

仿人五指灵巧手 上位机使用说明



操作说明

1. 连接设备





2. 状态数据监控



主界面上显示各手指的实时角度、电流、受力以及驱动单元的温度和故障信息。

如果手指受力不准确时，需要对力传感器进行校准。

3. 运动控制

拖拽滑块控制手指运动

设置、角度、力度数据控制手指运动

刷新参数	小拇指	无名指	中指	食指	大拇指	保存	
设置角度	364	609	-1	5	-1	0	设置
设置速度	1000	1000	1000	1000	1000	1000	设置
设置力度	500	500	500	500	500	259	设置
上电默认速度	1000	1000	1000	1000	1000	1000	设置
上电默认力度	500	500	500	500	500	259	设置

4. 参数设置

刷新参数	小拇指	无名指	中指	食指	大拇指	保存	
设置角度	0	0	0	0	0	0	设置
设置速度	0	0	0	0	0	0	设置
设置力度	0	0	0	0	0	0	设置
上电默认速度	0	0	0	0	0	0	设置
上电默认力度	0	0	0	0	0	0	设置
ID	0	设置	波特率	115200	设置	设置	

ID设置

波特率设置

5. 动作库使用



本软件可以设置灵巧手内部第 1-第 13 套动作序列数据，每套动作序列最多能有 8 步分解动作，每一步分解动作的手指角度、运动速度、力度以及等待时间都可以单独设置。

步骤数：动作序列的步骤数目，可设置为 0-8；

手指角度：设置动作序列的某一步骤的手指目标角度，角度输入范围 0-1000，0 对应手指最大程度弯曲，1000 对应手指完全张开，空格代表手指不运动。

运动速度：设置动作序列的某一步骤的手指运动速度，1-1000。

力度设置：设置动作序列的某一步骤的手指设置力度，1-1000。

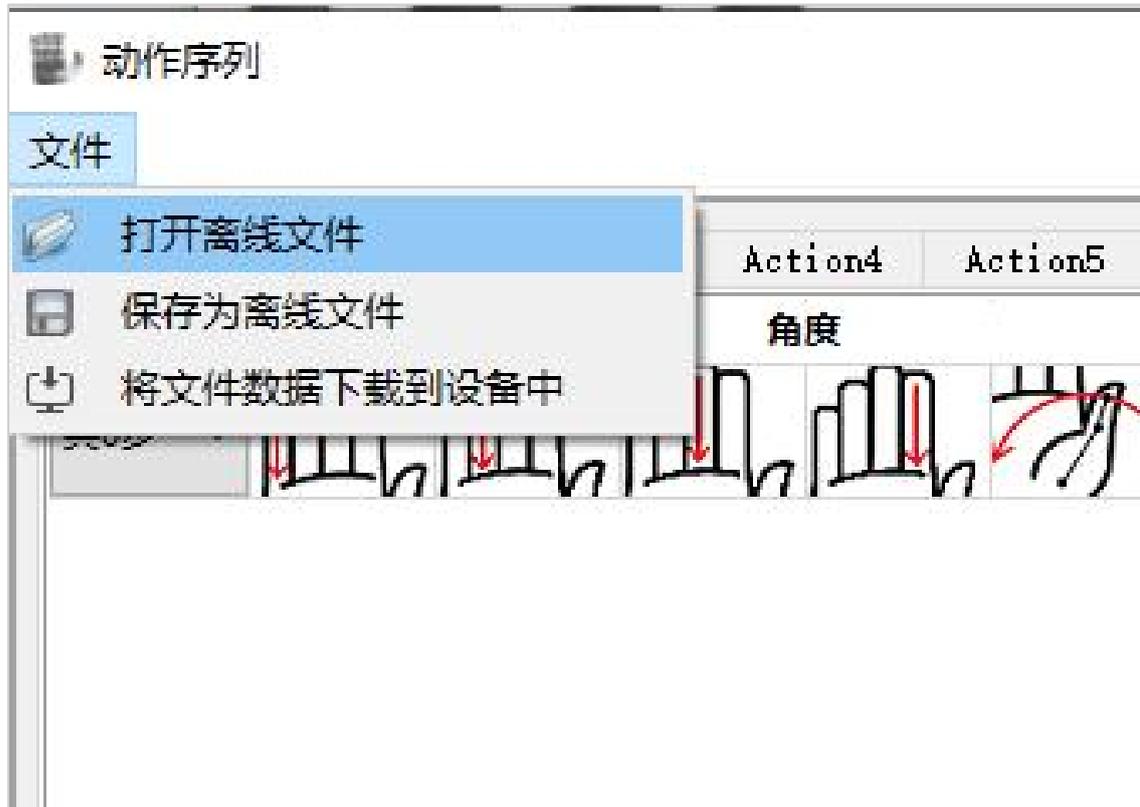
延时：设置动作序列的某一步骤的手指运动速度。

某一动作序列数据设置完成后，点击表格右侧“下载”按钮，将数据下载到灵巧手中。

点击表格右侧的“测试”按钮，控制灵巧手触发相应的动作序列进行运动。

点击表格右侧的“上传”按钮，软件将读取灵巧手中相应的动作序列并在表格中显示。

6. 动作序列文件操作



“打开离线文件”，可以打开一份动作序列数据文件的数据，并在软件的动作序列数据区域显示。

“将文件数据下载到设备中”，可以将一份动作序列数据文件的数据批量下载到灵巧手中。

“保存为离线文件”，可以将软件所显示和编辑的动作序列数据整体保存到指定的文件中。