



## TXT 控制器简介

### 目的：

为了使用计算机来控制模型，你需要 robo pro 编程软件和一个 TXT 控制器。TXT 控制器可以处理来自传感器的信号，并转换软件命令，以便计算机可以控制电机等。

### 设备：

TXT 控制器、9V 直流电源、USB 线、开关、灯

### 过程：

控制器的各个部分是：

9V-IN：连接 9V 电池，也可连接 9V 直流电源供电

USB 端口：通过 USB 线缆连接电脑

输出 (O1-O8 或 M1-M4)：输出端口，O1-O8 为任何连接到它们的组件提供 9V 的电力，O1-O8 和接地端子一起使用，可以控制 8 个不同的输出。连接到这些输出的组件可以是：电机，灯，电磁阀，蜂鸣器和电磁铁。M1-M4 是一种差分连接方式，两个相邻接线端子的极性相反，这种方式可以控制电机双向运转。

通用输入 (I1-I8)：输入端口，它们既可以识别数字量 (1 或 0) 输入，也可以读取电压和电流的模拟量输入。

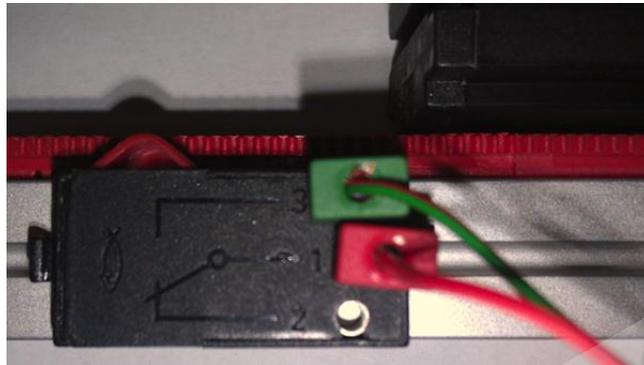
脉冲计数输入 (C1-C4)：数字量输入。它们通常与编码电机上的编码信号线进行连接，也可以作为通用数字输入口使用。

EXT 扩展口：将控制器并联在一起以增加更多的输入、输出端口。

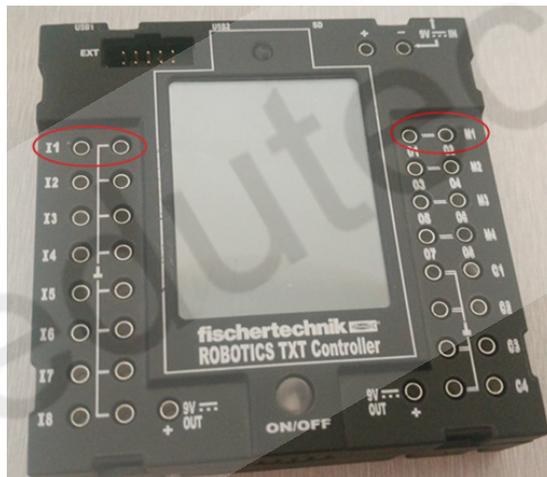


### 连接控制器

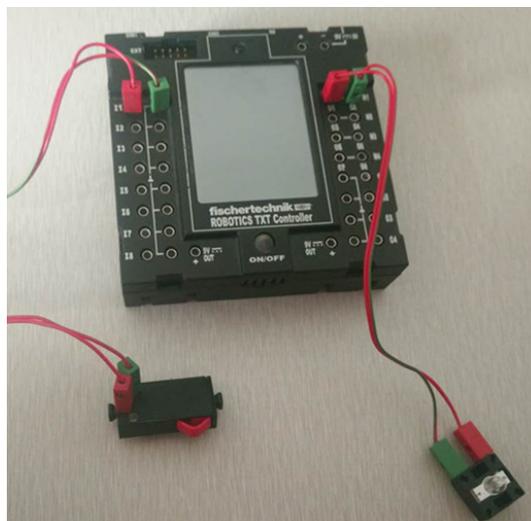
使用导线将接触开关以“常开”接法的连接到控制器上的 I1 输入。开关使用端子 1 和 3 进行连线成为常开接法。



将导线的另一端连接到控制器上标记为 I1 的两个端口。



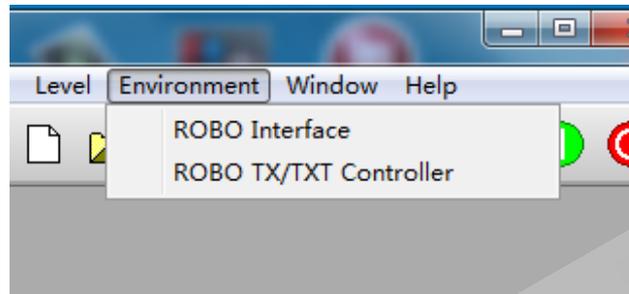
将灯连接到上图中的 M1 输出端口。线连接完成后如图所示。



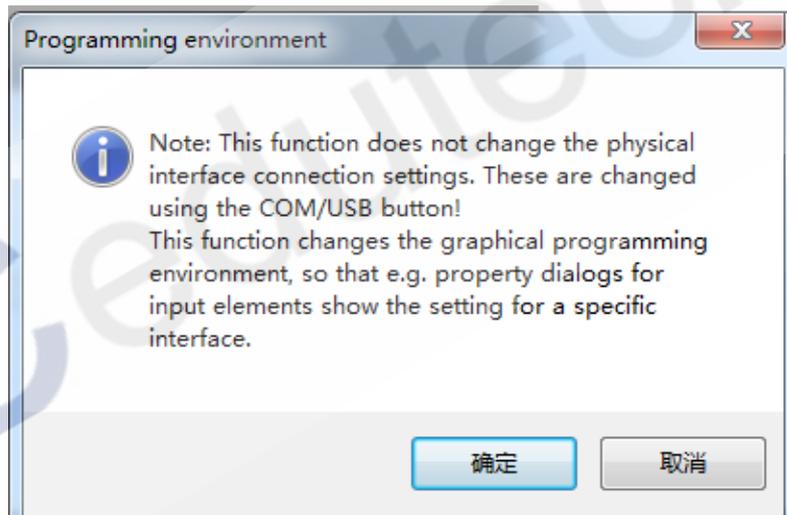
通过 USB 线将计算机和控制器连接到一起 ,使用 9V 直流电源为 TXT 控制器进行供电 ,  
长按控制器 ON/OFF 键 3 秒以打开控制器。

下面开始测试软件与控制器的连接。

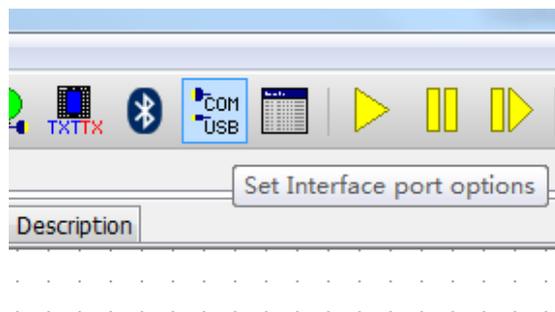
打开 RoBo Pro 软件 , 将 编 程 环 境 ( Environment ) 选 项 设 置 为  
ROBO TX/TXT Controller。



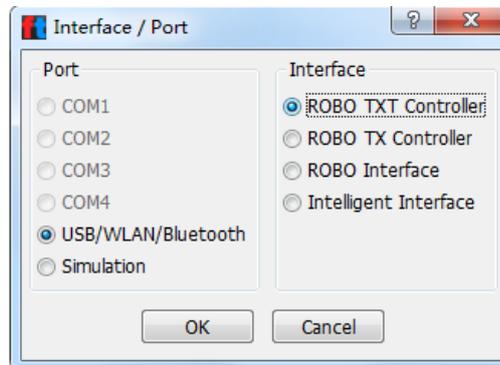
你可能会看到一个警告对话框 ,它提示你只是改变了环境而不是实际的接口连接 ,点击  
确定键。



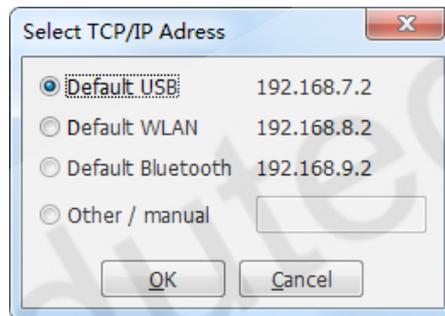
之后点击工具栏上的 COM / USB 图标。



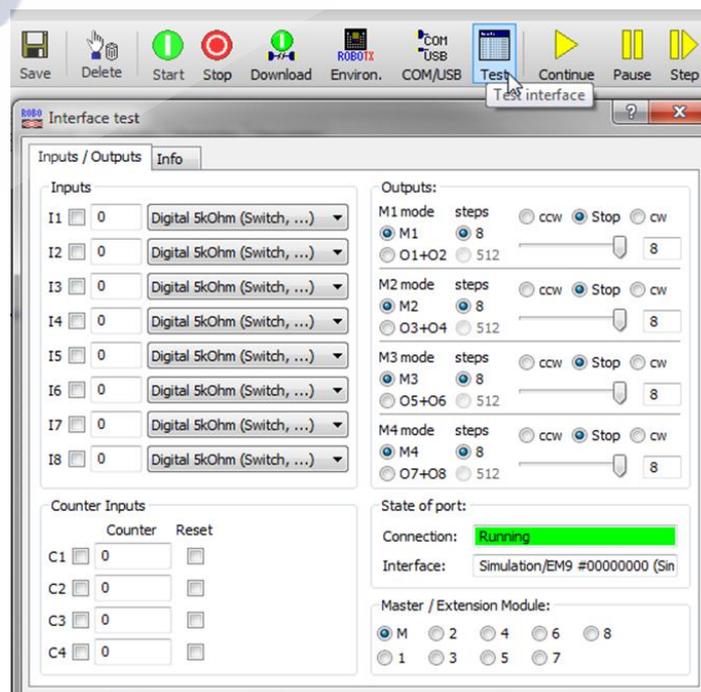
在对话框中点击选择 USB /WLAN/Bluetooth 和 ROBO TXT Controller 两项 ,之后点击 OK 按钮。



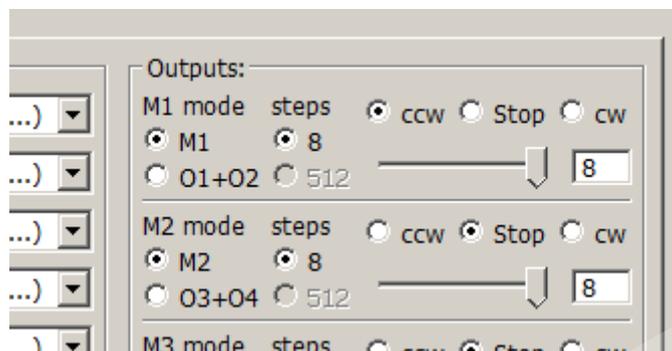
因为我们用的是 USB 线连接控制器，因此这里我们选择 Default USB 并点击 OK。



点击工具栏上的测试接口板 ( Test interface ) 图标来测试控制器。下图为弹出的测试接口板 ( Test interface ) 对话框。



按下连接到控制器 I1 端口的开关。看看测试接口板 ( Test interface ) 对话框中会发生什么变化？如果 I1 端口旁边的复选框出现“√”并且旁边的文字框里显示 1，所以你的开关连接没有问题。



现在点击 M1 旁边的 cw 或 ccw 按钮时，会观察到什么现象？移动 M1 旁边的滑块，观察灯发生的变化。当点击 cw 时看到灯亮，当滑动滑块时观察灯的明暗发生变化，说明你的灯连接的没有问题。

#### 结论：

通过软件的接口板测试界面对 TXT 控制器上的各路输入输出进行测试。