

Herramienta Iris

Rafael Treviño Menéndez

12 de julio de 2007

1. Introducción

Sin más preámbulos, veamos qué es esto del Iris, con un toque de frikismo, eso sí:

- Es la puerta de los Stargate.
- Gracias al Iris podréis teletransportaros al mundo de la robótica fácil.
- Su versatilidad os permite utilizarlo tanto en mundos Windows como Linux.
- ¡Una vez al otro lado, todo es posible!

La herramienta Iris es la respuesta a quién quería programar un sistema robótico bien probado como es la tarjeta Skypic. Para todos ellos la herramienta Iris es idónea.

Las principales características que Iris tiene son:

- Programación sencilla de SkyPic.
- Interfaz amigable.
- Multiplataforma.
- Ideal para talleres de robótica.

Debido a su fácil utilización, está recomendado para todos los niveles de conocimiento de robótica. Desde los más expertos que no quieren perder tiempo encontrando ese servidor servos8 que no saben dónde lo pusieron como para los que empiezan y quieren dedicarse a lo que de verdad importa. Por eso con el Iris podrás:

- Instalación de servidores u otros programas para SkyPic.
- Iris encontrará la localización del servidor en internet (necesario internet activado claro ;)
- Instala el servidor rápido y fácil.
- Después, ya estás listo para utilizar el SkyPic desde otros programas mediante el puerto serie.

2. Instalación

Esto te va a encantar. No hay que instalar nada. Bueno, al menos nada del Iris. Eso sí, son necesarias algunas librerías para que todo vaya como la seda:

- QT4 instalado. Interfaz de usuario multiplataforma.
- Python. El lenguaje más rápido del mundo ;).
- PyQT. Intermediario entre Python y QT.
- Tu imaginación es el límite.

Después de esto, ya ha pasado lo peor, sólo te falta dar los siguientes pasos:

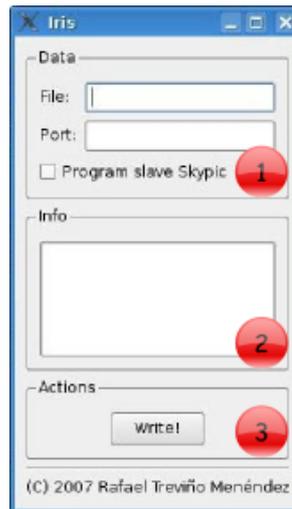


Figura 1: Interfaz del Iris

- Muy sencillo, no hay instalación.
- Sólo hay que instalar los requisitos ¡Muy importante!
- Descomprimir el fichero comprimido para obtener los ficheros .py
- Debería haber un fichero “iris.py” y otro “libIris.py”.
- Sólo falta ejecutar el llamado “iris.py”. ¡A jugar!

3. Interfaz

Ahora veamos qué aspecto tiene el Iris.

Pero esto no se puede quedar así, ahí va la explicación:

1. Zona de datos:
 - File: Fichero a cargar o servidor (servos8 p.e.)
 - Puerto: COM1, COM2, ... en Win o /dev/ttys0 /dev/ttys1, ... en Linux.
2. Zona de información:
 - Iris os mostrará su estado en esta caja.
3. Zona de acción:
 - Una vez insertados los datos, “Write!”.

4. Conclusiones

No quiero despedirme sin hacer incapié en algunos puntos que quizá alguno vea interesantes y no conozca.

- Para los más curiosos, los fichero .py son ejecutables y ficheros fuente a la vez!
- Esto quiere decir que podéis mirar como funciona ¡simplemente abriéndolo!
- Ahora ya sólo queda atreverse a cruzar la puerta del Iris.
- ¡Feliz viaje hacia la robótica!