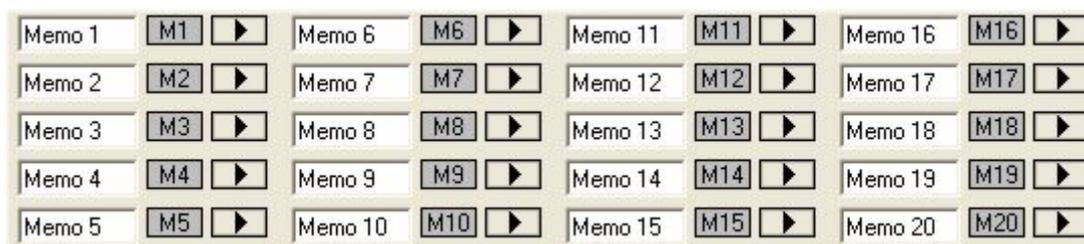


VISUAL SERVO CONTROLADOR



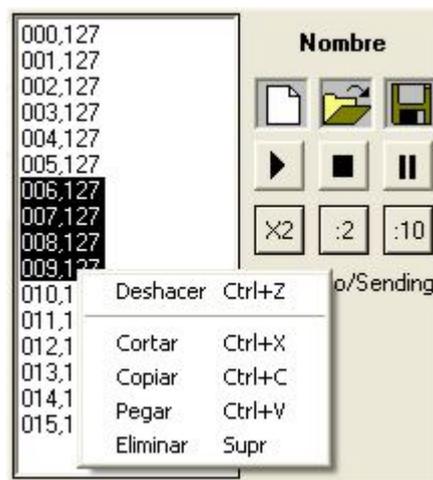
Visual Servo Controlador 2 es un programa para controlar servos mediante los circuitos controladores de servo Mini SSC II (**S310165 Controlador 8 Servos SCC**) y compatibles, así como el nuevo SSC -12 canales (**S310170 Controlador de 12 Servos**). El programa se caracteriza por su facilidad de manejo, permitiendo controlar hasta un máximo de 16 servos de una forma sencilla e intuitiva gracias a su interfaz gráfica.



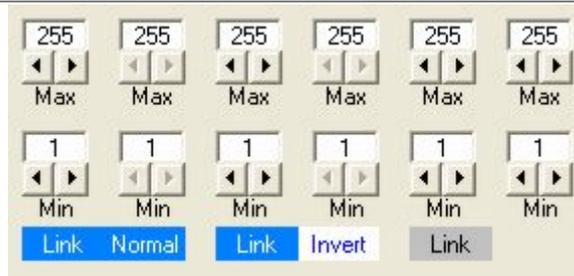
Cuenta con 20 memorias que guardan la posición de los servos, en cualquier instante, permitiendo recuperarlas mas tarde, de esta forma se van creando y probando las secuencias de movimiento paso a paso, lo que permite generar movimientos complejos en muy pocos minutos.



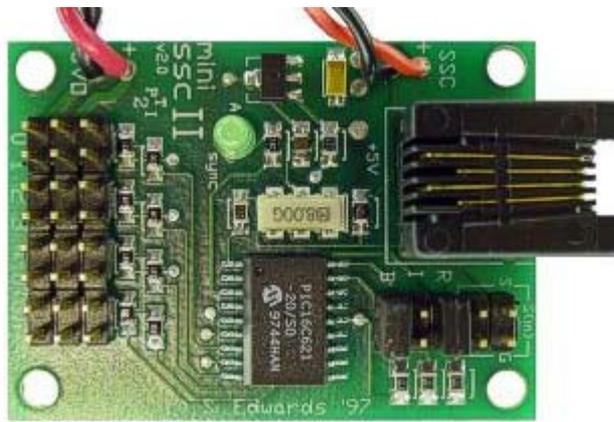
De igual forma, VisualSC2 permite crear movimientos con ángulos constantes o bien movimientos sincronizados en los que todos los servos comienzan y terminan a la vez consiguiendo gran belleza plástica y suavidad en la ejecución de las acciones.



Otra característica importante es la capacidad para guardar y recuperar del disco tanto los programas como las diferentes configuraciones incluyendo nombres de servos, posiciones de memoria, límites de los servos, etc. Esto permite por ejemplo, tener una configuración diferente para cada robot y pasar de una a otra rápidamente.



Se ha añadido una función muy útil, que permite emparejar dos servos, de manera que al mover el primero, el segundo lo siga, incluso aunque tengan diferente valor. También existe la posibilidad de hacer que dos servos trabajen de forma inversa el uno respecto del otro. Así, cuando un servo aumenta, el otro disminuye y viceversa. Esto permite accionar servos en paralelo y opuestos entre si, facilitando la tarea y evitando tener que dar la vuelta a las conexiones del motor del servo.



Por ultimo recordar que el programa es de uso gratuito y por lo tanto no hay soporte técnico sobre el mismo. Cualquier comentario sobre el mismo puede dirigirse al autor en la dirección de correo: pablo@superrobotica.com

Para instalar el programa basta con bajarlo y descomprimirlo en una carpeta y ejecutar el fichero 'Setup.exe'. El programa funciona bajo Windows 98, ME, 2000 y XP y necesita un puerto serie Com1 o Com2.