

舞台机械电控系统描述

一、操作台

- 1、基于 19 寸触摸屏的显示操作系统，系统显示直观明了，通过计算机图形设计，使得系统美观、容易识别。
- 2、基于手柄的单轴多轴操作方式，可以容易的实现系统的单控、集控等功能。
- 3、软件死机应急处理，可以通过软件设计防止系统失控。
- 4、多路手动备份操作，可在计算机失效的情况下通过手动备份装置实现备份操作功能。
- 5、设备延时运行方式，可通过编场实现设备的延时运行模式，设备运行多样化
- 6、设备往返运行方式
- 7、编场数目不受限制
- 8、编组运行方式可实现设备同步
- 9、设备图形显示与文字显示结合的显示方式
- 10、日志管理、用户管理、设备管理等管理功能
- 11、设备应急操作（针对开关损坏等的临时应急操作）
- 12、演出模式和装台模式分离
- 13、针对设备可设置速度模式、位置模式、特殊定位模式、测试模式

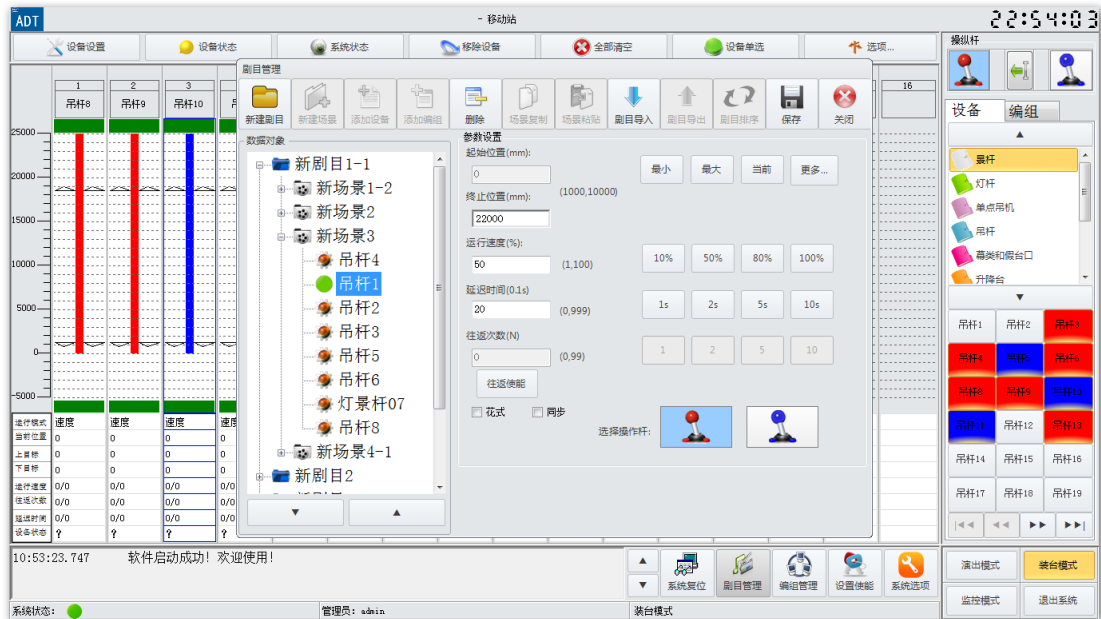


二、计算机软件

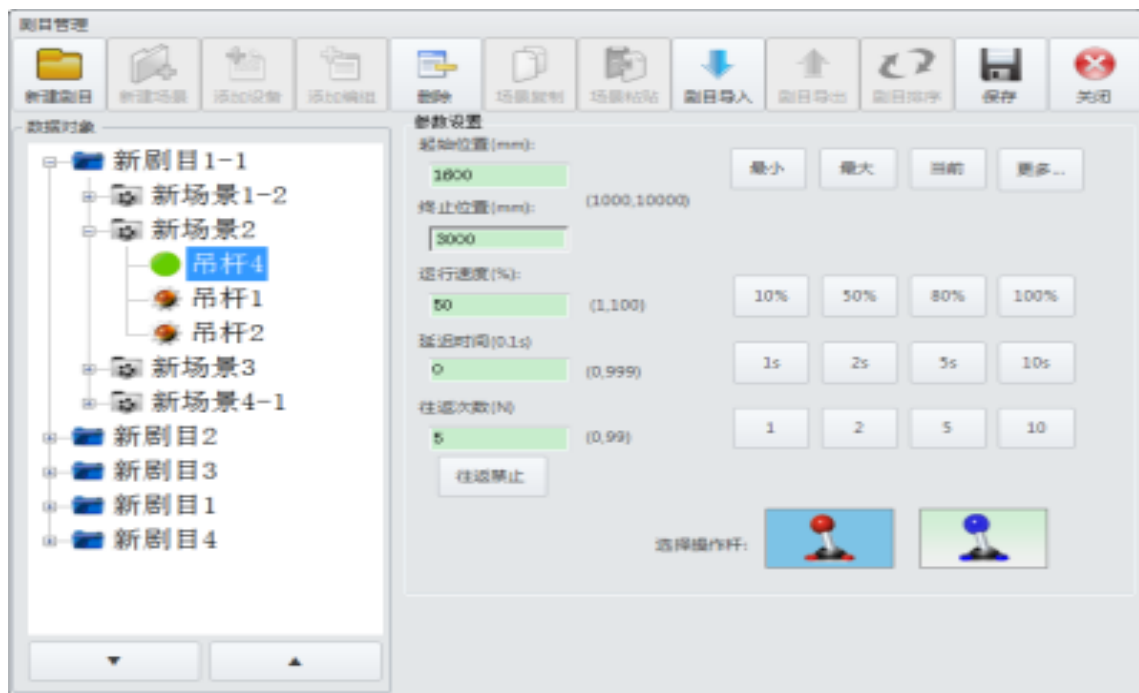
- 1、剧目管理：剧目数无限制，可完成定位、往返、延时运行等功能。
- 2、编组管理：设备同步过程中失步保护与自动调节。
- 3、用户管理：用户可分级管理，设置不同的操作权限。
- 4、设备管理：设备的软限位、清零位置、当前位置等参数。
- 5、应急操作：开关失效应急启动设备，救场。

6、状态查询：查询系统状态和设备状态，初步诊断系统。

7、日志管理：系统的报警日志、操作记录等信息。



软件整体界面外观



剧目场景编译界面

设备管理

回家
 保存
 读取
 单个设置
 全部设置
 上移
 下移
 关闭

| 编号 | 名称 | 软上限位 | 软下限位 | 位置码数 | 位置码数 | 清零位置 | 当前位置 | 原始位置 |
|----|------|-------|------|------|------|-------|-------|------|
| 1 | 吊杆01 | 20000 | 1500 | 241 | 10 | 21250 | 19121 | ↑ |
| 2 | 吊杆2 | 20000 | 0 | 482 | 10 | 21200 | 21198 | ↓ |
| 3 | 吊杆3 | 21200 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 13521 | ↓ |
| 4 | 吊杆4 | 21200 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 13523 | ↓ |
| 5 | 吊杆5 | 21100 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 13520 | ↓ |
| 6 | 吊杆6 | 21100 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 13520 | ↓ |
| 7 | 吊杆7 | 20500 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 13520 | ↓ |
| 8 | 吊杆8 | 21200 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 17350 | ↓ |
| 9 | 吊杆9 | 21200 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 13076 | ↓ |
| 10 | 吊杆10 | 21200 | 1200 | 241 | 10 | 21250 | 14347 | ↓ |

系统设置界面

使能配置

保存
 单个读取
 全部读取
 单个设置
 全部设置
 上移
 下移
 关闭

| 属性 | 使能 |
|--------|-------------------------------------|
| 运行使能 | <input checked="" type="checkbox"/> |
| 松绳使能 | <input checked="" type="checkbox"/> |
| 软限位使能 | <input checked="" type="checkbox"/> |
| 上减速限使能 | <input type="checkbox"/> |
| 下减速限使能 | <input type="checkbox"/> |

应急操作界面