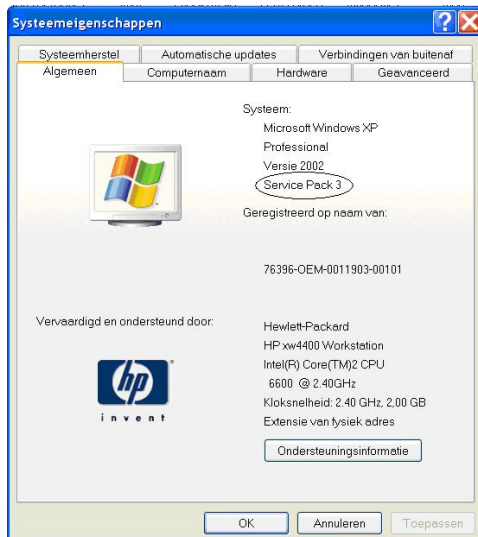


Bluetooth-installatie voor USB-Bluetooth-sticks met Windows XP (Windows Vista analoog)

Voorwaarde: Windows XP Service Pack 2 of hoger

(Werkplek → Eigenschappen → Algemeen)

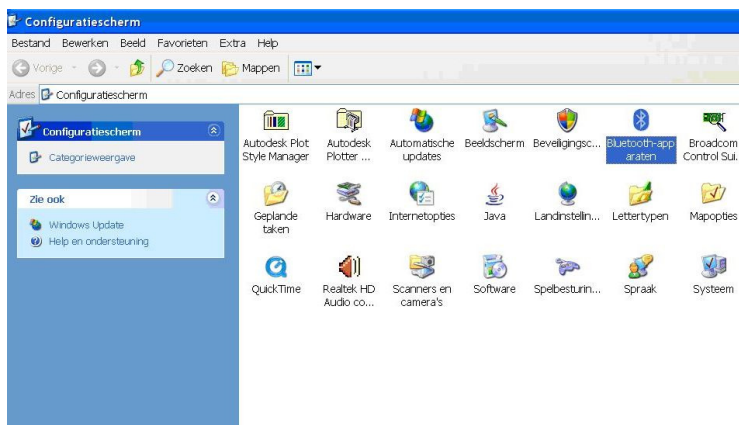


Steek de Bluetooth-stick in een vrije USB-interface. Windows zal automatisch de vooraf geïnstalleerde Microsoft-driver laden en meldt na korte tijd dat het apparaat bedrijfsklaar is.

Opmerking:

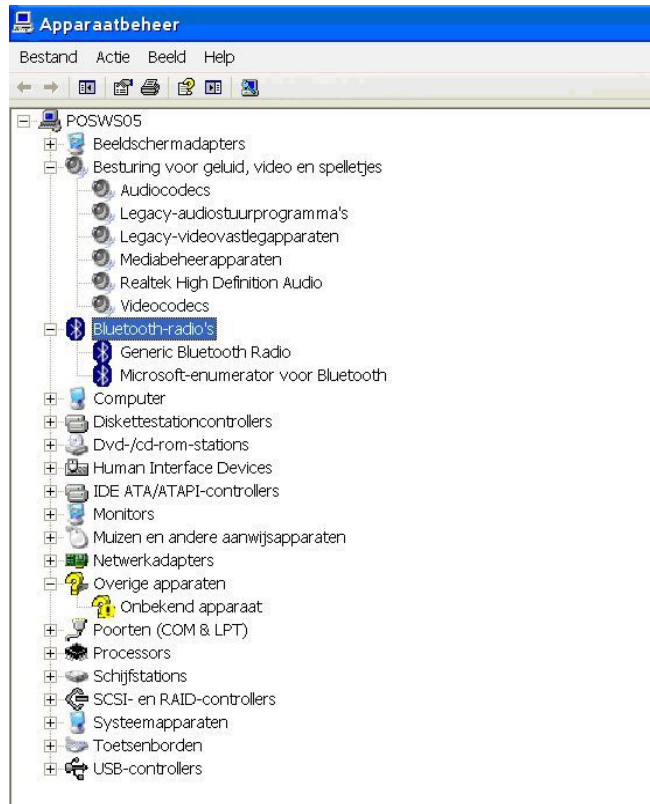
Gebruik bij voorkeur altijd de vooraf geïnstalleerde Windows Bluetooth-driver en niet de speciale driver van de Bluetooth-stick, die meestal op een CD bij de Bluetooth-stick wordt geleverd. Zo wordt gegarandeerd, dat de Bluetooth-verbinding tussen PC en ROBO TX Controller eenvoudig en probleemloos kan worden opgebouwd.

Daarna moet in de systeembesturing het Bluetooth-symbool met de benaming „Bluetooth-apparaat“ verschijnen, hetgeen de beschikbaarheid van de Bluetooth-interface aangeeft:

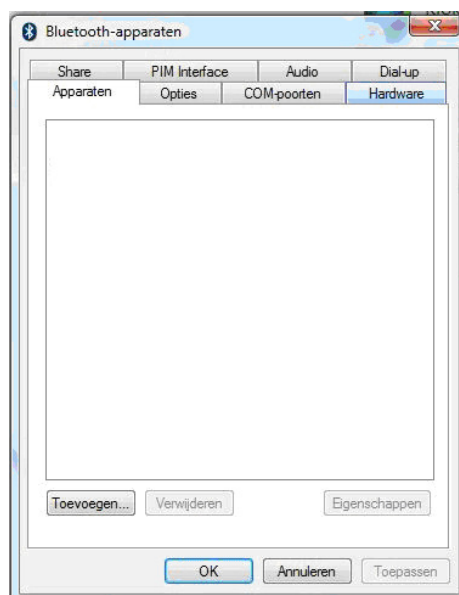


Ook in het informatiegedeelte van de Windows-werkbalk (meestal rechts beneden op het beeldscherm) moet het pictogram „Bluetooth-apparaat“ nu zichtbaar zijn.

Je kunt de correcte installatie van de Bluetooth-stick ook in de apparaatmanager (Werkplek → Eigenschappen → Hardware → Apparaatmanager) controleren, omdat ook daar invoeren onder de naam „Draadloze Bluetooth-apparaten“ toegevoegd zijn:



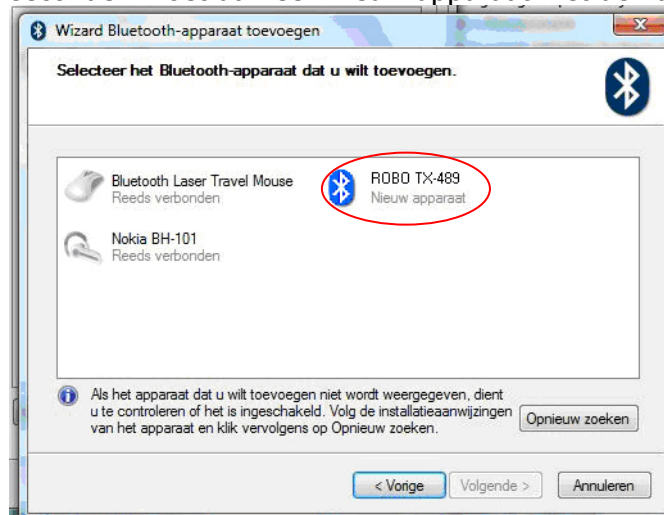
Als je vervolgens met de muis dubbelklikt op het pictogram „Bluetooth-apparaat“, verschijnt het volgende scherm:



Klik vervolgens met de muis op de toets „Toevoegen“ dan verschijnt het volgende scherm, waarin je het vakje „Apparaat is ingesteld en kan herkend worden“ moet aanvinken:



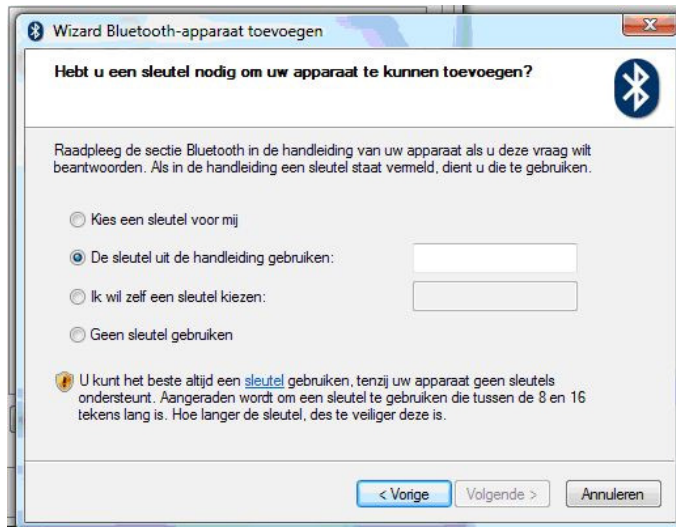
Aansluitend zoekt de PC naar aanwezige Bluetooth-apparaten in de omgeving en na ca. 20 seconden moet dan een nieuw apparaat met de naam „ROBO TX“ zichtbaar zijn:



Soms heeft de PC behalve de „ROBO TX“ nog andere apparaten met Bluetooth-interfaces in jouw omgeving gevonden, zoals andere PC's of mobiele telefoons, maar daar hebben wij verder geen belang bij.

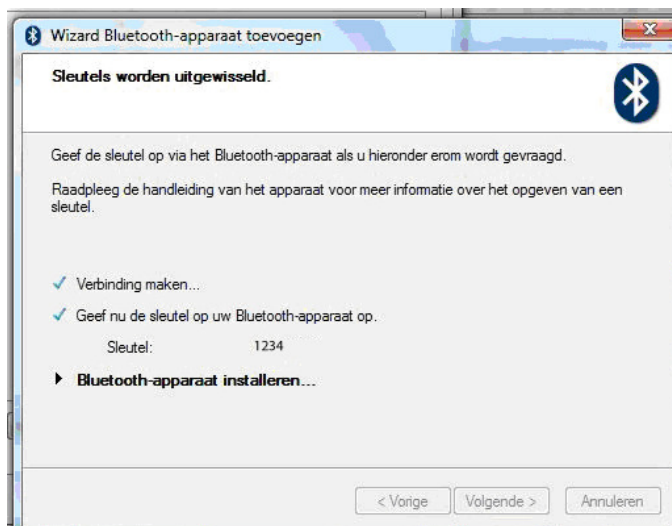
De ROBO TX Controller meldt zich standaard met de naam „ROBO TX“ en het bijbehorende serienummer (vooraf ingesteld), zo lang er geen andere naam werd toegekend. Zo is het mogelijk verschillende, voor de rest gelijksoortige apparaten te onderscheiden.

Markeer nu het apparaat „ROBO TX“ met de muis en klik op verder. Daarna moet het volgende beeldscherm verschijnen:

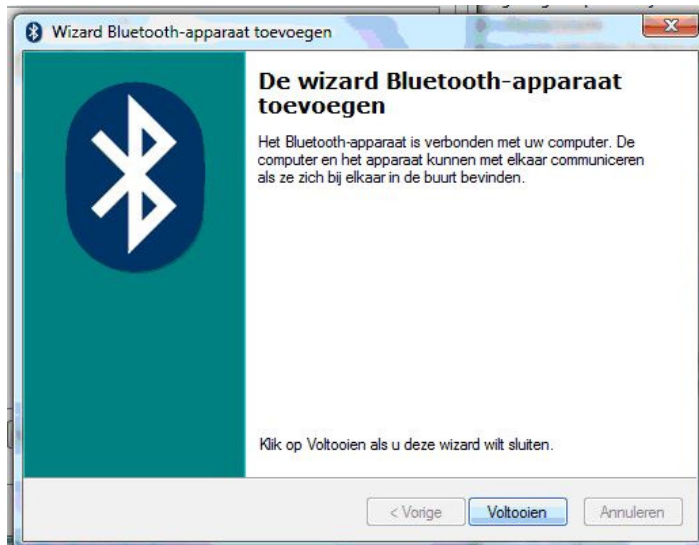


Selecteer „Hoofdcodering uit de documentatie gebruiken“ en voer de cijfervolgorde 1234 in. Dit is een in de firmware vast gecodeerde sleutel, die weliswaar geen absolute veiligheid biedt (is ook niet nodig), maar ten minste voorkomt dat iemand gemakkelijk op draadloze wijze verbinding met de ROBO TX Controller kan maken.

Klik vervolgens op „Verder“ en de onderstaande meldingen verlopen daarna meestal automatisch:



...en eindigen met het volgende scherm (of vergelijkbaar):



Let ook op de informatie „Uitgaande COM-aansluiting“ (hier: COM15), om hiermee later de Controller via Bluetooth met ROBO Pro te verbinden. Zo lang je de standaard Windows Bluetooth-driver gebruikt, herkent ROBO Pro automatisch, dat via deze COM-aansluiting een ROBO TX Controller via Bluetooth is verbonden en geeft dit dienovereenkomstig onder COM/USB aan. Bij andere Bluetooth-drivers werkt dit helaas niet. Je moet dan in ROBO Pro onder COM/USB alle beschikbare COM-poorten laten weergeven en de juiste selecteren (hier: COM 15)

Met deze registreermethode wordt een vaste relatie tussen de PC en de ROBO TX Controller gemaakt. De zogeheten verbindingssleutels (Link Keys) worden afwisselend opgeslagen. Dit proces noemt men ook wel koppelen (pairing). Het is bedoeld om de Bluetooth-verbinding tussen (als geautoriseerde geclassificeerde) communicatiepartners later automatisch weer te herstellen door het openen van de COM-poort.

Als je de koppeling weer wilt opheffen, open dan opnieuw het pictogram „Bluetooth-apparaat“ in de systeembesturing, markeer het symbool „ROBO-TX“ en klik op „Verwijderen“:

