华成机器人界面改字工具 使用说明书 V1.0

深圳市华成工业控制股份有限公司

Shenzhen Huacheng Industrial Control Co., Ltd



前言

首先非常感谢您选用深圳市华成工业控制股份有限公司生产的华成机器人界面改字工具。

本说明书为华成机器人界面改字工具使用的说明书,它将为您提供华成机器人界面改字工具的系统操作的相关细则及注意事项。

为正确使用华成机器人界面改字工具,充分发挥本系统的卓越性能并确保使用者和设备的安全,在使用本系统之前,请您务必详细阅读本说明书。不正确的操作与使用可能会造成水华成机器人界面改字工具运行异常乃至发生设备损坏、人身伤亡等事故!

由于本公司致力于产品的不断完善,故本公司所提供的资料如有变动,恕不另行通知。

ı



说明书版本变更记录

版本号	修改日期	修订内容
V1. 0	2020-11	新增首个版本



目 录

1	安全注意事项	
	1.1 保存及搬运时的注意事项	1
	1.2 一般注意事项	1
	1.3 禁止事项	1
	1.4 废弃时的注意事项	1
	1.5 系统安装	2
2	改字工具简述	3
	2.1 可修改的内容	3
	2.2 简易使用流程	5
3	界面说明	7
	3.1 文件操作页	7
	3.2 IO 定义	8
	3.3 阀定义页	
	3.3.1 修改	
	3.3.2 移除	
	3.3.3 添加	
	3.3.5 批量处理说明	
	3.4 手动页	
	3.5 教导页	
	3.6 报警信息页	21
	3.7 轴定义	23
4	修改示例	25
	4.1 修改前设置	25
	4.2 IO 定义	26
	4.3 阀定义	29
	4.4 手动页显示项	33
	4.5 教导页显示项	34
	4.6 自定义报警号	35
	4.7 轴定义	36
	4.8 生成更新包与使用	37



1 安全注意事项

本手册有关的安全内容,使用如下标识,有关作业安全标识的叙述其内容十分重要,请务必遵守。



注意

由于没有按照要求操作造成的危险,可能导致中度伤害或轻伤,及设备损坏的情况。

1.1 保存及搬运时的注意事项

注意:请勿保存、放置在下述环境中,否则会导致火灾、触电或机器损坏。

- 1) 阳光直射的场所、环境温度超过保管放置温度条件的场所、相对湿度超过保管放置湿度的场所、温差大、结露的场所。
- 2) 接近腐蚀性气体、可燃性气体的场所、尘土、灰尘、盐分及金属粉尘较多的场所、有水、油及药品滴落的场所、振动或冲击可传递到主题的场所,请勿握住线缆进行搬运,否则会导致机器损坏或故障。
- 3) 请勿过多的将本产品叠加放置在一起,否则会导致损坏或故障。

1.2 一般注意事项

使用时请注意:

- 1) 本产品为一般性工业制品,不以事关人命的机器及系统为使用目的。
- 2) 若应用于可能因本产品故障引发重大事故或损坏的装置时,请配备安全装置。
- 3) 若应用于硫磺或硫化性气体浓度较高的环境下,请注意可能因硫化使得芯片电阻断线或出现点接触不 良等情况。
- 4) 若输入远超过本产品电源额定范围的电压,可能因内部部件的损坏出现冒烟、起火灯现象,请充分注意输入电压。
- 5) 请注意本产品无法保证超过产品规格范围的使用。
- 6) 本公司致力于产品的不断完善,可能变更部分部件。

1.3 禁止事项

除本公司外请勿进行拆卸修理工作。

1.4 废弃时的注意事项



注意

产品正常使用之后需作为废品处理时,有关电子信息产品的回收、再利用事宜,请遵守有关部门的法律规定。



1.5 系统安装

- 1) 配线作业必须由专业电工进行。
- 2) 确认电源断开后才能开始作业。
- 3) 请安装于金属等阻燃物上并远离可燃物。
- 4) 使用时必须安全接地。
- 5) 外部电源发生异常,控制系统会发生故障,为使整个系统安全工作,请务必在控制系统的外部设置安全电路。
- 6) 安装、配线、运行、维护前,必须熟悉本说明书内容;使用时也必须熟知相关机械、电子常识及一切 有关安全注意事项。
- 7) 安装控制器的电箱,应具备通风良好、防油、防尘的条件。若电控箱为密闭式则易使控制器温度过高, 影响正常工作,须安装抽风扇,电箱内适宜温度为50℃以下,不要使用在结露及冰冻的地方。
- 8) 控制器安装应尽量避免与接触器、变压器等交流配件布置过近,避免不必要的突波干扰。

注意: 处理不当可能会引起危险,包括人身伤害或设备事故等。



2 改字工具简述

针对改字工具 V14.0.0.201103.xx 版本进行说明; 使用 QC-R6-windows 模拟器-2.0.2.5 测试;

2.1 可修改的内容

以 S6 模拟器为例。

1. IO 监视显示的 Y (输出)、X (输入)、M (中间变量);

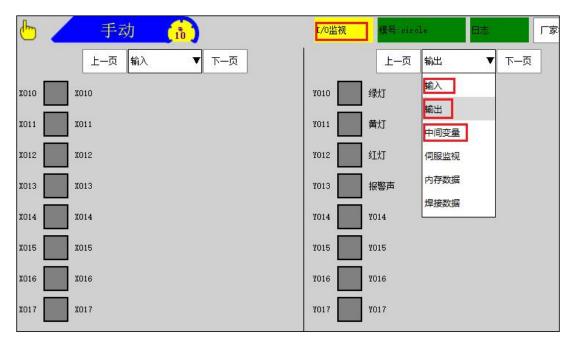


图 1-1 S6IO 监视

2. 手动操作->信号输出界面的显示项



图 1-2 S6 手动信号输出页



3. 编程里的轴动作、信号输出、自定义报警



图 1-3 S6 动作菜单

4. 轴描述

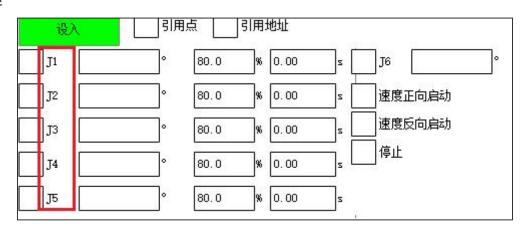


图 1-4 轴动作

5. 信号输出里包含普通输出、中间变量、时间输出、单头阀、双头阀的定义以及显示项;



图 1-5 信号输出

6. 自定义报警号

界面:编程->动作菜单->自定义报警;

自定义报警号早期版本从5000开始,新的基本都是使用9000开始,根据使用的控制系统使用的报警



号进行选择。

- a) 控制系统自定义报警号从 5000 开始的选择: CustomName_v1.4.x.x.xxx.0 标准;
- b) 报警号从 9000 开始的选择: CustomName_v1.4.x.x.xxx.1 报警号 9000;

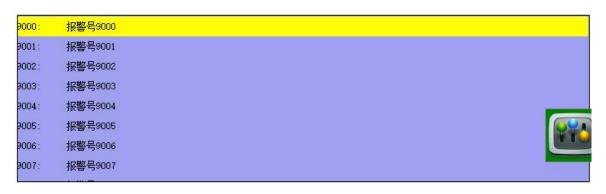


图 1-6 自定义报警

2.2 简易使用流程

表格 1-1 改字工具使用流程简述

编号	名称	步骤说明
1	IO 板数量选	默认值为 5,根据实际需要选择,若在阀定义页列表内部分项提示超出最大 IO 点,
	 择	则说明选择的 IO 板数量过少。
		1. 选择10板数量: 5 ▼
2	获取原文件	可从更新包中提取,也可以使用默认的文件;由于默认文件里是比较旧的数据,所以推荐从更新包获取。 若前一次获取过原文件,也可以跳过该步骤,直接进行下一步(选择语言),然后继续上一次的修改。 2. 选择文件: 方式1:推荐 选择更新包文件 方式2: □使用默认文件
3	选择语言	在执行完步骤 2 后会更新该处的选项,选项内是当前所能支持修改的语言。 3. 选择语言: ch_CN ch_
4	修改内容	完成前面3个步骤后,点击底部菜单的【创建设置页面】按钮,自动根据前3步的设置生成相应的修改页面,切换到所需修改的页面进行修改并进行保存操作(每



		个页面修改后都需要点击【保存】);	
		版本: 1.4.0.0.201103.01报警号9000	
		文件操作页 创建设置页面	
		文件操作页 10定义页 阀定义页 手动页 教导页 报警信息页 轴定义 保存	
5	生成更新包	在修改完所有页面后回到首页,点击【生成更新包】按钮,正常可打包成	
		提示打包失败,缺少 qm 文件,则是由于没有修改内容或修改后没有保存	导致。
		5. 生成更新包	
		TIME AND CO.	
		打包成功。 文件位】: /getdata/MCRobotPanelUpdateIO.tar.bfe	
6	获取更新包	更新包在该根据工具目录下的 getdata 文件夹内,可点击【打开 getdata 文	文件夹】
6	获取更新包	更新包在该根据工具目录下的 getdata 文件夹内,可点击【打开 getdata 文 按钮来直接打开该文件夹。	文件夹】
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。	
6	获取更新包		
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。	
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。	
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。 6.	
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。 6.	到 0盘; 夹
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。 6. 打开 "getdata" 文件夹	到 心盘; 夹
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。 6.	到 盛 ; 夹
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。 6.	到盛;
6	获取更新包	按钮来直接打开该文件夹。 6.	到盛;



3 界面说明

3.1 文件操作页

数据文件的获取与更新包的制作均在该页面处理,该页面布局根据操作步骤进行优化,跟着步骤操作即可。

简单使用流程可查看上一章的【表格 1-1 改字工具使用流程简述】

Ge L	收字工具-文件操作页						×
1.	选择10板数量: 5	_					
2.	选择文件: 方式1:	选择更新包文件	方式2:	□ 使用默认文件			
3.	选择语言: 🔻						
4.	点击底部的[创建设置页面]技	(钮,切换到需要修改	的页面,修改内	容并保存(每个页面)		点保存)。	•
4.		、 切换到需要修改	的页面,修改内	容并保存(每个页面)	多改后都要	点保存)。	
	点击底部的[创建设置页面]技 生成更新包	钦钮,切换到需要 修改	水的页面,修改内	容并保存(每个页面的	多改后都要	点保存)。	
		钦钮,切换到需要 修改	的页面,修改内	容并保存(每个页面的	多改后都要	点保存)	
		钦钮,切换到需要修 改	x的页面,修改内	容并保存(每个页面的	含改后都要	点保存)。	•
	生成更新包	・钮,切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、切換到需要修改 ・型、可以 を可以 を可以 を可以 を可以 を可以 を可以 を可以 を				点保存)。	•
6.	生成更新包	级包使用: 复制文件 拟器使用: 复制文件				点保存)。	•

图 2-1 文件操作页面示例



3.2 I0 定义

该页面可修改 Y(输出)、X(输入)、M(中间变量)。

修改的内容可在控制系统界面的IO监视中显示。

功能使用:







图 2-2 IO 定义页面示例

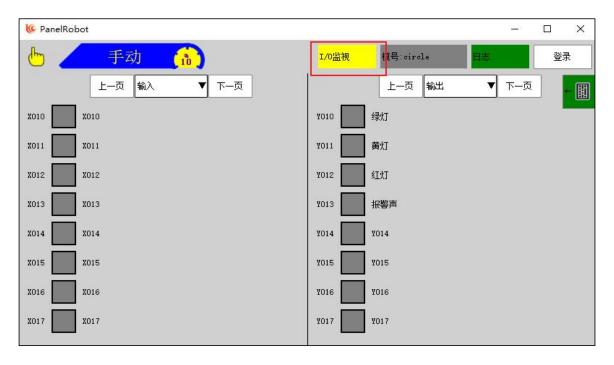


图 2-3 S6 控制系统界面-IO 监视



3.3 阀定义页

包括对普通输出、单头阀、双头阀、中间变量、时间变量的修改、移除、添加操作;相关修改内容可在控制系统的编程界面->动作菜单->信号输出内显示;具体各输出类型的功能请查看对应的控制系统说明书,该处仅提供修改说明;仅时间输出的Y1点可以和普通输出的Y1点重复。

该页面修改完需要点击底部菜单右侧的【保存】按钮,以便将内容写入文件中。



图 2-4 阀定义页





图 2-5 S6 控制系统-信号输出

3.3.1 修改

对列表中已有的项进行修改;

- 1. 在列表中选中需要修改的项,此时在选中项的右下角出现【修改】按钮;
- 2. 点击【修改】按钮,弹出修改窗口。
- 3. 根据实际需要修改属性,不同的类型对应有不同的属性。
- 4. 修改完点击右下角的【保存修改】按钮,修改的内容将更新到列表中。





图 2-6 阀修改-选中修改项



图 2-7 修改窗口



3.3.2 移除

将列表中已有的项进行移除。

- 1. 选中需要移除的项,选中项的右下角显示出【移除】按钮;
- 2. 点击【移除】按钮,即可将对应项移除。

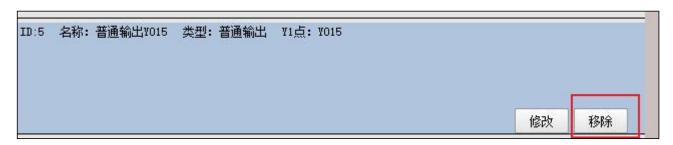


图 2-8 移除前



图 2-9 移除后



3.3.3 添加



图 2-10 阀添加步骤

3.3.4 功能区说明

表格 2-2 功能区操作说明

功能名称	功能描述
批量添加时间输出	根据普通输出批量添加时间输出,即普通输出存在却无对应时间输出时添加对应
	的时间输出到列表中。
列表整理	对列表的内容进行整理;
	先根据类型进行排序(普通输出->单头阀->双头阀->中间变量->时间输出);
	同一类型里则根据 Y1 点的大小进行排序(小 ->大);
ID 排序	对 ID 进行排序,从 0 开始且连续。
清空列表	清空整个列表的数据,会弹出确认清除对话框,选择【Yes】将清空列表。
根据 IO 设名称	取 Y1 点的描述作为名称,如果 Y1 点未设置描述则使用 Y1 点的点名称(如 010,)。
	为了避免重复,除了普通输出外对不同类型增加对应前缀;
自动勾选手动页显	若勾选该功能,则手动页的项会自动根据默认处理进行勾选并保存;
示项	默认设置:对列表内容中的类型除中间变量与和时间输出外,均勾选。
自动勾选教导页显	若勾选该功能,则教导页的项会自动根据默认处理进行勾选并保存;
示项	默认设置: 列表中所有项均勾选。



3.3.5 批量处理说明

对列表内的项进行批量的重命名或则删除;

表格 2-3 名称批量重命名操作说明

名称	说明
起始 ID	要批量操作的起始 ID;由于在移除与添加操作过程中会打乱 ID,可先使用功能区
	的【列表整理】 + 【ID 排序】功能对列表的 ID 进行排序整理后再进行批量处理。
终止 ID	需要处理的最大 ID;与起始 ID 共同作用,限定批量操作的范围。
格式	选择名称的命名格式,目前只有一个选项【前缀+Y1 点】;
前缀	填入名称的前缀;
名称批量修改按钮	根据前面的几项设定对起始 ID~终止 ID 范围内的项名称重命名为前缀+Y1 点名称。



图 2-11 批量修改前



ID:2 名称: 普通輸出V012 类型: 普通輸出 V1点: V012紅灯
开始ID: 1. 0 终止ID 2. 2
格式: 3. 前缀+Y1点 * 前缀4. 测试 5. "名称" 批里 修改
刪除类型: 根据开始ID和··· ▼ 批量刪除
批量处理 功能区 阀添加区
提示: 保存修改 ID:2
文件操作页 10定义页 阀定义页 手动页 教导页 报警信息页 轴定义 保存

图 2-12 批量修改设置

ID:0 名称: 测试010 类型: 普通輸出 ¥1点: ¥01	D操灯
	修改 移除
ID:1 名称: 测试011 类型: 普通输出 ¥1点: ¥01 批量修改后的名称	1黄灯
ID:2 名称: 测试012 类型: 普通輸出 ¥1点: ¥01	Z ^k ILYT
开始ID: 0 终止ID: 2	
格式: 前缀+Y1点	"名称"批量 修改
刪除类型: 根据开始ID和··· ▼ 批量刪除	
批量处理 功能区 阀添加区	
提示: ID:0~2 "名称"设置完成	隐藏设置区
文件操作页 10定义页 阀定义页 手动页 教	导页 报警信息页 轴定义 保存

图 2-13 批量修改后



批量删除:

- A. 删除类型:选择批量删除的方式;
 - a) 根据起始 ID 和终止 ID: 即在上方输入起始 ID 与终止 ID,对 2ID 区间内的项批量删除;
 - b) 普通输出、单头阀……: 将列表中类型与选择相同的项批量删除。
- B. 批量删除按钮: 根据前面的设定批量删除列表中的内容。



图 2-14 批量删除界面

3.4 手动页

该列表的内容与【阀定义页】同步,每一项的右侧都有一个【手动】选框,可设置对应项是否要在控制系统的【手动操作】->【信号输出】界面显示,勾选的项将在手动界面显示。

修改完成后点击底部菜单右侧的【保存】按钮,将修改后的内容保存到文件中。



图 2-15 控制系统-手动-信号输出





图 2-16 手动页

表格 2-4 手动页操作功能说明

功能	功能说明
单项勾选	列表中每一项的右侧有独立的选框,用于设置该项在控制系统手动页面的显示与隐藏。
	ID:0 名称:测试010 类型: 普通輸出 V1点: V010绿灯
	✓ ≨āb
勾选默认项	勾选该功能后将自动对列表内除中间变量和时间输出类型外的项进行勾选。
	□ 勾选默认项 □ 显示未勾选项 □ 显示已勾选项
显示未勾选项	勾选该功能将提取出所有未勾选的项组成列表。
显示已勾选项	勾选该功能将提取出所有以及勾选的项组成列表。
保存	在修改完成后点击底部菜单右侧的保存按钮,将修改内容写入文件。
	文件操作页 10定义页 阀定义页 手动页 教导页 报警信息页 轴定义 保存



3.5 教导页

该列表的内容与【阀定义页】同步,每一项的右侧都有一个勾选的选框,可设置对应项是否要在控制系统的【编程】界面显示,勾选的项将在相应区域显示。

修改完成后点击底部菜单右侧的【保存】按钮,将修改后的内容保存到文件中。



图 2-17 编程界面





图 2-18 教导页

表格 2-5 教导页各功能项说明

功能	功能说明
单选框	列表内各项都绑定有一个选框,用于设置该项在控制系统的显示与隐藏。
勾选默认项	勾选该功能后自动勾选列表中的所有项。
显示未勾选项	勾选该功能后将提取出所有未勾选的项组成列表。
显示已勾选项	勾选该功能后将提取出所有以及勾选的项组成列表。
类型	选择后将提取对应类型的项组成列表。



3.6 报警信息页

对自定义报警号进行修改、移除、添加操作;

修改的内容在控制系统的【编程】-> 【动作菜单】-> 【自定义报警】内显示。

表格 2-6 自定义报警相关操作说明

功能	操作描述
修改	对已有报警号的描述进行修改,直接在对应报警号下方的描述输入框里输入新的内容。
	报警信息列表 报警号: 9000
	图 2-19 自定义报警-修改
移除	选择需要移除的项->点击选中项右上角的【移除】按钮;
	报警信息列表 报警号: 9000 描述: 报警号9000
	图 2-20 自定义报警-移除
添加	使用界面左上角的添加区域,填入报警号和对应描述,再点击【添加】按钮,即可添加新的报警号到列表中。注意报警号的范围有限制,有些控制系统版本的自定义报警号从5000开始,有些是9000开始,需要根据控制系统的要求选择改字工具,改字工具也对应发布了2个版本,根据实际进行选择。
	1. 9030 描述: 自定义报警9030
	图 2-21 自定义报警-添加
保存	自定义报警号都修改完成后点击底部菜单右侧的【保存】按钮,将修改内容写入文件中。







图 2-23 报警信息页





图 2-24 控制系统-自定义报警

3.7 轴定义

修改轴的描述。

表格 2-7 轴定义修改相关操作说明

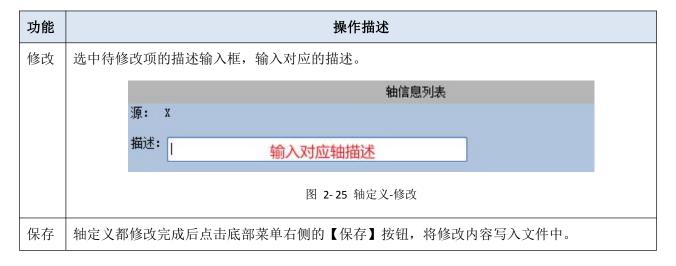








图 2-27 轴定义页



4 修改示例

使用的改字工具: CustomName_v1.4.0.0.20201103.1 报警号 9000

使用的更新包: HCRobot-HC-QC-RX-2.0.2.5-master-STD_OLD_KEYS.tar.bfe

使用的模拟器: QC-R6-windows 模拟器-2.0.2.5

4.1 修改前设置

IO 板数量选择: 5

原文件: 选择更新包文件(HCRobot-HC-QC-RX-2.0.2.5-master-STD_OLD_KEYS.tar.bfe)

语言选择: zh_CN (中文)

€ 改字工具-文件操作页		<u>=</u>		×
1. 选择10板数量: 5 ▼ 1. 使用默认 5				
2. 选择文件: 方式1: 2. 选择更新包文件 方式2: [□使用默认文件			
3. 选择语言: zh_CN * 3. 选择中文				
选择的文件: file:///E:/shared_folders/模拟器/QC-R6-windows模拟部文件调用成功	}-2.0.2.5/HCRobot-HC	-QC-RX-	2. 0. 2. 5-	maste
4. 点击底部的[创建设置页面]按钮,切换到需要修改的页面,修改内容	并保存(每个页面修改)	后都要点	〔保存)。	
5. 生成更新包				
14亿与体中,	l. To le labes			_3
6. 打开 "getdata" 文件夹	atelo.tar.Diej到0盆; 表覆盖原qml文件夹			
文件操作页 创建设置页面 4 创建页面			-	

图 3-1 修改前设置示例



4.2 I0 定义

输出点	修改前		修改后
Y014	- 无描	述内容	测输出 Y014
Y015	- 无描	述内容	测输出 Y015
Y016	- 无描	述内容	测输出 Y016



Y014	测输出1/014
Y015	测输出Y015
Y016	测输出Y016
	图 3-3 输出点-修改后

输入点	修改前	修改后
X014	- 无描述内容	测输入 X014
X015	- 无描述内容	测输入 X015
X016	- 无描述内容	测输入 X016



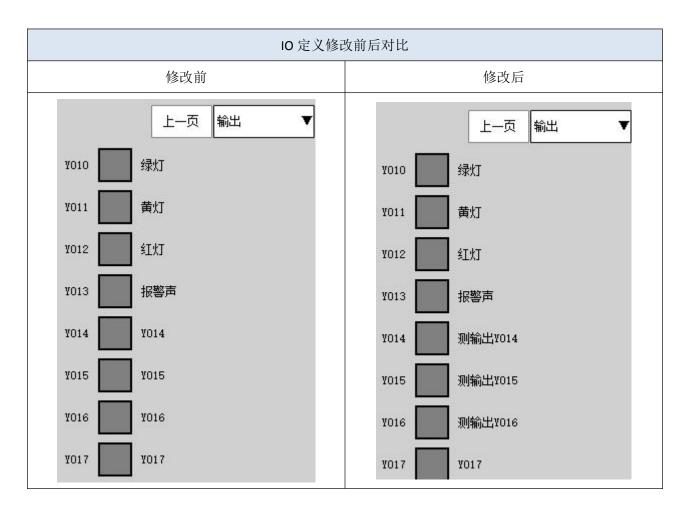
X014	测输入X014
X015	测输入X015
X016	测输入X016
	图 3-5 输入点-修改后

中间变量	修改前	修改后
M014	- 无描述内容	测中间变量 M014
M015	- 无描述内容	测中间变量 M015

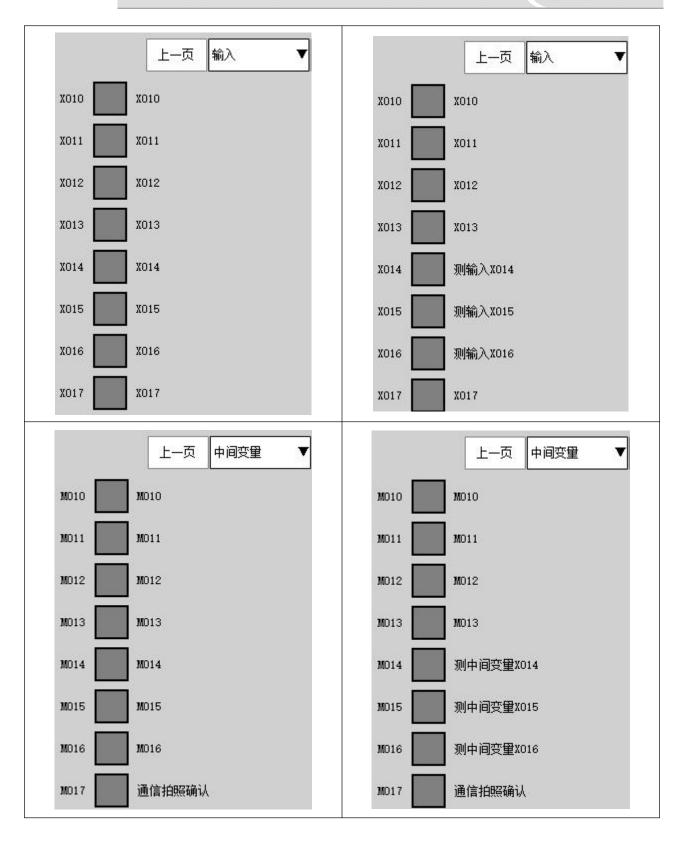


M016 - 无描述内容 测中间变量 M016

M014		M014	测中间变量X014
M015		M015	测中间变量X015
M016		M016	测中间变量X016
	图 3-6 中间变量-修改前		图 3-7 中间变量-修改后









4.3 阀定义

为了测试其他类型,将普通输出的 Y030~Y047 进行移除,并添加 1 个单头阀,1 个保持型双头阀,1 个非保持型双头阀;

名称	类型	Y1 点	X1 点	X1	Y2 点	X2 点	X2	时间	自动检测
				方向			方向		
测单头阀 Y030	单头阀	Y030	X030	反	-	-	-	0	否
测保持双头阀 Y031	保持双头阀	Y031	X031	反	Y032	X032	反	0	否
测非保持双头阀	非保持双头	Y033	X033	反	Y034	X034	反	0	否
Y033	阀								

普通输出	修改前	修改后
Y020	普通输出 Y020	测普通输出 Y020
Y021	普通输出 Y021	测普通输出 Y021
Y022	普通输出 Y022	测普通输出 Y022

中间变量	修改前	修改后
Y020	普通输出 Y020	测普通输出 Y020
Y021	普通输出 Y021	测普通输出 Y021
Y022	普通输出 Y022	测普通输出 Y022

时间输出	修改前	修改后
Y020	时间输出 Y020	测 T 时间输出 Y020
Y021	时间输出 Y021	测 T 时间输出 Y021
Y022	时间输出 Y022	测 T 时间输出 Y022



普通输出修改效果对比						
	✔️⊻──板輸	出	间输出Y 间隔	扇輸出Y 间隔輸出M		
	¥010	绿灯	Y011	黄灯	¥012	\$I\XJ
	¥013	报警声	Y014	普通输出Y014	¥015	普通输出Y015
修改前	¥016	普通输出Y016	¥017	普通输出Y017	¥020	普通輸出1020
	¥021	普通输出1021	¥022	普通输出Y022	¥023	普通輸出1023
	✓ 通 断	延时: 0.0 s			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	✓ ¥ 板輸	出	间输出Y__间隙	扇輸出X	单头阀Y	保持型双头阀" 非保持型
	Y010	绿灯	¥011	黄灯	¥012	红灯
	Y013	报警声	¥014	普通输出Y014	Y015	普通输出Y015
修改后	Y016	普通输出Y016	¥017	普通输出Y017	¥020	测普通输出¥020
	¥021	测普通输出¥021	¥022	测普通输出Y022	¥113	普通输出 ¥113
	✓ 通 断	延时: 0.0 s				

中间变量修改效果对比									
	⊻──板箱	出 ✓ 中间变量 ─ 时间	同輸出Y	扇輸出¥ □ 间隔輸出M					
修改前	M010	中间变量 MO10	M011	中间变量 MO11	M012	中间变量 M012			
	M013	中间变量 MO13	M014	中间变量 M014	M015	中间变量 M015			
	M016	中间变量 MO16	MO17	通信拍照确认	M020	中间变量 M020			
	M021	中间变量 MO21	M022	中间变量 MO22	M023	中间变量 MO23			
	✓ 通 断 延时: 0.0 s								
	YU板输	出 中间变量 时间	開輸出Y	新名 III 间隔输出M	单头阀Y	保持型双头阀 非保持型			
	M010	中间变量 M010	M011	中间变量 MO11	M012	中间变量 M012			
1421.1	M013	中间变量 M013	M014	中间变量 MO14	M015	中间变量 MO15			
修改后	M016	中间变量 M016	M017	通信拍照确认	M020	测M中间变量 MO20			
	M021	测M中间变量 MO21	M022	测M中间变量 MO22	M023	中间变量 M023			
	✓ 通 断	延时: 0.0 s			- N				



时间输出修改效果对比									
	1 板輸	出一中间变里	目輸出4 间隔	扇输出Y 间隔输出X					
	¥110	时间输出 Y110	¥111	时间输出 ¥111	¥112	时间输出 ¥112			
修改前	¥113	时间输出 ¥113	¥114	时间输出 ¥114	¥115	时间输出 ¥115			
	¥116	时间输出 Y116	¥117	时间输出 ¥117	¥120	时间输出 ¥120			
	¥121	时间输出 ¥121	¥122	时间输出 Y122	¥123	时间输出 ¥123			
	✓通 断	动作时间: 0.0 s	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						
	Y 板輸	出 中间变里 🗸 时间	自輸出Y 间隔	幕輸出Y 间隔輸出M	单头阀Y	保持型双头阀Y工工非保持型			
	¥010	时间输出 Y010	¥011	时间输出 YO11	¥012	时间输出 Y012			
	¥013	时间输出 Y013	¥014	时间输出 Y014	¥015	时间输出 Y015			
修改后	¥016	时间输出 Y016	¥017	时间输出 Y017	¥020	测T时间输出 YO20			
	¥021	测T时间输出 YO21	¥022	测T时间输出 YO22	Y023	时间输出 YO23			
	✓通 断	劫作时间: 0.0 s							

	单头阀
修改前	-无
修改后	¥ 板輸出 中间变量 时间輸出¥ 间隔輸出▼ 单头阀¥ 保持型双头阀¥ 非保持型 ¥030 测单头阀¥030



	保持型双头阀								
修改前	-无								
修改后	Y 板輸出 中间变量 时间输出Y 间隔输出M 单头阀Y 保持型双头阀Y 非保持型 Y031 测保持双头阀Y031 ✓ 通 断 等待输入 延时: 0.0 s								

	非保持型双头阀									
修改前	-无									
修改后	Y 板輸出 中间变量 时间輸出Y 间隔輸出M 单头阀Y 保持型双头阀Y 非保持型 Y033 测非保持双头阀Y033 ✓ 通 断 等待輸入 延时: 0.0 s									



4.4 手动页显示项

修改前:除了中间变量和时间输出外均勾选;

修改后: Y010~Y023 + Y030~Y034

			非保持	型双头阀		
	-					
	信号输出 可编	程按键 操作	说明书 机	L器简介 调试日志		
	绿灯		通	黄灯	通	
修改前	\$IXJ		通	报警声	通	
	普通輸出¥014		通	普通输出Y015	通	
	普通输出¥016		通	普通输出Y017	通	
	普通输出¥020		通	普通输出¥021	通	
	普通輸出¥022		通	普通输出¥023	通	
	普通输出¥024		通	普通输出Y025	通	
	普通输出¥026		通	普通输出¥027	通	
	信号输出 可编辑	程按键 操作	说明书 机	器简介 调试日志		
	绿灯		通	黄灯	通	
	红灯		通	报警声	通	
	普通輸出¥014		通	普通输出Y015	通	
修改后	普通输出Y016		通	普通輸出Y017	通	
	测普通输出¥020		通	测普通输出VO21	通	
	测普通输出¥022		通	普通输出1023	通	
	测单头阀Y030		通	测保持双头阀1031	通	
	测非保持双头阀1033		断			



4.5 教导页显示项

修改前: 所有项勾选;

修改后: 普通输出 Y023~Y027 取消勾选;

普通输出修改效果对比									
	✓У□板输	出	目輸出Y	新倫出Y 间隔輸出M					
	Y010	绿灯	¥011	黄灯	¥012	红灯			
修改前	Y013	报警声	Y014	普通輸出Y014	¥015	普通输出1015			
	Y016	普通输出Y016	Y017	普通輸出Y017	¥020	普通输出1020			
	Y021	普通输出Y021	¥022	普通輸出Y022	¥023	普通输出1023			
	✓ 通 断 延时: 0.0 s								
	Y 板输	出 中间变量 时间	自輸出Y 间隔	幕輸出Y 间隔輸出M	单头阀Y	保持型双头阀Y 非保持型;			
	Y010	绿灯	¥011	黄灯	Y012	红灯			
	¥013	报警声	¥014	普通输出Y014	¥015	普通输出¥015			
修改后	¥016	普通输出Y016	¥017	普通输出Y017	¥020	测普通输出Y020			
	Y021	测普通输出Y021	¥022	测普通输出1022	¥113	普通输出 ¥113			
		延时: 0.0 s							



4.6 自定义报警号

修改前: 自定义报警号 9000~9020, 对应的描述为 报警号 90xx;

修改后:将 9002~9020的报警号移除,修改 9000和 9001的描述,添加 9021报警号。

报警号	修改前描述	修改后描述
9000	报警号 9000	测报警号 9000
9001	报警号 9001	测报警号 9001
9021(新添加)	-	测报警号 9021

				修改效果对比	
	9000:	报警号9000	-T V 450 000 V 50 000 T		
修改前	9001:	报警号9001			
	9002:	报警号9002			
	9003:	报警号9003			
1500113	9004:	报警号9004			-
	9005:	报警号9005			
	9006:	报警号9006			
	9007:	报警号9007			
	9000:	测报警号9000			
	9001:	测报警号9001			
	9021:	测报警号9021			
修改后					



4.7 轴定义

只修改 J1~J5 的轴描述进行测试。

轴名称	修改前描述	修改后描述
J1	-	测轴 1
J2	-	测轴 2
J3	-	测轴 3
J4	-	测轴 4
J5	-	测轴 5

				轴定义修	改效果	对比				
修改前	设入		80.0 80.0 80.0 80.0	% 0.00 % 0.00 % 0.00 % 0.00 % 0.00	S S S S S	」 J6	°	80.0	% 0.00	5
修改后	设入 测轴1 测轴2 测轴3 测轴4 测轴5	引用 	点 80.0 80.0 80.0 80.0	引用地址 % 0.00 % 0.00 % 0.00 % 0.00	s [] s [] s [•	80.0	% [0.00	s



4.8 生成更新包与使用

在修改完所有页面并对每个页面执行保存后回到首页,点击【生成更新包】,若提示打包成功,则进入下一步,使用更新包。若提示【打包失败】,则查看失败原因,对于缺少 qm 文件的情况,是由于未对修改的页面执行【保存】导致,只需到修改过的页面进行保存即可,若不需要修改,只想要使用原文件的翻译,则可到除【IO 定义页】以外的任一个页面执行【保存】操作(IO 定义页面在无修改的情况下不执行保存操作)。



图 3-8 生成更新包示例

在生成更新包后,打开改工具目录下的 getdata 文件夹,使用新的翻译文件。

方式一: 复制 getdata 文件夹里面的 qml 文件夹到模拟器目录下,覆盖模拟器原来的 qml 文件夹,重新打开模拟器后可查看到新的翻译文字。

方式二:在模拟器中确认翻译均正常后在复制 getdata 文件夹里的 HCRobotPanelUpdateIO.tar.bfe 更新包文件到 U 盘根目录,然后按照控制系统手持升级的步骤,将 IO 翻译更新包升级到控制系统界面上。





图 3-9 有效更新包文件示例



图 3-10 S6 模拟器目录



深圳市华成工业控制股份有限公司

地址:深圳市宝安区西乡街道固戍一路正奇隆大厦8楼

邮编: 518000

电话: 0755-26417678

传真: 0755-26416578

欢迎关注微信公众号下载更多相关资料!



本产品在改进的同时,资料可能有所变动,恕不再另行通知。