



OHandSetting 使用手册

V1.2

傲意版权所有©2015-2025

上海傲意信息科技有限公司

www.oymotion.com

info@oymotion.com

目录

OHandSetting 使用手册1

1. 软件用途及安装3

2. 打开软件4

3. 更新固件6

4. 基础信息设置 11

5. 电机参数设置 15

6. 灵巧手控制 16

7. 动作序列 18

8. 常见问题 19

9. 联系方式 20

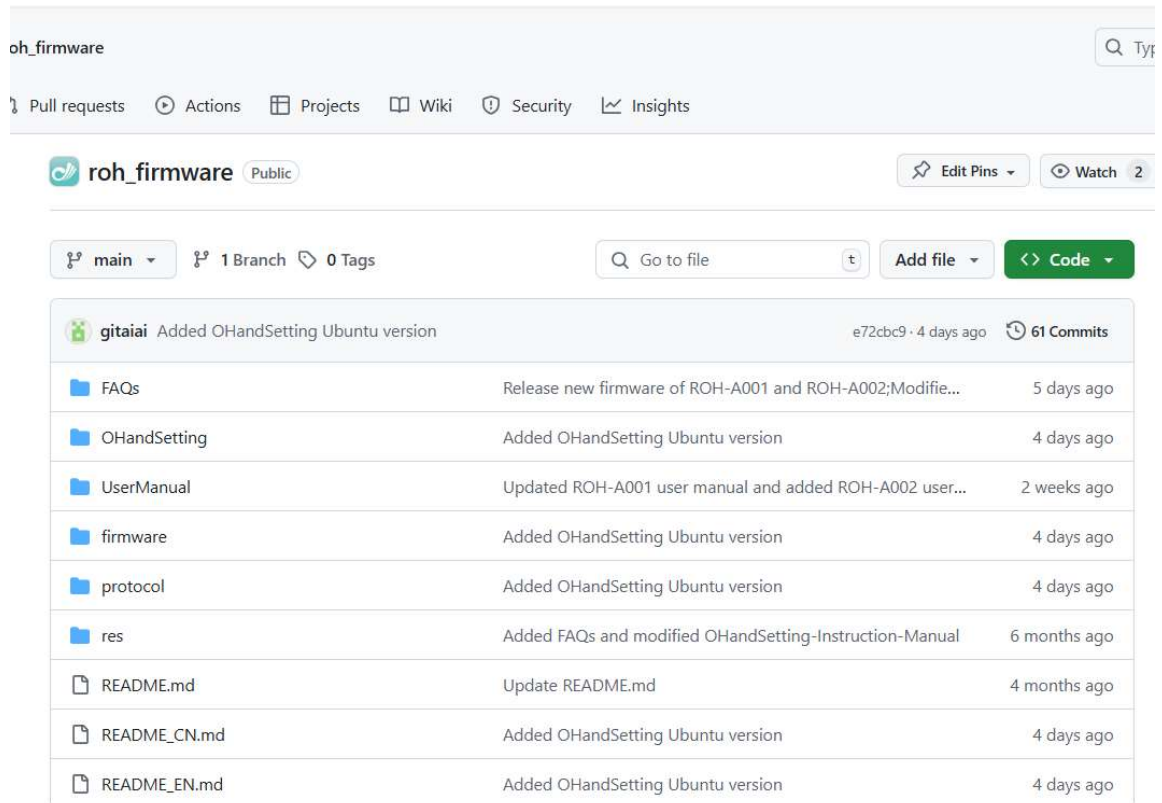
10. 修改记录 21

1. 软件用途及安装

1.1 OHandSetting 是用于傲意公司 ROHand 系列灵巧手产品完成：固件更新、位置校正、设备 ID 设置、限制电流和 PID 参数的读写、手指角度及运行速度的设置和读取、电机电流值的实时显示等功能的配套桌面端工具。

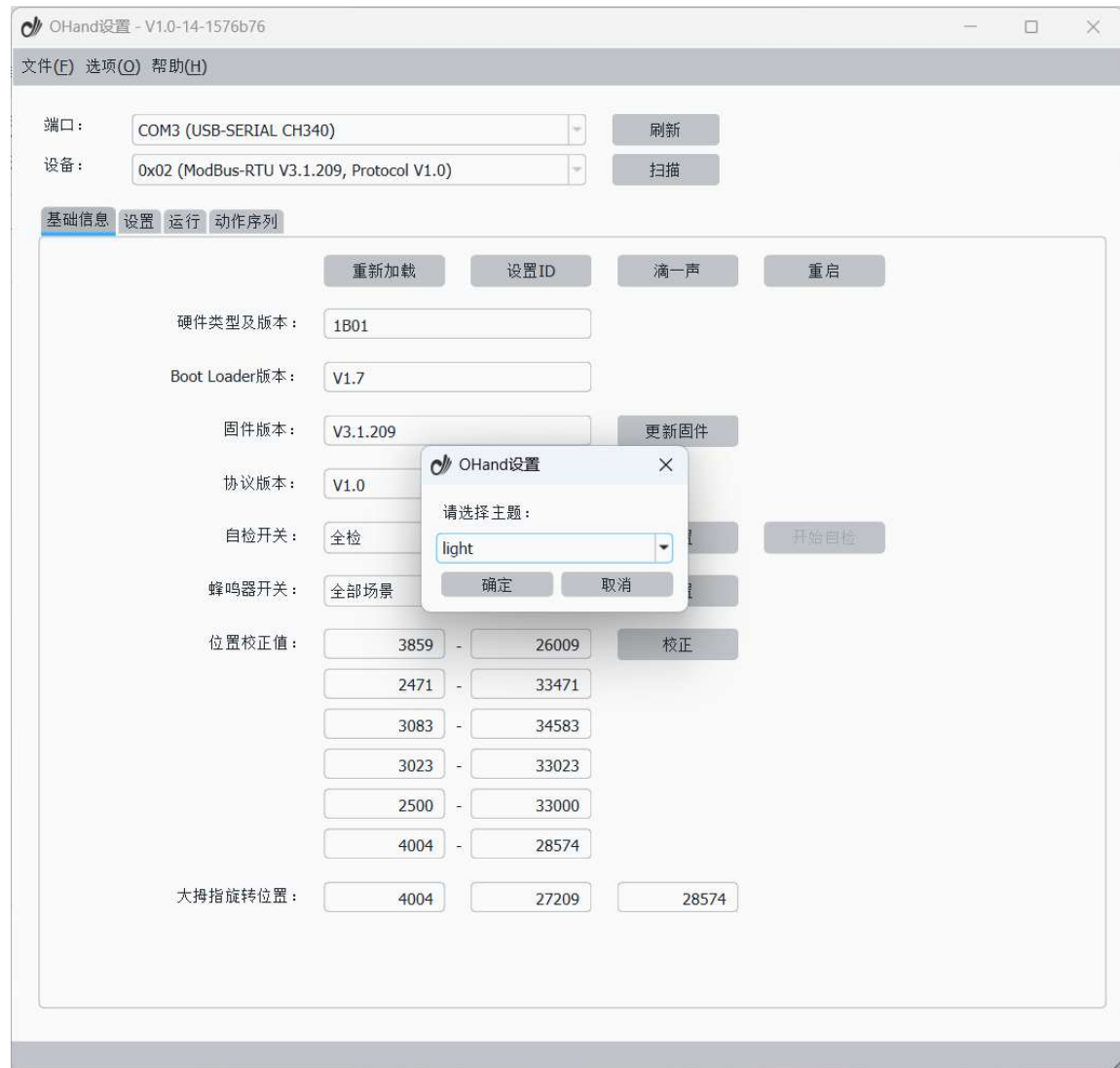
1.2 安装：浏览器中打开网址

https://github.com/oymotion/roh_firmware，点击页面上绿色“Code”按钮，再点击“Download ZIP”下载压缩包；或复制链接，在命令窗口使用“git clone https://github.com/oymotion/roh_firmware.git”指令下载(需安装 Git Bash)。

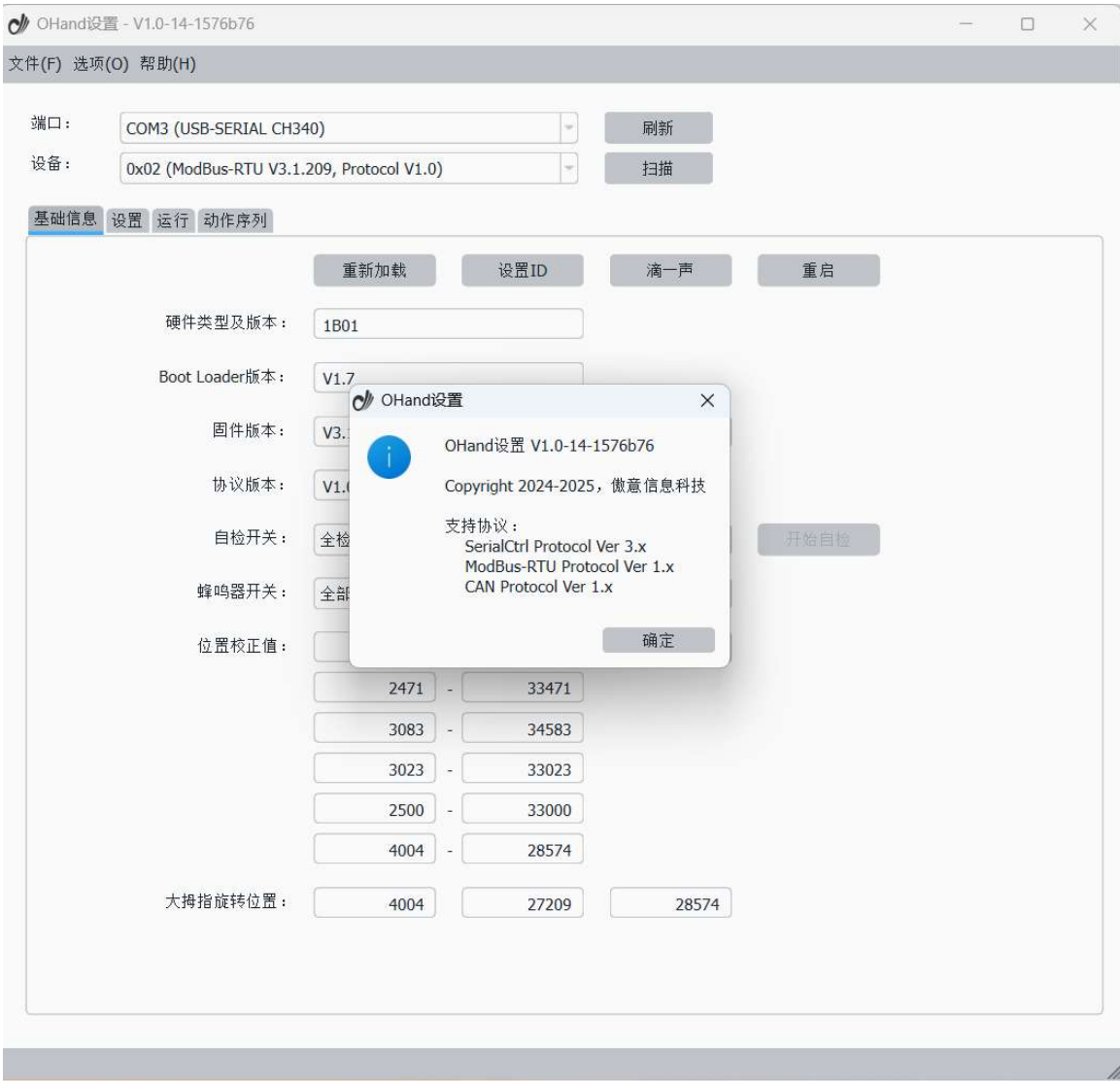


2. 打开软件

- 2.1 根据操作系统,打开 OHandSetting 目录。**Windows:** 双击 OHandSetting.exe 直接运行。**Ubuntu:** 根据 compile-and-run-on-ubuntu.md 文件中的步骤安装好环境后,进入软件根目录,为 OHandSetting.sh、bin 文件夹中的 OHandSetting 添加执行权限 `sudo chmod +x 文件名`。全部完成后在根目录控制台中输入 `bash OHandSetting.sh` 即可启动软件
- 2.2 外部连接 USB 转 RS485 模块,确保电脑上已安装 CH340 驱动,点击“刷新”按钮识别出端口号。
- 2.3 打开灵巧手电源,待灵巧手开机自检完成后,点击“扫描”按钮识别设备,当“设备”下拉框中出现设备信息,即可点击“停止”按钮停止扫描。
- 2.4 点击“选项- 主题”可设置界面主题颜色,有“light”亮和“dark”暗模式。



2.5 点击“帮助 – 关于”，查看软件版本信息，以及支持的协议版本。

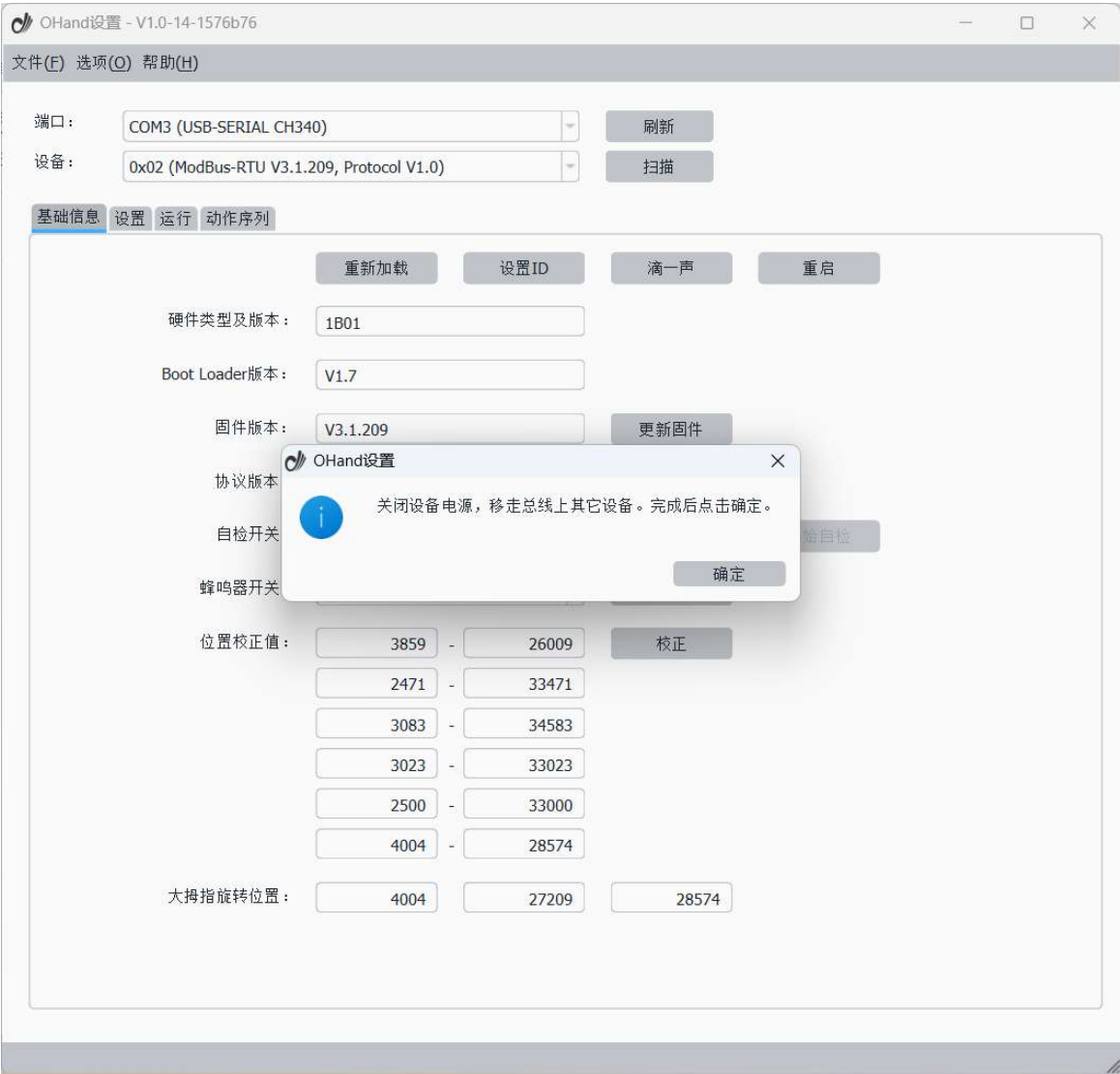


3. 更新固件

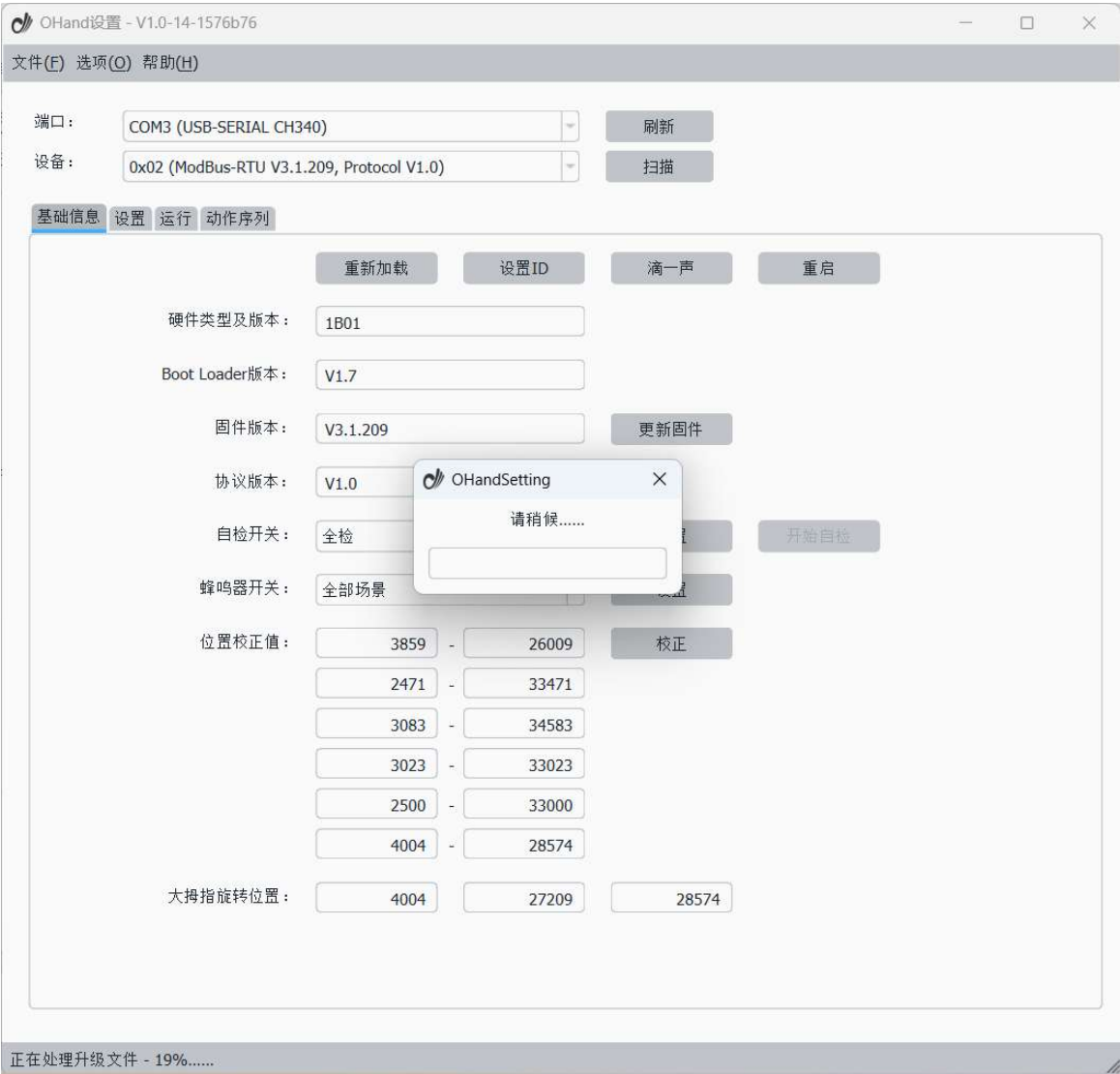
3.1 进入“基础信息”界面，点击“更新固件”按钮，或选择“文件 – 强制升级”，将进入固件升级模式，固件来源选择本地文件，选择 firmware 目录下的最新的 upd 文件。



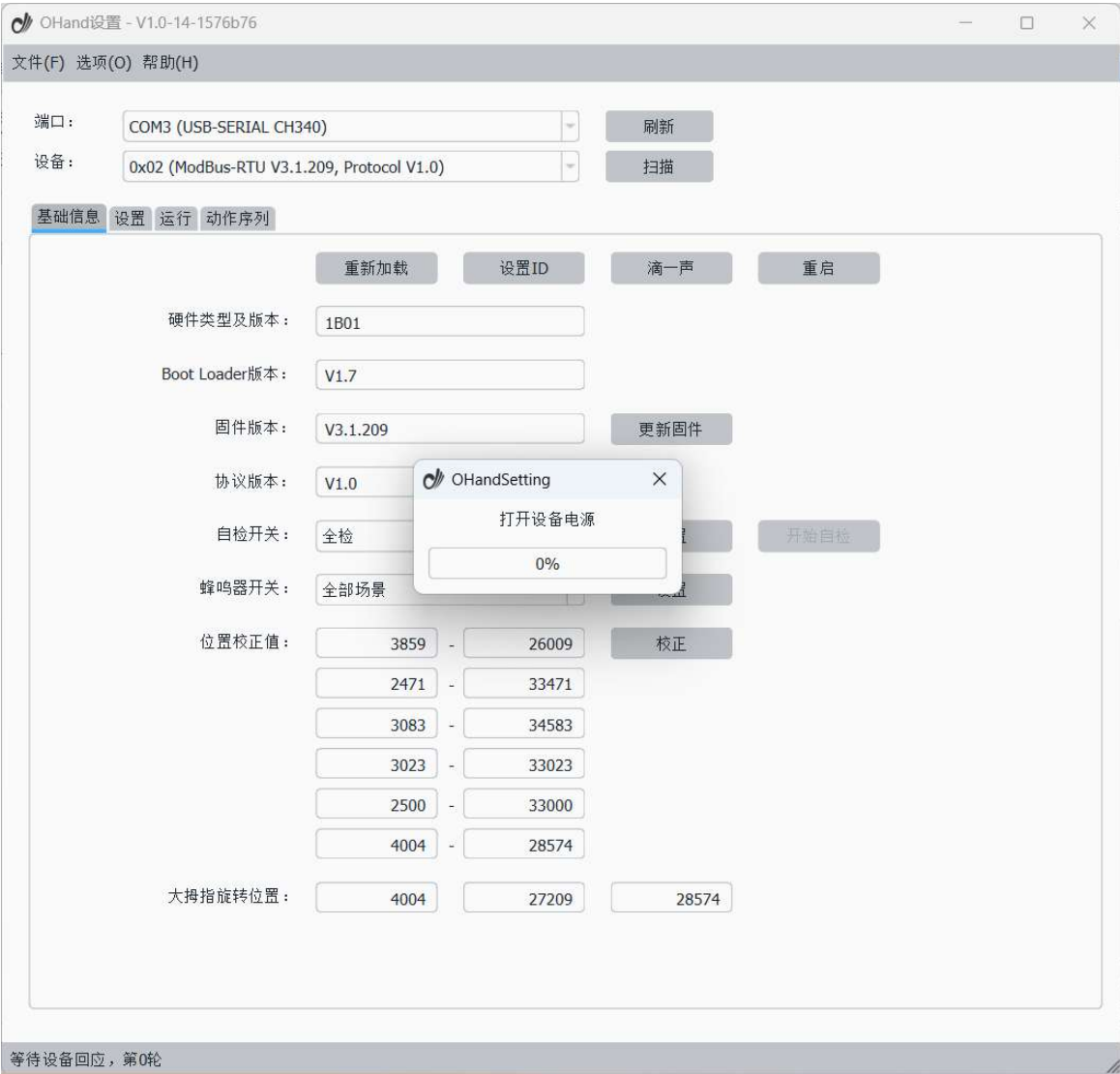
3.2 根据提示，关闭设备电源后点击“确定”。



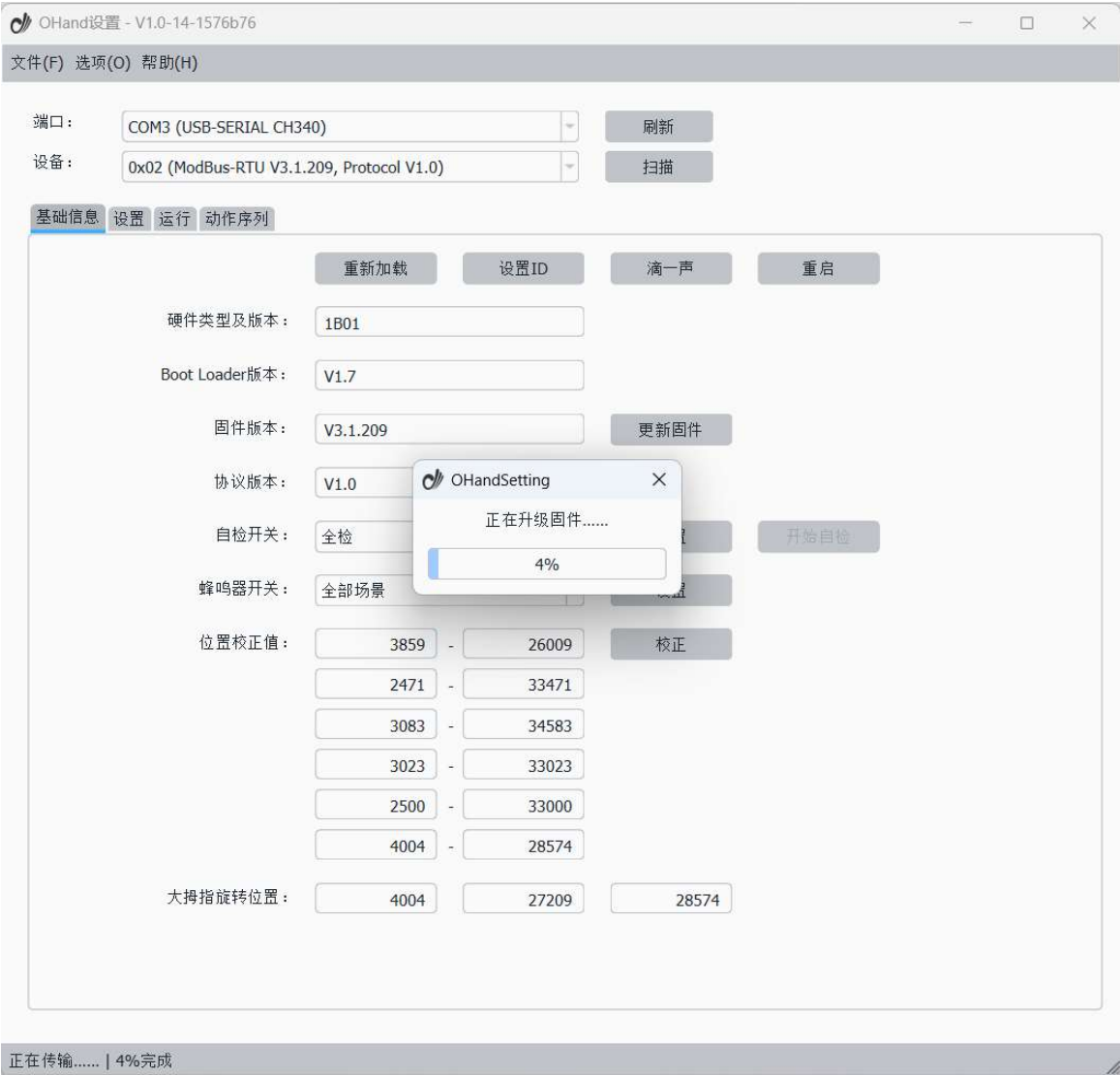
3.3 等待软件处理升级文件，此时左下角状态栏会显示进度。



3.4 升级文件处理完成之后，会提示“打开设备电源”，同时左下角状态栏会显示“等待设备回应”，请在**第 10 轮之前**打开设备电源，否则将升级失败，须回到步骤 3.1 重新升级。

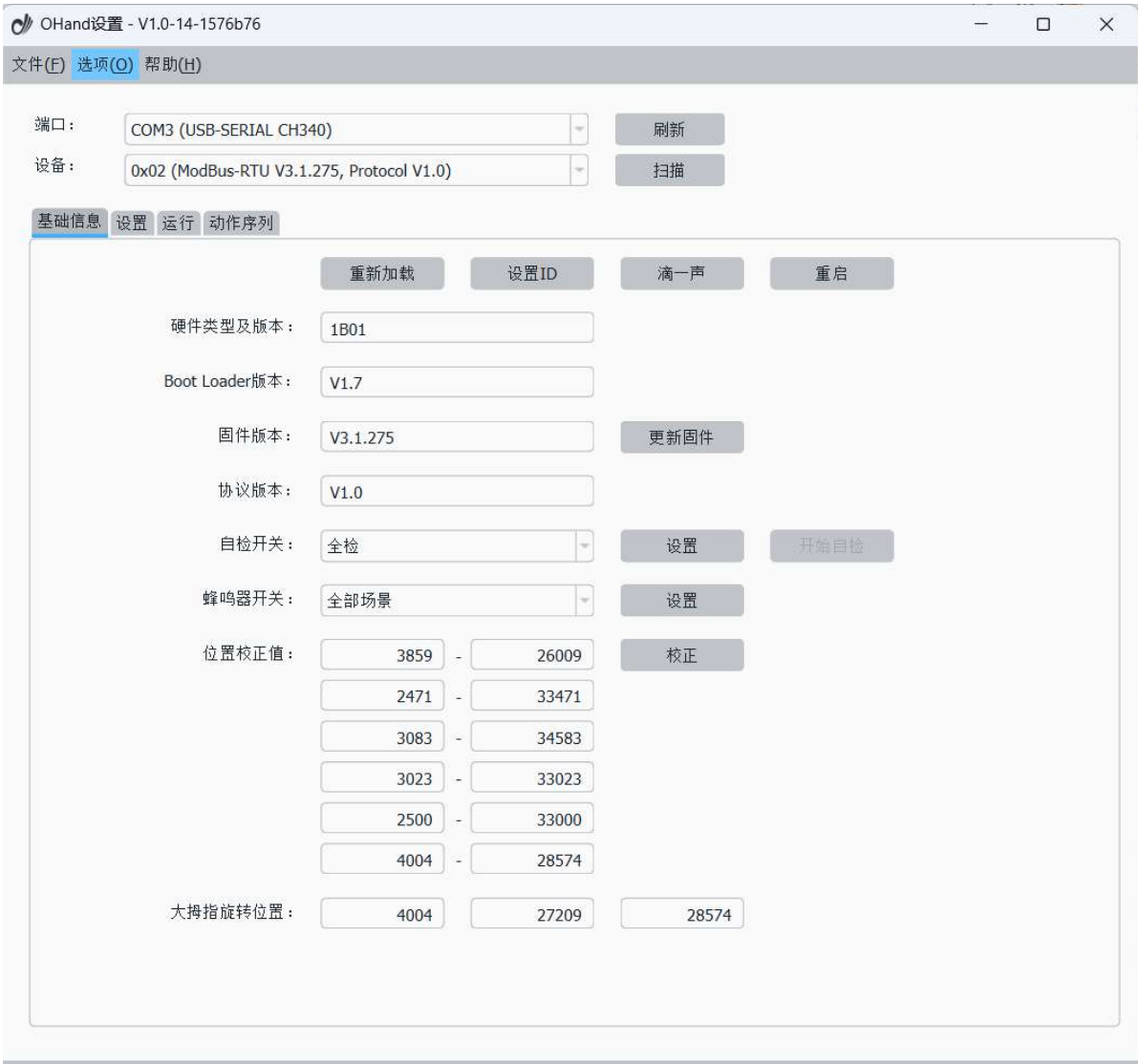


3.5 等待升级进度到达 100%后即完成升级，升级完成后灵巧手会重新开机自检，此时再次**扫描**设备，会重新加载设备信息。



4. 基础信息设置

- 4.1 **重新加载**: 重新加载并显示设备基础信息。
- 4.2 **设置 ID**: 设置设备 ID 号, 支持从 **0x02** 至 **0xFF** (0x01 为主机), 设置成功后灵巧手会重新开机。
- 4.3 **滴一声**: 蜂鸣器发声一段时间。
- 4.4 **重启**: 重启灵巧手。
- 4.5 **更新固件**: 升级固件, 参考第三部分。



4.6 自检开关:自检等级设置，分为：
全检 — 手指完全张开和完全闭合；
仅张开 — 手指完全张开；
等待命令 — 等待开始自检的命令，设置成功后点击“开始自检”按钮，灵巧手才会自检。
选择后点击右侧“设置”按钮，设置成功左下角状态栏会显示“设置自检等级成功”，重新启动灵巧手或点击“重启”以检验。

OHandi设置 - V1.0-14-1576b76

文件(F) 选项(O) 帮助(H)

端口：

COM3 (USB-SERIAL CH340)

刷新

设备：

0x02 (ModBus-RTU V3.1.275, Protocol V1.0)

扫描

基础信息

设置

运行

动作序列

重新加载

设置ID

滴一声

重启

硬件类型及版本：

1B01

Boot Loader版本：

V1.7

固件版本：

V3.1.275

更新固件

协议版本：

V1.0

自检开关：

全检

设置

开始自检

蜂鸣器开关：

等待命令

仅张开

全检

设置

位置校正值：

3859

-

26009

校正

2471

-

33471

3083

-

34583

3023

-

33023

2500

-

33000

4004

-

28574

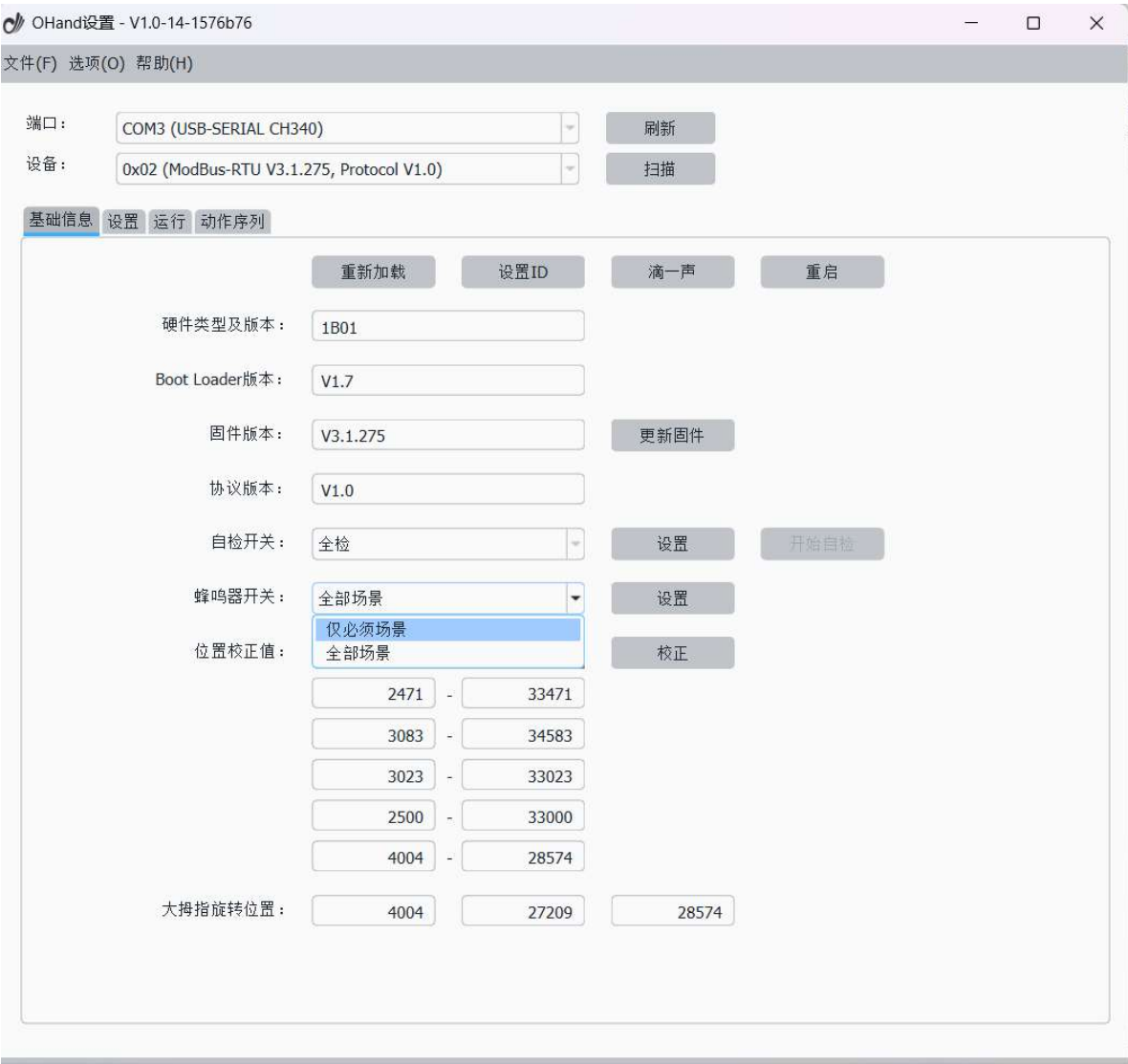
大拇指旋转位置：

4004

27209

28574

4.7 蜂鸣器开关：蜂鸣器发声的开关，分为：
全部场景 — 正常发声；
仅必须场景 — 特定情况下发声，否则不发声。
选择后点击右侧“设置”按钮，设置成功左下角状态栏会显示“设置蜂鸣器值完成”，
点击“滴一声”按钮以检验。



4.8 校正：该功能为出厂设置，暂不对用户开放，在编辑框中会显示位置校正信息。

OHand设置 - V1.0-14-1576b76

文件(F) 选项(O) 帮助(H)

端口：

COM3 (USB-SERIAL CH340)

刷新

设备：

0x02 (ModBus-RTU V3.1.275, Protocol V1.0)

扫描

基础信息

设置

运行

动作序列

重新加载

设置ID

滴一声

重启

硬件类型及版本：

1B01

Boot Loader版本：

V1.7

固件版本：

V3.1.275

更新固件

协议版本：

V1.0

自检开关：

全检

设置

开始自检

蜂鸣器开关：

全部场景

设置

位置校正值：

3859

 -

26009

2471

 -

33471

3083

 -

34583

3023

 -

33023

2500

 -

33000

4004

 -

28574

校正

大拇指旋转位置：

4004

27209

28574

5. 电机参数设置

- 5.1 **PID 设置:** ROHand 内置 PID 算法，可在**设置**界面点击“读”读各个电机的增益参数，点击“写”写入参数，写入成功后编辑框中将显示写入值，否则不变。
- 5.2 **电流限制值设置:** 设置电机最大限制电流，设置后当电机堵转，电流超出限制时，电机停机，等待新指令后会重启。开机默认值为 1178mA，点击“读”读限制值，点击“写”写入限制值，写入值范围被限制在 0 – 1178mA，写入成功后编辑框中将显示写入值。

OHAnd设置 - V1.0-14-1576b76

文件(F) 选项(O) 帮助(H)

端口: COM3 (USB-SERIAL CH340) 刷新

设备: 0x02 (ModBus-RTU V3.1.275, Protocol V1.0) 扫描

基础信息 设置 运行 动作序列

☒ 位置控制PID

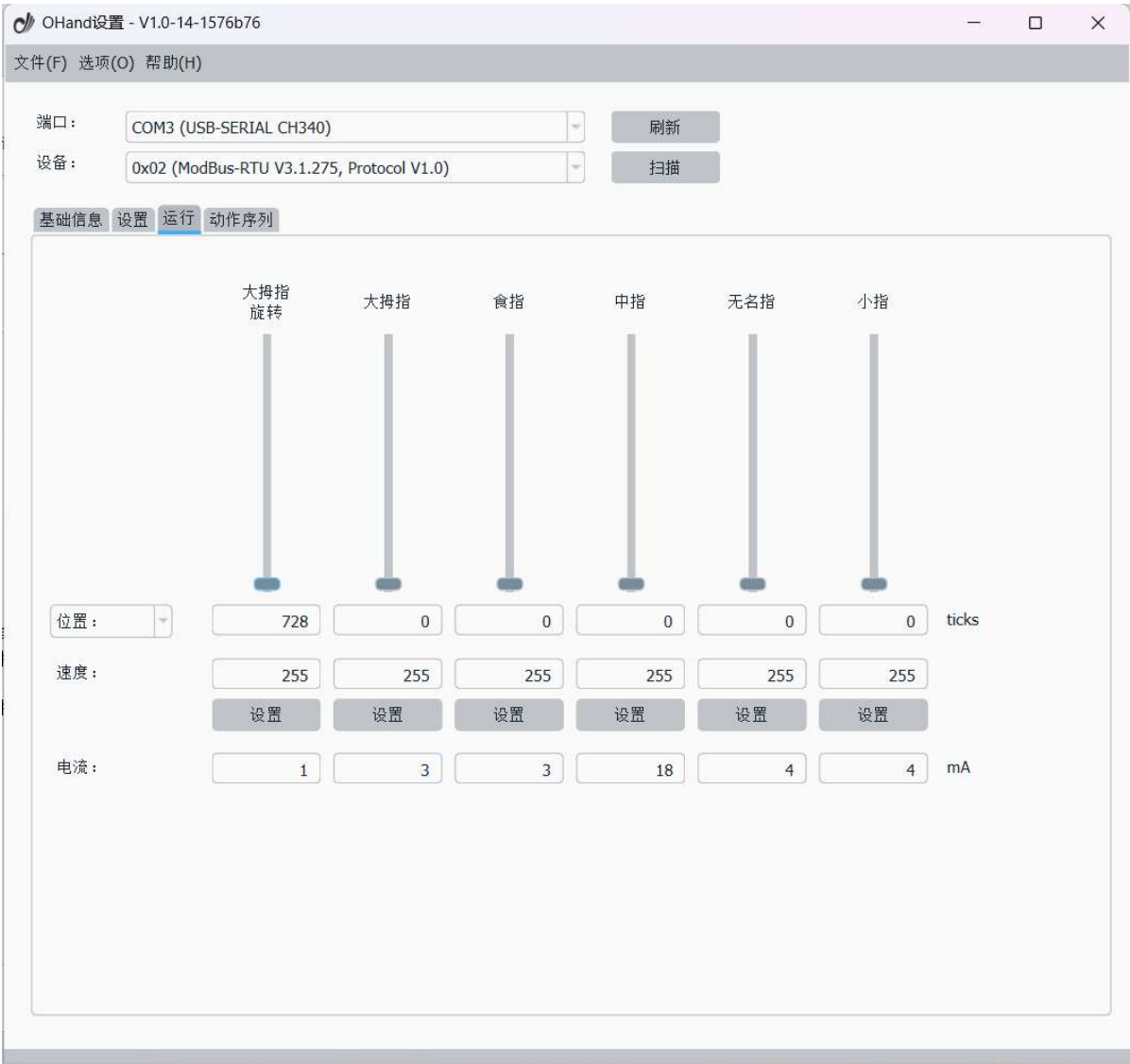
☐ 力量控制PID

	大拇指 旋转	大拇指	食指	中指	无名指	小指
P:	500.00	250.00	250.00	250.00	250.00	250.00
I:	2.00	2.00	2.00	2.00	2.00	2.00
D:	250.00	250.00	250.00	250.00	250.00	250.00
G:	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00
	读	读	读	读	读	读
	写	写	写	写	写	写
电流限制:						
	读	读	读	读	读	读
	写	写	写	写	写	写

mA

6. 灵巧手控制

6.1 **位置控制**：下拉框选择“位置”，拖动滚动条时下方编辑框显示对应位置值，松开滚动条后手指将运行至目标位置；或在编辑框中写入 0 – 65535（手指从张开至闭合）内的值，点击“设置”后手指运行至目标位置。

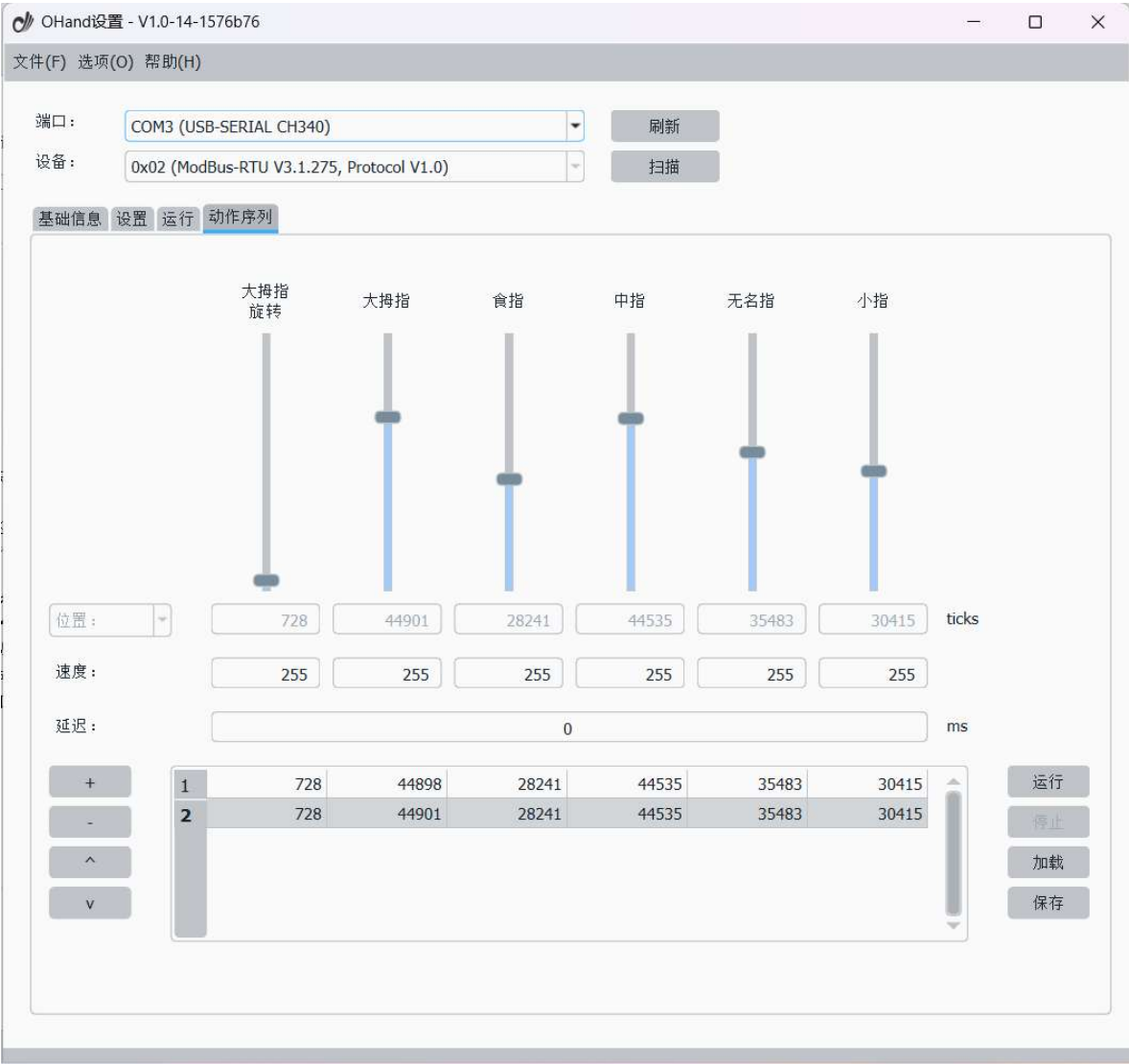


- 6.2 **角度控制**：下拉框选择“角度”，拖动滚动条时下方编辑框显示对应角度值，松开滚动条后手指将运行至目标角度(拖至最大或最小位置时，可从编辑框中读取手指角度的最大最小值)；或在编辑框中写入目标角度值，点击“**设置**”后手指运行至目标角度，手指角度定义参考roh_firmware目录下的
OHandModBusRTUProtocol_CN.md
OHandModBusRTUProtocol_EN.md。
- 6.3 **速度控制**：默认值为 255 ticks/s，在编辑框中写入 0 – 255 范围内的值，点击“**设置**”后生效，可通过**位置/角度控制**观察手指运行速度。
- 6.4 **电流读取**：进入**运行**界面或重新**扫描**设备后，在编辑框中将实时显示从电机编码器采集到的电流值。



7. 动作序列

- 7.1 **设置动作：**与位置控制一样，可以通过移动滑块来控制 ROHand 做出特定手势。然后点击 “+” 按钮记录手势，并设置手势运行前的延迟时间。也可以点击 “-” 按钮删除现有数据。点击 “^” 或 “v” 按钮可对手势进行排序。
- 7.2 **加载和运行：**当所有手势都设置好，点击“运行”按钮，设备将按照设定好的顺序执行动作，点击 “停止” 按钮可停止动作序列。点击 “保存” 按钮以保存当前动作数据，文件将以 json 格式保存。点击 “加载” 按钮将读取动作序列文件，在列表中加载手势数据。



8. 常见问题

- 8.1 OHandSetting 可通过一个 USB 转 485 模块控制多台灵巧手，只需灵巧手设置不同的 ID(如 0x02 和 0x03)，在设备下拉框中切换需要控制的灵巧手。
- 8.2 若重新连接灵巧手或断电重启后，无法控制灵巧手，请先刷新串口，然后重新扫描设备刷新设备信息。
- 8.3 若无法扫描到设备信息，请先尝试升级固件后再次扫描，若升级过程中出现设备无应答情况，请检查外部线路的通断，参考 FAQs 目录下的 FAQs_CN.md 文档，若仍无法解决，请联系技术支持 faq@oymotion.com。

9. 联系方式

企业名称：上海傲意信息科技有限公司

地 址：上海市浦东新区广丹路 222 弄 2 号楼 6 层

邮 编：201318

电 话：+86-21-63210200

邮 件：info@oymotion.com

网 址：www.oymotion.com

资料下载：www.github.com/oymotion

10.修改记录

修改日期	版本	修改内容
2024.10.30	V1.0	初始版
2024.12.05	V1.1	增加动作序列； 增加修改记录。
2025.6.24	V1.2	修改图片； 增加 Ubuntu 版说明； 增加修改记录。