运动控制器; KYCT2-8KZQ

一•概述:

- 1,运动控制器可对电动系列产品进行自动化,自能化控制
- 2, 可控制 1-8 个步进电机或伺服电机, 可根据客户需求选择不同的轴数
- 3, 系统具有高可靠性, 高精度, 噪声小, 操作简单等优点
- 4, 可根据实际需要进行多轴联轴动, 实现开环或闭环控制
- 5,在操作面板中能设置各个轴的速度,距离,参数,限位,编程等功能
- 6,软件应用在 win10, win7 等操作系统版本

7,操作简单:把相关电源线接入 220V 交流电,其次 USB 串口数据线接线控制接口与电脑 USB 接口连接,打开电源则可进行电脑操作

二•软件相关应用操作流程:

- 1,在官网产品介绍里的下载中心里下载相关操作软件。下载下来后进行解压到夹中,如图
 - company.txt

 Exe.rar

 logo.bmp
 MT_API.dll
 MTHelper KYCT.exe
- 示: MTHelper_KYCT.ini

2,运行 MTHelper_KYCT.exe 文件,弹出操作界面如下图示:

200 AE #7823	880 (F)										
R	北京科盈仓	刘拓科技发	定展有限 公	、司 開発	系統配置	~ 同时启动	★ 修止	① 急停	自动运行 日本 日本	いた 輸入信号	

3,连接设置;

点击"连接设备"弹出选择对话框:

▲ 北京科盈创拓科技发展有限公司	書 设备 系統 配置	✓ × 同时启动 停止		4号 輸出控制
		通讯口选择		×
		〇UART 串口:	COM3	×
		● USB HID 〇 网络/WI	FI	
		iP: 端口:	8888	0
			✔ 确定	★ 取消

4,连接成功后,软件会自动识别控制内部轴数。同时根据采购时的轴数进行操作。

5,初次系统相关参数进行设置:

在软件操作界面点"系统配置",弹出对话框,如下图,可设置相关轴的脉冲数,细分, 步数,速度,开环或闭环控制及补偿等。

北京科盈创排	石科技发展有限	限公司 500 注接设备 5	東京 系統配置	同时启动 停止	00 <00 (急停 自动运行 输入	高号輸出控制		
✔ 第1轴单步	E 1	点动	运行	0.000000 mm	0.000000 mm	✓ 回零 ✓ 查找零位	✔ 置零	
✔ 第2抽舉步 1	E 1	<u>Ĕ</u> ij	诺行	 (第1:約5次定置) (第1:約5次定置) (三夏示本轴) (三夏示本軸) (福祉) (三山) (三山)	编单位 mm 1 200 计解	加速度(nm/s ² */s ²) 1 威速度(nm/s ² */s ²) 1 定位最大速度(nm/s ² */s) 1 无闭环请念赊词	× 数章	
				前环传感器参数 □ 默认方向 □ 闭环自动补偿 自动补偿次数 前一钻	[100] 自 后一者	□7.数认电平 动补偿稳定判据 50 6		

6,设置相关模组时,点"辅助计算",弹出对话框,如下所示,可对当前轴进行设置导程,运行模式(平移或旋转)等相关设置。

辅助计算			×
机械参数			
类型	旋转台 ~~ 平移台		
螺距(mm)		重线传动比1: 1	
旋转传动比1:	120		
驱动参数			
●步进			
细分	8		
○伺服			
电子比	10000		
闭环传感器参数			
传感器类型	光栅尺方式(台面安装)	~	
光栅尺刻度(um)	20	圆光栅尺整圆刻线	64800
编码器线数	1000	控制器会对线数4倍	频提高分辨率
	170-0	V H = 504	
	✔ 佣定	▲ 現以自	

- 7, 按以上 5, 6步骤进行对相应该轴设置完成,即可进行对相应轴进行精准控制。
- 8, 单次多轴联动设置:

点操主界面上的"同时启动"按钮,则可实现对所选择的轴进行单次运行。并可设置是

否是按参数运行或是回零等运动。如下图示:

/ 第14400年	Ŧ		道	接设备 系统配置		停止急	停 自动运行 输入1	信号 输出控制	ノ 杏北委信	1 聖泰
第1個手が	-	1			0.000000		.000000 mm			▲ U ♣
/ 第2轴单步	Æ	1	点动	运行	0.000000) mm (0	.000000 mm	✓ 回零	✔ 查找零位	✔ 置零
				Breat					~	
				第1轴					X	
				☑启动		◉单步	○查找零位			
				第2轴						
				☑启动		◉ 单步	○查找零位			
					✔ 确定	!	× 取3	肖		

9,可编程自动化运行:

在操作界面中,点"自动运行"按钮,弹出相应该对话框,如下图,在对"自动运行" 界面中的右侧,是自动化运动的设置按钮,可对相应该运行动作进行编程控制,如运行动作, 移动距离,移动角度,各轴的移动位置,归零等动作编程。设置完,则点增加,即可在界面 的左侧看到增加的相关编程数据。如下图示:

				建放収画			IФШ	2219	84//81		(0)	
第1轴单步	₽ 1			点动	运行	0.0000	00 mm	0.00	0000 n		* 查找零位	✔ 置零
第2轴单步	æ 1			点动	运行	0.0000	00 mm	0.00	0000 n	nm 🗸 🗠	★ 查找零位	✓ 置零
器 自动运行											- 0	×
🕑 🖪	 II 	>		D								
打开方案 保存方案	启动 暂停	停.	止 意 . 釉名	·停 称	动作		参数		延时(ms)	编辑		_
抽名称 1 第1轴	当前位置	^	Þ							运动轴	第1轴	~
2》第2轴	0.000000									žh/F	山金	~
										4016	11.5.	_
										参数(mm/°)	0	
										延时(ms)	1000	
										循环次数	1	
										□插入到洗择付	7書	
											2.111	
		~									✔ 増加	
											🗙 刪除	
										古寒地行次粉	1	

三. 二次开发相关数据包:

根据客户对操作软件的需求有所不一样,公司提供了相关二次开发的相关说明和操作流程。相关数据包应该可在产品介绍的下载中心进行下载,或是到软件下载中进行下载。如无法找到,也可以联系相关客服提供。

北京科盈创拓科技发展有限公司

技术部编