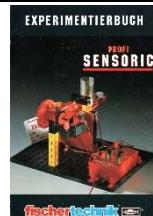
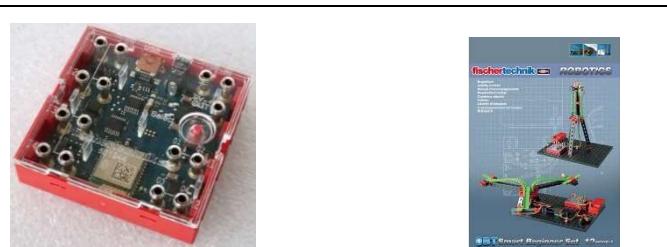


Übersicht der Hardware-Möglichkeiten zur Steuerung von Fischertechnik

<p>30520 parallelen Interfaces Die ersten Interfaces datieren aus den Jahren 1984/85 und waren für die damaligen Toprechner von Atari, Commodore und Schneider vorgesehen. Mit der Verbreitung der IBM-PCs setzten sich die Interfaces mit Centronics-Schnittstelle durch.</p>	 
<p>36121 Flip-Flop Sensor Einführungsjahr: 1991 Software: keine, Steuerung über 1 DIP und 2 Potis Verbindung: keine Eingänge: 2 Universal Ausgänge: 2 Motor, Lampe, Summer</p>	 
<p>30402 Intelligent Interface Einführungsjahr: 1997 Software: LLWin Verbindung: serielle Schnittstelle SubD9 Eingänge: 8 Digitale (TTL), 2 Analoge Widerstand, Photozelle Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen</p>	 
<p>91083 E-Tec Module Einführungsjahr: 2003 Software: keine, 8 Programme über DIP-Schalter Verbindung: keine läuft autark Eingänge: 3 Digitale Ausgänge: 1 Motor oder 2 Lampen</p>	 
<p>93293 ROBO Interface Einführungsjahr: 2004 Software: ROBO PRO Verbindung: Seriell 9 polig, USB Eingänge: 8 Digitale (TTL), 2 Analoge Widerstand, 2 Analoge Spannung, 2 Abstandssensor Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen Fernbedienbar: IR-Control Set30244/93293 Data Link</p>	 
<p>7660 ROBO I/O Extension Einführungsjahr: 2006 Software: ROBO PRO Verbindung: USB für direkte Nutzung, 10 pol. Flachbandkabel an ROBO Interface Eingänge: 8 Digitale (TTL), 1 Analog für Widerstände Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen</p>	 
<p>500995 COMPUTING ROBO TX Controller Einführungsjahr: 2009 Software: ROBO PRO Verbindung: USB, I²C Eingänge: 8 Universaleingänge, 4 schnelle Zähleingänge Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen Fernbedienbar: mit App RoboTXdroid Display: 128 * 64 Pixel monochrome</p>	 

<p>139308 od. 147225 ROBO LT Controller Einführungsjahr: 2010 Software: ROBO PRO Light Verbindung: USB Eingänge: 3 Sensoreingänge Ausgänge: 2 Motorausgänge</p>	
<p>152063 Electronicsmodul Einführungsjahr: 2014 Software: keine, 8 Programme über DIP-Schalter Verbindung: keine, läuft autark Eingänge: 3 Digitale Ausgänge: 2 Motor oder 4 Lampen</p>	
<p>522429 ROBOTICS TXT Controller Einführungsjahr: 2014 Software: ROBO PRO Verbindung: USB, WLAN, Bluetooth, I²C Eingänge: 8 Universaleingänge, 4 schnelle Zähleingänge, Kamera inkl. Mikrofon Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen, Lautsprecher Fernbedienbar: Control-Set 500881 oder 540585, Display: 6,1 cm, 320 x 240 Pixel, farbe, touch</p>	
<p>156499 Robotics MiniBots Modul Einführungsjahr: 2016 Software: keine, 8 Programme über DIP-Schalter Verbindung: keine läuft autark Eingänge: 3 Digital (Schalter, Spurensucher) Ausgänge: 2 Motoren</p>	
<p>161944 ROBOTICS BT Smart Beginner Einführungsjahr: 2017 Software: ROBO Pro Light und als App für Android Verbindung: USB, Bluetooth Eingänge: 4 Universaleingänge Ausgänge: 2 Motoren oder 4 Lampen Fernbedienbar: ROBOPro Smart für Android and iOS</p>	
<p>183233 E-Tronic Einführungsjahr: 2021 Software: keine, 8 Programme über DIP-Schalter Verbindung: keine, läuft autark Eingänge: 3 Digitale Ausgänge: 2 Motor oder 4 Lampen</p>	
<p>560166 education Roboter TXT 4.0 Controller Einführungsjahr: 2022 Software: ROBO Pro Coding Verbindung: USB, WLAN, Bluetooth, I²C Eingänge: 8 Universaleingänge, 4 schnelle Zähler Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen, Lautsprecher Servoausgänge: 3 Fernbedienbar: ja Display: 320x240 Pixel, kapazitives Touch-Display</p>	
<p>564111 RX Controller Einführungsjahr: 2024 Software: ROBO Pro Coding Verbindung: USB, Bluetooth, I²C Eingänge: 8 Universaleingänge Ausgänge: 4 Motoren oder 8 Lampen</p>	