

Hallo fischertechnik-vriend,

Zoals je waarschijnlijk wel weet, heb je voor het experimenteren met de modellen van het ROBO TX Training Lab een PC nodig. En op die PC moeten een paar dingen geïnstalleerd zijn:

• ROBO Pro

ROBO Pro is de besturingssoftware, waarmee je de programma's voor de ROBO TX Controller kunt schrijven. Dit programma kun je vanaf de meegeleverde CD installeren. Tips voor de installatie vind je verderop op deze pagina.

• USB-driver

De driver is nodig om de ROBO TX Controller via de USB-interface met de PC te kunnen verbinden. De installatie van de driver wordt beschreven in de onlinehulp van ROBO Pro in hoofdstuk 1.2. Nadat je ROBO Pro geïnstalleerd en opgestart hebt, kun je de onlinehulp via de menubalk (**Help** → **Help**) openen.

• Adobe Reader

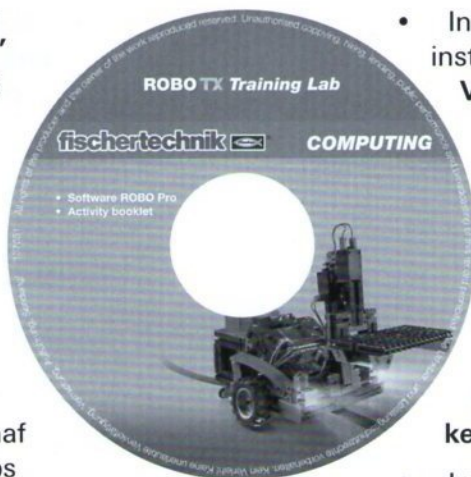
Adobe Reader is een programma voor het weergeven van PDF-bestanden. Je hebt het nodig om het begeleidend boekje te kunnen openen. Op de meeste PC's is dit programma standaard geïnstalleerd. Als het op jouw PC nog niet geïnstalleerd is, kun je het of vanaf de meegeleverde CD installeren (*Adobe Reader\AdobeReader9 10_nl.exe*), of downloaden onder <http://www.adobe.com>.

Installatie van ROBO Pro

De voorwaarden voor de installatie van ROBO Pro zijn:

- Een IBM-compatibele PC met Pentium II-processor met een kloksnelheid van minimaal 500 MHz, 64 MB RAM en een vrije opslagruimte van ongeveer 40 Mb op de harde schijf.
- Een monitor en een grafische kaart met een resolutie van minstens 1.024 x 768 beeldpunten.
- Microsoft Windows, versie Windows XP of Vista.

Eerst moet je de computer natuurlijk opstarten en wachten tot het besturingssysteem (Windows) volledig geladen is. De ROBO TX Controller mag pas na een geslaagde installatie op de computer worden aangesloten. Plaats dan de ROBO TX Training Lab-CD in het CD-ROM-station. Het installatieprogramma op de CD wordt dan automatisch gestart.



- In het eerste welkomvenster van het installatieprogramma druk je op de knop **Volgende**.

- In het tweede venster **Licentieovereenkomsten** wordt de licentieovereenkomst voor ROBO Pro weergegeven. Je moet de licentieovereenkomst met **Ja** accepteren voor je met **Volgende** naar het volgende venster kunt gaan.

- In het volgende venster **Gebruikersinformatie** voer je je naam in.

- In het venster **Installatietype** kun je tussen een **Standaardinstallatie** en een **Aangepaste installatie** kiezen. Bij de Aangepaste installatie kun je sommige onderdelen van de installatie weglaten. Wanneer je een nieuwe versie van ROBO Pro over een oudere versie heen wilt installeren en sommige voorbeeldprogramma's van de oudere versie veranderd hebt, kun je in de Aangepaste installatie de voorbeelden van de installatie weglaten. In het andere geval worden voorbeeldprogramma's bij de installatie **zonder waarschuwing overschreven**. Als je de Aangepaste installatie kiest en op **Volgende** drukt, verschijnt een bijkomend venster waarin je de te installeren onderdelen kunt kiezen.

- In het venster **Doeldirectory** kun je de gewenste map selecteren, waarin het programma ROBO Pro geïnstalleerd moet worden. Normaal gesproken is dit het pad *C:\Program Files\ROBOPro*.

- Als je in het laatste venster op **Voltoeien** drukt, wordt de installatie uitgevoerd. Zodra de installatie voltooid is — dat duurt normaal gesproken slechts enkele seconden — meldt het programma dat het installeren met succes is uitgevoerd. Als er problemen zijn, wordt een foutmelding weergegeven, die je moet kunnen helpen om het probleem op te lossen.

Nu kun je **ROBO Pro** starten. Hiervoor klik je op de **startknop in de taakbalk** en kies je aansluitend **Programma of Alle programma's en ROBO Pro**. Kies nu de optie **ROBO Pro** om de software te starten. De ROBO Pro onlinehulp start je via de menubalk (**Help** → **Help**). Ga naar hoofdstuk 1.2 en installeer de **USB-driver** zoals daar beschreven.

Door het invoeren van **TX Training Lab – Begeleidend boekje**, kun je het begeleidende boekje in PDF-formaat openen. In het begeleidende boekje vindt je een heelboel informatie over computing, spannende opgaven voor de verschillende modellen en tips voor de programmering.