

MV800 上位机操作手册


1. 上位机软件的硬件准备与使用

1.1 硬件要求

PC 或笔记本电脑一台；

USB-TypeC 数据线一根（需要具备数据传输功能）；

1.2 上位机路径

软件路径通常在 Release 文件夹下面的 Driver.Soft，图标为：。双击即可正常使用，无需安装。

2. 通讯设置

2.1 功能概述

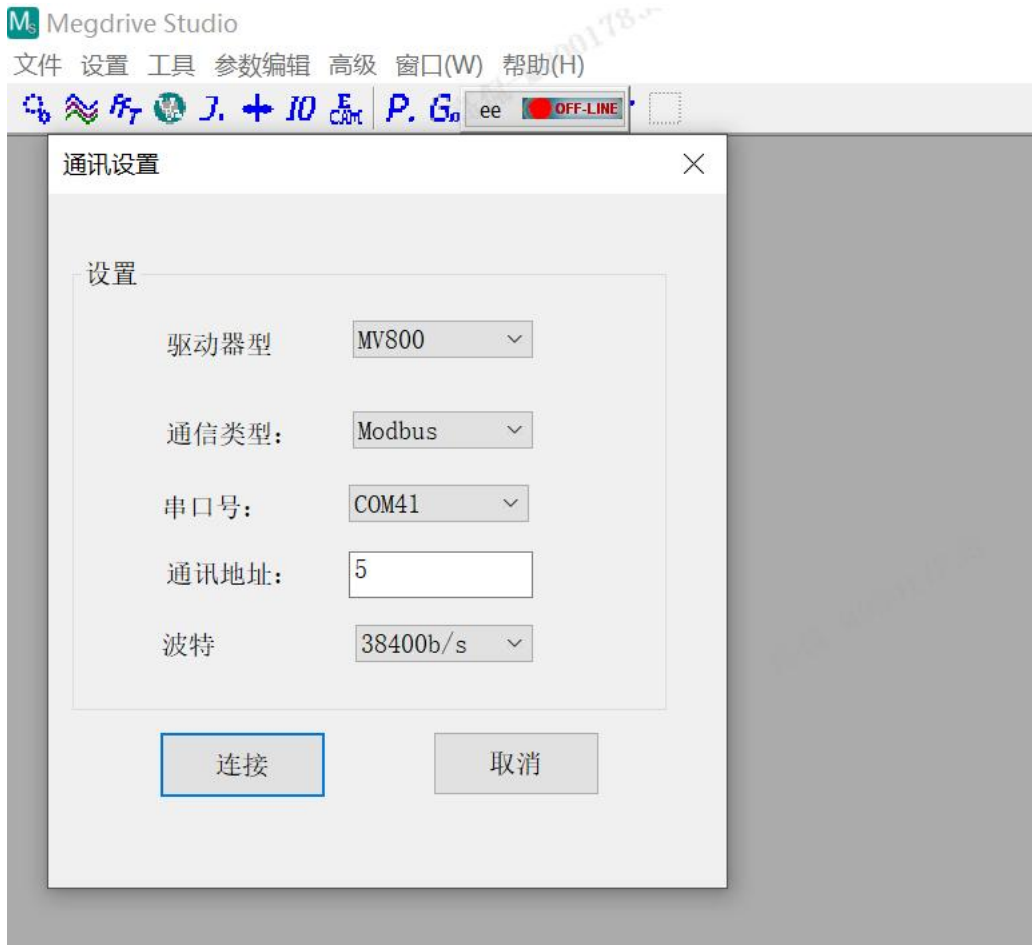
根据不同 MV800 不同系列的产品，在上位机选择相应的产品系列，配置通讯方式，通讯地址，通讯波特率等。确保上位机和变频器能正常通讯，必须设定正确的通讯参数。

2.2 适用机型

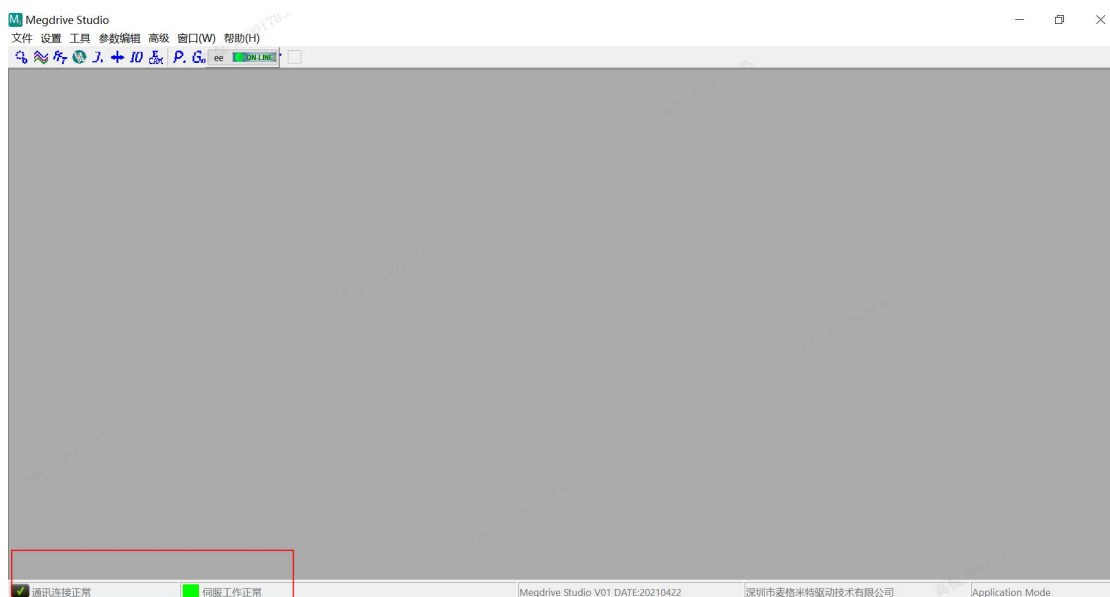
MV800 系列

2.3 设置步骤

双击打开上位机软件后，会弹出如下通讯配置对话框：



在对话框中可以配置 MV800 型号，通讯类型选择 ModBus，串口号根据具体情况进行配置，通讯地址以及波特率选择默认的即可，配置完成后点击连接完成配置，若配置成功下方状态栏会亮两个绿灯，如下图所示：



若未完成配置前已经关闭窗口，在工具栏中选择第一个也可以打开进行配置，如下图所示：

示：



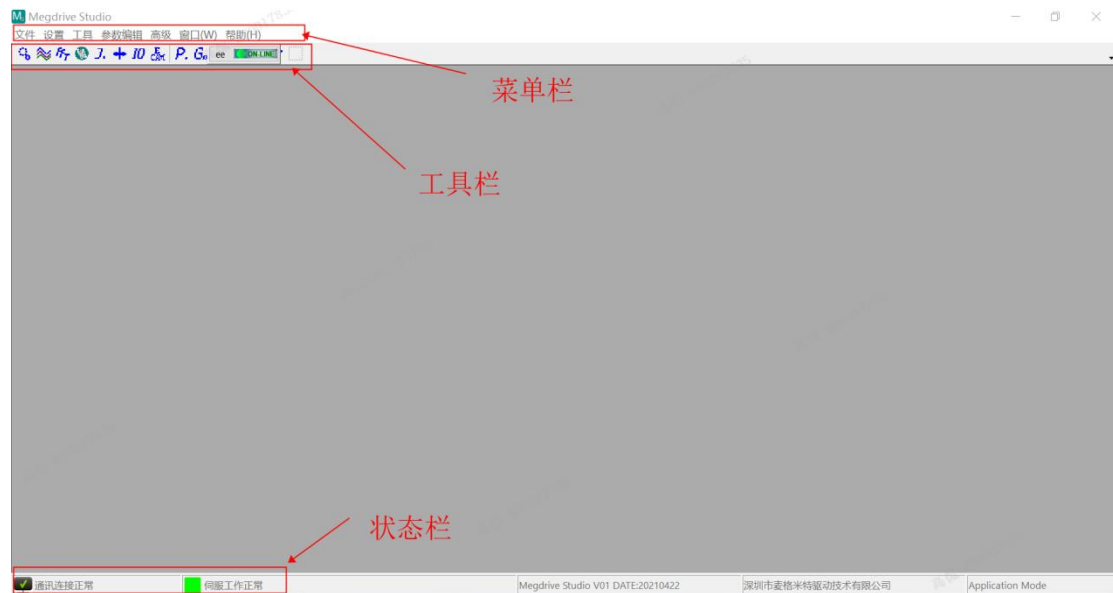
3.主界面介绍



3.1 功能概述

MV800 上位机软件主要有管理通讯配置、参数编辑、示波器工具等功能。

3.2 功能说明

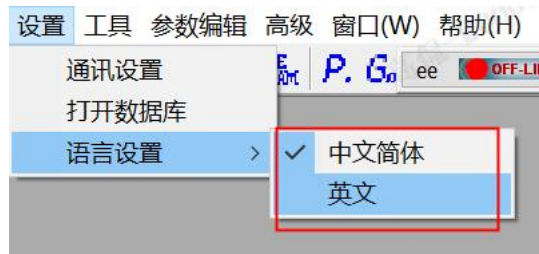
主界面如下图所示：



MV800 上位机目前支持的功能有参数编辑  以及示波器 ，均可通过点击工具栏图标进行打开。

3.3 语言切换

MV800 上位机目前支持的语言有简体中文和英文，可以在设置里面进行切换。




4. 参数编辑器

4.1 功能概述

在线修改、上传、下载、保存功能码参数。

4.2 打开路径

菜单方法：参数编辑器\参数编辑器。

工具栏方法：点击工具栏参数编辑图标  打开。参数编辑器界面如下：



4.3 功能说明

主要功能包括打开参数文件、保存参数、下载数据、读取伺服数据。用来查看伺服驱动系统在工作过程中的动态特性，也可监控伺服运行的工作状态。



打开参数文件：打开保存参数的 XXX.csv 文件。



保存参数文件：把参数数据保存到 XXX.csv 文件中。



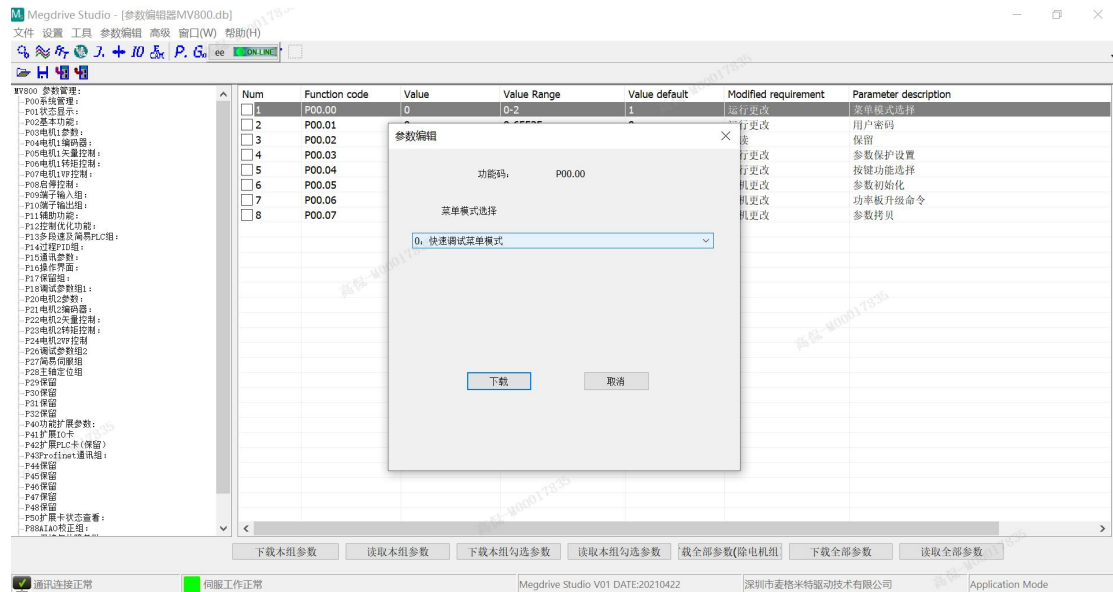
下载数据：把参数写入伺服驱动器。



读取伺服数据：从伺服中读取伺服的参数。

修改参数：在参数显示、修改区域，点击要修改的参数所在的行，弹出相应

的对话框修改并直接下载。如双击 P00.00 则弹出如下修改界面，在该界面中修改参数即可。



5. 示波器


5.1 功能概述

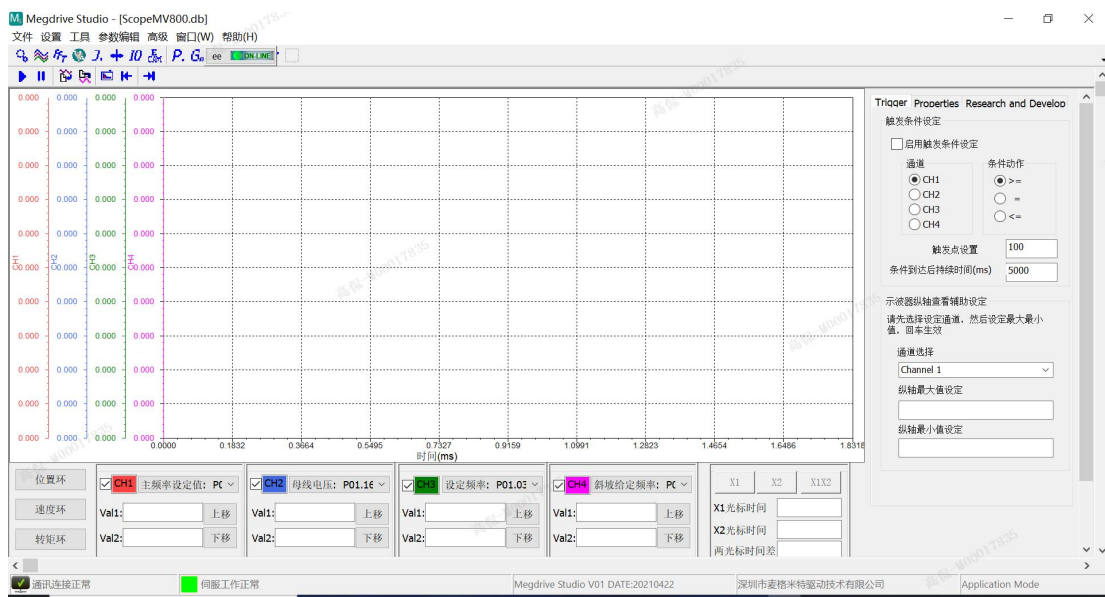
用来查看伺服驱动系统在工作过程中的动态特性，也可监控伺服运行的工作状态。

本示波器在通讯波特率为 1M（ModBus）时的采样频率为 1k，支持 4 通道。

5.2 打开路径


菜单方法： 工具\ 示波器。

工具栏方法： 点击工具栏示波器图标  打开，其界面如下：



5.3 功能说明

主要功能包括运行、停止、波形数据保存、波形数据打开、 设置、保存波形图片、向前翻页、向后翻页、通道选择、查看光标数据、放大、缩小、曲线上移，曲线下移等。

 运行： 启动示波器。

|| 停止示波器：停止示波器。

📁 保存波形数据：把波形保存到数据库。

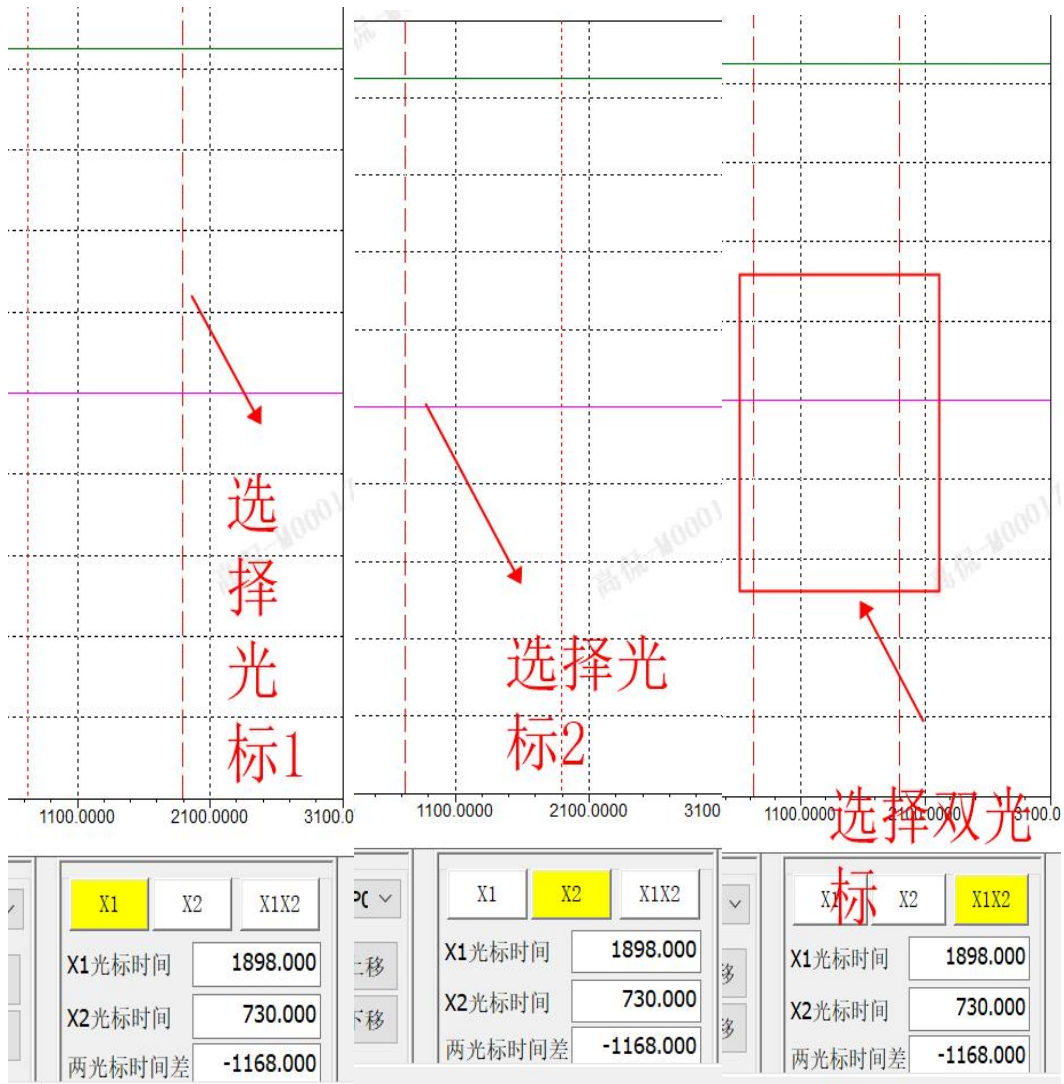
📄 打开波形数据：打开波形数据，并显示。

📏 示波器设置：设置示波器通道。

🖨️ 保存波形图片：保存波形图片

➡️ 向后翻页：查看后一页数据。

光标的选择和移动：光标主要用来查看示波器上点的数据。总共有两个光标，三种选择方式。



光标位置的移动。

粗移：选好光标后，按住 Ctrl 键，单击要移到的位置，完成移动。

精移：选好光标后，按向左箭头向左移，按向右箭头向右移动查看。

波形放大： 按住左键，从左上到右下画放大矩形框，松开完成矩形区放大

波形缩小： 双击缩小

波形上下移动： 如下图所示移动 CH1 波形上移按住“上移 CH1”，则波形上移。下

移：按住“下移 CH1”，则波形下移。



单击通道前面的勾，选中则显示该通道波形，否则不显示。



触发条件设定：可以设定各个通道的触发条件

触发条件设定

启用触发条件设定

通道

- CH1
- CH2
- CH3
- CH4

条件动作

- >=
- =
- <=

触发点设置

100

条件到达后持续时间(ms)

5000

示波器纵轴查看辅助设定

请先选择设定通道，然后设定最大最小值，回车生效

通道选择

通道 1

纵轴最大值设定

纵轴最小值设定