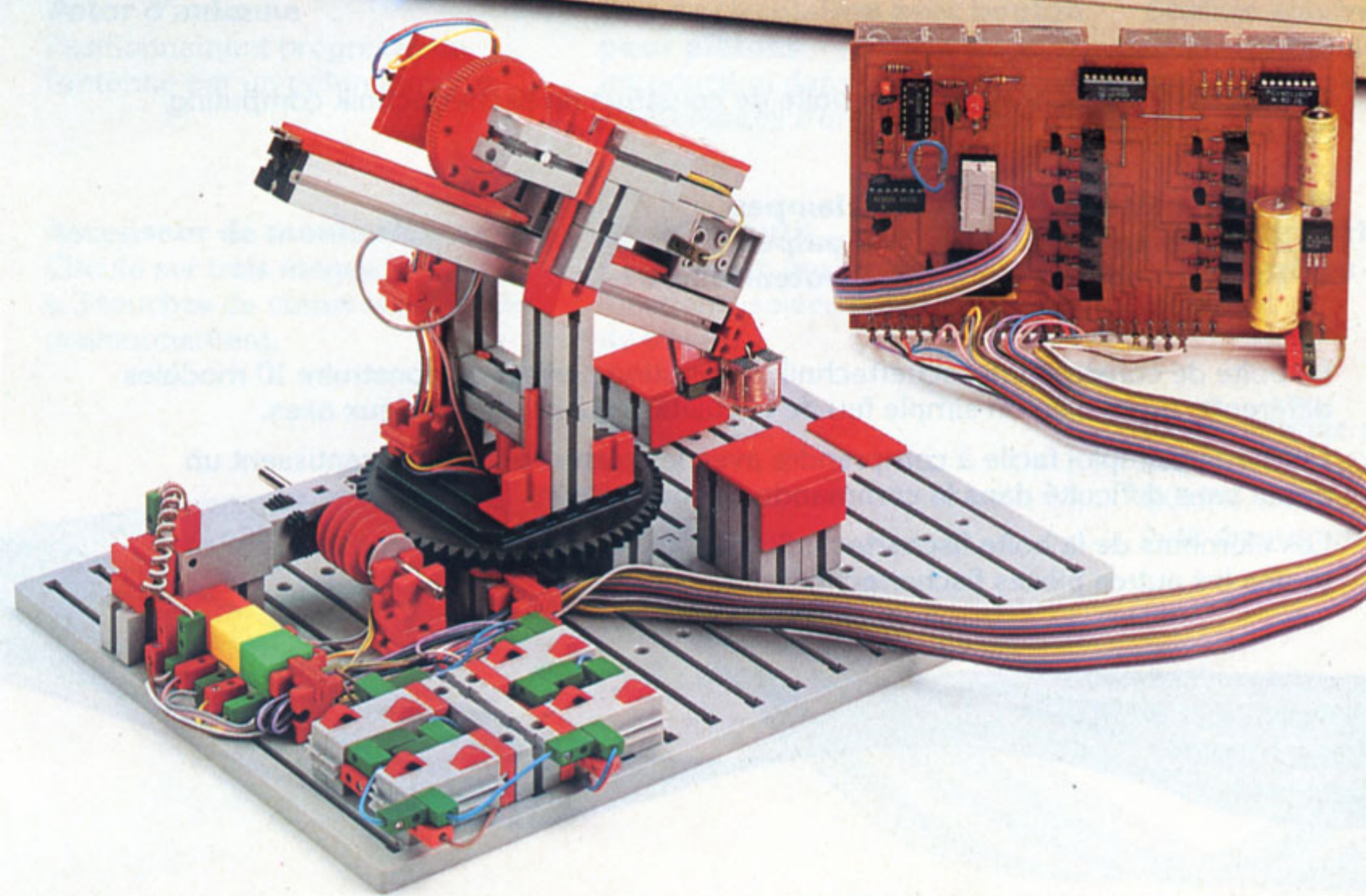


fischertechnik[®]

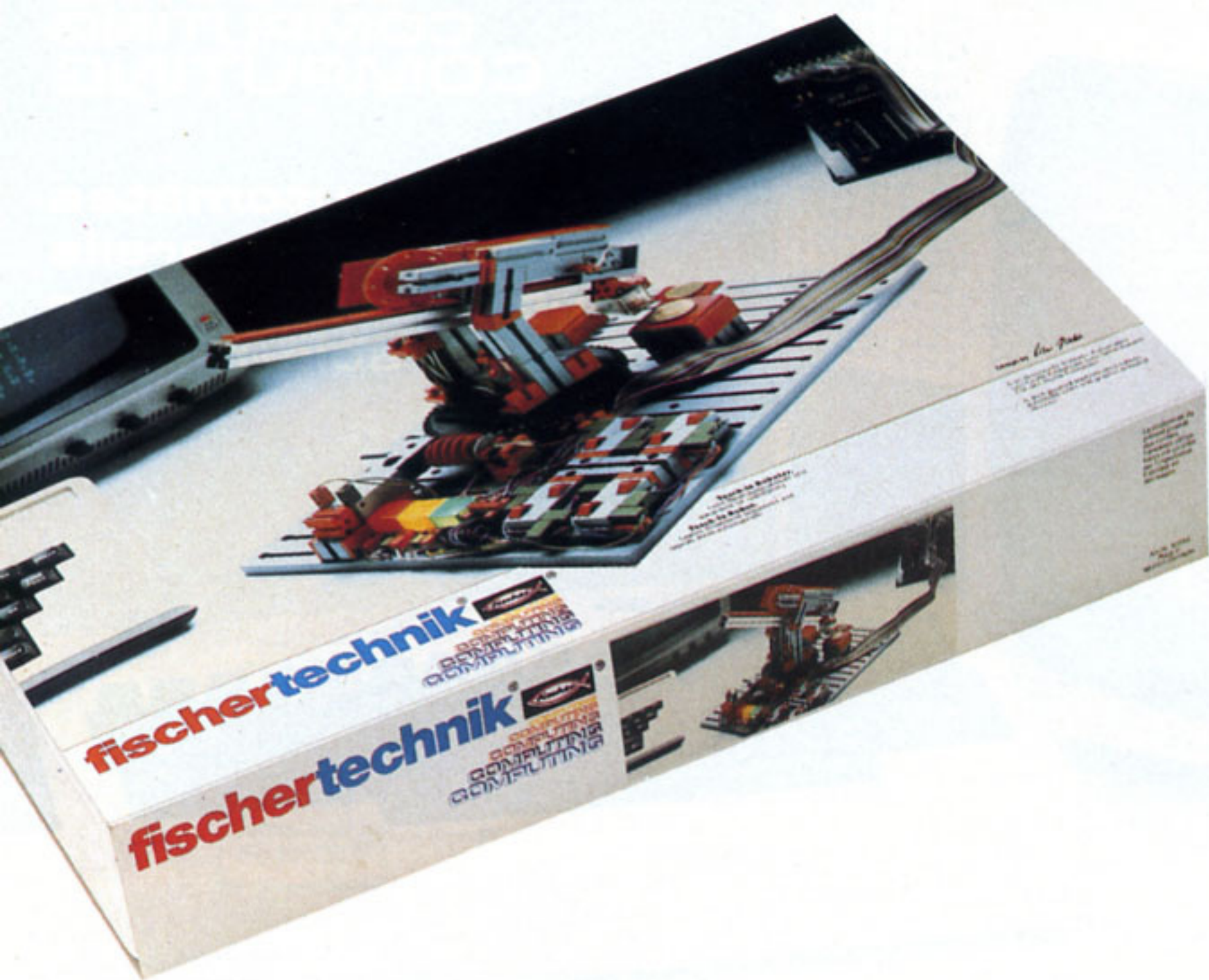


COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING
COMPUTING

Robots, automates
et appareils
graphiques à monter
sois-même.



La boîte de construction fischer-technik computing – une introduction à la commande par ordinateur.



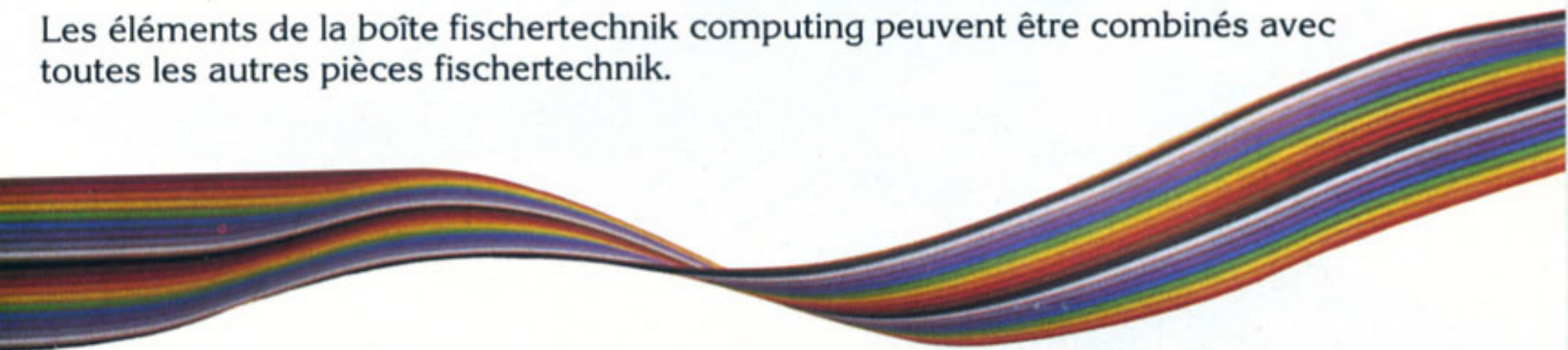
Les accessoires techniques de la boîte de construction fischertechnik computing, No. Art. 30 554:

- 2 mini-moteurs
- 2 engrenages
- 1 électro-aimant
- 3 lampes
- 8 palpeurs
- 2 potentiomètres

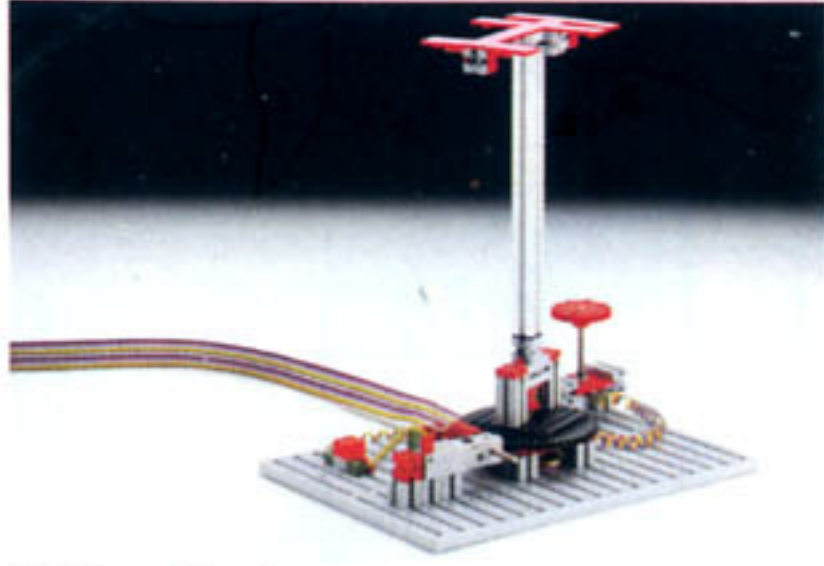
La boîte de construction fischertechnik computing permet de construire 10 modèles différents: aussi bien un simple feu de circulation qu'un robot à deux axes.

Un mode d'emploi facile à comprendre avec les plans de circuit garantissent un début sans difficulté dans la commande par ordinateur.

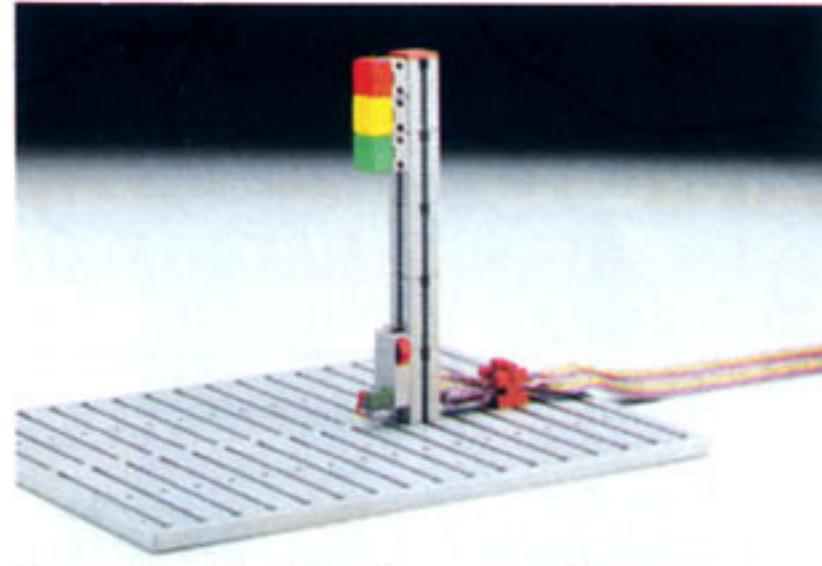
Les éléments de la boîte fischertechnik computing peuvent être combinés avec toutes les autres pièces fischertechnik.



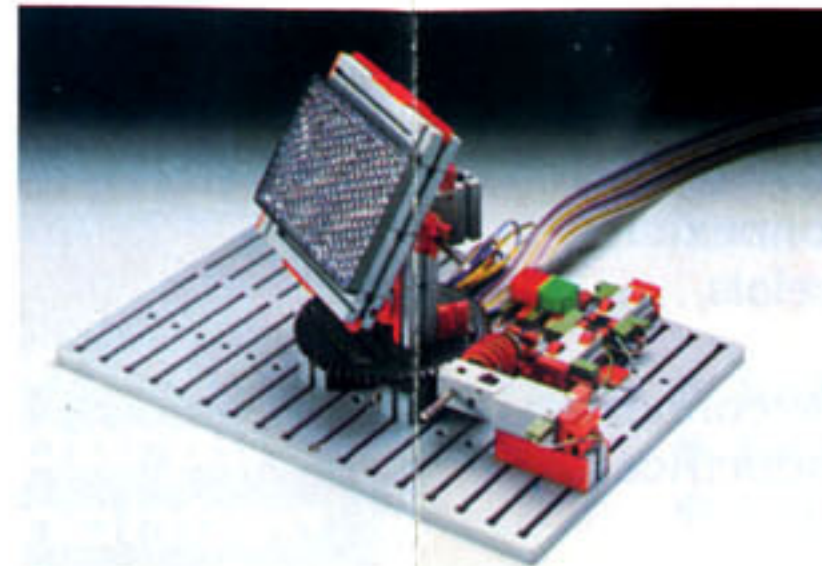
10 robots, automates et appareils graphiques dans une même boîte.



Rotor d'antenne



Feu de circulation avec bouton pour piétons



Station solaire cellulaire
La cellule solaire n'est pas livrée avec le modèle.

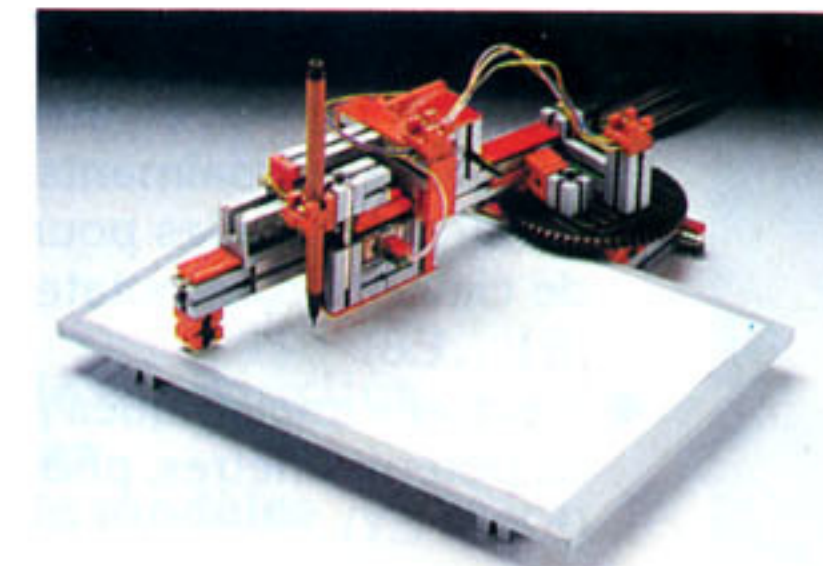
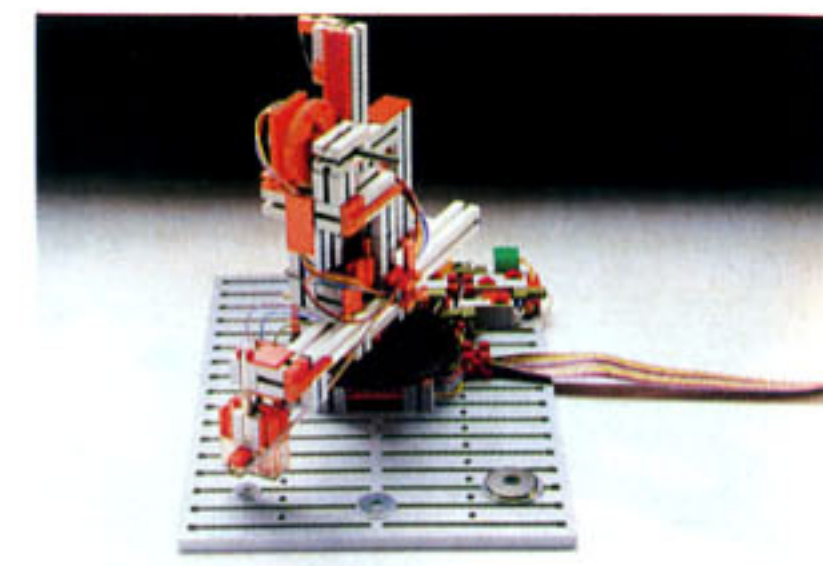
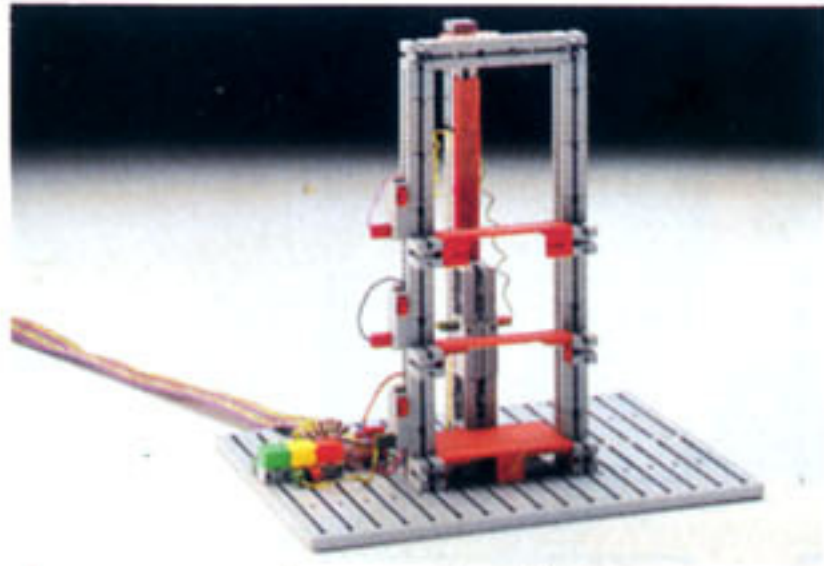


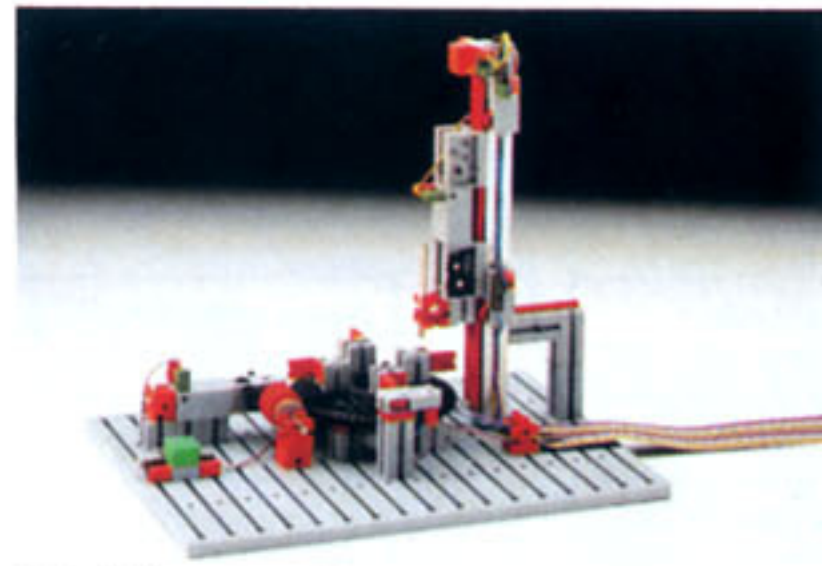
Table traçante



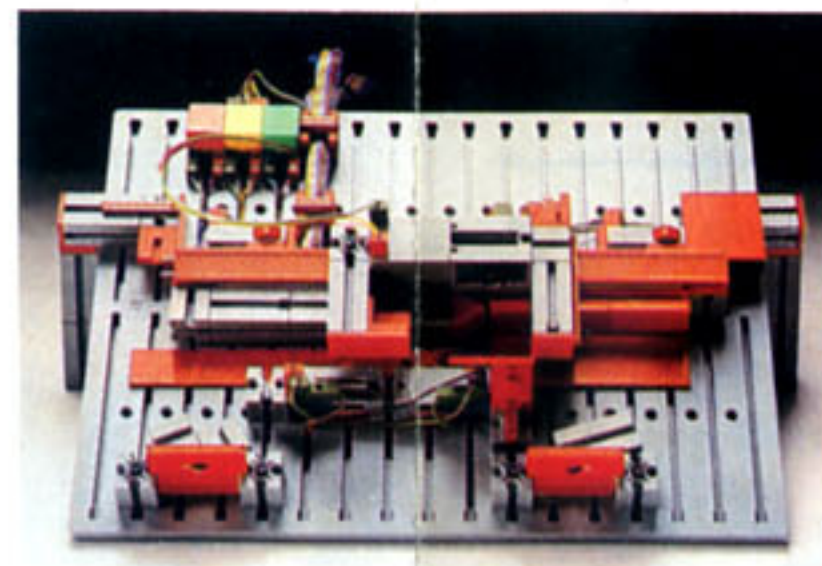
Tour de Hanoi



Ascenseur de monte-charge



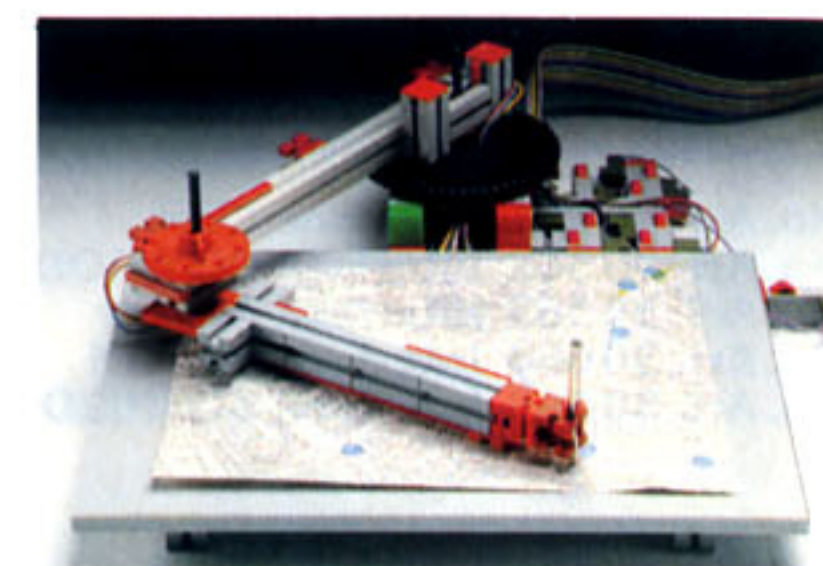
Machine-outil



Dispositif à trier les pièces



Robot éducatif



Tablette graphique

Rotor d'antenne

Positionnement progressif de l'antenne par un potentiomètre.

Feu de circulation avec bouton pour piétons

Introduction dans les opérations élémentaires d'entrée/sortie.

Station solaire cellulaire

Guide les cellules solaires d'après la hauteur du soleil.

Table traçante

Produit des graphiques par ordinateur.

Tour de Hanoi

Un robot à deux axes trie des disques d'après le problème «tour de Hanoi».

Ascenseur de monte-charge

Circule sur trois étages. Chacun à 3 touches de commandes et de positionnement.

Machine-outil

Combine un ensemble de deux fonctions isolées en un cycle de travail.

Dispositif à trier les pièces

Trie des pièces d'après leur longueur.

Robot éducatif

Apprend des suites de mouvements qu'il est capable de répéter.

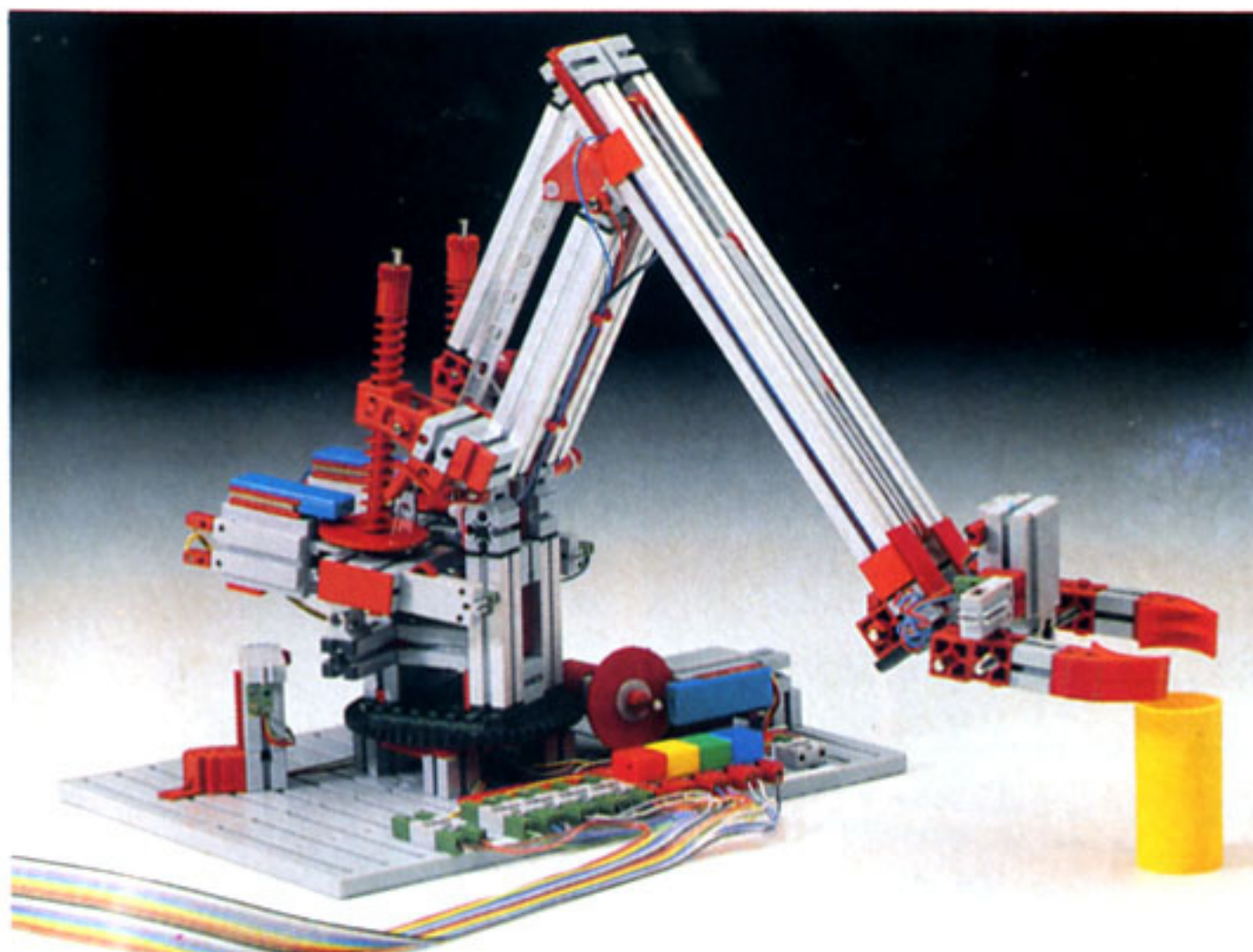
Tablette graphique

Appareil d'introduction graphique pour la construction à l'écran.

La commande par ordinateur de ces modèles peut se faire avec COMMODORE, APPLE, ACORN, KOSMOS, SCHNEIDER/ARMSTRAD ou NDR-KLEIN-Computer (voir diagramme au verso).

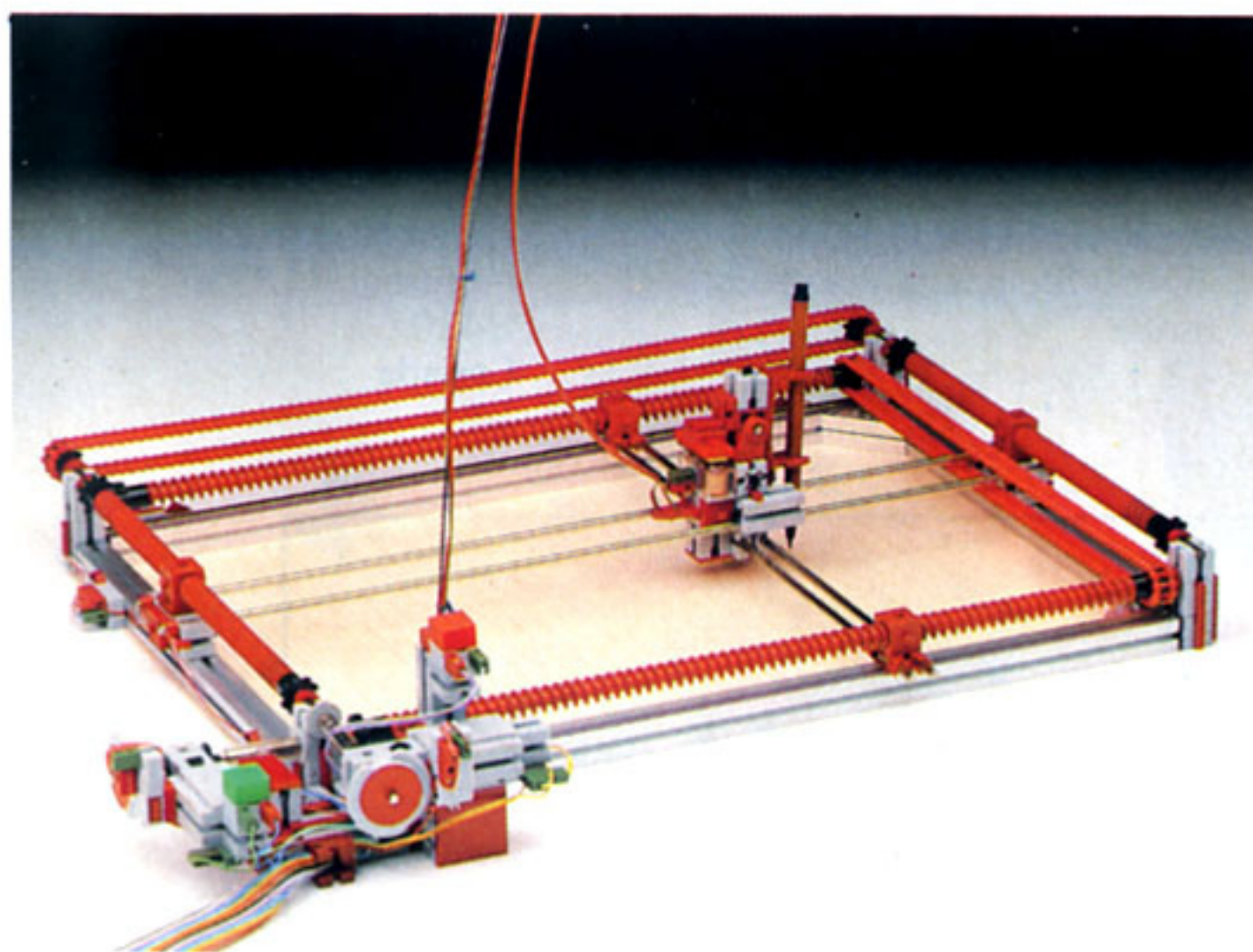


Les fischertechnik computing Special-kits.



Robot d'entraînement No. Art. 30 572

Robot professionnel à trois axes avec véritable grappin. Positionnement avec cellule infra-rouge. Répétition exacte du mouvement dans une tolérance de 1 mm.



Ploter scanner No. Art. 30 571

Système de table traçante modulaire pour le développement de graphiques du format DIN A4. Peut servir de palfeur optique de modèles et de table de positionnement par coordonnées x/y. Actionné par deux moteurs bipolaires pas à pas. Tolérance de positionnement < 0,5 mm.





- Les
- **boîtes de construction**
 - **interfaces**
 - **boîtes de modèles**

fischertechnik computing s'obtiennent partout où vous trouvez des ordinateurs ou fischertechnik.

Sous réserve de changements provoqués par le progrès technique.

Pour vos questions, adressez-vous à:

Vente pour écoles:
HILCU-INTERNATIONAL
CH-Ittigen/Bern
Suisse

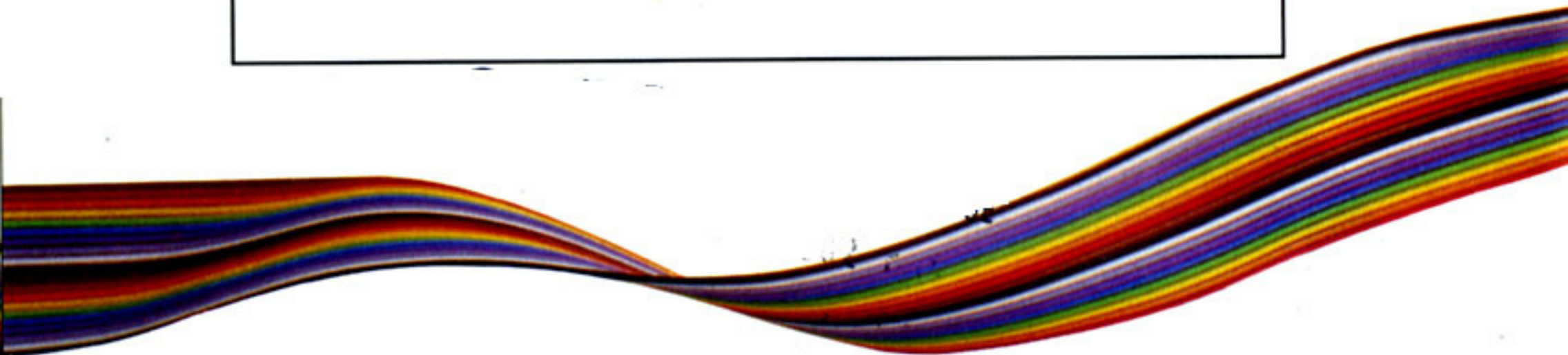
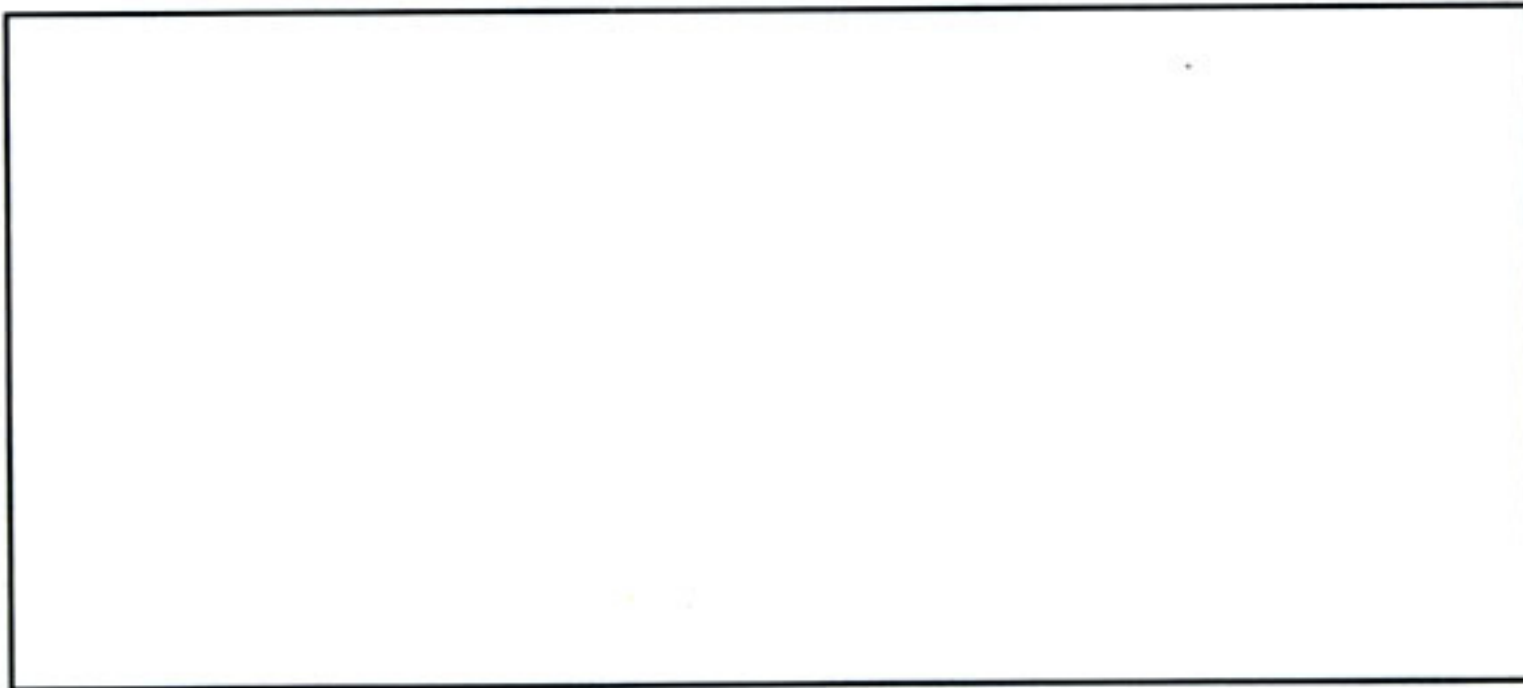
LEMACO SA
Chemin du Croset 9
CH-1024 Ecublens
Suisse

fischerwerke
Niederlassung Schweiz
Vogelsangstrasse 11
CH-8307 Effretikon
Suisse

Fremineur & Fils
Rue du Cerf, 85
B-1320 Genval
Belgique

SPI-Kager
49, rue du Maire G. Rupp
F-67160 Steinseltz Wissembourg
France

fischertechnik-Canada
Albert-Hudon Blvd.
Montreal H 16336
11420
Canada



Les interfaces de fischertechnik computing.



Les interfaces fischertechnik contiennent

- 4 sorties pour la connexion de moteurs, lampes, électroaimants .. (M1... M4)
- 8 entrées digitales pour la connexion de claviers, commutateurs, relais, ... (E1... E8)
- 2 entrées analogiques pour la connexion de potentiomètres, photoconductrices, ... (EX et EY)

L'ordinateur peut enclencher, déclencher ou commuter chacune des 4 sorties par des commandes BASIC.
(Sens de rotation droit ou gauche.)

- No. Art. 30 561 Interface CBM
- No. Art. 30 562 Interface COMMODORE
- No. Art. 30 563 Interface APPLE
- No. Art. 30 564 Interface ACORN
- No. Art. 30 565 Interface SCHNEIDER

```

1720 LET HOEHE(ID)=-1
2000 REM AUSFUEHRUNGSSCHLEIFE
2010 LET ID = -1
2100 LET ID = ID + 1
2110 PRINT ID ; " " ; HOEHE(ID) ; " "
2120 IF HOEHE(ID)=-1 THEN GOTO 1
2150 IF USR(E0)=1 THEN GOTO 4000
2200 D=USR(EK)-HOEHE(ID)
2210 IF D>0 THEN SYS M2,RECHTS
2220 IF D<0 THEN SYS M2,LINKS
2230 IF D=0 THEN GOTO 2400
2240 LET D=ABS(D)
2260 IF D>64 THEN GOTO 2150
2300 SYS M2,AUS
2330 GOTO 2120
2400 REM WINKEL EINSTELLEN
    
```

Instruction de programmation détaillée.



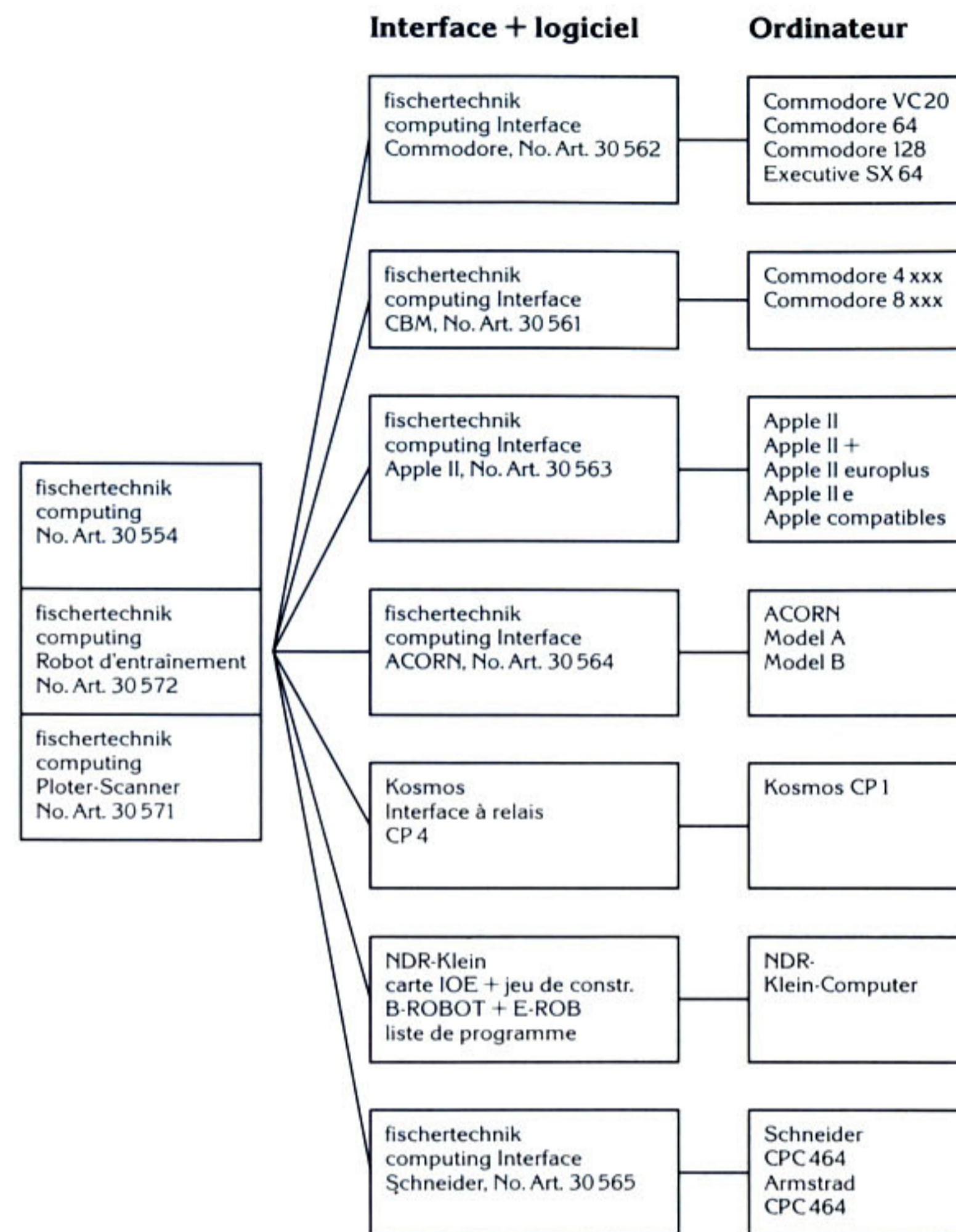
Disquette ou cassette de programme pour tous les modèles computing.



No. Art. 30 579 computing transformateur pour l'alimentation.

Les interfaces fischertechnik computing se raccordent au User Port de l'ordinateur et à la prise du modèle. Chaque interface contient une instruction de programmation et une disquette ou cassette de programme de tous les modèles computing. Nous conseillons le transformateur fischertechnik pour l'alimentation des modèles (6-10 V).

Schéma des raccordements fischertechnik computing → interface → ordinateur.



Les éléments de la boîte fischertechnik peuvent être raccordés à tous les ordinateurs les plus répandus. Le programme est constamment agrandi et adapté à l'évolution sur le marché des ordinateurs.

