

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 1 von 8

Versuch 1:

Aufgabe:

Motor direkt ein- und ausschalten.

Idee:

Elektromotor, verbunden mit dem ROBO TX Controller, mit dem Steuerprogramm RoboPro ein- und ausschalten.

Planung:

- fischertechnik Automatisierungskasten
- ROBO TX Controller
- Notebook mit Steuersoftware ROBOPRO
- Automatisierungskasten überprüfen (Teile vorhanden)

Versuchsaufbau:

s. unten

Schaltplan 1:

s. unten

Steuerprogramm 1:

s. unten

Steuerprogramm 2:

Durchführung:

1. Modell aufbauen.
2. ROBO TX Controller verbinden
3. Interface-Test
4. In ROBOPRO Steuerprogramm erstellen
5. Probeläufe durchführen
6. Fehlfunktionen erkennen und beseitigen
7. Erfahrungen aufschreiben.

Erfahrungen:

Name:	Klasse:
-------	---------

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 2 von 8

Versuch 2:

Aufgabe:

Motor mit linkem Taster ein- und ausschalten.

Idee:

Elektromotor, verbunden mit dem ROBO TX Controller, mit dem Steuerprogramm RoboPro ein- und ausschalten.

Planung:

- fischertechnik Automatisierungskasten
- ROBO TX Controller
- Notebook mit Steuersoftware ROBOPRO
- Automatisierungskasten überprüfen (Teile vorhanden)

Versuchsaufbau

s. unten

Schaltplan 2

s. unten

Steuerprogramm 3

s. unten

Steuerprogramm 4

Durchführung:

1. Modell aufbauen.
2. ROBO TX Controller verbinden
3. Interface-Test
4. In ROBOPRO Steuerprogramm erstellen
5. Probeläufe durchführen
6. Fehlfunktionen erkennen und beseitigen
7. Erfahrungen aufschreiben.

Erfahrungen:

Name:	Klasse:
-------	---------

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 3 von 8

Setze die Bauteile an die Positionen.



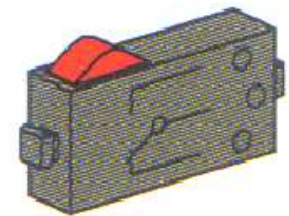
2-mal



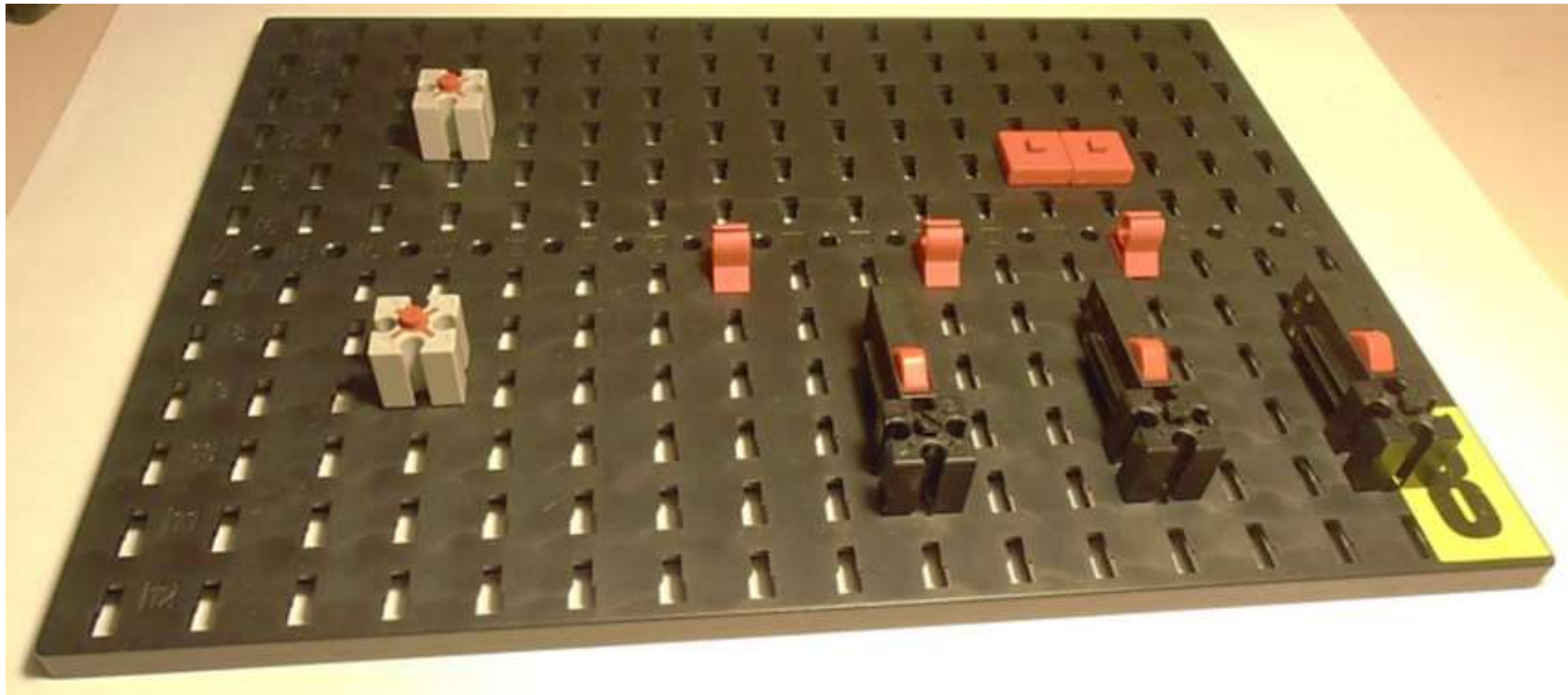
3-mal



3-mal



3-mal



Die linken Bauteile gehören zum ROBO TX Controller

Name:	Klasse:
-------	---------

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 4 von 8

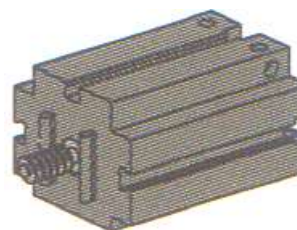
Füge Rotor, Nabe und Elektromotor zusammen.



1-mal

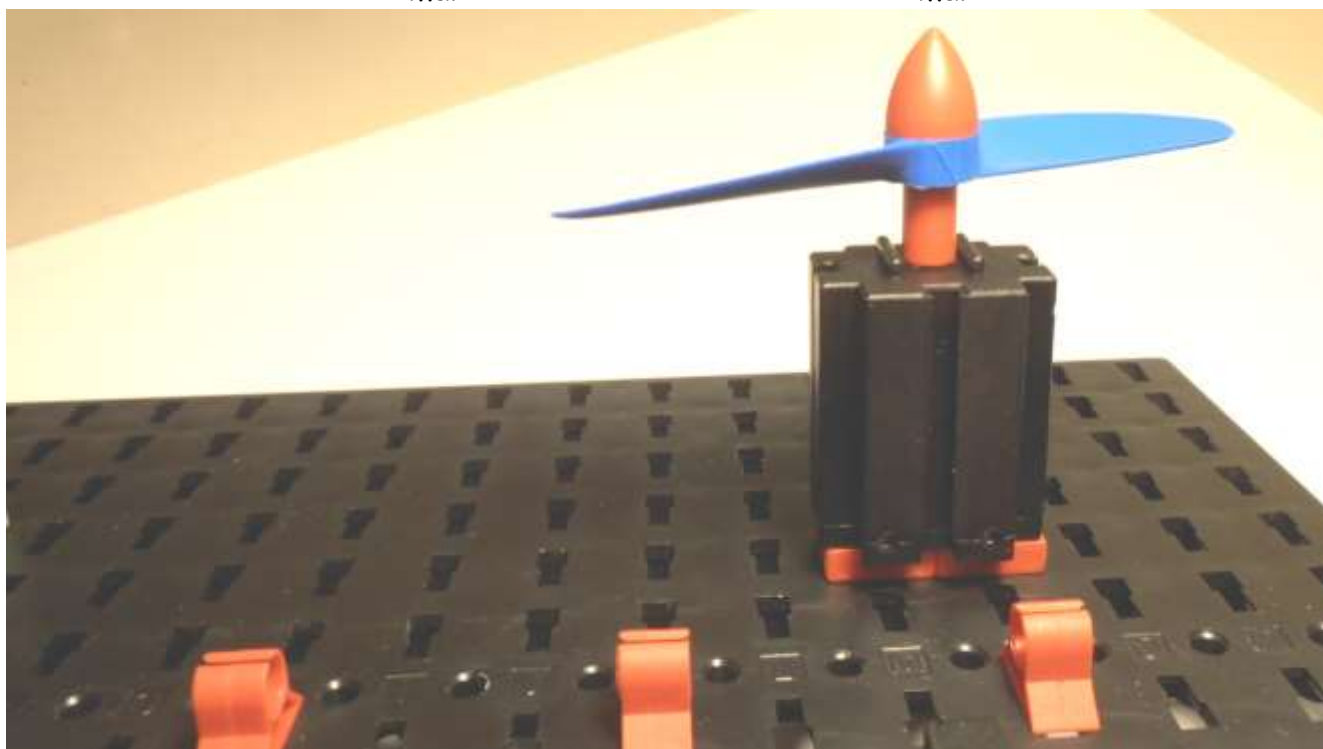


1-mal



1-mal

1-mal

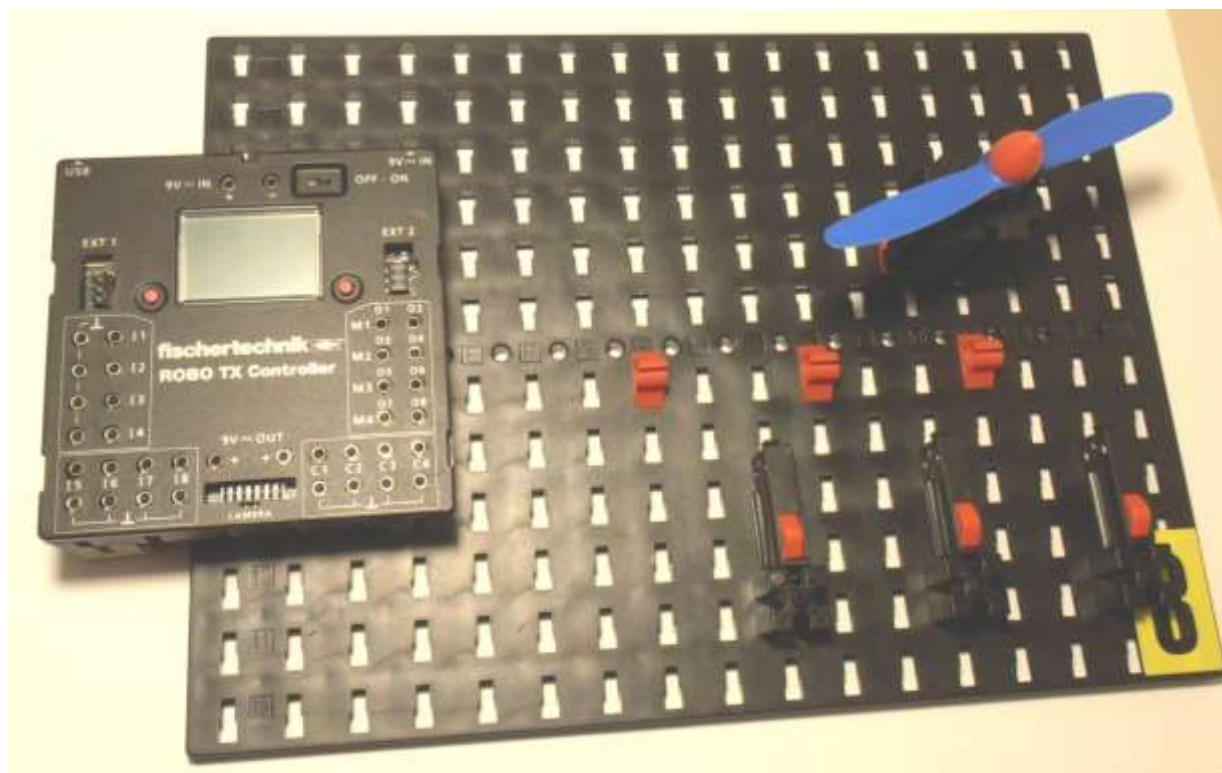


Name:

Klasse:

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 5 von 8

Montiere den ROBO TX Controller.



Schließe das USB-Kabel an.

Verbinde den ROBO TX Controller mit dem Netzteil (Adapter).

Name:

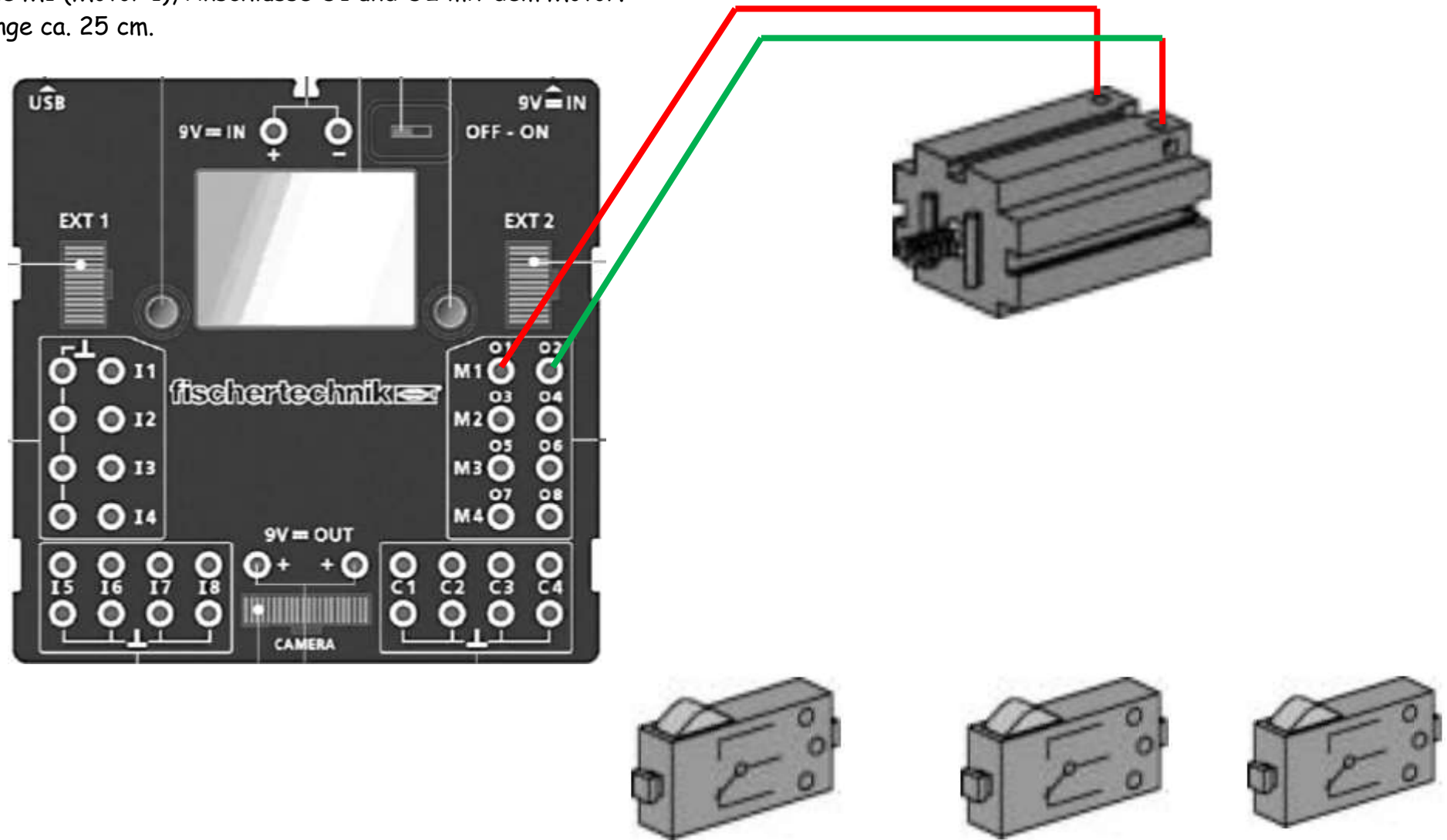
Klasse:

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 6 von 8

Schaltplan 1:

Verbinde M1 (Motor 1), Anschlüsse O1 und O2 mit dem Motor.

Kabellänge ca. 25 cm.



Name:

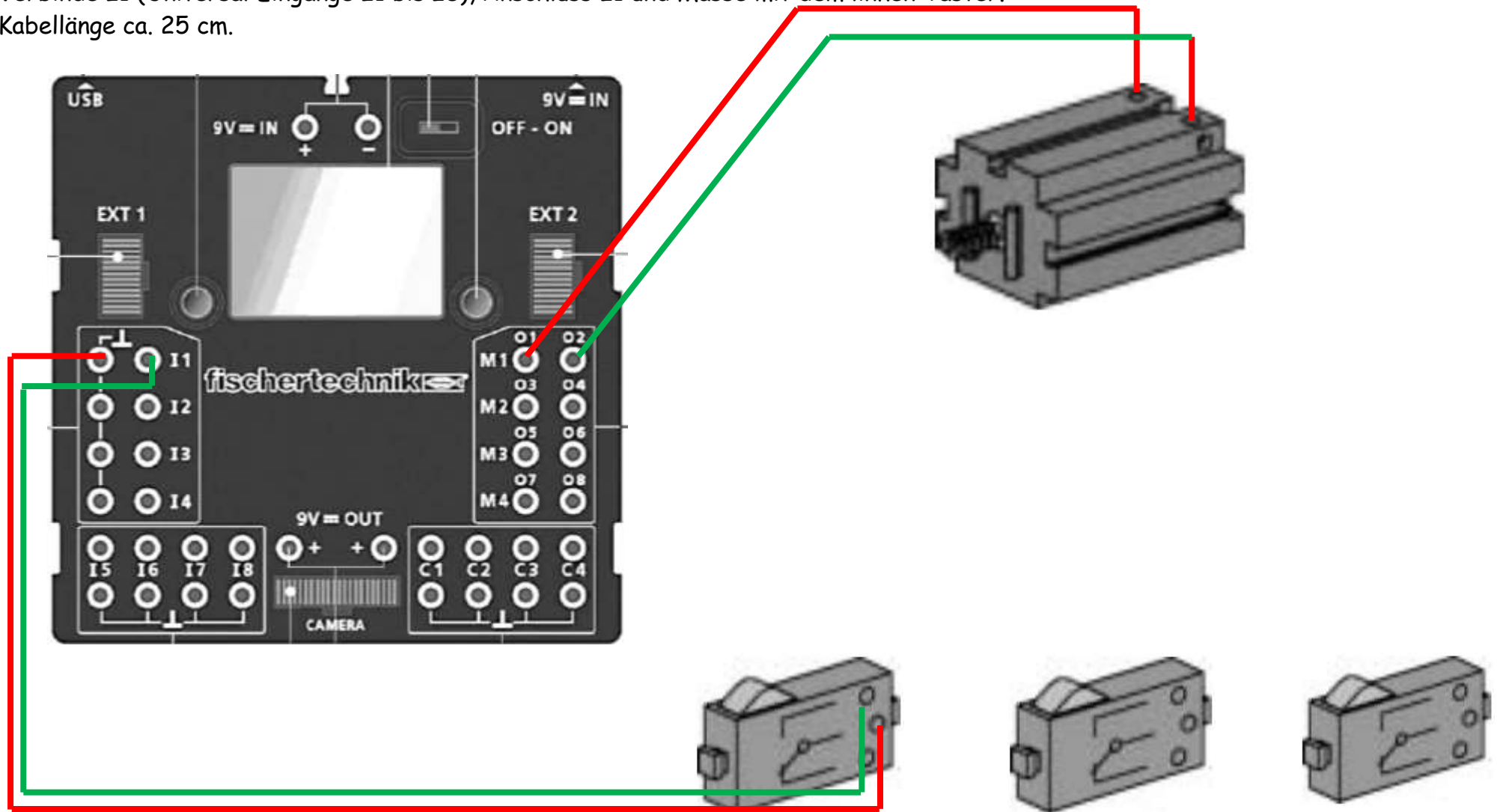
Klasse:

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 7 von 8

Schaltplan 2:

Verbinde I1 (Universal Eingänge I1 bis I8), Anschluss I1 und Masse mit dem linken Taster.

Kabellänge ca. 25 cm.

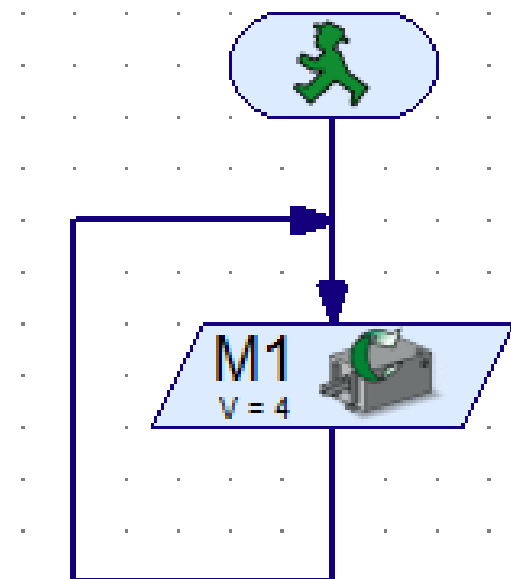


Name:

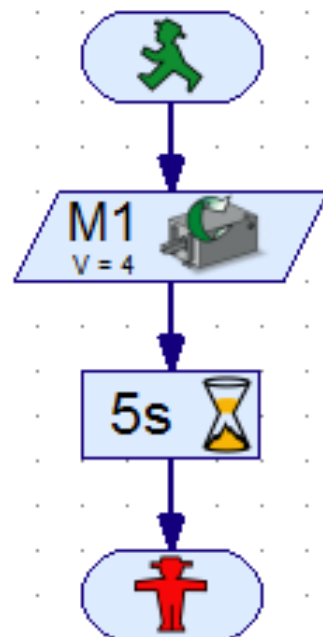
Klasse:

Thema:	Robo Starter	Datum:
Aufgabe:	Motorsteuerung	Seite 8 von 8

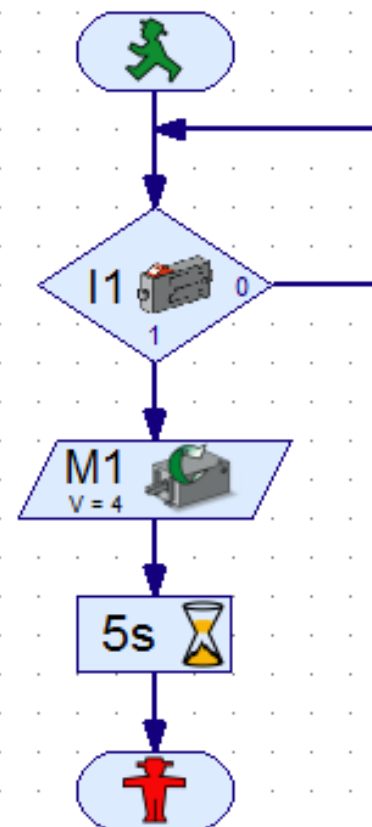
Steuerprogramm 1
(RoboPro)



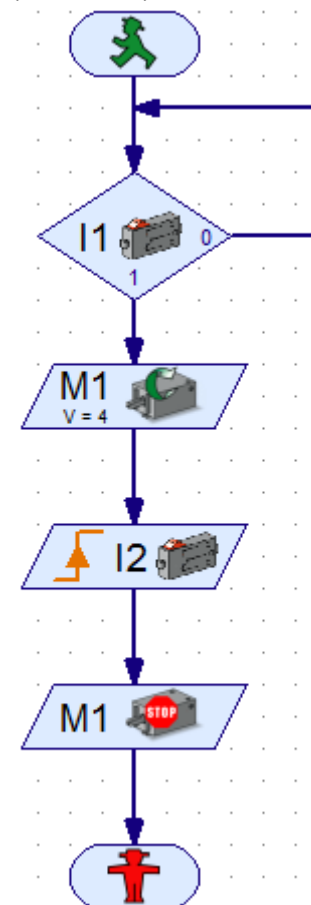
Steuerprogramm 2
(RoboPro)



Steuerprogramm 3
(RoboPro)



Steuerprogramm 4
(RoboPro)



Name:

Klasse: