

高集成易操控可配置桌面式四轴控制系统

一、系统组成

我们的桌面式四轴控制系统具有集成度高、操作方便、配置灵活的特点，系统包含集成驱动的专业四轴运动控制器，操作计算机，手动操作手轮和人机交互软件。该运动控制系统自带一体式操作上位机，通过软件即可实现对运动控制，驱动参数（包括使能、电流、细分）等的全部设置与操作，用户还可通过手轮进行手动控制。通过轴卡的选择，可控制 4 轴两相混合式步进电机、五相步进电机或其任意组合。

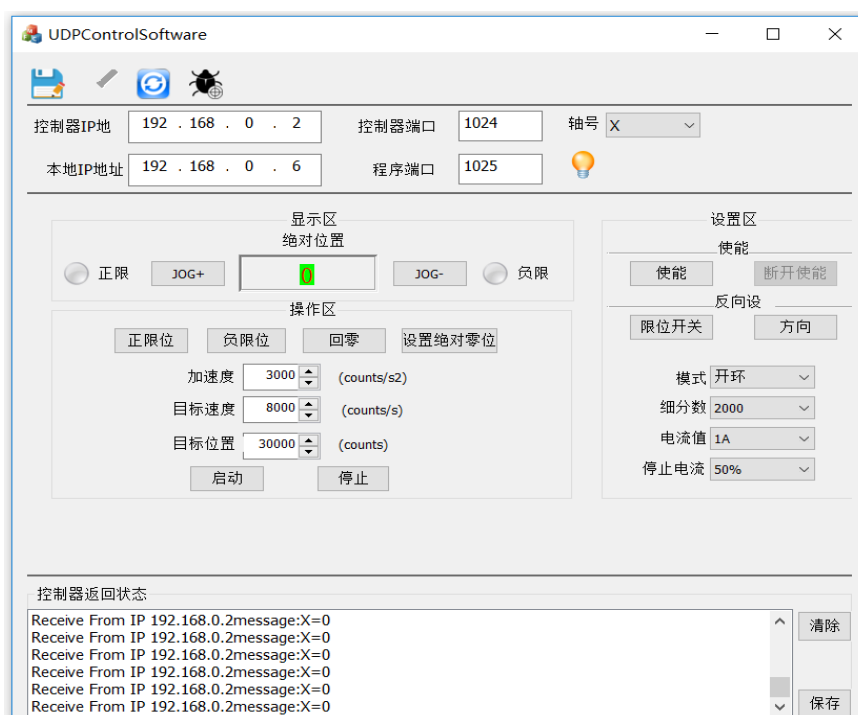


功能特点：

- 1、轴卡可配置，能够同时对四个两相步进电机、五相步进电机或其任意组合进行控制。
- 2、自带一体操作计算机，可以独立运行，无需用户计算机。
- 3、可通过交互软件对信号电平、电机使能、运转电流、电机细分数、停止电流等电机参数进行设置，可通过界面上的 JOG+、JOG-按钮对电机进行点动控制，可通过软件界面设置电机运行速度、加速度、运行距离进行运动控制。
- 4、可外接手轮进行手动操作，通过手轮运行的位置数据可在软件上同步显示。
- 5、各轴均可进行闭环控制，避免失步，提高运动精度。
- 6、各轴均有扭矩输出模式，方便夹持类应用场合。
- 7、各轴均有 S 形曲线加减速，使电机运行平滑，并可实时反馈当前运动速度。
- 8、限位和原点电平高低可设置；可以设定硬限位是否有效。
- 9、可四轴严格同动运动
- 10、有基于 UDP 协议的轨迹控制接口，用户可通过二次开发实现四轴任意插补联动。
- 11、具有脚本编程界面，通过可视化脚本元素编程实现程序段的运动。
- 12、可以在软件上对各轴相关参数进行设置并可保存相关设置到软件和板卡，断电不丢失。
- 13、上位机软件自动运行程序时，即可用相对坐标方式也可用绝对坐标方式。
- 14、有字符型可视化协议，支持用户通过开放协议进行二次开发。

二、操作软件

1、软件主操作界面：



软件主界面分共分为五个区，分别为：

1、菜单功能区，和其他软件一样，菜单在软件界面的最上方。可通过菜单进入相关功能操作或设置界面、查看相关信息。

2、通讯与轴卡选择区，选择轴号会切换对应轴的操作界面，实现对不同轴的操作。

3、显示区，显示当前轴的反馈位置、各轴是否到达限位或原点，JOG+\JOG-点动操作。

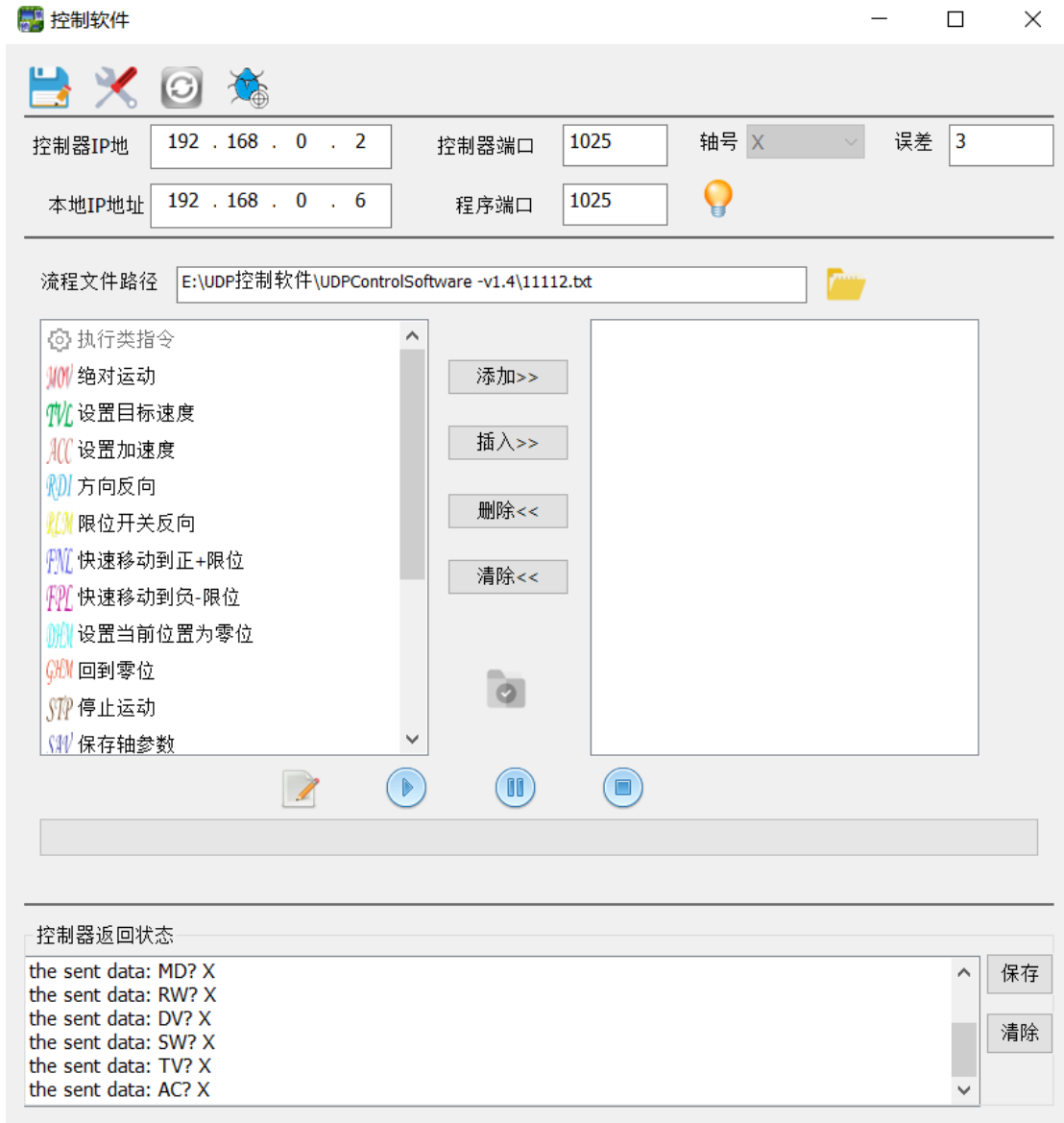
4、操作区，设置运动加速度、速度、目标位置，启动或停止到目标位置的运动，电机按钮可寻找正、负限位，回到零位位置，设置当前位置为零位。

5、设置区、设置电机使能、断开使能、设置限位开关的检测极性、设置电机运动模式（包括开环模式、闭环模式、扭矩模式），设置电机细分、运转电流、停止电流。

6、状态区，显示与控制器的通讯状态。

2、脚本编程界面：

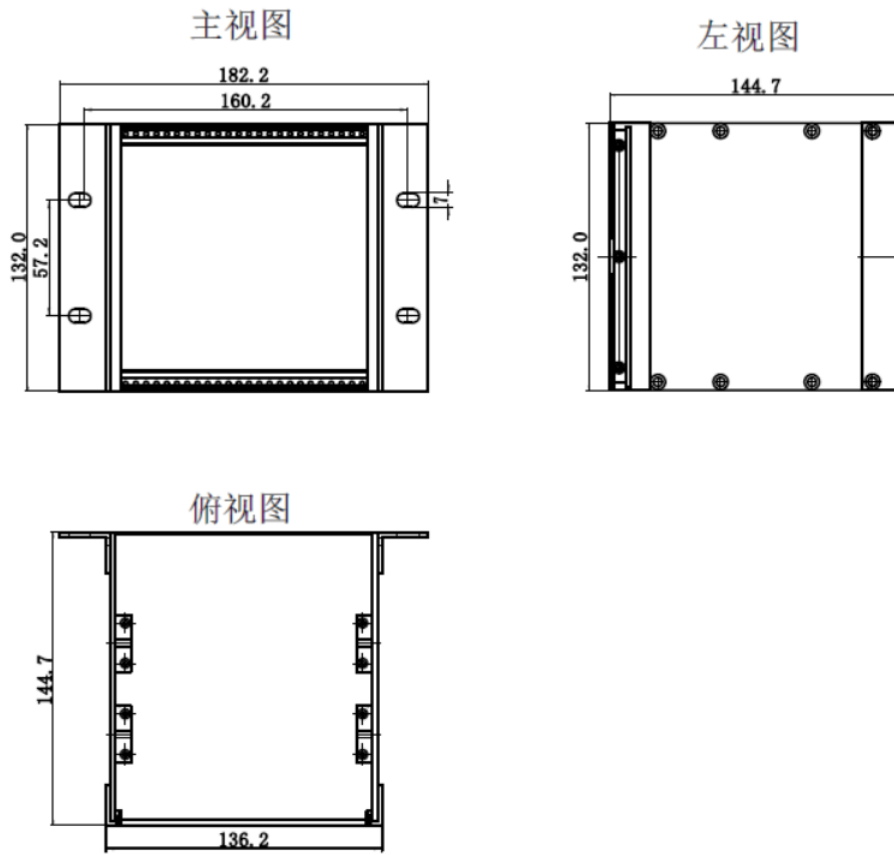
通过菜单栏的按钮  进入脚本编程界面。



脚本编程界面中间为脚本编辑区，中间左侧为脚本指令列表，通过列表中脚本动作元素的添加、插入、删除、清除操作编写运动流程，编写的脚本语言会在右侧的编辑框中显示，

下面的  为脚本操作按钮，分别可以打开、执行、暂停、停止脚本流程。

三、尺寸规格



四、相关配件

- 1、电源适配器 24V-8A



2、手动操作手轮（选配）



五、技术支持

除了我们的示例软件,我们还会为您提供《IFAC 控制器使用说明》,《协议说明 V2.0》,《网口通讯格式说明》等相关资料。在使用和开发过程中,有任何问题均可随时沟通。