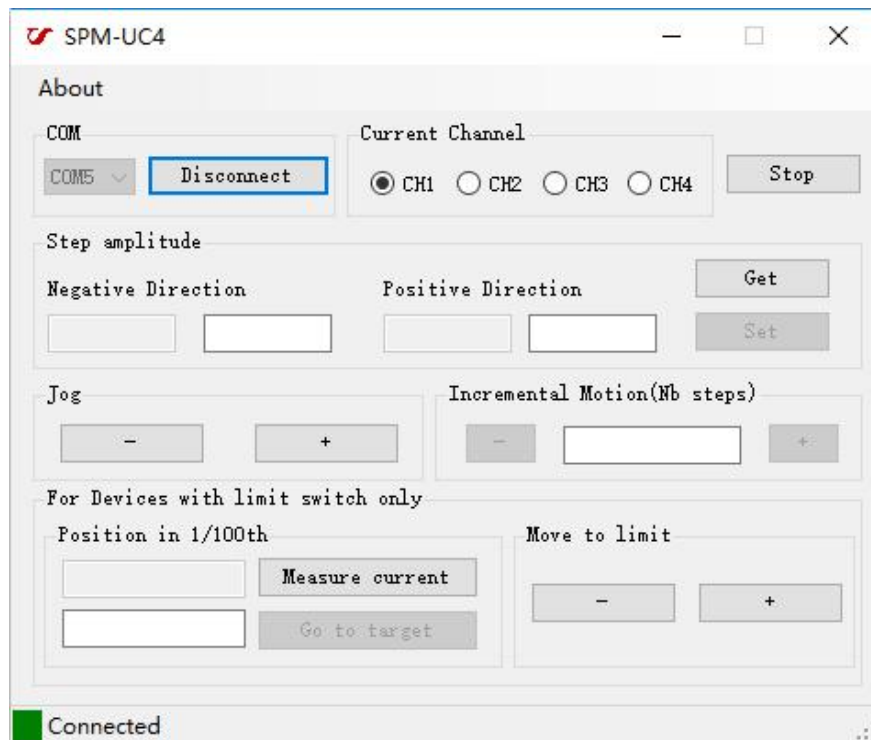


SPM-UC4 控制器图片



软件界面



一. 软件整体布局介绍

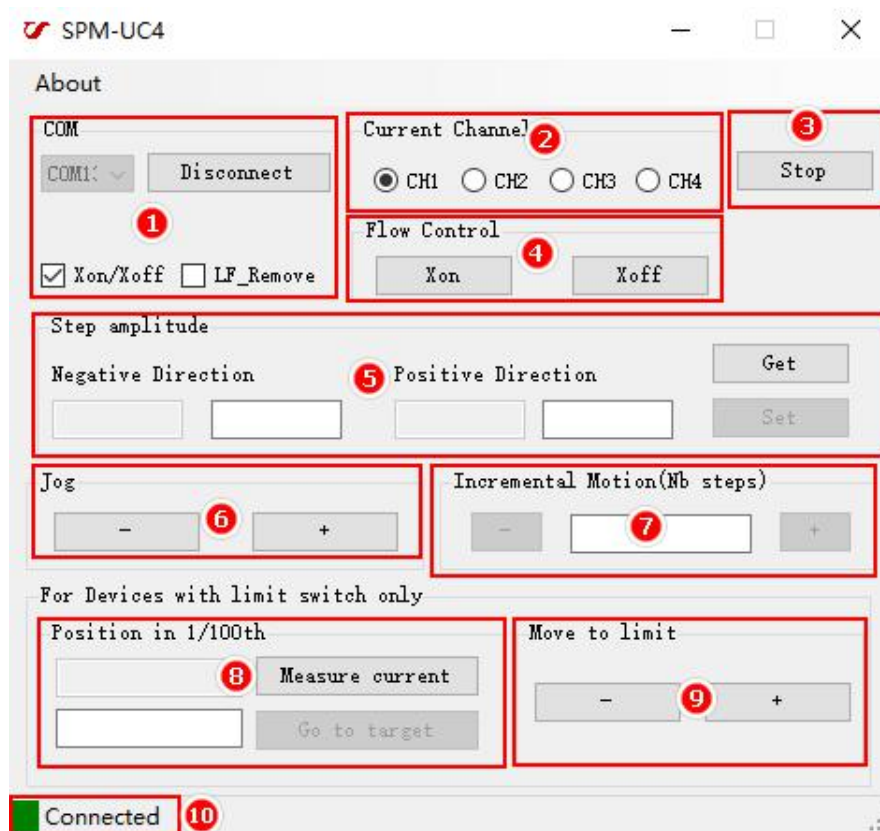


图 1 软件界面总图

功能简介：

- 1、设备连接部分
- 2、通道选择部分
- 3、停止运动按钮
- 4、软件流控制选项
- 5、相对运动增益读写部分
- 6、手动运行部分
- 7、相对运动控制部分
- 8、绝对位置控制部分
- 9、运动到极限控制
- 10、状态指示窗口:包含一状态指示灯（红色为故障, 绿色为正常运行）和一文字提示框

二、设备连接

打开软件，本软件会自动搜索当前本机上的串口设备，并将其显示在串口选择框中，可单击下拉菜单选择串口设备，在未连接上设备前，该软件其他功能均处于锁死状态，不可触发。

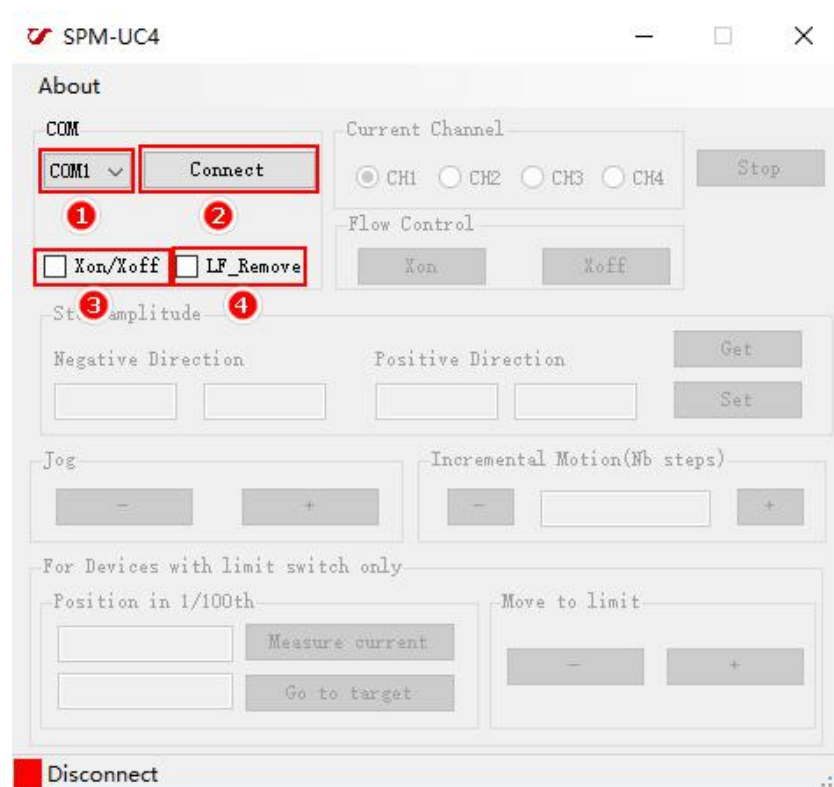


图 2 设备连接图

三、软件流控制选项



图 3 软件流控制局部图

- 1: 允许数据传输
- 2: 禁止数据传输

在上面所说的软件流控制选择框被勾选时，软件流控制启用，此选择界面变为可触发状态。触发按钮 2，向下位机发送停止传输指令，下位机将不再向上位机发送任何数据（上位机可处理其他耗费资源的事，不用担心数据丢失），直至触发按钮 1，向下位机发送继续接收指令后，下位机恢复与上位机的正常通讯功能。

四、相对运动增益的读写



图 3 相对运动增益读写局部图

- 1: 相对运动负方向增益显示框
- 2: 相对运动负方向增益输入框
- 3: 相对运动正方向增益显示框
- 4: 相对运动正方向增益输入框
- 5: 相对运动增益获取按钮
- 6: 相对运动增益设置按钮

单击增益获取按钮（5 号），控制器当前轴的相对运动增益将显示在显示框中；同时将相对运动正负方向的增益输入到相应到输入框中，此时设置按钮将恢复可操作状态，单击设置按钮即可设置该轴的相对运动增益。

五、手动控制操作



图 4 手动控制局部图

- 1:反方向连续运行按钮
- 2:正方向连续运行按钮
- 3:反方向电机步进执行按钮
- 4:电机运行步数输入框
- 5:正方向电机步进执行按钮

JOG 运行时，按住鼠标电机持续运行；松开鼠标，电机停止运行；且在此种模式下，电机到达极限位置也不会自动停止！

按下按钮 1，电机反向行进；按下按钮 2，电机正向行进；松开按钮，电机停止运行。在输入框 4 中填入执行步数后，单击按钮 3，电机反向执行设定步数；单击按钮 5，电机正向执行设定步数；若不在输入框 4 中填入数据，将不能点击按钮 3 、5。

六、位置测量及运行到绝对位置操作

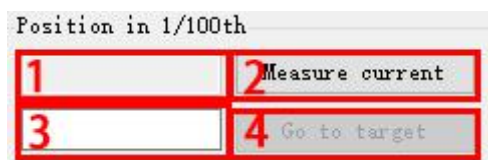


图 5 绝对位置控制局部图

- 1:位置测量结果显示窗口
- 2:位置测量按钮
- 3:绝对位置输入框
- 4:绝对位置按钮

当按下按钮 2 后，软件的其他功能将被禁用（如图 6 所示），只允许触发停止按钮，测量完成后，测量结果将显示在输入 1 框中。在输入框 3 中填入需运行到的绝对位置（0~100）后，按钮 4 恢复位可触发状态，单击按钮 4，当前电机将运行到指定位置（此时软件界面被锁定，只允许触发停止按钮）。

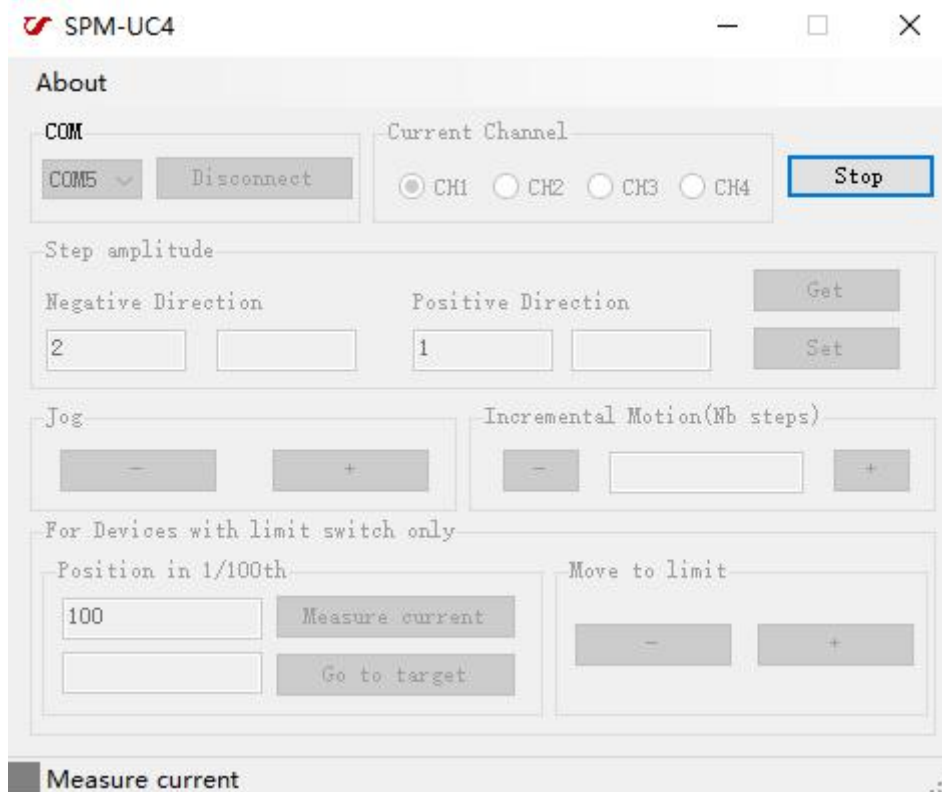


图 6 绝对位置测量效果图

七、运动到极限位置

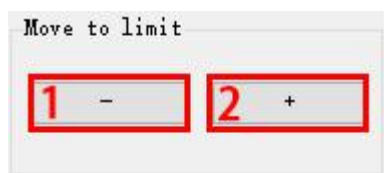


图 7 运动到极限位置局部图

1:运行到负限位

2:运行到正限位

单击按钮 1，当前电机将运行到负极限处；单击按钮 2，当前电机将运行到正极限处。