

ROHand 灵巧手问答

硬件

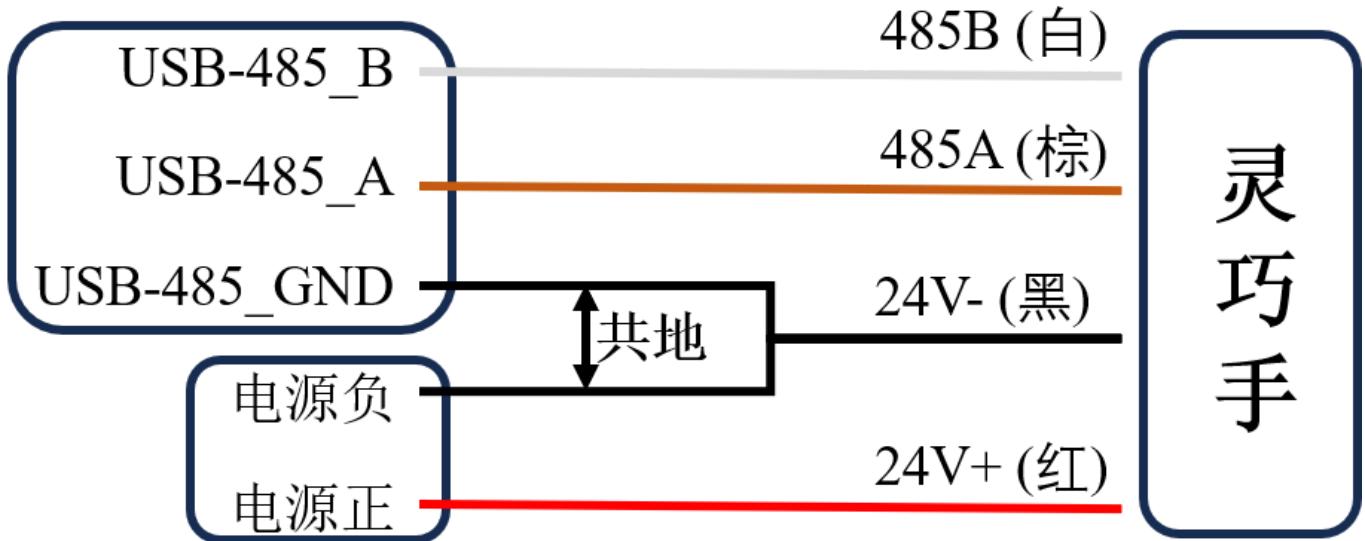
1. 问：ROHand如何接线？

答：ROHand从手腕处引出一根四芯线，颜色定义为：

线色	端子定义
红色	电源24V+
黑色	电源24V-
棕色	RS485_A/CAN_L
白色	RS485_B/CAN_H

重要事项：当主机和灵巧手供电电源不为同一电源时，需要将灵巧手和主机进行共地处理，具体做法为将电源负和USB转485模块的GND短接。

主机485接口



24V直流电源

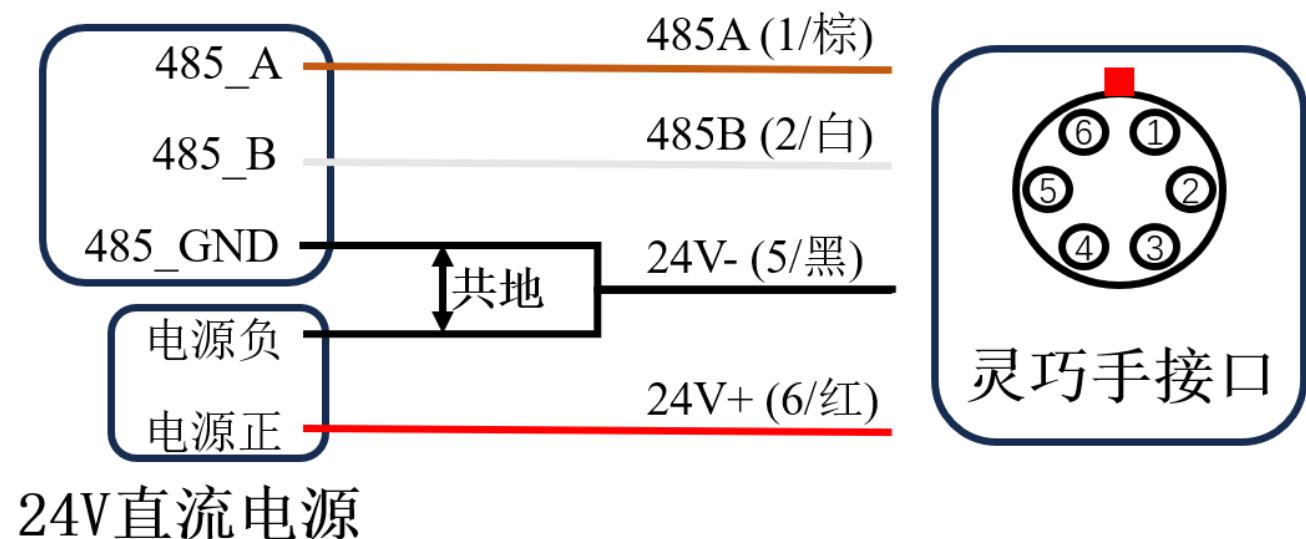
与机械臂链接 (如 RM65)：

序号	颜色	端子定义
1	棕色	RS485_A
2	白色	RS485_B
3	空	空

序号	颜色	端子定义
4	空	空
5	黑色	电源24V-
6	红色	电源24V+

接线方式如下图所示：

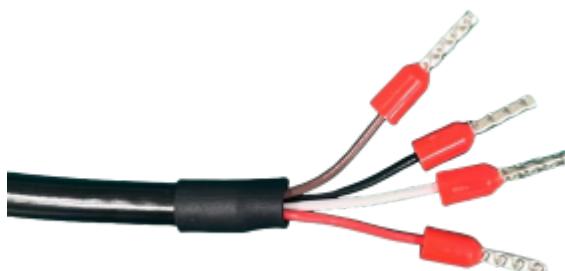
主机485接口



2. 问：ROHand通讯异常、无法升级如何解决？

答：按照以下步骤：

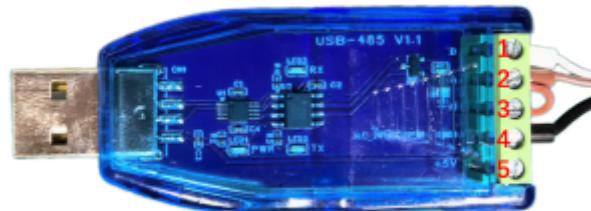
1. 确认通讯接口相同，请勿使用RS485对CAN版本的灵巧手进行通讯。
2. 确认使用的是OYMotion提供的USB转RS485模块或USB转PCAN模块
3. 检查接线是否松动或损坏，使用快速接线端子时，确保接触线缆金属部分,或使用接线端子钳将线缆装好



端子。

4. 确认是否做了共地处理（参考上方接线图）

5. 若线路连接正确，仍通讯异常，尝试接上120Ω终端电阻，即将所提供的USB转RS485模块的A端口和R端



口短接（端口2和3）。如下图所示：

6. 若仍无法解决，请联系傲意技术支持。

3. 问：ROHand的工作电压范围？

答：ROHand工作电压可接受范围在12 ~ 24V：

- 额定电压: 24 V
- 额定功率: 48 W

注：功率低于额定功率时，蜂鸣器会周期性地发声。

4. 问：ROHand的电流参数？

答：24V供电时，电流参数如下：

- 静态电流: 约0.12 A
 - 空载运动电流: 约0.25 A
 - 最大握力五指抓取电流: 约2.0 A
-

5. 问：为什么在零位时，手指会有持续电流输出，且大拇指旋转无法归零？

答：属正常现象：

- PID控制算法在零位时保持位置精度
 - 大拇指有预设1°的偏移以减少手皮产生的阻力
-

6. 问：ROHand手指自检时无法张开？

答：灵巧手开机自检所有手指会张开，若遇到无法张开的情况：

1. 首先检查结构损伤：
 - 关节弹簧是否断裂
 - 手指丝杆螺母和手指的连接件是否脱落
 - 丝杆内部是否有异物或者液体
 2. 检查是否手指互相干涉(食指和大拇指之间)
-

软件

1. 问：如何编程控制灵巧手？

答: 使用ModBus-RTU协议写入位置寄存器:

- 寄存器地址: 从 ROH_FINGER_POS_TARGET0 到 ROH_FINGER_POS_TARGET5
- 数值: 从0 (完全打开) 到 65535 (完全闭合)
大拇指旋转: 从0 (0° 侧掌位) 到 65535 (90° 对掌位)

参考:

[roh_registers_v2.h](#) / [roh_registers_v2.py](#)

示例程序: [附录1](#)

2. 问: 如何获取手指角度以及控制手指角度?

答: 1. 获取角度:

- 寄存器地址: 从 ROH_FINGER_ANGLE0 到 ROH_FINGER_ANGLE5
- 读取数值 (带符号整型) ≥ 32768 : 实际角度 = (获取角度 - 65535) \div 100
- 读取数值 (带符号整型) < 32768 : 实际角度 = (获取角度) \div 100

2. 设置角度:

- 写寄存器: 从 ROH_FINGER_ANGLE_TARGET0 到 ROH_FINGER_ANGLE_TARGET5
- 输入数值 (带符号整型) ≥ 32768 : 设置角度 = (期望角度 - 65535) \times 100
- 输入数值 (带符号整型) < 32768 : 设置角度 = (期望角度) \times 100

重要事项:

- 角度下限 \leq 设置角度 \leq 角度上限: 获取角度 = 设置角度
- 设置角度 \geq 角度上限: 获取角度 = 角度上限
- 设置角度 \leq 角度下限: 获取角度 = 角度下限

示例:

- 设置食指运动到 101.01° \rightarrow 写入 10101 到 ROH_FINGER_ANGLE_TARGET1
- 示例程序: [附录1](#)

注: 手指角度默认为手指第一关节和掌平面的夹角。详细定义请参考: [OHandModBusRTUProtocol_CN.md](#)

3. 问: 如何获取手指角度范围?

答: 每台灵巧手的角度范围会有细微差别. 获取实际范围:

1. 写入 0 到寄存器 ROH_FINGER_POS_TARGETx \rightarrow 读取寄存器 ROH_FINGER_ANGLEX (最大角度)
2. 写入 65535 到寄存器 ROH_FINGER_POS_TARGETx \rightarrow 读取寄存器 ROH_FINGER_ANGLEX (最小角度)

示例程序: [附录2](#)

4. 问: 如何检测抓到物体?

答:

- 通过读取状态寄存器 ROH_FINGER_STATUS0-ROH_FINGER_STATUS5
 - 状态码 5 (**STATUS_STUCK**) 表示电机堵转，则为抓到物体
-

5. 问：手指运动时为什么会有抖动？

答：抖动是由于PID参数设置不合理导致的。使用 OHandSetting.exe 调整参数。

6. 问：灵巧手最高波特率和命令处理频率是多少？

答：

- **RS485**: 自适应波特率：9200-460800 bps
 - 在波特率 115200 bps: 60 Hz 命令处理频率
 - 用专用串行控制协议复合指令: 90-100 Hz
 - **CAN**: 1 Mbps 波特率
-

7. 问：灵巧手支持哪些控制模式？

答：支持以下模式：

- **位置控制**: 直接电机定位
 - **角度控制**: 角度→位置转换
-

8. 问：电机采用什么控制算法？

答：基于PID的位置控制，具备：

- 实时速度/电流监控
 - 堵转保护 (>500mA时脉冲式重试)
 - 堵转发热时保护逻辑：[附录3](#)
-

9. 问：Ubuntu上怎么安装CH340驱动？

答：

1. 安装CH340驱动: [Download](#)
 2. 设备将显示为: `/dev/ttyUSB0`
 3. 验证: `ls /dev/ttyUSB*`
 4. 若未识别，检查其他服务冲突，如`brltty`
-

10. 问：如何避免抖动和过热？

答：

- 减少目标值频繁更新
- 实现基于运动方向控制:[附录4](#)

- 仅在方向变化时发送指令
-

附录

附录 1. 基础控制

```
import time

from pymodbus import FramerType
from pymodbus.client import ModbusSerialClient
from roh_registers_v2 import *

COM_PORT = 'COM1'
NODE_ID = 2

client = ModbusSerialClient(COM_PORT, FramerType.RTU, 115200)
client.connect()

if __name__ == "__main__":

    # Make a fist
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET1, [65535, 65535, 65535,
65535, 65535], NODE_ID)
    time.sleep(2)
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET0, 65535, NODE_ID)
    time.sleep(2)

    # Open
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET0, 0, NODE_ID)
    time.sleep(2)
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET1, [0, 0, 0, 0, 0],
NODE_ID)
    time.sleep(2)

    # Write finger angle, the value written is actual value * 100
    real_angle = 15.05
    target_angle = round(real_angle * 100)

    if (target_angle < 0) :
        target_angle += 65536

    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_ANGLE_TARGET0, [target_angle],
NODE_ID)
    time.sleep(2)

    # Read the current finger angle, the actual value is output value / 100
    resp = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_ANGLE0, 1, NODE_ID)
    current_angle = resp.registers

    if (current_angle > 32767) :
        current_angle -= 65536
```

```
current_angle = current_angle / 100.0  
print("Current finger angle: ", current_angle)
```

附录 2. 获取手指角度范围

```
import time  
  
from pymodbus import FramerType  
from pymodbus.client import ModbusSerialClient  
from roh_registers_v2 import *  
  
COM_PORT = 'COM1'  
NODE_ID = 2  
  
client = ModbusSerialClient(COM_PORT, FramerType.RTU, 115200)  
client.connect()  
  
if __name__ == "__main__":  
  
    # Make a fist  
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET1, [65535, 65535, 65535,  
65535, 65535], NODE_ID)  
    time.sleep(2)  
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET0, 65535, NODE_ID)  
    time.sleep(2)  
  
    # Open  
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET0, 0, NODE_ID)  
    time.sleep(2)  
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_POS_TARGET1, [0, 0, 0, 0, 0],  
NODE_ID)  
    time.sleep(2)  
  
    # Write finger angle, the value written is actual value * 100  
    real_angle = 15.05  
    target_angle = round(real_angle * 100)  
  
    if (target_angle < 0) :  
        target_angle += 65536  
  
    resp = client.write_registers(ROH_FINGER_ANGLE_TARGET0, [target_angle],  
NODE_ID)  
    time.sleep(2)  
  
    # Read the current finger angle, the actual value is output value / 100  
    resp = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_ANGLE0, 1, NODE_ID)  
    current_angle = resp.registers  
  
    if (current_angle > 32767) :
```

```
    current_angle -= 65536

    current_angle = current_angle / 100.0

    print("Current finger angle: ", current_angle)
```

附录 3. 减少灵巧手堵转发热程序示例

```
# Sample code to get glove data and controls ROHand via ModBus-RTU protocol

import asyncio
import os
import signal
import sys
import time

from pymodbus import FramerType
from pymodbus.client import ModbusSerialClient

from roh_registers_v2 import *

# ROHand configuration
COM_PORT = "COM1"
NODE_ID = 2
NUM_FINGERS = 6

current_dir = os.path.dirname(os.path.realpath(__file__))
parent_dir = os.path.dirname(current_dir)
sys.path.append(parent_dir)

class Application:

    def __init__(self):
        signal.signal(signal.SIGINT, lambda signal, frame: self._signal_handler())
        self.terminated = False

    def _signal_handler(self):
        print("You pressed ctrl-c, exit")
        self.terminated = True

    def write_registers(self, client, address, values, node_id):
        resp = client.write_registers(address, values, node_id)
        if resp.isError():
            print("client.write_registers() returned", resp)
            return False
        else :
            return True

    async def main(self):
        client = ModbusSerialClient(COM_PORT, FramerType.RTU, 115200)
```

```

client.connect()

    self.write_registers(client, ROH_FINGER_SPEED0, [65535, 65535, 65535,
65535, 65535], NODE_ID)

        # Open all fingers
        self.write_registers(client, ROH_FINGER_POS_TARGET0, [0, 0, 0, 0, 0, 0],
NODE_ID)
        time.sleep(1.5)

        # Rotate thumb root to opposite
        print("Moving thumb root...")
        status_tmbRoot = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_STATUS5, 1,
NODE_ID)

while status_tmbRoot.registers == 5:
    print("Thumb root stuck, retrying...")
    self.write_registers(client, ROH_FINGER_POS_TARGET5, [0], NODE_ID)
    status = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_STATUS5, 1, NODE_ID)

self.write_registers(client, ROH_FINGER_POS_TARGET5, [65535], NODE_ID)
time.sleep(1.5)

pos = [65535, 65535, 65535, 65535, 65535]
pos_copy = pos.copy()

while not self.terminated:

    status = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_STATUS0, 5, NODE_ID)

    for i in range(5):
        if status.registers[i] == 5:
            print("Finger", i, "is stuck")
            # If finger is stuck, set target position to current position
            resp = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_POS0 + i, 1,
NODE_ID)
            pos_copy[i] = resp.registers
        else:
            pos_copy[i] = pos[i]

    self.write_registers(client, ROH_FINGER_POS_TARGET0, pos, NODE_ID)

if __name__ == "__main__":
    app = Application()
    asyncio.run(app.main())

```

附录 4. 灵巧手避免抖动和发热程序示例

```
TOLERANCE = round(65536 / 32) # 判断目标位置变化的阈值，位置控制模式时为整数，角度控
```

制模式时为浮点数

```
SPEED_CONTROL_THRESHOLD = 8192 # 位置变化低于该值时，线性调整手指运动速度

prev_dir = [0 for _ in range(NUM_FINGERS)]
prev_finger_data = [0 for _ in range(NUM_FINGERS)]

while True:
    finger_data = get_latest_data() # Obtain target position/angle

    dir = [0 for _ in range(NUM_FINGERS)]
    pos = [0 for _ in range(NUM_FINGERS)]
    target_changed = False

    for i in range(NUM_FINGERS):
        if finger_data[i] > prev_finger_data[i] + TOLERANCE:
            prev_finger_data[i] = finger_data[i]
            dir[i] = 1
        elif finger_data[i] < prev_finger_data[i] - TOLERANCE:
            prev_finger_data[i] = finger_data[i]
            dir[i] = -1

    # 只在方向发生变化时发送目标位置/角度
    if dir[i] != prev_dir[i]:
        prev_dir[i] = dir[i]
        target_changed = True

    if dir[i] == -1:
        pos = 0
    elif dir[i] == 0:
        pos = finger_data[i]
    else:
        pos = 65535

    if target_changed:
        # 获取当前位置
        curr_pos = [0 for _ in range(NUM_FINGERS)]
        resp = client.read_holding_registers(ROH_FINGER_POS0, NUM_FINGERS,
NODE_ID)
        curr_pos = resp.registers

        speed = [0 for _ in range(NUM_FINGERS)]

        for i in range(NUM_FINGERS):
            temp = interpolate(abs(curr_pos[i] - finger_data[i]), 0,
SPEED_CONTROL_THRESHOLD, 0, 65535)
            speed[i] = clamp(round(temp), 0, 65535)

        # 设置速度
        resp = client.write_register(ROH_FINGER_SPEED0, speed, NODE_ID)
        print(f"client.write_register({ROH_FINGER_SPEED0}, {speed}, {NODE_ID})")
        returned, resp

        # 控制ROHand
        resp = client.write_register(ROH_FINGER_POS_TARGET0, pos, NODE_ID)
```

```
        print(f"client.write_register({ROH_FINGER_POS_TARGET0}, {pos},  
{NODE_ID}) returned", resp)
```