# 安装说明

## 文件列表

以下列表假设ActinViewer安装路径是在C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 文件名称 | 作者 | 安装路径 |
| ecRtosCommon.dll | 陈希 | C:\Program Files (x86)\Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| mkControlPluginExec.ecp | 陈希 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| mkControlPluginGui.ecp | 陈希 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| mkScopePluginGui.ecp | 梁充冲 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| hmRbDCS\_IF.ini | 梁充冲 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin\config |
| ACE.dll | 梁充冲 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| HM\_Pool.dll | 梁充冲 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| libeay32.dll | 梁充冲 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |
| ReactorBase.dll | 梁充冲 | C:\Program Files (x86)\ Actin\_4.0.20-20160623-b13\bin |

安装成功后，运行ActinViewer，加载mkScopePluginGui.ecp，可以看到ActinViewer弹出界面如下图

# 通信端口

默认为：10003

可以修改hmRbDCS\_IF.ini改变通信端口。具体修改Port=10003这一句，保存，然后重启mkScopePluginGui.ecp插件，目前只能重启ActinViewer上位机软件，不建议修改。

# 通信协议格式

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 命令 | ， | 参数1 | ， | … | ， | 参数n | \r\n |

注意：\r\n，代表回车

指令的参数以“，”号作为分隔

如设置速率比为50%命令为：SetOverride，0.5\r\n

返回为SetOverrideOK

如获取速率比（假设当前速率比为50%）命令为：GetOverride\r\n

返回为GetOverrideOK，0.5

如果返回的是CMDInvaild表示没有这个指令

# 指令列表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 名称 | 作用 | 参数 | 返回 |
| PowerOn | 便能 |  | 成功：PowerOnOK |
| PowerOff | 去使能 |  | 成功：PowerOffOK |
| Stop | 停止运动 |  | 成功：StopOK |
| SetOverride | 设置速率比 |  | 成功：SetOverrideOK |
| GetOverride | 获取速率比 |  | 成功：GetOverrideOK,X  X代表速率比，是一个0到1的double值 |
| Reset | 清错 |  | 成功：ResetOK |
| MovDirAbsAcs | ACS运动 | J1,J2,J3,J4,J5,J6 | 成功：MovDirAbsAcsOK |
| MovLineAbsPcs | 直线运动 | X,Y,Z,A,B,C | 成功：MovLineAbsPcsOK |
| SetOutIO | 设置IO | BIT,VALUE  BIT，代表是第几个IO，目前有0到15共同16个，VALUE是设置为什么值，有0或1两种 | 成功：SetOutIOOK |
| GetIOState | 获取IO状态 | IOTYPE  IOTYPE是一个整型值，0代表输出，1代表输入 | 成功：GetIOStateOK,X  这里的X是一个整型值，每一个bit代表一个IO，每个bit有0或1两种值，如X为5，代表二进制101，代表第一个，第三个IO为高电平，目前输入输出各有16个 |
| GetJointPos | 获取实际位置 | POSTYPE  IOTYPE是一个整型值，0代表获取PCS位置，1代表获取ACS位置 | 成功：GetJointPosOK, X1，X2，X3，X4，X5，X6  Xn都是double类型 |
| GetRobotState | 获取机器人状态 |  | 成功：GetRobotStateOK,X  X是一个代表机器人状态的字符串，值如下：  Start  Disabling  Disabled  Enabling  Enabled  Fault  STOPPING  STOPPED  Simulation  EMERGENCY STOPPED  Unknown |
| GetMotionState | 获取运动状态 |  | 成功：GetMotionStateOK,X  X是一个代表机器人运动状态的字符串，值如下：  StopMotion  Moving |