**ROBO TX Controller**

* **[1 - PC Programming ROBO TX Controller Version 1.5](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=4977" \t "_blank)** - 3,2 MB

Datenpaket für die Programmierung des fischertechnik ROBO TX Controllers vom PC aus, insbesondere für Programmierer, die nicht mit der fischertechnik Programmieroberfläche ROBOPro sondern mit Windows-Programmiersprachen (z. B. C++, Visual Basic) PC-Programme für den ROBO TX Controller erstellen möchten. JETZT NEU: Für TXC -Firmware-Version 1.30 und mit vollständiger Bluetooth-Funktionalität und I2C-Schnittstelle. Dokumentation in Deutsch und Englisch!

[**PC Programming Robo TX controller extended version (prototype, with events).**](http://www.fischertechnik.de/home/downloads/tabid-122/tabid-125.aspx)

* [**2 - PC Programming Robo TX controller extended version für .NET framework 4 (MS-Visual Studio 2010/2012)**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=7792) - 4 MB

Dieses FtMscLibExNet Paket ermöglicht die Verwendung der FtMscLibEx auf .NET Framework Level. Für die Sensoren sind "native Events" verfügbar. Mit Hilfe für MS-Visual Studio Help System. Beispiele in VB.NET vorhanden, FtMscLibExNet auch für andere .NET Sprachen wie C# verwendbar.

Hinweis: FtMscLibExNet ist im Prototypenstadium. Aktuell die meisten der API's aus Kapitel 2  und 3 implementiert. Weitere folgen.

* [**3 - PC Robo TX Test für MS-Windows 7,8 und 8.1, 32 und 64 bit**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=7788) - 0,25 MB
* [**Bluetooth Hardware (getestet/deutsch)**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=409) - 0,04 MB  
  Liste getesteter Bluetooth Hardware und PC-Bluetooth-Protokollstacks deutsche Version
* [**Bluetooth Hardware (getestet/Englisch)**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=411) - 0,04 MB  
  List of tested Bluetooth-Hardware and PC-Bluetooth-Protocol-Stacks english version
* [**C-Compiler Programmierpaket FIRMWARE 1.30**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=4982) - 48,11 MB

C-Compiler-Programmierpaket für ROBO TX Controller. Komplettpaket, ermöglicht Programmierung des ROBO TX Controllers mit dem GNU ARM C-Compiler (YAGARTO-Toolchain). Paket enthält: Compiler GNU ARM GCC V4.4.1, Linker, Make-Tool, Lade-Tool, Source-Code-Demos, Anleitung. JETZT NEU: Für TXC -Firmware-Version 1.30 und mit vollständiger Bluetooth-Funktionalität und I2C-Schnittstelle. Dokumentation in Deutsch und Englisch!

* [**ROBO TX Controller Bluetooth Manual deutsch**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=408) - 0,58 MB
* [**ROBO TX Controller Bluetooth Manual englisch**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=410) - 0,72 MB
* [**ROBO TX Controller Bluetooth Manual französisch**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=414) - 0,59 MB
* [**ROBO TX Controller Bluetooth Manual niederländisch**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=413) - 0,74 MB
* [**ROBO TX Controller Bluetooth Manual spanisch**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=412) - 0,69 MB
* [**ROBO TX Controller Firmware Reparatur Paket**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=4547) - 2,49 MB

Sollte bei einem Firmware Update der ROBO TX Controller abstürzen, lässt sich in den meisten Fällen die Firmware mit diesem Reparatur Paket wieder herstellen. Eine Anleitung zur Handhabung der Software ist im Paket enthalten.

* [**USB-Treiber-Installation**](http://www.fischertechnik.de/ResourceImage.aspx?raid=4951) - 0,49 MB