EmbededDebugger

使用说明 V2.0





目录

目录	II
一、简介	0
二、菜单栏	2
三、工具栏	5
四、发送区域	6
4.1 基本数据发送	6
4.2 特定数据发送	7
4.3 发送控制	10
五、接收区域	12
5.1 文本显示接收	12
5.2 图形显示接收	12
六、状态栏	24
6.1 基本状态	24
6.2 错误状态	24
十. 应用空例	25

一、简介

EmbededDebug 软件工具是我公司开发的与 USB-CAN 通讯模块配套使用的一款上位机软件。EmbededDebug 软件工具功能强大,可对基本的 CAN 数据包进行收发,也可对自定义的 CAN 数据格式进行发送,以文本或图形曲线的形式对数据进行接收,还可多个视图界面进行接收,从而实现各种数据的监控与比较,软件对用户每次的配置与操作信息具有自动保存功能。

点击图标 photoellebug cee,弹出 EmbededDebug 软件工具主界面,如图 1-1 所示。

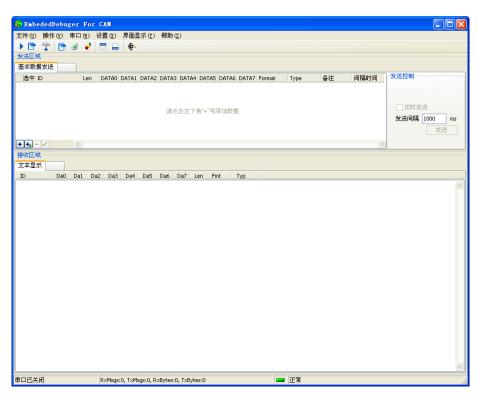


图 1-1 EmbededDebug 软件工具主界面

EmbededDebug 软件工具界面由标题栏、菜单栏、工具栏、发送区域、接收区域、状态栏等六部分组成,各部分功能如下:

标题栏:软件名称: EmbededDebuger For CAN;



地址:武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

菜单栏:有文件、操作、串口、设置、界面显示、帮助等共6个菜单项;

工具栏: 有打开串口, 关闭串口, 串口设置, 开启/关闭文本显示, 清空

文本、清空计数器、显示/隐藏发送区域,显示/隐藏接收区域,

关于等9个工具项;

发送区域:包括基本数据发送,发送控制,新增发送页面等功能;

接收区域:包括文本显示,新增接收页面等功能;

状态栏:包括串口状态,收发 CAN 数据包计数,收发字节计数等。

地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

二、菜单栏

菜单栏包含文件、操作、串口、设置、界面显示、帮助等共6个菜单项。各菜单功能如下:

(1) 文件



图 2-1 文件菜单

文件菜单包含一个下拉子菜单(如图),其功能为退出,即关闭软件。

(2) 操作



图 2-2 操作菜单

操作菜单有3个下拉子菜单。选中或不选〈显示文本数据〉子菜单,可实现接收区域文本数据的使能与失能;选中〈清空计数〉子菜单,可将状态栏里的各计数器清零;选中〈清空文本〉子菜单,可将接收区域文本显示标签里的数据清空。

(3) 设置



图 2-3 设置菜单



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

设置菜单主要是发送设置和接收设置,这两个操作实现了用户自定义数据的发送和接收方式。

(1) 界面显示





图 2-4 界面显示菜单

界面显示菜单可进行软件界面的设置,包括〈本地外观〉,〈显示风格〉,〈皮肤设定〉,〈显示/隐藏发送区域〉,〈显示/隐藏接收区域〉等子菜单。用户可以操作该菜单来设置自己喜欢的软件界面风格(如图 2-5 所示)。

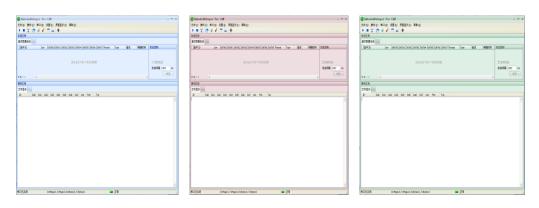


图 2-5 不同的皮肤风格

(5) 帮助



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 2-6 帮助菜单

帮助菜单有一个子菜单〈关于〉,点击后显示用户软件的版本号作者等信息。

注意:使用软件首先要进行串口配置连接(串口->串口配置),如图 2-7 所示。



图 2-7 串口配置

若用户没有将模块接入到 PC 的 USB 接口上,则串口配置时会出现找不到虚拟串口号,在点击串口->打开串口的会弹出串口打开失败对话框(如图 2-8)。



图 2-8 串口打开失败



电话: 027-81338885 传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

三、工具栏

EmbededDebug 软件工具的工具栏有 9 个,各部分功能如下

工具名称	功能描述
▶打开串口	打开虚拟通讯串口
●关闭串口	关闭虚拟通讯串口
1 串口设置	设置虚拟串口号和波特率,相当于
	配置软件中的连接模块
➡ 开启/关闭文本显	开启/关闭接收区域的文本显示功
示	肯 比
■ 清空文本	清空接收区域的文本显示内容
፝≉清空计数器	清空软件状态栏里的收发计数器
显示/隐藏发送区	将发送区域隐藏或显示
域	
显示/隐藏接收区	将接收区域隐藏或显示
域	
◆ 关于	软件信息及版本号



传真: 027-81338885-8027

地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

四、发送区域

发送区域有基本数据发送页面、其他自建的页面和新建页面。其中, 基本数据发送 标签定义了标准的 CAN 数据通讯格式,可用于基本数据的发送; "新建"标签可供用户添加新发发送项,用于对特定数据的发送。

除新建页面外,其他页面均由数据区域和控制区域组成。数据区域可写 人要发送的数据,控制区域可设置用于连续发送数据包格式和自动数据包之 间的间隔时间,也可手动发送。

4.1 基本数据发送

选中 ID	Len	DATA0 DATA1 DATA2 DATA3 DATA4 DATA5 DATA6 DATA7 Format	Туре	备注	间隔时间
		图 4-1 CAN 包格式			

如图所示为基本数据发送格式,"选中"栏可配置是否发送该条数据,ID、 Len、DATA 都为十六进制数据,FORMAT 为发送标示符格式,TYPE 为发 送类型,"备注"栏为数据注释或其他信息。点击发送区域左下方的土按钮, 可增加一个发送数据项,在新增的发送数据项里填写需要发送的包数据,然 后点击发送区域左下方的《确认数据包,若已经配置并打开了串口,则可在 发送控制里对这个发送包进行发送控制。

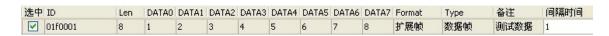


图 4-2 单个数据包发送

若需要发送多个基本数据包,则可以再次点击发送区域左下方的 * 按钮 新建发送数据项(在当前数据包前面),也可点击发送区域左下方的型按钮新



传具: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

建发送数据项(在当前数据包后面),如图 4-2 是建立 1 个发送数据包的例子, 第 1 个为扩展数据帧,第 2 个为标准数据帧,第 3 个为扩展远程帧,第 4 个 为标准远程帧。

	选中	ID	Len	DATAO	DATA1	DATA2	DATAS	DATA4	DATA5	DATA6	DATA7	Format	Туре	备注	间隔时间
١	V	01f0001	8	1	2	3	4	5	6	7	8	扩展帧	数据帧	测试数据1	1
	V	01f0002	8	8	7	6	5	4	3	2	1	标准帧	数据帧	测试数据2	1
1	V	01f0003										扩展帧	远程帧	测试命令1	1
	~	01f0004										标准帧	远程帧	测试命令1	1

图 4-3 多个数据包发送

若需要删除某个数据包,则可以选中该数据包,然后点击发送区域左下方的上按钮,则弹出如图 4-4 所示的对话框,点击 即可。



图 4-4 删除包对话框

4.2 特定数据发送

用户可以通过"新建页面"的方式自定义数据包发送格式。除 ID 号为十六进制外,其它数据都为十进制。操作过程如下:

点击"新建页面"项,则弹出如图 4-5 所示对话框。



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 4-5 添加发送页面

用户在 添加新页面 对话框中进行配置,可定义自己需要的特定包格式。 页名称内填写特定包名称, ID 内填写特定包的 ID 号(可不填), 名称表示发送数据的名称, 类型表示发送数据的数据类型(包括 u8, s8, u16, s16, u32, s32, u61, s61, float, double 等), 占用字节表示特定数据包需要发送的数据占用 CAN 包 8 个 bytes 中的哪几个(若是前两个则输入 0, 1, 若是前四个则输入 0, 1, 2, 3, 1, 5, 6, 7。注意:数字符号必须是在英文输入法状态下输入的)。如图 4-6 所示是一个新建特定数据包格式的示例,点击 确定 按钮后,即可生成新的发送包标签,如图 所示。



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 4-6 自定义特定数据包格式



图 4-7 自定义包格式生成的发送页面

按照基本数据包的建立方法,可建立特定数据包如图所示 4-6 所示。



图 4-8 自定义包格式的一个发送示例

注意,在添加新页面建立特定包时,包名称不能为空,否则弹出警告,如图 4-9 所示。



图 4-9 页面名称为空警告

按照以上操作,用户可以建立任意的特定包用于发送,如图 4-10



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

所示。

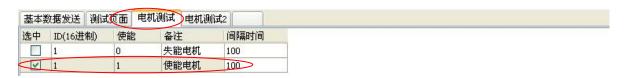


图 4-10 任意特定包的发送



图 4-11 页名称不能重名

4.3 发送控制

(1) 发送延时

基本数	据发送 电机位	更能 开环热	空制 速度控	制	读取PW	/M值
选中	ID(16进制)	目标速度	备注	/	延时	
~	00ff0281	5000	低速		1000	
~	00ff0281	20000	中速		2000	
~	00ff0281	40000	高速		1000	

图 4-12 时序发送

每条数据后面都有一个延时字段,用于控制当前发送的数据和下一条 待发数据之间的时间间隔。利用此功能可以实现时序逻辑控制。例如:控制电 机以低速转 1 秒钟,然后以中速转 2 秒钟,最后再以高速转 1 秒钟。配置方式 如图 4-12 所示。

(2) 发送控制



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

发送控制在发送区域的右边,发送控制有两种界面形式,如图





图 4-13 发送控制的两种界面形式

图 4-13 左图是基本数据发送界面,帧格式与帧类型在 基本数据发送 标签中设置; 自定义数据发送界面的帧格式在发送控制面板中设置。

数据发送包括单次数据发送和定时数据发送两种功能。单击 发送 即可实现单次发送功能,发送的时候数据将按照从上到下的顺序依次发送;选中 □ 定时发送复选框,程序会每隔 发送间隔 1000 ms 时间循环发送数据。

注意: 串口若未打开,则定时发送和发送按钮将显示为灰色,不能使用。

(3) 快速发送

基本数	数据发送 电机	使能	开环控制	速度控制	读取PWM值
选中	ID(16进制)	PWM	备注		延时
V	00ff0280	400	小占	空比	100
V	00ff0280	800	中占	空比	100
✓	00ff0280	1200	大占	空比	100

图 4-12 快速发送

在编辑完某个单元格之后,连续两次敲击回车键,将直接触发单次发送功能。加快用户操作速度。



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

五、接收区域

接收区域包括 文本显示 和"新建页面"两项。前者使用文本格式显示接收数据,后者使用图形数据显示接收数据。

5.1 文本显示接收

在使能情况下(操作->显示文本数据), ^{文本显示} 标签栏显示模块接收到 的 **CAN** 数据包,并以基本数据格式显示在文本框中。

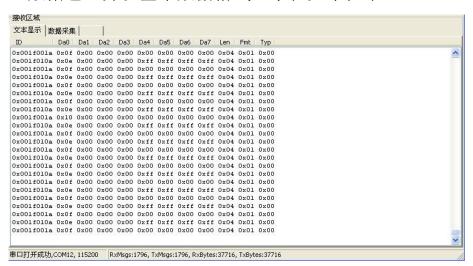


图 5-1 文本显示接收数据

5.2 图形显示接收

若用户需要分析某种接收数据的曲线,或是对多种接收数据曲线进行对 比记录,则可以使用图形显示接收的方式。



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 5-2 添加新的接收数据页面

下面对各种图形接收方式作说明。

(1) 单图像单数据曲线的接收显示设置



传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 5-3 单图像数据设置示例

所示数据采集测试界面。

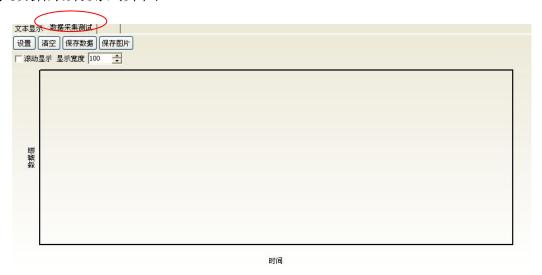


图 5-4 电机 PWM 波图形数据接收界面

注意:对于单图像的数据接收,对宽度份数与高度份数,起始位置(X) 与起始位置(Y), 宽度 与 高度 这三对参数按图 5-5 进行设置就可以了,其具体含义及作用将在 多图像多数据的显示中进行详细说明。



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 5-5 单图像参数的设置

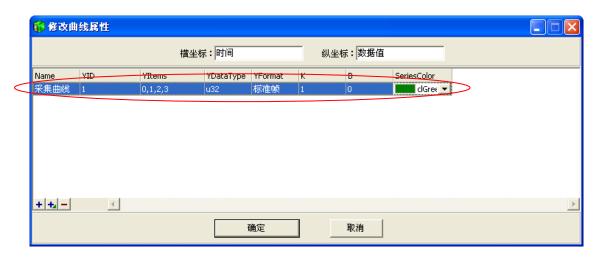


图 5-6 修改曲线属性



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

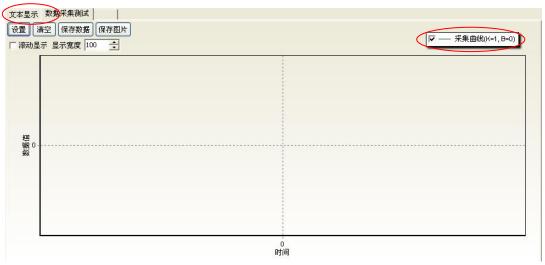


图 5-9 单图像单数据接收界面

(2) 单图像多数据曲线的显示设置



图 5-10 添加多个数据项



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

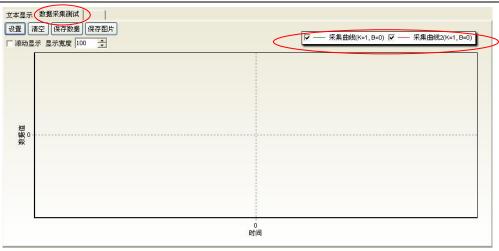


图 5-11 单图像多数据接收界面

点击接收区域左上方的 诸空 按钮,可将当前接收区域里的数据曲线清空;点击 保存数据 按钮,可将当前接收区域里的数据保存为. txt 文件;点击 保存图片 按钮,可将 接收区域里的数据曲线进行保存成. BMP 图像; 下滚动显示和 显示宽度 配合使用,选中前者可实现图像的从右向左滚动显示,设置后者可以调节显示区域保持显示的数据点数。

(3) 多图像多数据的显示设置

下面以两个图像多个数据的显示设置来进行说明。



图 5-12 添加两个新页面项



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

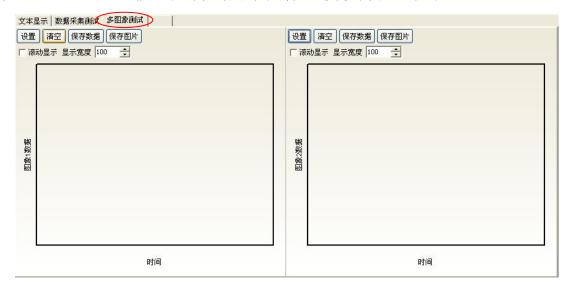


图 5-13 两个图像的接收界面

按照前面设置数据项的方法,点击每个图像的 设置 按钮,得到 存在 按照前面设置数据项的方法,点击每个图像的 按钮,得到 按钮,得到 对话框,添加需要的数据项,设置相应的参数(如图 5-14),即可得到多图像多数据接收的显示界面(如图 5-15)。



图 5-14 修改曲线属性



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

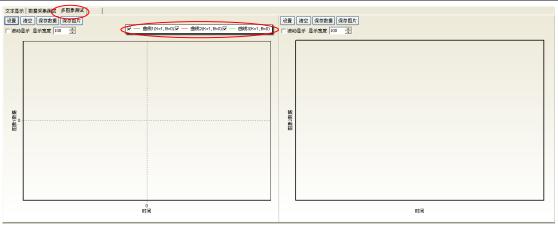


图 5-15 两个图像多数据接收的显示界面

设置多图模式主要是对**宽度份数**:与高度份数,起始位置(x) 与起始位置(y),**宽度** 与高度 这三对参数概念的理解。下面通过设置它们不同值时,数据图形的显示方式来帮助用户理解其含义。

双击 多图多数据接收 标签,弹出 6 600 [多图多数据接收] 页面 对话框(如图 5-16)。



图 5-16 修改多页面属性

设置参数如下:

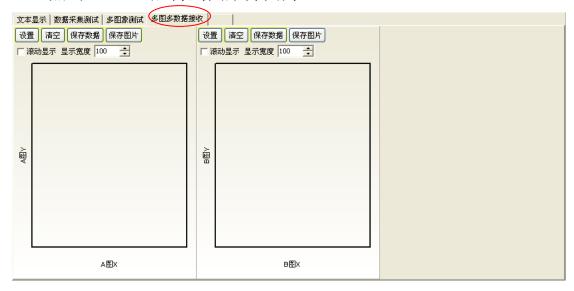


传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



定 后得到图形界面为:



由此理解電度份数:的概念一将接收区域横向分割的等分数(用于多图显 示);

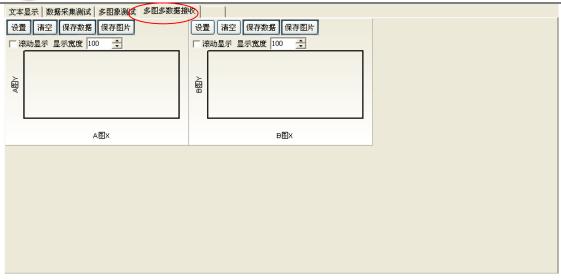
设置参数如下:

宽	度份数:3	高度份	数:2	
	起始位置(X)	起始位置(Y)	宽度	高度
	0	0	1	1
	1	0	1	1



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

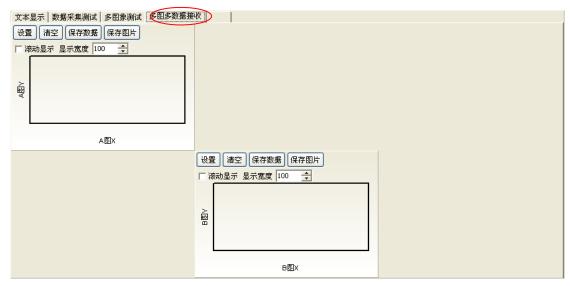


由此理解 高度份数 的概念—将接收区域纵向可以分割的等分数 (用于多图显示);

设置参数如下:

份数:3	高度份	}数:2	
起始位置(X)	起始位置(Y)	宽度	高度
0	0	1	1
1	1	1	1

点击 確 定 后得到图形界面为:



由此理解 起始位置(X) 的概念—输入横坐标起始位置; 起始位置(Y) 的概念—



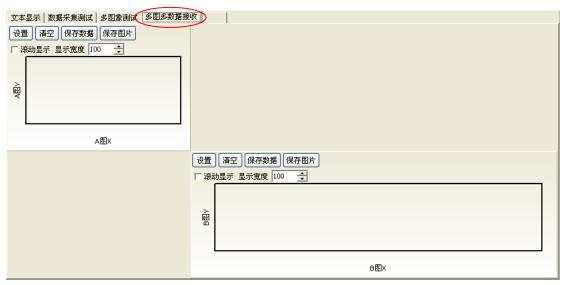
传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

输入纵坐标起始位置:

设置参数如下:

份数:3	高度份	高度份数: 2				
起始位置(X)	起始位置(Y)	宽度	高度			
0	0	1	1			
1	1	2	1			



由此理解 宽度 的概念一输入当前图形所占的宽度份额;

设置参数如下:

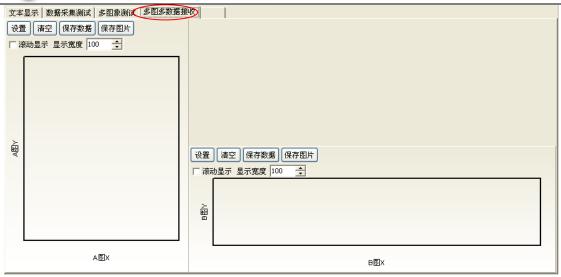


点击 確 定 后得到图形界面为:



传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



由此理解 高度 的概念一输入当前图形所占的高度份额;

根据以上操作可知,通过设置宽度份数:与高度份数,起始位置(X)与起始位置(Y), 宽度 与 高度 这三对参数,理论上可实现任意多的、不同大小的接收数据图形 显示,提供了用户一个很好的多数据处理、比较、分析平台。



传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

六、状态栏

6.1 基本状态

串口打开成功,COM8, 115200

RxMsqs:0, TxMsqs:0, RxBytes:0, TxBytes:0

RxMsgs 显示收到包的个数;

TxMsgs 显示发送包的个数;

显示收到字节的个数; RxBytes

显示发送字节的个数。 TxBytes

6.2 错误状态

正常状态

数据接收超时。当您发送远程帧的时候5秒之内没有数据帧返回会引发该错误

数据包丢失。当模块接收到错误的数据包或数据包丢失时,会引发该错误



传真: 027-81338885-8027

地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

七、应用实例

下面以伺服电机控制系统的测试为例来演示如何使用 EmbededDebug 软件工具。

使用软件工具前,需保证硬件都已连接并且配置正确。本实例目标电路板为伺服电机驱动控制器,可实现对电机的伺服控制,通过该软件控制电机开环转动、速度闭环转动,并实时监控电机驱动控制器所给的 PWM 的值,同时也实时监控电机的速度值。将 USB-CAN 通讯模块接入 PC,用一根双绞线作为 CAN 总线连接模块和目标电路板。短接模块的 120 欧电阻跳线接口,连接模块。

点击软件图标 photodellebug.exe , 打开软件工具如图 7-1 所示。

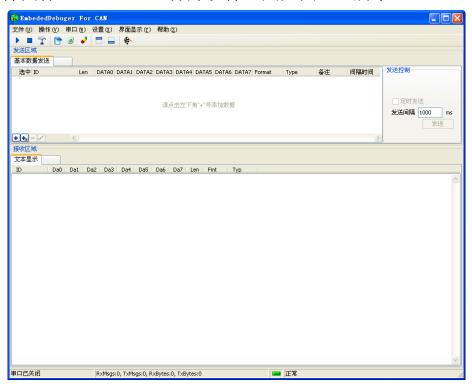


图 7-1 打开 EmbededDebug 软件工具

通过发送区域的新建添加"电机使能"、"开环控制"、"速度控制"、"读



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

取 PWM 值"、"读取速度值"页面,如图 7-2 所示。



图 7-2 建立发送页面和电机使能页面数据

在"电机使能"页面加上 2 个命令"使能电机"和"使能电机",如图 7-2;在"开环控制"页面加入 3 个命令,如图 7-3;在"速度控制"页面同样也加入 3 个命令,如图 7-4;在"读取 PWM 值"和"读取速度值"页面均加入 1 个命令,如图 7-5 和 7-6。



图 7-3 开环控制数据



图 7-4 速度控制数据



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn



图 7-5 读取 PWM 值

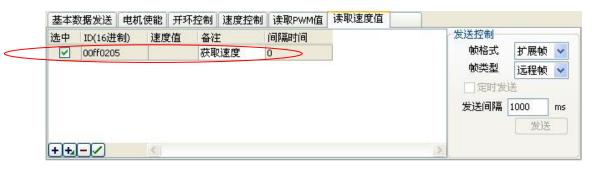


图 7-6 读取速度值

通过接收区域的新建添加"PWM 和速度值"页面,如图 7-7 所示,并分别在相应图中加入相应的曲线,如图 7-8。

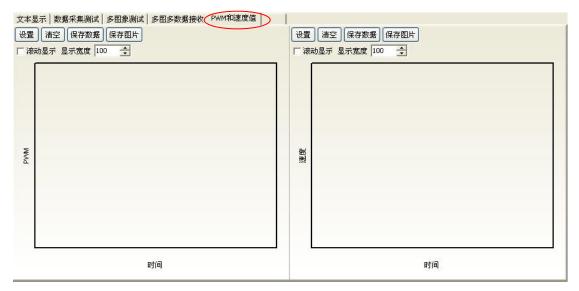


图 7-7 PWM 和速度值界面



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

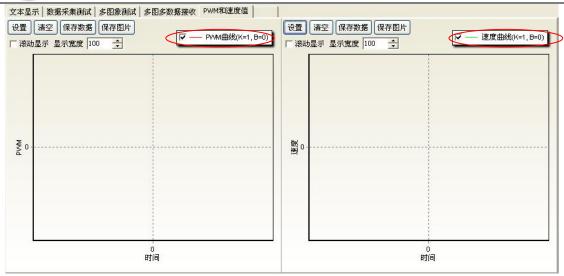


图 7-8 加入 PWM 和速度曲线

单击串口配置工具 , 弹出 对话框 (如图 **7-9**),设置好虚拟串口号和波特率后,点击 策钮。



图 7-9 串口配置对话框

点击"打开串口"工具 ▶ ,发送区域内的发送控制区域可以输入相应数据和控制发送数据。手动点"电机使能"发送备注为"电机使能"的数据。由于要监控电机 PWM 值和速度,这里我们将"获取 PWM 值"和"获取速度值"页面配置成远程帧并让软件定时 10ms 自动发送,如图 7-10。



地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn





图 7-10 手动发送控制配置 图 7-10 监控数据发送控制配置

然后, 依次发送"开环控制"页面的数据, 通过接受区域的"PWM和 速度值"页面可以监控到图 7-12 画面;同样通过"速度控制"页面得到图 7-13 画面。

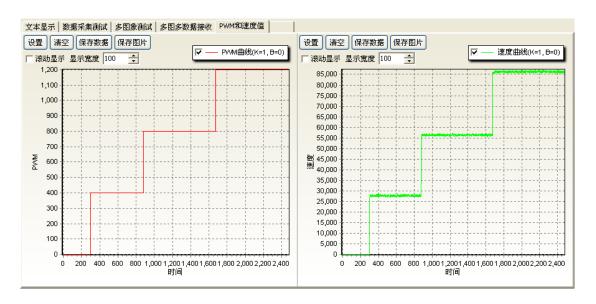


图 7-12 开环控制效果图



电话: 027-81338885 传真: 027-81338885-8027 地址: 武汉市华中科技大学科技园创新基地 2 栋 A 座 4 楼

网址: www.robotell.com / www.robotell.cn

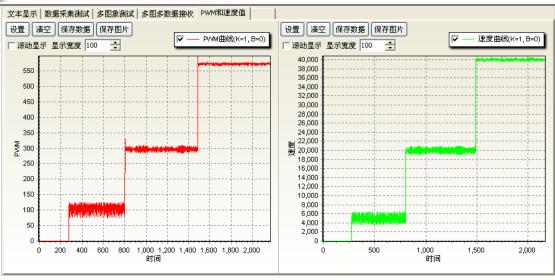


图 7-13 速度控制效果图