

# 7 寸液晶触摸屏控制器使用说明书

上海联谊光纤激光器械有限公司

## 一 概述

液晶触摸屏为电阻式触摸屏，请用手指或者不尖锐的物体进行适度的按压，当操作有反应时一般有对应的蜂鸣器鸣叫声进行提醒。

因为同一套软件需要支持多种配置的控制器，如果没有对应的条件，比如手持器、编码器等，请不要进行对应的操作。

## 二 操作说明

### 1 启动



控制器上电后需要约 10s 左右进行启动，请耐心等待。

### 2 首页



首页显示产品信息和功能入口

轴数：控制器支持的控制轴数

版本：控制器的固件版本

界面版本：本液晶触摸屏的图形界面版本号

配置

进入配置选择页面，进行相关的参数配置，一般只需配置一次

手动控制

进入手动控制界面，用户可以通过触摸屏进行控制器的运动控制

自动控制

用户可以在电脑上用 **MTEditor** 软件编辑自定义的连续动作，然后导入到本页面进行执行，适合固定的重复动作。**MTEditor** 的使用就参考相关的使用说明

关闭触屏

在关机前或者无需使用时关闭液晶触摸屏，可以延长液晶触摸屏的使用寿命。

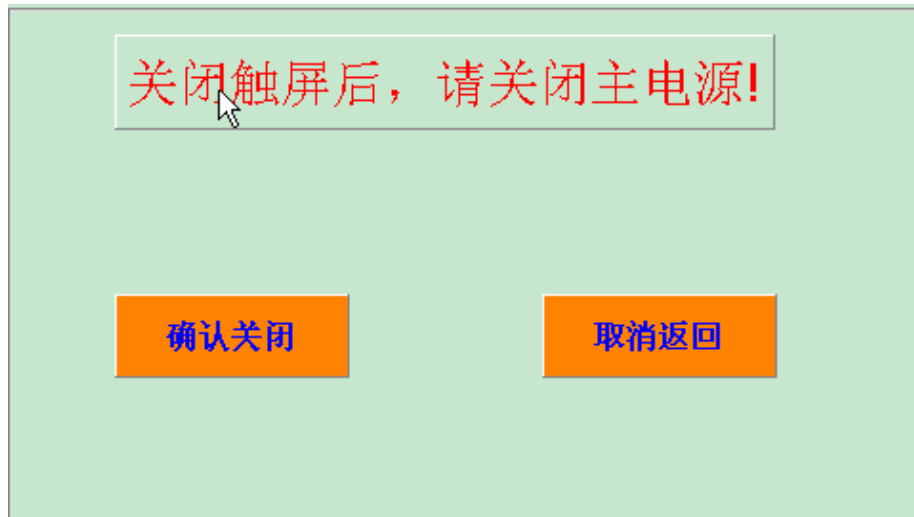
厂商升级

可以通过 **U** 盘对本触摸屏图形界面软件进行升级，修复 **bug** 或者升级功能。

### 3 厂商升级

将厂商提供的升级文件复制到 **U** 盘的根目录，插入到控制器的长方形 **U** 盘接口，然后点击【厂商升级】按钮，如果文件正确且 **U** 盘读写正常，则本按钮会变成【重启生效】，同时 **U** 盘中的升级文件会被自动删除。断电重启后，新的图形界面即可工作。

### 4 关闭触屏

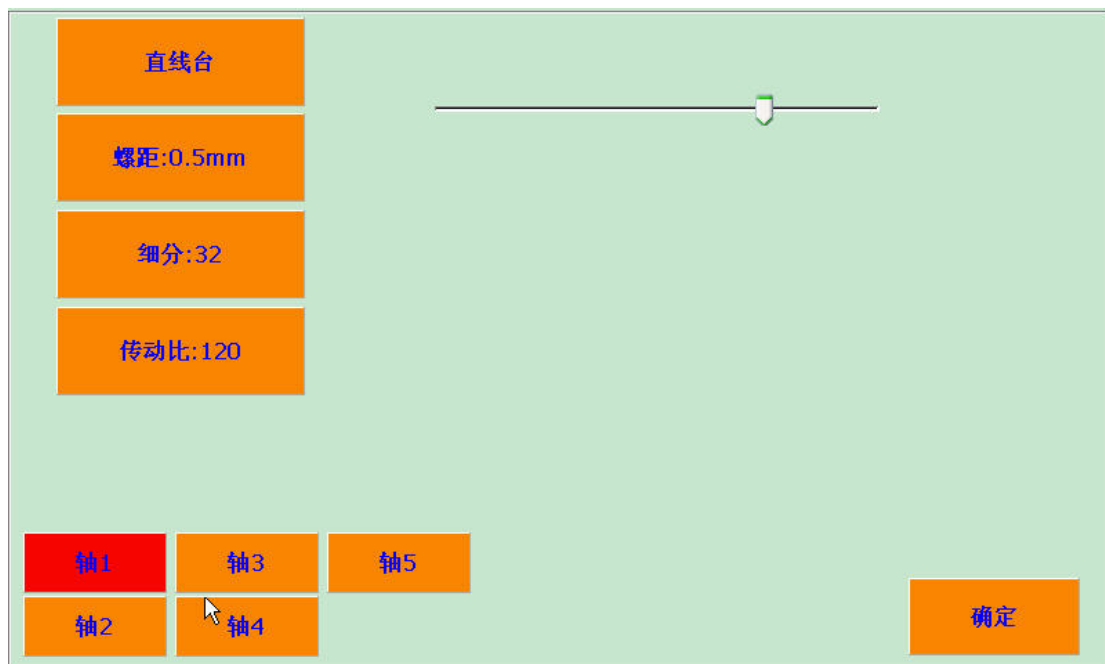


### 确认关闭

关闭触屏电源，但是控制器还可以通过电脑控制，如需完全关闭，请关闭控制器后主电源开关。

## 5 配置

备注：本页面参数一般出厂前已经设置好，请勿随意修改。



【轴 X】X=1，2，3，4，5

点击按钮，选中进行参数配置的对象轴，被选中的轴背景色为红色

【直线台】

点击进行直线台和旋转台的切换

【细分】

调出输入界面，输入控制器中预置的电机驱动器细分数，默认为 32，一般出厂已配置好，请勿修改

**【螺距】**

如果机械结构为直线台，则需输入螺距

**【传动比】**

如果机械结构为旋转台，则需输入传动比

**【光栅编码器】**（只有机械上增配光栅编码器，才能使用本功能）

用来设置光栅或者编码器的参数

**【拖动条】**

调整液晶的亮度，较低的亮度可以有更长的使用寿命

**【确定】**

确认参数，返回配置页面

**6 输入**



在需要进行输入的时候，会调出本界面

**【0..9】:** 输入数字

**【.】:** 运行输入小数时本按钮允许输入小数点，不允许输入小数时本按钮无效

**【+/-】:** 对当前输入的数字进行正负数切换

**【←】:** 退格按钮

【×】：取消输入，返回

【√】：确认输入

## 9 手动控制

轴1	负限位	正限位	零位	速度:0.000mm/s	位置:0.000mm	归零	
轴2	负限位	正限位	零位	速度:0.000mm/s	位置:0.000mm	停止	
轴3	负限位	正限位	零位	速度:0.000mm/s	位置:0.000mm	←点动	
轴4	负限位	正限位	零位	速度:0.000mm/s	位置:0.000mm	点动→	
轴5	负限位	正限位	零位	速度:0.000mm/s	位置:0.000mm	相对定位	
						绝对定位	
轴1	轴3	轴5				运动参数	返回
轴2	轴4						

【轴 x】X=1，2，3，4，5，

点击按钮，选中进行参数配置的对象轴，被选中的轴背景色为红色

【负限位】【正限位】【零位】

当控制的对象轴的限位或者零位开关有效时，按钮会变色

【速度】

对应的运动轴当前的速度

【位置】

对应的运动轴当前所处的位置

【运动参数】

进入运动参数设置界面

【归零】

当前选中的轴向负向进行零位查找，碰到零位开关或者负限位后停止，并置当前位置为 0

【停止】

停止当前选中的轴，进行减速到停止

### 【←点动】

按住本按钮后，对应的控制轴开始向负向运动，松手后减速停止

### 【点动→】

按住本按钮后，对应的控制轴开始向正向运动，松手后减速停止

### 【相对定位】

点击后弹出输入页面，输入需要相对定位的数字（可正可负），则执行相对当前位置的移动

### 【绝对定位】

点击弹出输入页面，输入需要定位的数字（可正可负），则执行移动到指定位置的动作

### 【返回】

返回到首页

## 10 运行参数

加速度:2.000mm/s<sup>2</sup>

减速度:2.000mm/s<sup>2</sup>

最大速度:1.000mm/s

轴1 轴3 轴5

轴2 轴4

确定

### 【轴 x】X=1，2，3，4

点击按钮，选中进行参数配置的对象轴，被选中的轴背景色为红色

### 【加速度】

输入选中轴的加速度值

### 【减速度】

输入选中轴的减速度值

### 【最大速度】

输入选中轴运动中运行的最大速度

### 【确定】

保存返回

## 11 自动控制

轴1	负限位	正限位	零位	0.000mm/s	0.000mm	扫描U盘
轴2	负限位	正限位	零位	0.000mm/s	0.000mm	上一个
轴3	负限位	正限位	零位	0.000mm/s	0.000mm	下一个
轴4	负限位	正限位	零位	0.000mm/s	0.000mm	复制到控制器
轴5	负限位	正限位	零位	0.000mm/s	0.000mm	

装载 启动 停止 暂停 返回

### 【扫描 U 盘】

U 盘插入到控制器后，点击本按钮，则会扫描 U 盘中的 emp 格式的自动控制文件，当找到 emp 文件后，对应的【上一个】【下一个】【复制到控制器】有效

### 【上一个】【下一个】

循环切换 U 盘中选中的文件，文件名字在【返回】的上方显示

### 【复制到控制器】

复制当前选中的文件到控制器，下次执行时无效插入 U 盘

### 【装载】

装载控制器中的自动控制 emp 文件，当存在有效时，【启动】、【暂停】和【停止有效】，可以控制自动动作的执行状态

状态显示和手动一致