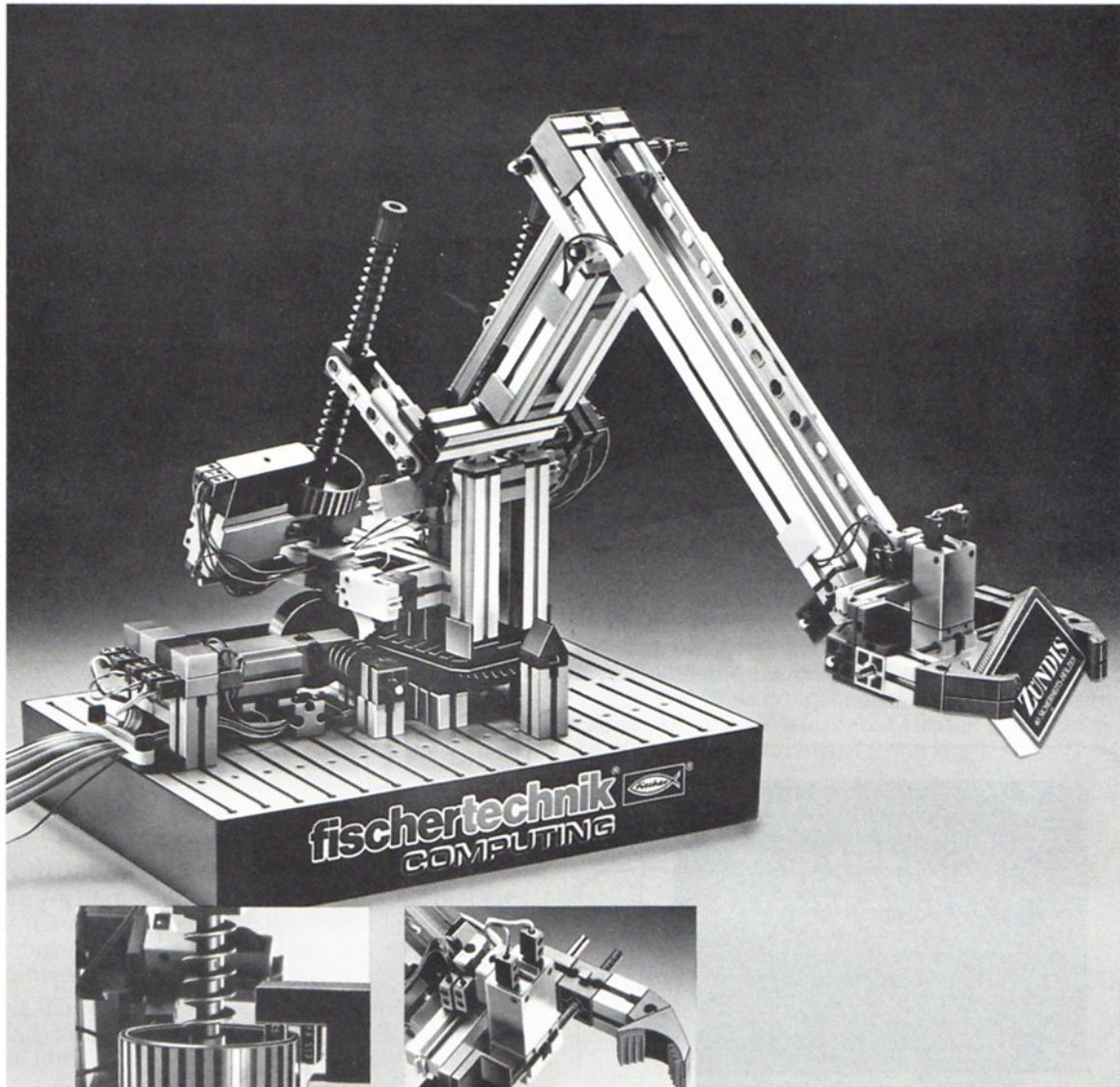


fischertechnik[®]

Technik. Mit Zukunft.

COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING



Positioniersystem mit
Infrarot-Gabel-Lichtschranke

Greifhand mit
symmetrischem
Spindeltrieb

Trainings- Roboter

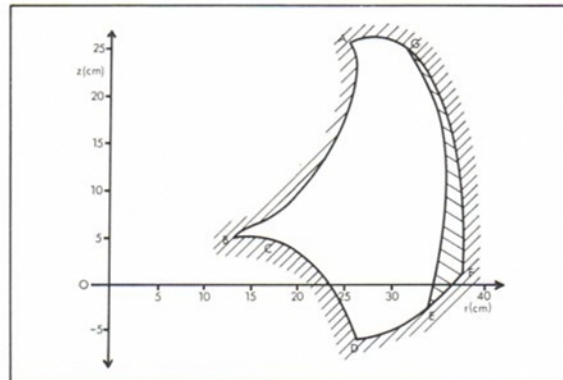
Jetzt wird Ihr Computer handgreiflich.
Das wird der fischertechnik Trainingsroboter im wahrsten Sinne des Wortes durch die Feinabstimmung der motorisch betriebenen Greifhand mit Spindeltrieb.
Dieser attraktive Vertreter der 2. Generation der fischertechnik computing Baukästen ist der semi-

professionelle Bausatz eines dreiaxigen Roboters. Sein Positioniersystem arbeitet über drei Infrarot-Gabel-Lichtschranken und erreicht eine Wiederhol-Genauigkeit von 1 mm. Die Tragkraft beträgt maximal 100 g.
fischertechnik computing
Trainingsroboter Art.-Nr. 30572

Trainingsroboter

Technische Ausstattung:

- 3 S-Motoren 6,8 V = zur Bewegung der 3 Roboterachsen.
- 1 Mini-Motor 6,8 V = zum Antrieb der Greifhand.
- 3 Infrarot-Gabellichtschranken zur Positionierung der drei Roboterachsen.
- 4 Taster zur Definition der Grundstellung.
- 1 Not-Aus-Taster.
- 4 Lampen zur optischen Betriebsanzeige.
- Bauteile für verschiedene Greifer (für zylindrische und rechteckige Teile).
- Flachbandanschlußkabel mit Vielfachstecker zum Interface.
- Ausführliche Bau- und Programmieranleitung.
- Gutschein für Programmdiskette entsprechend Computertyp.



Roboterarbeitsraum

Software

Robot. Hand:

Mit Hilfe des Computerkeyboards kann der Roboter manuell mit verschiedenen Schrittgrößen in seinen drei Bewegungsachsen gesteuert werden. Die jeweiligen Positionsdaten werden am Monitor angezeigt. Siehe untenstehende Grafik.

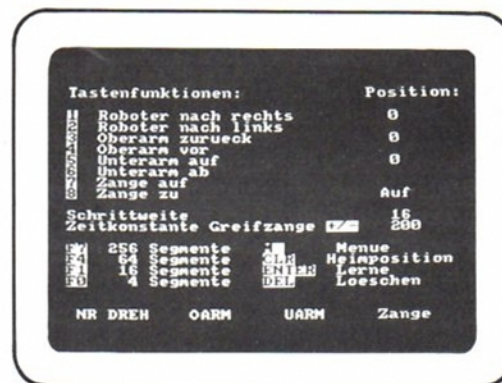
Features:

Die Wiederholgenauigkeit des Roboters beträgt ca. 1 mm. Lageausgleich für Greifer in allen Bewegungsstadien. Großer Arbeitsraum, siehe obenstehende Grafik.

Die Bauteile des fischertechnik Trainingsroboters sind mit allen anderen fischertechnik-Komponenten kombinierbar und zu ergänzen.

Der Anschluß an den Computer erfolgt über ein Interface. fischertechnik bietet Interfaces für die gängigsten Computertypen an.

Das Anleitungsheft gibt eine Einführung in die Robotergeometrie und macht mit dem Arbeitsraum des Roboters bekannt.



Alle Programme sind in BASIC geschrieben

Software

Robot. Raum:

Eine erweiterte Form des Programmes ROBOT. HAND, in der die Grenzen des Roboterarbeitsraumes bereits eingearbeitet sind.

Robot. Teach:

Eine komfortable Art der Teach In-Programmierung für den dreiachsigen Roboter. Die Bewegung wird über das Computerkeyboard manuell gesteuert; dabei werden die jeweiligen Eckpunkte gespeichert. Die Speicherwerte werden am Bildschirm angezeigt, eine erfolgte Speicherung durch ein akustisches Signal bestätigt. Das gespeicherte Programm kann nun ein- oder mehrfach ausgeführt werden. Unter einem File-Namen läßt sich das Programm auf Diskette abspeichern und kann auf Wunsch wieder in den Computer geladen werden. Die Diskette enthält ein bereits abgespeichertes Demonstrationsprogramm.

Bereits gespeicherte Programme können erweitert bzw. geändert werden.



Software

Robot. Justage:

Dieses Programm dient zur Einjustierung der 3 im Baukasten enthaltenen Infrarotgabellichtschranken auf die jeweilige Raumhelligkeit.

Programm Robot. System:

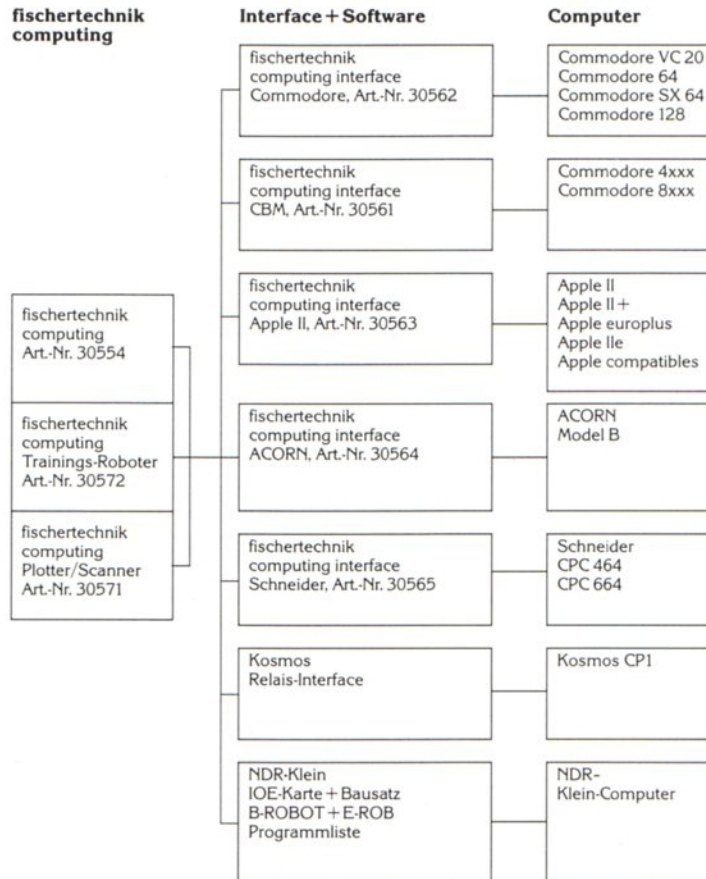
das eine erweiterte Treibersoftware des Interface enthält.

können erweitert und verändert werden. ██████████

fischertechnik[®]

Technik. Mit Zukunft.

COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING



fischertechnik computing – kompatibel zu den wichtigen Home-Computern.

Mit diesem Versprechen brachte fishertechnik die ersten computing Interfaces mit den dazugehörigen Software-Paketen auf den Markt. Inzwischen hat fishertechnik das laufende Software-Angebot aktualisiert.

Im Augenblick werden die Produktbereiche der Hersteller Commodore – inclusive des neuen 128ers –, Apple, Acorn, Schneider, NDR-Klein-Computer und Kosmos abgedeckt. Und die Entwicklung geht weiter: Das IBM-Interface-Paket ist für 1986 in Vorbereitung.

Einsatz-Möglichkeiten der fishertechnik computing Software-Pakete.

COMPUTER	DISKETTE	Art.-Nr.	SOFTWARE FÜR:
ACORN	SD englische Version	30590	Trainingsroboter/Plotter/Scanner
ACORN	DD englische Version	30591	Trainingsroboter/Plotter/Scanner
Apple II	SD deutsche Version	30589	Trainingsroboter/Plotter/Scanner
Apple II	SD englische Version	30593	Trainingsroboter/Plotter/Scanner
CBM	SD deutsche Version	30587	Trainingsroboter/Plotter**
CBM	DD deutsche Version	30588	Trainingsroboter/Plotter**
C 64	SD deutsche Version	30585	Trainingsroboter/Plotter/Scanner
C 64	SD englische Version	30592	Trainingsroboter/Plotter/Scanner
VC20	SD deutsche Version	30586	Trainingsroboter/Plotter**
Schneider	CASSETTE* in der Interface-Packung		Trainingsroboter/Plotter/Scanner
Sinclair	Anfrage bei Hertrich Computer GmbH,		Im Möllenkamp 26, 4830 Gütersloh 1
	* Deutsche Version		** Computer standardmäßig nicht grafikfähig.