van een ingangselement C1 als snelle telingang staat in het dialoogvenster C1Z.</p>
D1 (ultrasoon)*	I1 (ultrasoon)*	
A1 (analoog 10V)	I2 (analoog 10V)	
AX (analoog 5kOhm)	I3 (analoog 5kOhm)	
AY (analoog 5kOhm)	I4 (analoog 5kOhm)	
I1-I4 (digitaal)	I5-I8 (digitaal)	
I5-I8 (digitaal)	C1D-C4D (digitaal, niet voor sporensensor)**	
M1-M4	M1-M4	

Als jouw programma alleen de bovengenoemde ingangen gebruikt, en op de ROBO TX Controller bij de universele ingangen I1-I8 ook de ingangsmodus klopt (deze staat in de tabel tussen haakjes), kun je het programma zowel op een ROBO Interface als een ROBO TX Controller laden. Het omzetten van de ingangen gebeurt dan automatisch, als je het programma in de online- of download-modus start.

Zie voor verdere uitvoerige informatie ten aanzien van dit onderwerp de onlinehulp van ROBO Pro in de hoofdstukken 11.2-11.4

E

Operar modelos ROBO Interface con ROBO TX Controller

Los modelos de este kit de construcción se representan en las instrucciones junto con la ROBO Interface. Sin embargo tú puedes también conectarlos sin problemas a un ROBO TX Controller. **Para ello necesitas el ROBO Pro Versión 2.1.3.15 o superior.** Una actualización sin cargo la obtendrás bajo <http://www.fischertechnik.de/robopro/update.html>. Los programas de ejemplo ROBO Pro, que fueron escritos originalmente para la ROBO Interface, puedes emplearlos sin modificaciones junto con un ROBO TX Controller. Las entradas y salidas tienen que ser conectadas de la siguiente manera:

Descripción ROBO Interface	Conexión ROBO TX Controller	<p>*Nota: En el ROBO TX Controller sólo se puede conectar el sensor de distancia por ultrasonido Versión TX Art.nº 133009 con 3 cables de conexión. Por el contrario al ROBO Interface se adapta sólo el sensor de distancia por ultrasonido Art.nº 128597 con 2 cables de conexión.</p> <p>**Nota: La abreviatura C1D significa, que la entrada de conteo C1 se emplea como entrada digital simple. Cuando un elemento de entrada emplea C1 como entrada rápida de conteo, en la ventana de diálogo aparece C1Z.</p>
D1 (Ultrasonido)*	I1 (Ultrasonido)*	
A1 (Analógica 10V)	I2 (Analógica 10V)	
AX (Analógica 5kOhm)	I3 (Analógica 5kOhm)	
AY (Analógica 5kOhm)	I4 (Analógica 5kOhm)	
I1-I4 (Digital)	I5-I8 (Digital)	
I5-I8 (Digital)	C1D-C4D (Digital, no para sensor de pista)**	
M1-M4	M1-M4	

Cuando tu programa sólo emplea las entradas arriba listadas y en el ROBO TX Controller en las entradas universales I1-I8 también coincide el tipo de entrada (esta se encuentra en la tabla entre paréntesis), puedes cargar el programa tanto sobre una ROBO Interface como sobre un ROBO TX Controller. El traslado de las entradas se realiza entonces automáticamente, cuando inicias el programa en modo en línea o en modo de descarga.

Otras informaciones detalladas sobre este tema las encontrará en la ayuda online de ROBO Pro en los capítulos 11.2-11.4