



Verdrahtungsplan Fischertechnik Roboter R.Seck Stand 18.05.2008
 Bewegungsrichtung Rotation: $x=n=1$ Motor M1 Relais A2 und A1 Drehimpulstaster E2 Endetaster S1 und E1, Bei Draufsicht Drehrichtung rechts bewegend $\Rightarrow S1 = 24V$
 Bewegungsrichtung Horizontal: $x=2, n=3$ Motor M2 Relais A4 und A3 Drehimpulstaster E4 Endetaster S2 und E3, Bei Draufsicht Arm nach vorn bewegend $\Rightarrow S2 = 24V$
 Bewegungsrichtung Vertikal: $x=3 n=5$ Motor M3 Relais A6 und A5 Drehimpulstaster E6 Endetaster S3 und E5, Bei Draufsicht Arm runter bewegend $\Rightarrow S3 = 24V$
 Betriebszustand im Bild: nach Einschalten alles in Ruhe