DH-3 Tester 使用说明

V1.1



目录

1. 简介	
2. 界面布局介绍	
3. 通讯控制区	
3.1 组成及简介	
3.2 连接模式及端口设置	
3.3 通讯控制及状态显示	
4. 夹爪控制区	5
4.1 组成及介绍	5
5. 参数设置区	
5.1 组成及简介	
5.2 夹爪参数设置	7
5.3 通讯转接盒参数设置	

1. 简介

该软件为方便测试 DH-3 夹爪,同时方便设置夹爪以及配套通讯转接盒参数。

DH-3 与 通讯盒 通过 CAN 总线 相连,通讯协议为 CAN2.0A,波特率默认为 500Kpbs。

控制设备(如:机械臂,电脑)通过通讯转接盒,将来自网口,USB,485等的数据转换为 CAN 数据,具体指 令可以详见指令参考手册。

本文介绍的软件界面中,连接(connect)实际为连接通讯转接盒,发送的所有指令均为发送给通讯转接盒,转 接盒将其解析转化为 CAN 数据,通过航插线传送给 DH-3 夹爪,进而实现夹爪的控制。而设置通讯盒的指令仅被 转接盒接收解析,不发送给夹爪。

注: 若启动报错, 请安装同一文件夹下的 vc_redist.x86.exe

2. 界面布局介绍

界面主要由三个部分构成,左边为夹爪控制区,右上为通讯控制区,右下为参数设置区。

DH-3 Robot Hand DH ROBOTICS	Connection mode: USB ~	Connect
Position +	通讯控制区 Status: Disconnected	Initialize Disconnect
0° – Rotation + 60°	90° Gripper Communica Version: 04010201 TCP Server	tion box
	1 C Set Gripper ID IP Address:	
MIN - Force + MA	X 500Kbps Set CAN BaudRate Gateway:	
	Port:	
O Object de tecteu		Save
	参数设置区 TCP Client —	
	IP Address:	
关川控制区 	Gateway:	
	Remote IP:	
	Remote Por	
		Save

- **夹爪控制区:** 该区域为简易的夹爪控制和状态显示以及指令收发,该区域是方便用户进行夹爪的上手使用, 验证功能,测试夹爪等。
- 2. 通讯控制区:根据通讯转接盒的模式,选择对应的连接模式,进行连接,以及初始化夹爪的操作。
- 3. 参数设置区: 该区域为便于用户设置夹爪参数, 以及设置通讯转接盒参数区域。

3. 通讯控制区

3.1 组成及简介

Connection mode:	USB ~	Connect
Port:	COM7	
		Initialize
Status:	Disconnected	Disconnect

如上图所示,为通讯控制区的界面布局,从上到下,从左往右的组成为: 连接模式(Connection mode)选择,端口(Port)设置,连接状态(Status)显示, 连接(Connect)按钮,初始化夹爪(Initialize)按钮,断开连接(Disconnect)按钮。

连接模式(Connection mode)选择:一共有 USB, TCP Client(电脑做 TCP 客户端), TCP Server(电脑做 TCP 服务端) 三种模式可以下拉选择。具体介绍相见下文相关小节。

端口(Port)设置:设置对应模式下端口设置,如 USB 模式下的虚拟串口端口号,TCP Client 模式下的远端 IP 及端口, TCP Server 模式下的本机监听端口。

连接状态(Status)显示:该位置将显示当前的连接状态,便于确定当前状态,具体内容见下文相关小节。

连接(Connect)按钮: 该按钮为在当前设置的连接模式下, 连接当前设置的端口。

初始化夹爪(Initialize)按钮:该按钮在成功连接电爪后可被点击,用于初始化夹爪。

断开连接(Disconnect)按钮: 该按钮为断开当前连接。

3.2 连接模式及端口设置

根据您的通讯盒当前的通讯接口模式,选择对应的连接模式,及设置相应端口。以下是各模式下的设置。

1. USB: 当通讯盒为 USB 模式时,选择 USB 模式,在选择 USB 模式或开启软件前,确认通讯盒及夹爪已经连 好并通电,那么下方的端口栏将会自动识别并显示目标端口号。本软件将会在开启软件或切换到 USB 连接 模式时主动识别 USB 端口,若开启软件时未识别到端口,也可直接点击<u>连接(Connect)</u>按钮,本软件将 再次自动识别并连接。判断连接状态请参见下节。

注: 若无法连接,确认是否安装好 USB 驱动,以及夹爪连接及供电是否正常。

Connection mode:	USB	~
Port:	COM7	

2. TCP Client: 此时电脑作为 TCP 客户端,通讯盒应设置为 TCP Server(服务器)模式,根据您设置的通讯盒 IP 及端口号,修改下方的目标 IP 及端口。通讯盒做 TCP 服务端时,出厂默认 IP 为 192.168.1.29,监听端口 8888。

注: 若无法连接,确认此时电脑端有线网连接是否设置好静态 IP,且 IP 地址及网关是否与通讯处于同一网段。以及夹爪连接及供电是否正常。

Connection mode: Port:	TCP Client ~			
	192.168.1 .29 :8888			

3. **TCP Server:** 此时电脑作为 TCP 服务器,通讯盒应设置为 TCP Client 模式,根据您设置的通讯盒的 IP 及其 连接的远端端口情况,修改下方的监听端口号,通讯盒做 TCP 客户端时,出厂默认 IP:192.168.1.30,远端 IP 及端口:192.168.1.60:8888。

注: 若无法连接,请确认电脑 IP 是否为通讯盒连接的远端 IP,同时是否关闭有线网防火墙或允许本软件通过防火墙。

Connection mode:	TCP Server	~
Port:	8888	

3.3 通讯控制及状态显示

通讯控制区内有三个按钮分别为:

通讯连接(Connect)按钮,夹爪初始化(Initialize)按钮,通讯连接断开(Disconnect)按钮。 **三个按钮存在如下三种状态:(按钮为灰色按下状态时无法点击)**



- **第一种状态:(左图)**,为默认状态(未连接状态),此时只有<u>连接(Connect)</u>按钮可被点击,通过上节选择并 设置好连接后可点击连接按钮进行连接。
- **第二种状态:(中图)**,当成功连接上夹爪后,<u>初始化(Initialize)</u>按钮和<u>断开连接(Disconnect)</u>按钮将被激活, 而<u>连接(Connect)</u>按钮将被关闭。此时可以进行夹爪初始化,或断开连接操作。
- **第三种状态:(右图)**,成功连接上夹爪后,在初始化过程中,<u>初始化(Initialize)</u>按钮将无法按下,等待初始化完成后才会被激活。或在单独连接通讯盒的设置模式时,不可控制夹爪,此时<u>初始化(Initialize)</u>按钮 也会被关闭。

状态显示:在不同连接情况下,状态(Status)将会显示对应状态,便于确认连接状态。一共四种状态: 第一种状态:未连接(Disconnected...)状态,该状态为:未连接到通讯转接盒时显示的状态。

Status: Disconnected...

第二种状态: 连接但未激活(Connected but not activate)状态,该状态为软件成功连接通讯转接盒的状态。

Status: Connected but not activate

第三种状态:连接并激活(Connected and activated)状态,该状态为点击<u>初始化(Initialize)</u>按钮,夹爪成功执 行初始化后显示的状态。

Status: Connected and activated

第四种状态:已启动并等待客户端 (Started and wait Client)状态,该状态为选择 TCP Server 连接模式时特有状态, 此时电脑做 TCP Server,点击<u>连接 (Connect)</u>按钮,将会启动 TCP 服务器,此时等待通讯转接盒 TCP 客户端的接入。

Status: Started and wait Client

4. 夹爪控制区

4.1 组成及介绍

该部分可以方便的控制夹爪,进行测试或实验使用,同时可以了解指令的收发情况。

组成如下图,从上至下主要由四个部分构成:

位置(Position) 控制部分, 角度(Rotation) 控制部分, 夹持力(Force) 控制部分, 状态显示部分, 指令 收发显示部分。



位置(Position)控制部分:由闭合按钮,闭合微调按钮,位置显示栏,张开微调按钮,张开按钮组成。 角度(Rotation)控制部分:由最小角度按钮,角度减小按钮,角度显示栏,角度增加按钮,最大角度按钮组成 夹持力(Force)控制部分:由最小力按钮,力减小按钮,力显示栏,力增加按钮,最大力按钮组成。 状态显示部分:用于显示是否检测到夹取到物体。夹取到物体时将会亮起绿灯。 指令收发显示部分:用于显示点击某按钮时发送的指令,以及电爪或通讯盒返回的确认指令。 行首显示"Send"时为发送给通讯盒的指令,行尾也会显示该条指令的作用

行首显示 "Receive" 时为本软件接收到的来自通讯转接盒的数据。

5. 参数设置区

5.1 组成及简介

参数设置区较为复杂,主要是便于用户设置夹爪及通讯转接盒的相关参数。 分为左侧的夹爪(Gripper)参数设置区,右侧的通讯转接盒(Communication Box)参数设置区。

Gripper		Communication b	xoo
Version: 040102	201	TCP Server	
1	Set Gripper ID	IP Address:	
500Kbps ~	Set CAN BaudRate	Gateway:	
		Port:	
			Save
		TCP Client	
		IP Address:	
		Gateway:	
		Remote IP:	
		Remote Port:	
			Save

夹爪(Gripper)参数设置区:显示夹爪固件版本号 设置夹爪 ID 号,波特率

通讯转接盒(Communication Box)参数设置区:显示/设置通讯盒做 TCP Server 时的参数,显示/设置通讯盒做 TCP Client 时的参数。

5.2 夹爪参数设置

- 1. 启动时该区域为不可用状态,且显示状态为缺省值;
- 2. 选择并设置好连接模式,点击**连接(Connect)**按钮,成功连接夹爪后,本软件将自动获取夹爪参数
- 3. 在点击<u>初始化(initialize)</u>按钮,成功初始化后,该区域将变为可使用状态。



注: 由于夹爪的固件版本不一致, 在可设置的功能上会有所区别。

5.2.1 夹爪 ID 设置

夹爪与通讯转接盒直接采用 CAN2.0A 协议进行通讯。针对 CAN 总线多夹爪情况, 我们提供夹爪 CAN ID 号的设置。 ID 范围 1-254, 左侧设置好 ID 号后, 点击设置 (Set Grippert ID) 按钮发送指令。

		2	•	Set Gripp	er ID	
确保接收到返回指令。	然后重启夹	爪生效。				
	Send: Receive:	FFFEFDF FFFEFDF	C011201	010002000	0000FB(0000FB	(Set CANID 2)

5.2.2 夹爪 CAN 波特率设置

夹爪与通讯转接盒直接采用 CAN2.0A 协议进行通讯。针对 CAN 总线波特率不同的情况,我们提供夹爪 CAN 波特率号的设置。

左侧下拉选择好波特率后,点击设置 (Set CAN BaudRate) 按钮发送指令。

250Kbps V Set CAN BaudRate

确保接收到返回指令。然后重启夹爪生效。

Send: FFFEFDFC011401010002000000FB--(Set BaudRate 2) Receive: FFFEFDFC011401010002000000FB

5.3 通讯转接盒参数设置

在设置通讯转接盒参数时,转接盒需处于<mark>设置模式</mark>,该模式采用 USB 通讯,其余通讯模式下无法进行转接盒的 设置操作。同时,处在设置模式的通讯转接盒为独立运行状态,无法进行夹爪控制指令的转换,即无法控制夹爪。 在仅设置通讯转接盒时,可以仅用一根 USB 线连接电脑和转接盒进行转接盒的参数设置。

连接上通讯盒设置模式后,本软件将自动获取当前通讯盒内保存的设置。

您可以根据实际使用情况进行设置,但无论如何设置,夹爪与控制设备应处于同一网段

由于子网掩码默认为 255.255.255.0,因此保证设置的 IP 前三段必须保持一致。如:通讯盒 IP 为 192.168.1.1 时,控 制设备的 IP 应该在 192.168.1.2-192.168.1.255 之间,即保证前三段相同,同时保证设备 IP 唯一。

(注: USB 线同样会对通讯盒进行供电,因此重启通讯盒时,应保证 USB 线也被拔出)

1. 通讯盒做 TCP Server 时:此时控制设备(如:电脑)作为 TCP 客户端,需要设置下图所示的区域参数 (子网掩码(Netmask)默认 255.255.255.0)

TCP Server	
IP Address:	192.168.1 .29
Gateway:	192.168.1 .1
Port:	8888
	Save

IP Address(IP 地址): 通讯转接盒的静态 IP 地址,如上图设置为 192.168.1.29,连接路由器时注意保证 与路由器处于同一网段

Gateway(网关): 转接盒的网关,使用网线直连控制设备,设置默认最后一段为1即可;

连接路由器时应设置为路由器地址,一般也为1

- **Port(端口):** 通讯转接盒监听的端口号,客户端由该端口接入。
- **2. 通讯盒做 TCP Client 时:**此时控制设备(如:电脑)作为 TCP 服务端,需要设置下图所示的区域参数 (子网掩码(Netmask)默认 255.255.255.0)

192.168.1 .30
192.168.1 .1
192.168.1 .60
8888
Save

IP Address(IP 地址): 通讯转接盒的静态 IP 地址,如上图设置为 192.168.1.30,连接路由器时注意 保证与路由器处于同一网段

Gateway(网关):

转接盒的网关,使用网线直连控制设备,设置默认最后一段为1即可; 连接路由器时应设置为路由器地址,一般也为1

Remote IP(远端 IP): 服务器所在的 IP,例如连接电脑时,设置为电脑的 IP 即可,同样需要保证 服务器所在 IP 地址与通讯盒 IP 处于同一网段

Remote Port(远端端口): 服务器所监听的端口