

Beschreibung der IME Software v2369 (igus[®] motion editor)

Stand 05.04.2013

(english version in progress)

Die igus[®] GmbH in Köln hat 2009 damit begonnen einen Gelenkbaukasten für Roboter zu entwickeln. Grundidee war ein bionisches Gelenk mit 2 Freiheitsgraden, welches ähnlich wie ein menschlicher Ellebogen arbeitet: Drehen und Schwenken, angetrieben durch Sehnen (bzw. Seile). Seit 2011 wird diese Produktgruppe unter dem Produktnamen robolink[®] von igus[®] weltweit vertrieben.

Grundsätzlich können die Gelenke mit unterschiedlichen Antrieben bewegt werden. Eine Möglichkeit sind Schrittmotoren von igus[®]. In Zusammenarbeit mit dem Institut für Informatik VI an der Universität Bonn (ais, Prof. Behnke) wurde 2012 eine Software entwickelt, die es ermöglicht Gelenkarme mit bis zu 6 Achsen anzusteuern. Ziel war es, eine einfache, intuitive Steuersoftware zu kreieren, mit der Bewegungsprogramme erstellt und gespeichert werden können.

igus[®] stellt diese Software ab April 2013 als Open Source Programm unter der BSD Lizenz (<http://de.wikipedia.org/wiki/BSD-Lizenz>) zur Verfügung.

Gerne möchten wir im Kontakt mit unseren Anwendern den IME so weiter entwickeln, dass sich neue Anwendungsmöglichkeiten erschließen und das Paket insgesamt verbreitet wird. Wir freuen uns ausdrücklich über jede Form von feedback, Fragen beantworten wir ebenfalls gerne. Dafür stehe ich persönlich als Produktmanager zur Verfügung: igus[®] GmbH, Martin Raak, mraak@igus.de, +49 – 221 – 9649 – 409.

Programmstruktur:

- 1) source code
- 2) Programmdateien für Windows XP / vista / 7
- 3) USB Treiber (USB to UART Bridge VCP Driver)
Java Datei für Nanotec Steuerungen
- 4) Handbuch (ENG), quick start (D / Eng)
- 5) Beschreibung (disclaimer)

Basisdaten:

Version v2369

24 MB Speicherplatz

127 keyframes maximal pro Ablauf

8 Achsen maximal pro Ablauf