

Fiche technique

04/03/2016

DVROLYNX-RIOS02

LOGICIEL DE PILOTAGE LYNXMOTION RIOS-02



LOGICIEL DE PILOTAGE DE PINCES RIOS/SSC-

RIOS (Robotic arm Interactive Operating System) est un logiciel pour Windows 95/98SE/200/XP permettant de contrôler les robots bras articulés Lynx5 et Lynx6 avec le SSC-32. Avec RIOS votre robot peut exécuter des séquences de mouvements à partir de la souris ou du joystick. Ce très puissant logiciel utilise les entrées externes pour la réalisation de projets autonomes.

Fonctions :

- All Servos = 1ms : utilisez ce bouton pour initialiser tous les servos à 1,5ms pour être sûr que votre bras articulé soit configuré pour le logiciel RIOS.
- SSC-32 Config : Teste les entrées, sorties, et configure le SSC-32 pour votre bras articulé.
- LYNX ARM Config : Si vous avez fait des modifications sur votre bras articulé, vous pouvez entrer des valeurs personnalisées.
- SSC-32 Firmware Updater : RIOS affiche automatiquement le firmware du SSC-32 qui peut être facilement mis à jour.
- Torque Config for Gravity Compensate : ajustement de la position des servos pour éviter que le bras bascule suivant la charge soulevée.
- Geartrain Play : compensation lors de rotations.
- Project Manager : exportation des projets en fichiers CSV ou en fichiers Basic pour Basic Atom / Basic Stamp 2.

Fiche technique

04/03/2016

- Moves / Motions : utilisez les boutons en haut à droite pour mettre en mouvement le bras articulé avec la souris ou le joystick.
- Joystick : utilisez une Playstation 2 pour programmer le bras articulé.
- Play : permet de mettre en mouvement votre bras articulé en suivant la programmation.
- Output Options : initialise les délais de sortie, les durées et les vitesses.
- Play Log : affiche en temps réel les évènements qui interviennent lors de la mise en mouvement.
- Logiciel en anglais.