

Gleichzeitige Nutzung der Interfaces unter RoboProLight und RoboPro

Während des RoboProLight - Setup wird der neue Treiber (für 32- und 64-Bit-Systeme) automatisch installiert. Dieser Treiber ersetzt einen evtl. vorhandenen älteren Treiber. Dadurch, dass das ältere RoboPro diesen neuen Treiber nicht kennt, findet RoboPro die Interfaces nicht mehr. Sobald eine neue RoboPro-Version erscheint, nutzt auch diese den neuen Treiber und das Problem ist behoben.

Es muss manuell zuerst der neue Treiber deinstalliert und anschließend der modifizierte alte Treiber aktiviert werden. Da RoboProLight auch mit dem "alten" Treiber arbeiten kann, gibt es anschließend keine Probleme. Beachten Sie aber bitte, dass der alte Treiber nur mit 32-Bit-Betriebssystemen funktioniert.

Trennen Sie zuerst alle Interfaces vom Rechner. Falls RoboProLight unter "C:\Programme\ROBOPro-Light\" installiert wurde, rufen Sie nun vom Verzeichnis:

C:\Programme\ROBOPro-Light\USB-Treiber Installation\ROBOInterface\Installed

das Programm "uninstall.exe" auf um den neuen Treiber vom Rechner zu entfernen.

Anschließend müssen Sie die Interfaces alle der Reihe nach wieder anstecken und für jedes Interface manuell den modifizierten "alten" Treiber installieren. Dadurch können Sie alle Interfaces sowohl in RoboProLight als auch in RoboPro wieder nutzen. Nur den LT können Sie erst mit dem Update auf die neue RoboPro Version auch in RoboPro nutzen.

Den modifizierten "alten" Treiber finden Sie im Treiberpaket vom RoboProLight, sodass Sie keine zusätzlichen Dateien benötigen.

Sobald Sie ein Interface anschließen, kommt (unter XP) der Hardwareassistent. Hier sagen Sie beim Windows Update: **Nein, diesmal nicht** und **Weiter**.

Danach "**Software von einer Liste oder bestimmten Quelle...**" und "**Weiter**"

Anschließend "**Folgende Quellen ebenfalls durchsuchen**" und wählen mittels des Durchsuchen Buttons das Verzeichnis:

C:\Programme\ROBOPro-Light\USB-Treiber Installation\ROBOInterface\Win98

unterhalb der RoboProLight - Installation. Anschließend "**Weiter**" angeben. Danach sollte die Treiberinstallation wie bisher ablaufen.

Sie können dann mit beiden Produkten die Interfaces nutzen (wobei der LT-Controller erst mit der kommenden RoboPro Version unterstützt wird).