

# 大寰夹爪插件

该AddOn适用于大寰夹爪PGE系列。包括夹爪指令块、夹爪控制页面。

## 插件信息

- 名称：dh\_custom\_cmd
- 版本：v2.3

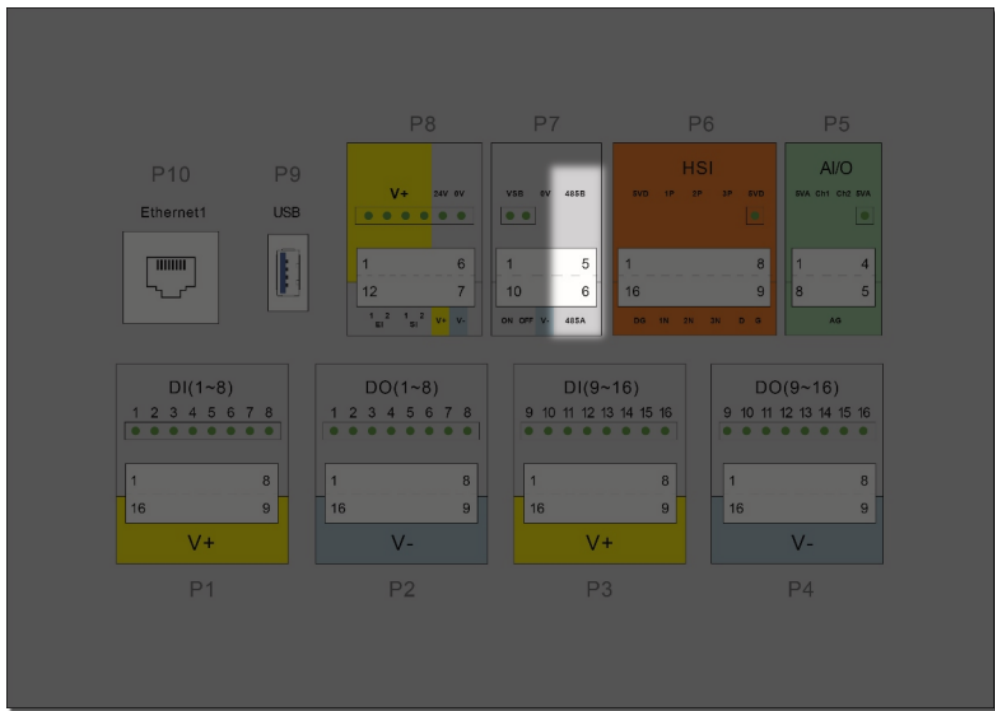
## 安装指南

- 系统要求：  
控制器：v1.7.1.19 及以上  
App：v1.7.1.16 及以上  
JAKA-AddOn-Kit：v1.3及以上
- 安装插件

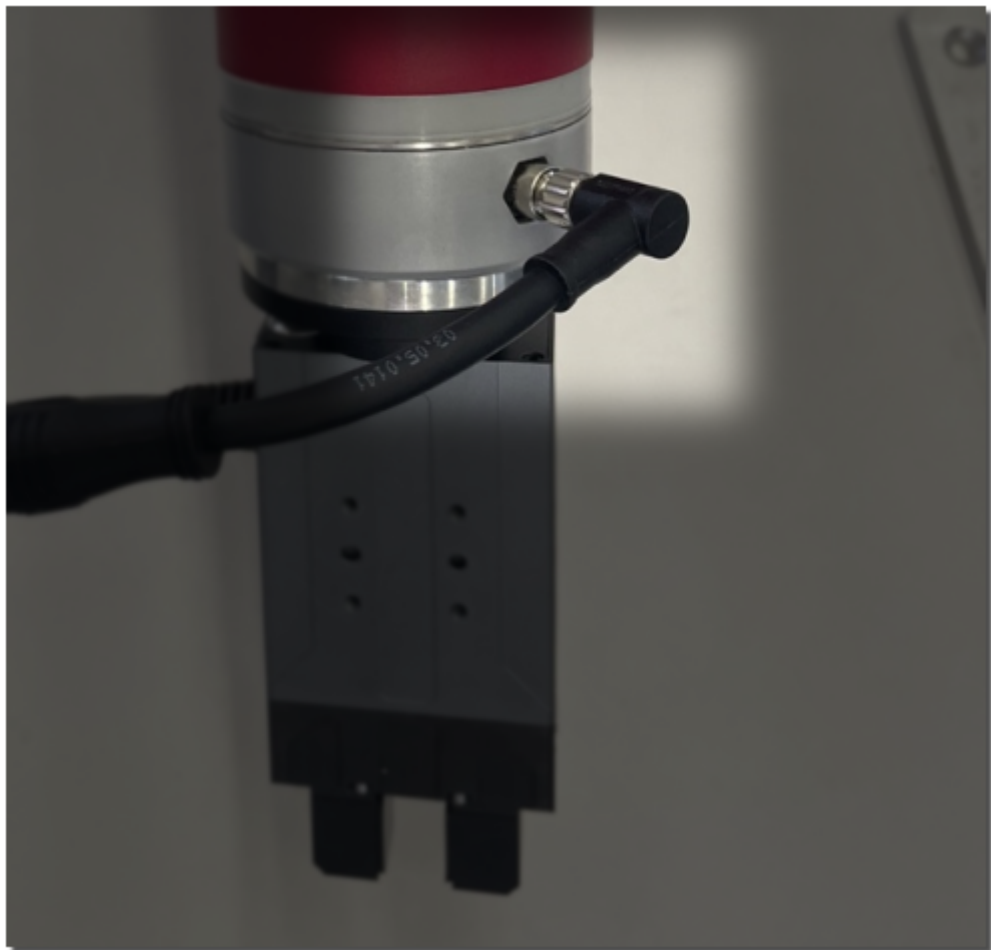
打开App-设置-系统设置-附加程序，点击右上角的“+”按钮，安装该插件。



- 安装夹爪  
方法一：通过控制柜RS485通道连接。



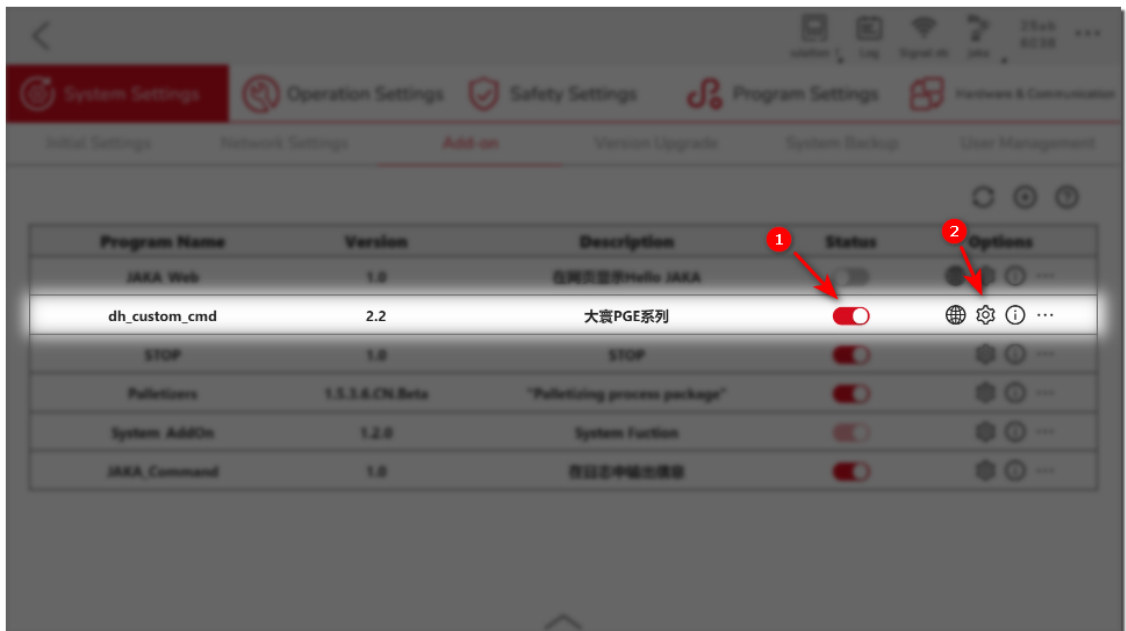
方法二：通过大寰提供的转接线（与JAKA末端TIO适配型号）将夹爪连接到机器人TIO接口。



## 配置指南

- 配置插件

运行插件，点击插件操作选项栏中的“齿轮”按钮，进入配置页面。



Socket port: 夹爪自定义指令使用了socket通讯，会占用一个socket端口，如有冲突可以修改使用的端口号。

Modbus type: 夹爪连接方式选择，若通过末端TIO连接请选择TIO，若通过控制柜RS485连接请选择Cabinet。

- 配置通讯

TIO连接时需要如下配置：

步骤一：配置模拟输入通道，复用为RS485通道2。



步骤二：配置Modbus参数。



步骤三：添加信号量status\_init,status\_run,speed,force,position。



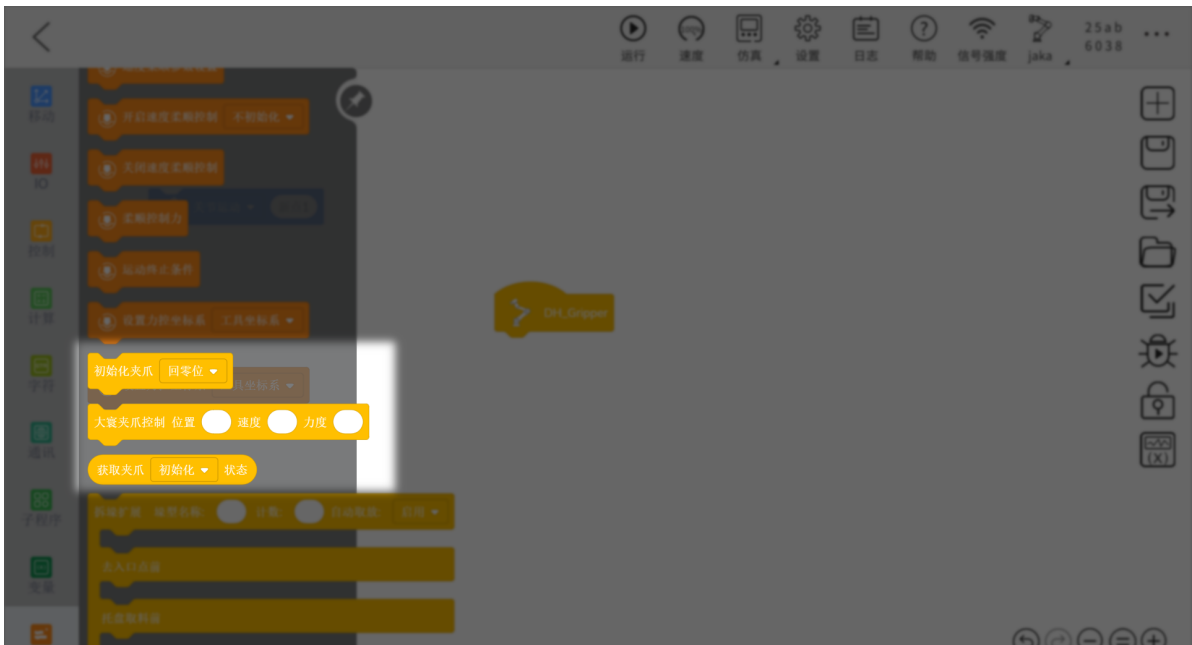
通过控制柜RS485连接：

要保证夹爪的从站id为1，波特率115200，数据位长度8，停止位长度1，无校验。

# 使用说明

## 指令块

在App编程页面-扩展中找到夹爪指令块。



### 类型一

初始化夹爪：可以选择两种初始化方式，可参考大寰夹爪使用手册。

### 类型二

控制夹爪：支速度（1-100）、力度（20-100）、位置控制（0-100）。单位均为百分比，若设置的值超出最大/小值，则默认使用最大/小值。

### 类型三

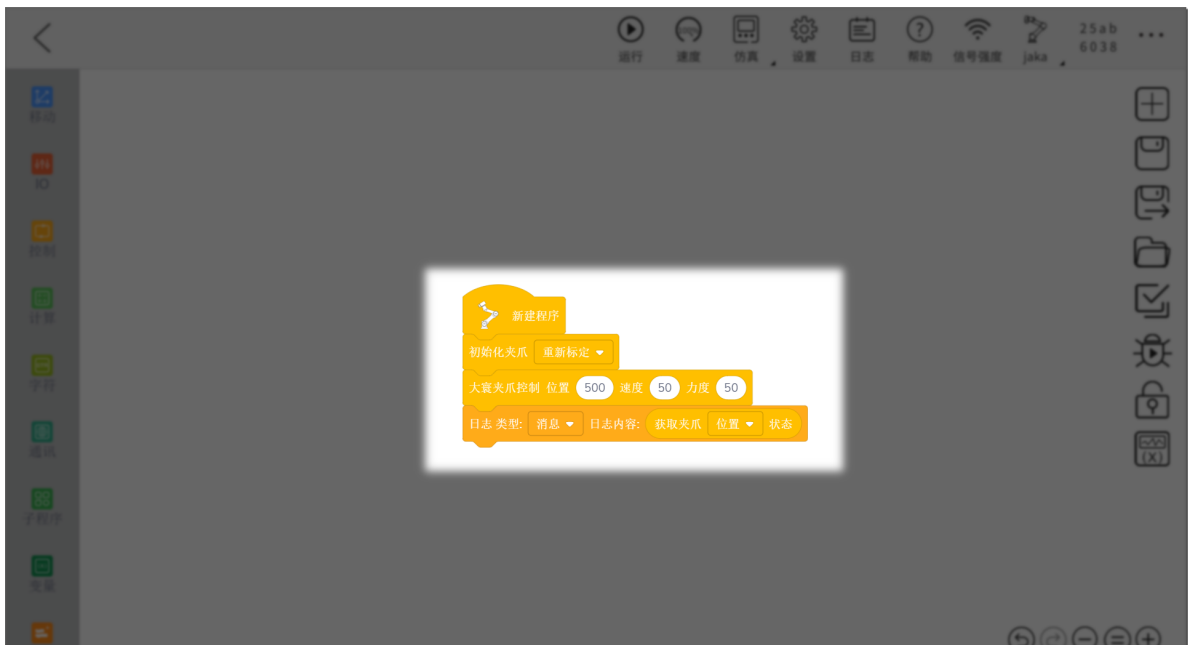
获取夹爪状态：初始化状态（0,1,2）、加持状态(0,1,2)、位置。返回值为字符串。

### 控制页面

在附加程序页面，AddOn的操作选项一列中找到"地球"按钮，点击打开控制页。



- 使用示例



## 故障排除

- 常见问题  
暂无

<!-- \* 插件日志

如果插件生成日志文件，则需说明该如何查看、分析这些日志以解决问题。 -->

## 更新和升级

<!-- \* 更新指南

提供如何获取、安装插件以进行更新的说明。 -->

### 版本历史

- v2.2.0
  - 基于AddOn3.0开发，支持控制柜RS485和TIO。
  - 基于PGE系列通讯手册开发。
  - 控制页面控制支持。

### 支持和联系方式

- 了解更多[AddOn信息](#)
- 学习该AddOn的[开发教程](#)。

### 插件获取方式

- 联系JAKA销售或技术人员获取。
- 通过GitHub自行下载打包，[点击跳转](#)。