

示教器二次开发文档

一、开发环境

1.1 开发环境简介

1.1.1 系统：ubuntu14.04 （ubuntu-14.04.5-desktop-i386.iso）

1.1.2 开发工具 IDE：QtCreator + Qt5.2.1 （使用 `sudo apt-get install qtcreator` 命令安装）

1.1.3 交叉编译工具配置详见 1.2.1 开发环境配置及使用方法

1.2 开发环境配置及使用方法

1.2.1 交叉编译工具配置

交叉编译工具目录是 nextpLib 文件夹中的 T30-gcc 文件夹中



配置交叉编译

第一步：

将文件 `gcc.tar.gz` 和 `qtenv.tar.gz` 解压到系统的 `/opt/` 目录下

第二步：

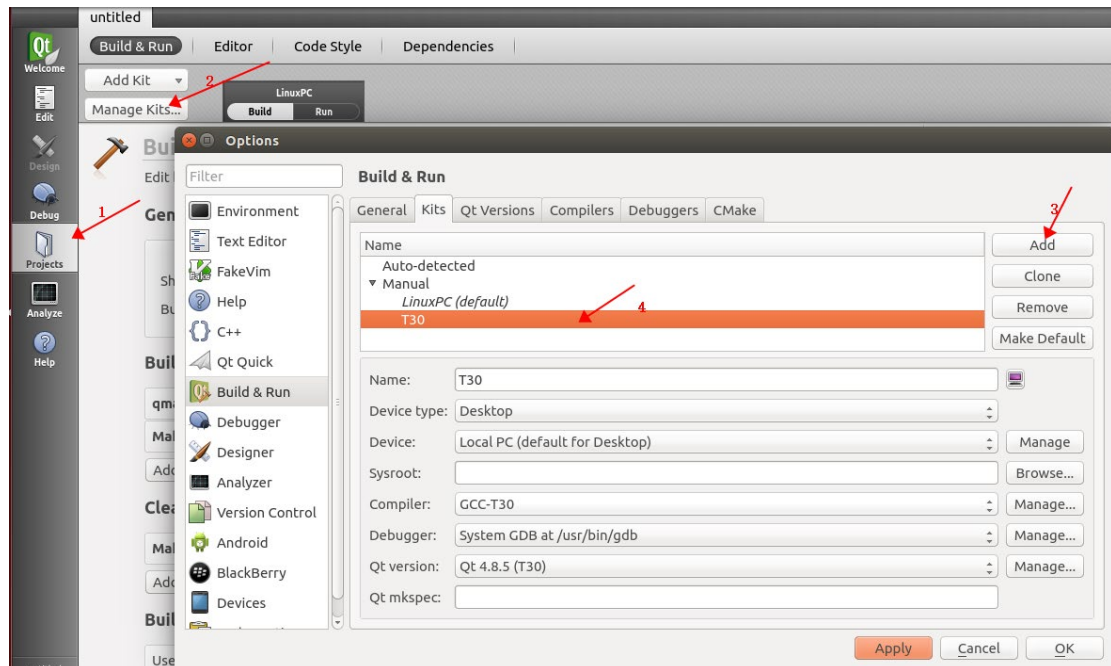
将 `tslib.tar.gz` 文件解压到 ubuntu 系统的 `/usr/local` 目录下

第三步：

在 ubuntu14.04 终端中运行 `qtcreator` 新建一个 Qt 界面程序

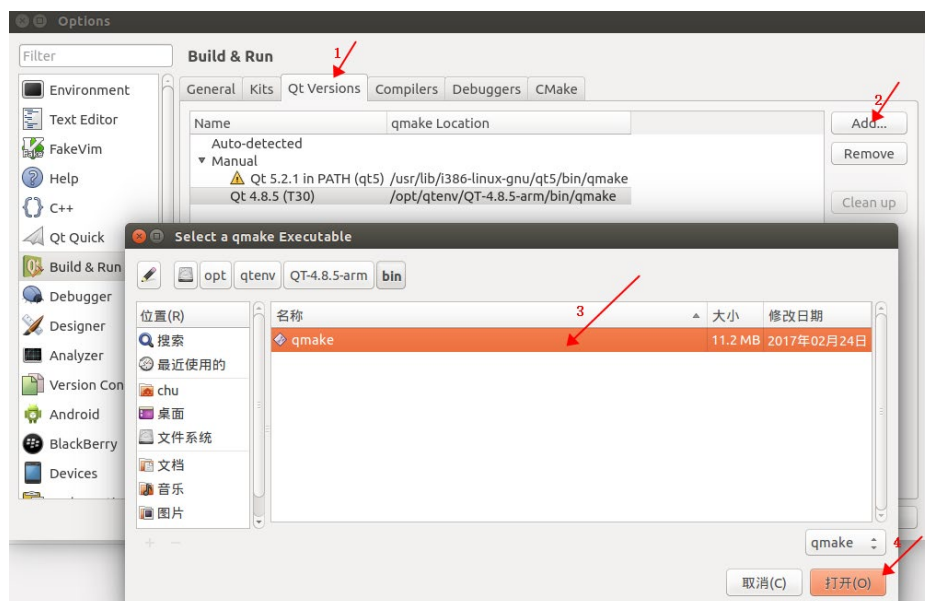
在 `qtcreator` 中左侧点击 **Projects** 按钮---->**Manage Kit...**

在 **Options** 中单击右上角的按钮 **Add** 添加两个编译套件 如下图

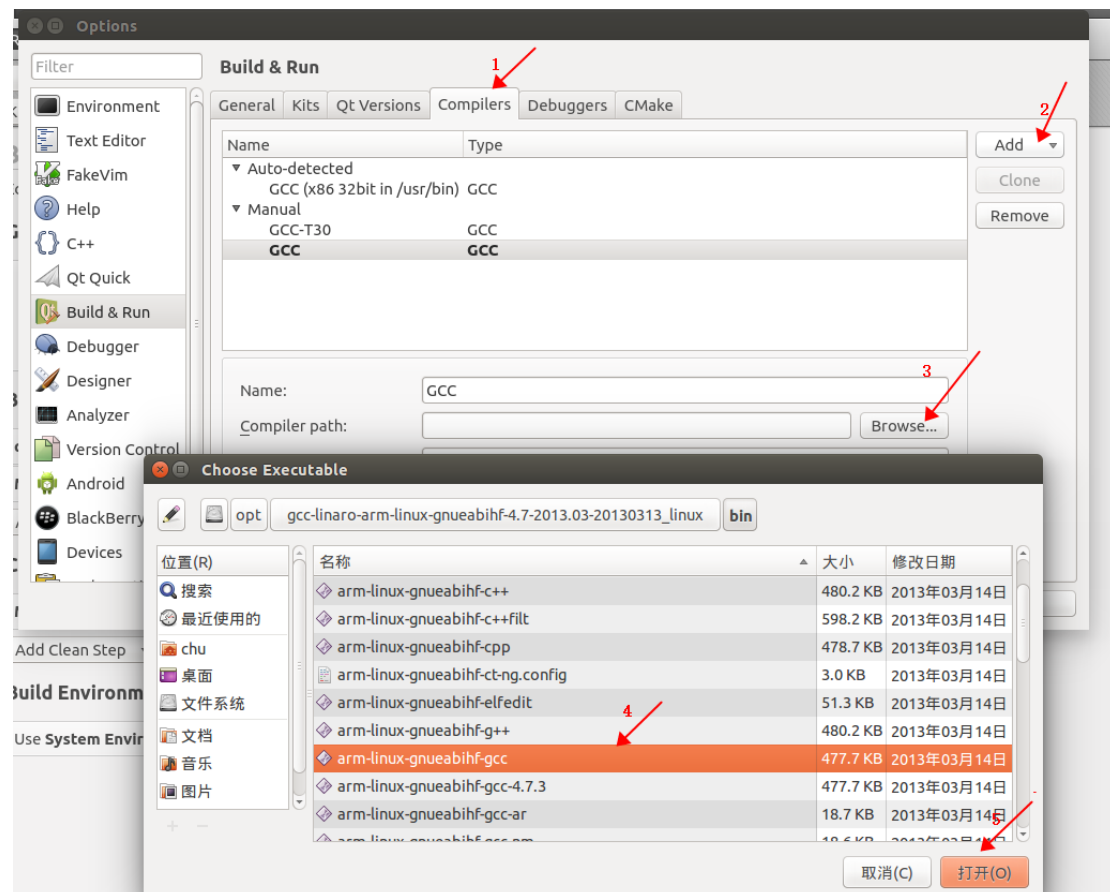


其中 T30 交叉编译 点击 **Qt Versions** 栏----->**Add** 按钮 （添加 `qmake`）

在弹出的对话框中选择 `qmake`(路径：
`/opt/qt5env/QT-4.8.5-arm/bin/qmake`)

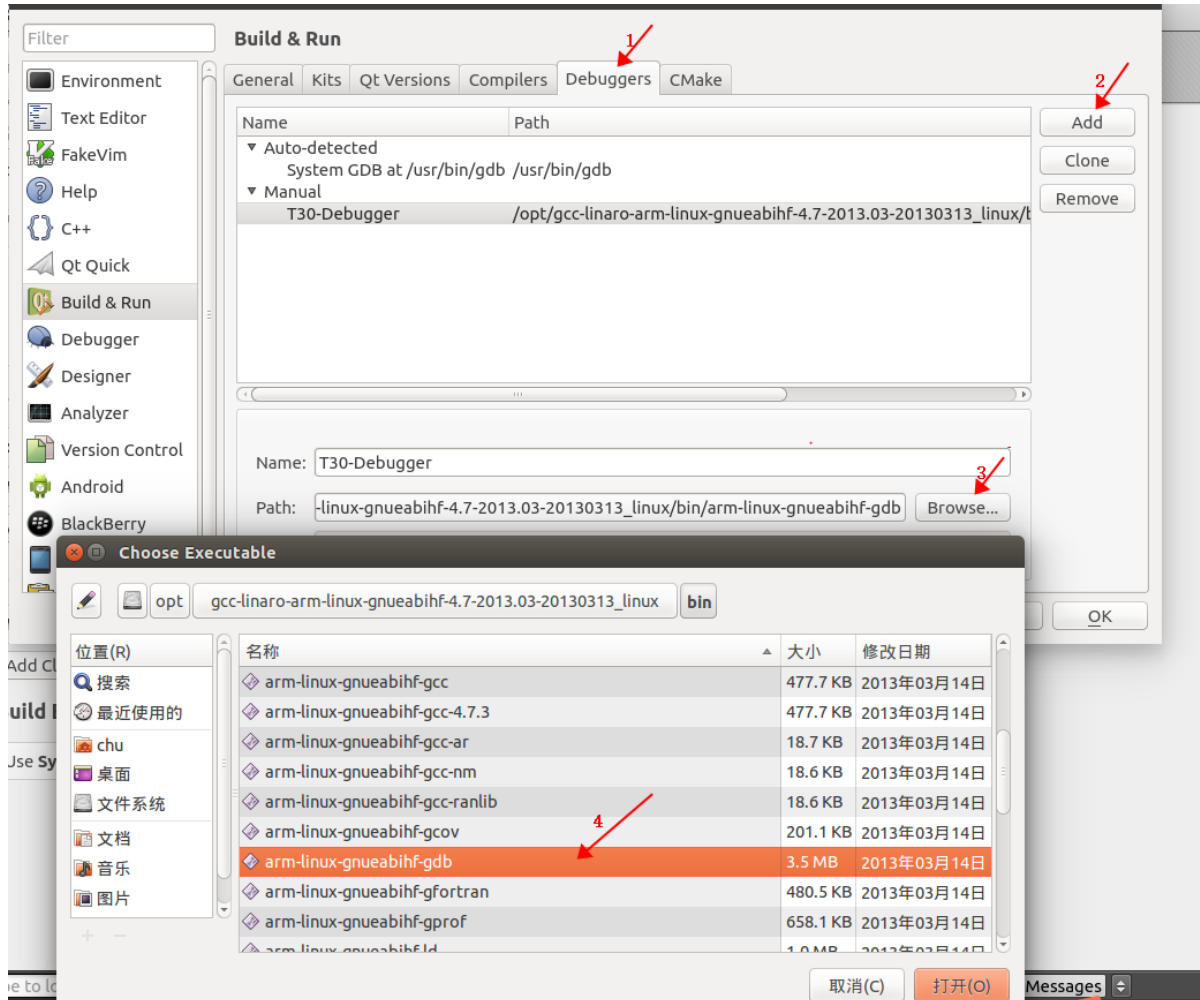


修改工具链名称为 GCC-T30 点击 Browse...按钮添加交叉编译工具链
工 具 链 路 径
(/opt/gcc-linaro-arm-linux-gnueabi-hf-4.7-2013.03-20130313_linux/bin/
arm-linux-gnueabi-hf-gcc)



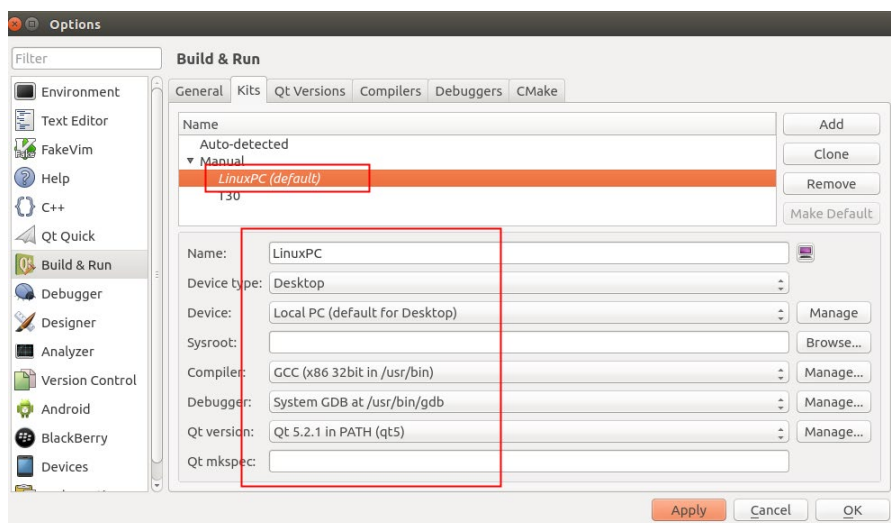
添加 Debugger:点击 Debuggers 按钮----->Add 修改 debugger 名称为
T30-Debugger

添加 debugger : 点击 Browse... 按钮 debugger 路径
(/opt/gcc-linaro-arm-linux-gnueabi-hf-4.7-2013.03-20130313_linux/bin/
arm-linux-gnueabi-hf-gdb)

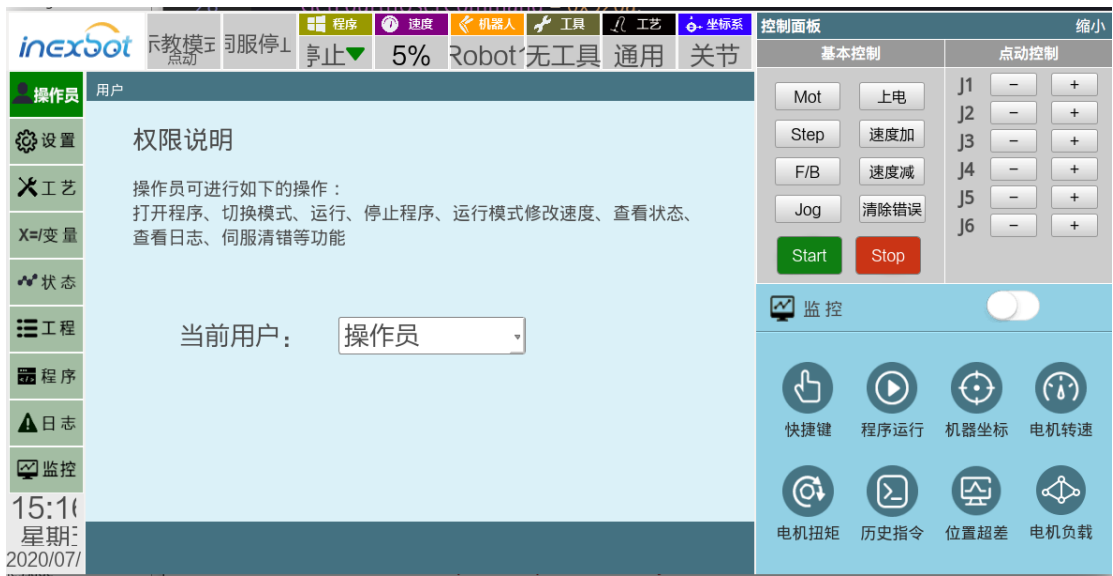


以上配置是 T30 示教器程序编译工具，该编译工具编译的程序仅适用于纳博特公司的 T30 示教器

如果仅使用及测试 Demo 可以使用 QtCreator 自带的编译器



使用 LinuxPC 编译的程序可以在 Ubuntu14.04 系统中运行，下图为运行在 ubuntu 系统的 Demo 程序



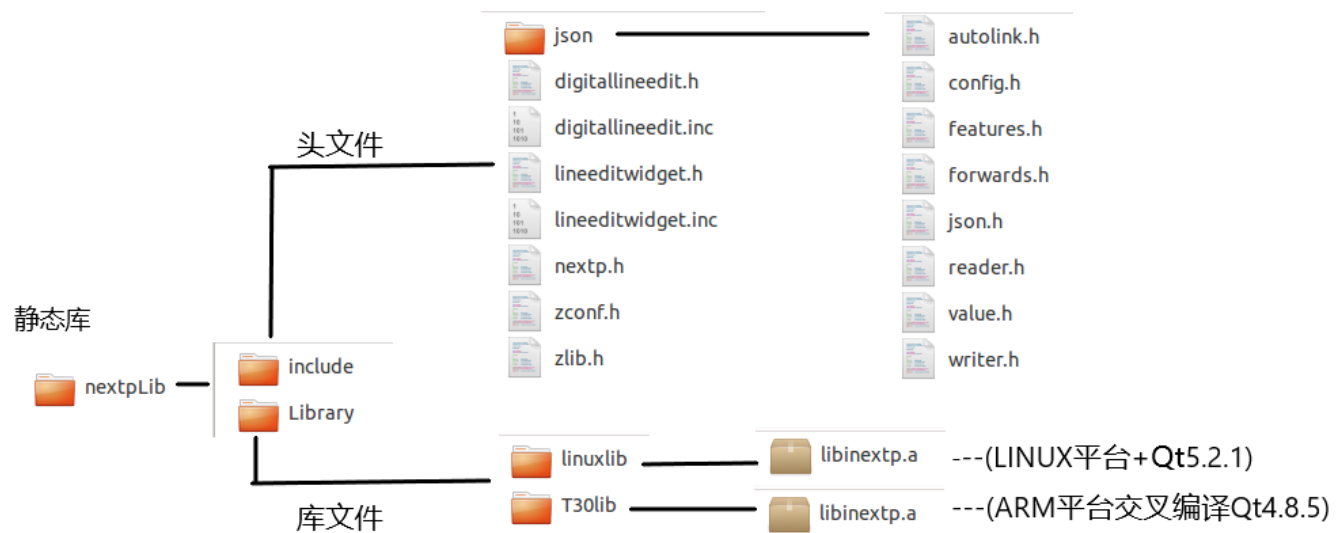
二、示教器软件二次开发静态库

2.1 二次开发静态库简介

2.1.1 功能介绍：

提供完整的示教器功能，支持添加用户自定义界面，支持特定字段的通信与控制系统通信。

2.1.2 静态库目录结构：



`nextpLib` 为总文件夹

`Include` 文件夹中为头文件

`Library` 文件夹中为静态库文件包括 `linux` 平台和 `ARM` 平台的库文件

`nrc` 文件夹中的 `nrc.out` 是与当前 `demo` 程序配套的控制程序

其中使用（`ARM` 平台交叉编译的程序只适用于纳博特公司的 `T30` 示教器使用）

2.1.3 静态库结构说明

1. `nextp.h` 头文件接口说明：

```
//创建 Nextp 类对象
```

```
static QPointer<Nextp> getInstance();
```

```
//获取系统字体
```

```
QString getSystemFont();
```

```

//用户自定义窗体传输到主程序

void setWidgetParentLocation(QPointer <QWidget> widget);

//向控制器发送消息

    void sendMessage(const quint16 &command,const QByteArray &data);

//通知示教程序自定义窗体已经打开

widgetShowFinish()

//接收控制器消息信号

void signal_receiveMessage(const quint16 &command,const QByteArray

&data);

//打开自定义窗体信号

void signal_openWidget();

//关闭自定义窗体信号

void signal_closeWidget();

//隐藏工艺主界面中除了自定义按钮的其他按钮

void hideTechnologyToolbuttons();


//静态库支持与控制器通信命令字

    enum CommandList

    {

        SetFirstUserParaCommand = 0x9200,

        GetFirstUserCommand = 0x9201,

        ReceivedFirstUserCommand = 0x9202,

```

```
SetSecondUserParaCommand = 0x9203,  
GetSecondUserCommand = 0x9204,  
ReceivedSecondUserCommand = 0x9205,  
  
SetThirdUserParaCommand = 0x9206,  
GetThirdUserCommand = 0x9207,  
ReceivedThirdUserCommand = 0x92,  
ReceivedThirdUserCommand = 0x9208,  
  
SetFourthUserParaCommand = 0x9209,  
GetFourthUserCommand = 0x920a,  
ReceivedFourthUserCommand = 0x920b,  
  
SetFifthUserParaCommand = 0x920c,  
GetFifthUserCommand = 0x920d,  
ReceivedFifthUserCommand = 0x920e,  
  
};
```

2. json/json.h 头文件提供 JSON 数据格式的组装和解析

2.1 组装 json 数据示例:

```
Json::Value root;
```

```
Json::FastWriter wt;
```

```
root["robot"] =1;

root["booldata"] =true;

root["data"] = 1.1;

root["name"] ="nihao";
```

2.2 解析 Json 数据示例

```
QByteArray jsonData    //控制器发送的数据

Json::Value root;

Json::Reader reader;

QString jsonData = param.data();

if(reader.parse(jsonData.toStdString(), root))

{

    int robot = root["robot"].asInt();

    bool booldata=    root["booldata"].asBool();

    Int data= root["data"].asDouble();

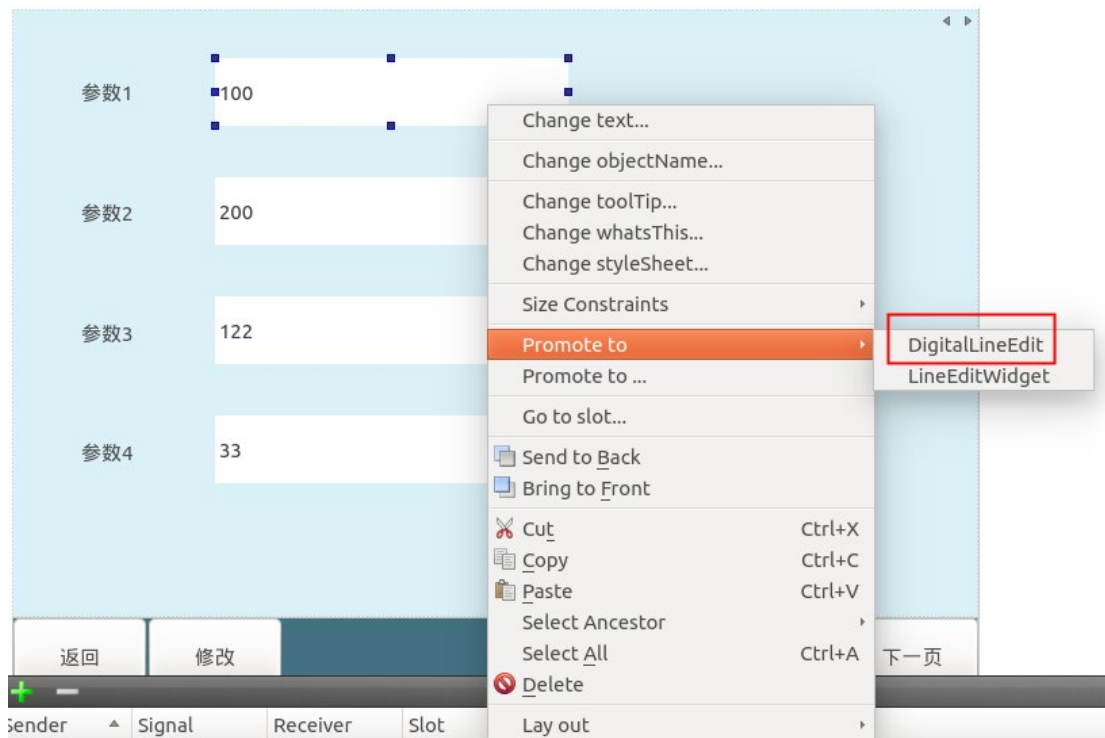
    Std::string name =    root["name "].asString();

}
```

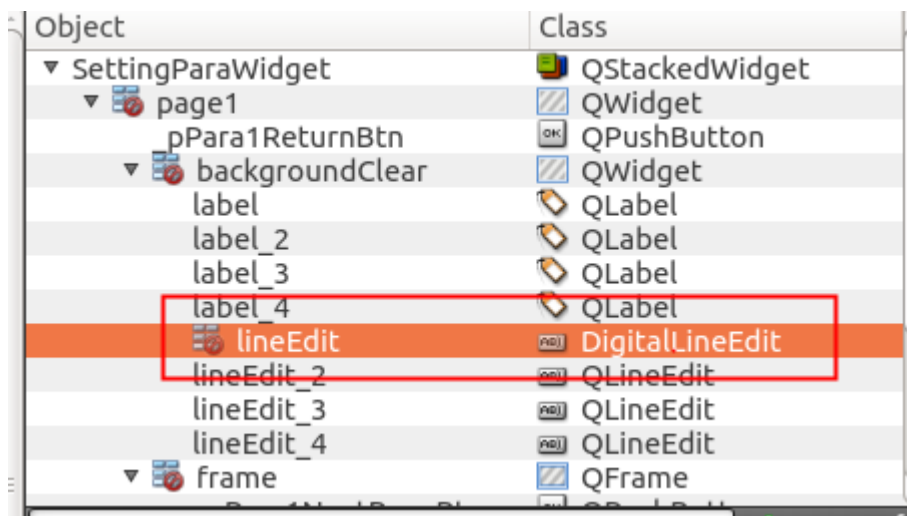
3. digitallineedit.h 提供数字输入框

支持将 QLineEdit 控件提升为数字输入框

提升方法：右键选择一个 QLineEdit 控件 --->Promote to
--->DigitalLineEdit



右侧树形结构中可以看到该控件 Class 属性变为 DigitalLineEdit



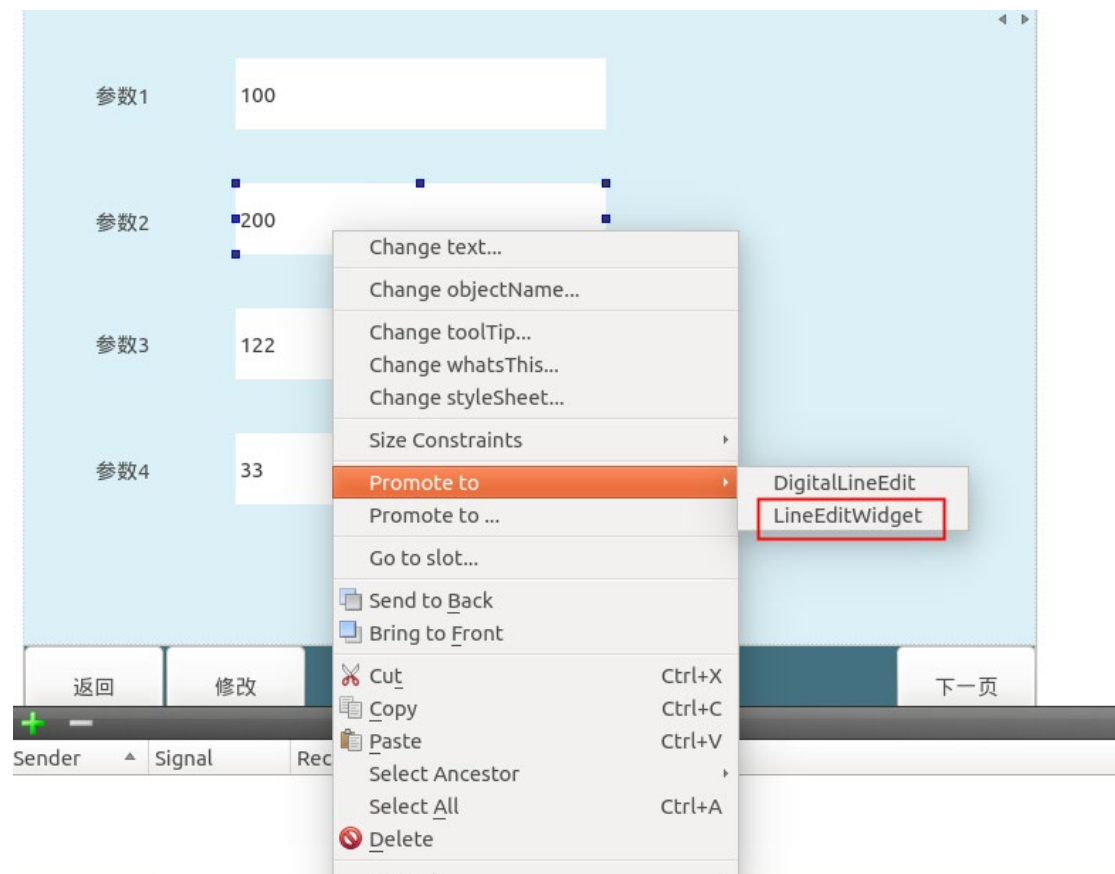
程序运行后控件效果，单击控件会弹出数字键盘：



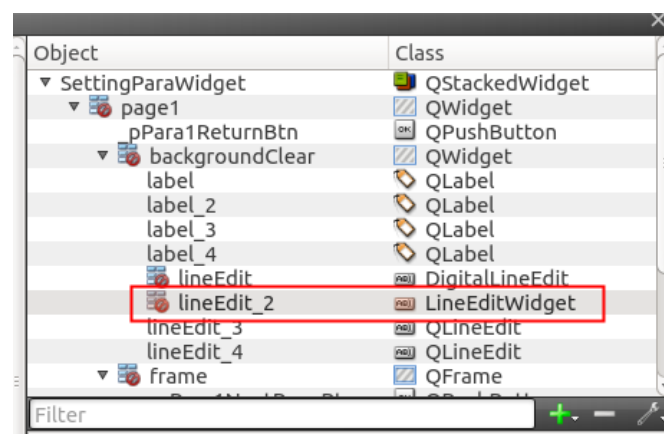
4. QLineEditWidget.h 提供数字和字符输入框

支持将 QLineEdit 控件提升为数字与字符输入框

提升方法：右键选择一个 QLineEdit 控件 --->Promote to
--->lineEditWidget



右侧树形结构中可以看到该控件 Class 属性变为 QLineEditWidget

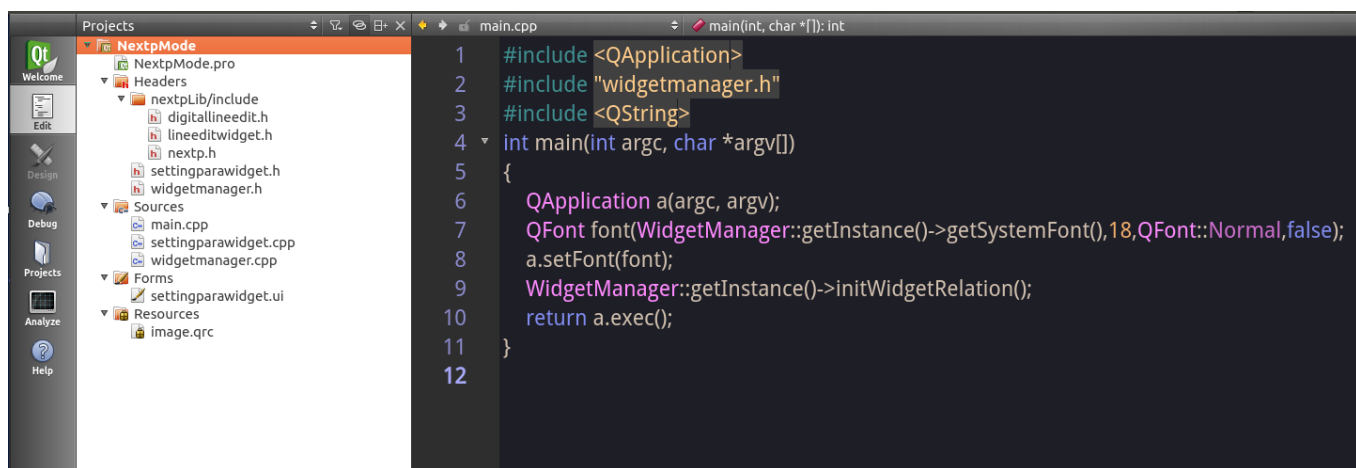


程序运行后控件效果，单击控件会弹出数字与字母键盘：



2.1.4 Demo 说明

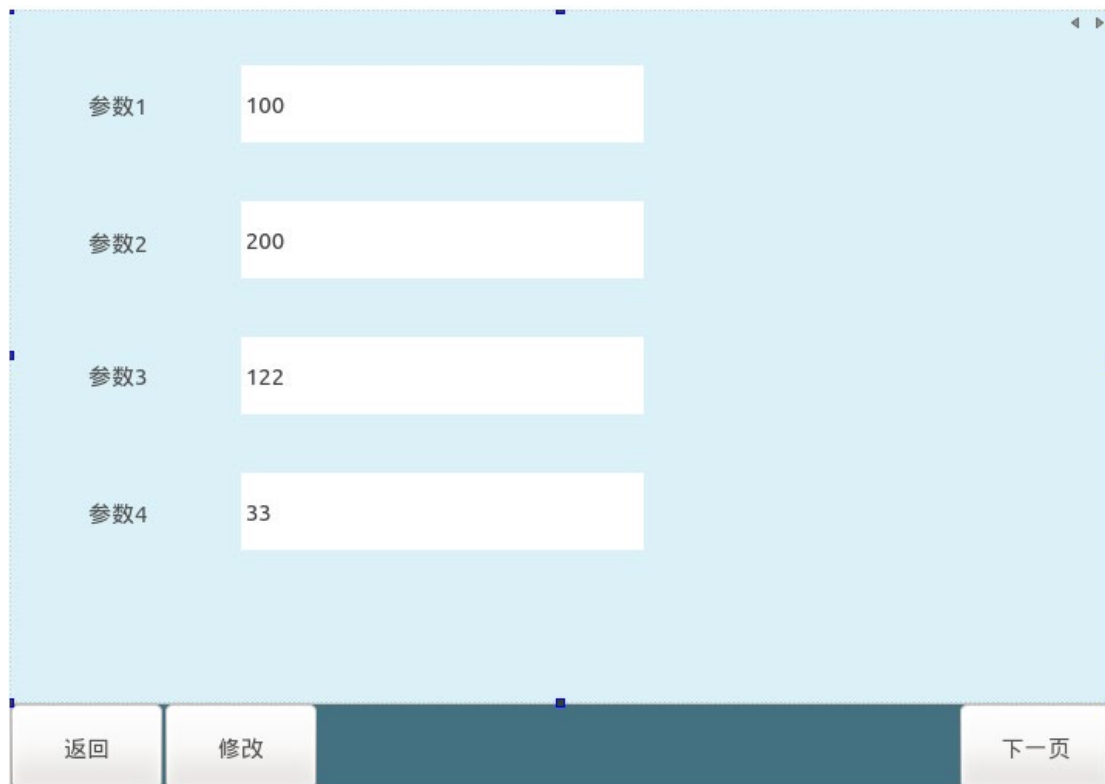
1. Demo 结构图 demo 文件夹名称：NextpMode



2. Demo 文件类说明

2.1 settingparawidget.h settingparawidget.cpp settingparawidget.ui 三

个文件为用户自定义窗体



参数1	100
参数2	200
参数3	122
参数4	33

返回 修改 下一页

2.2 widgetmanager.h widgetmanager.cpp 为管理类连接用户自定义窗体和静态库

2.2 静态库文件夹 nextplib 需要放置在 demod 的 NextpMode 文件夹下

2.3 运行 Demo （使用 QtCreator 直接打开 NextpMode 文件夹下的 NextpMode.pro 文件 ）

运 Demo 程序点击【操作员】> 选择管理员>输入密码 123456 登录



点击左侧【工艺】按钮> 用户 进入自定义窗体



点击修改按钮 可以修改参数 点击保存将发送参数到控制器



QtCreator 控制台会打印发送到控制器的数据

```

70 else
71 {
72     Json::Value root;
73     Json::FastWriter wt;
74     root["para1"] = ui->lineEdit->text().toInt();
75     root["para2"] = ui->lineEdit_2->text().toStdString();
76     root["para3"] = ui->lineEdit_4->text().toInt();
77     root["para4"] = ui->lineEdit_3->text().toStdString();
78
79     root["robot"] = 1;
80     root["booldata"] = true;
81     root["data"] = 1.1;
82     root["name"] = "nihao";
83     Nextp::getInstance()->sendMessage(Nextp::GetFirstUserCommand,QByteArray().append(QString::fromStdString(wt.write(root))))
84
85
86     ui->_pParamodifyBtn->setText("修改");

```

Find: Replace with: Replace Replace & Find Replace All Advanced...

Application Output

NextpMode

删除用户窗体
创建 用户自定义页面
MaskWidget::show
MaskWidget::hide
"发送指令-->控制器 : [0x9201],{"booldata":true,"data":1.10,"name":"nihao","para1":100,"para2":"200","para3":122,"para4":"33","robot":1}
"

```

47
48 void WidgetManager::slot_receiveMessage(const quint16 &command,const QByteArray &data)
49 {
50     QString datastr = QString("接收控制器指令--> : [0x")+QString::number(command,16).toUpper()+QString(")");
51     qDebug()<<datastr;
52 }
53

```

Application Output

NextpMode

创建 用户自定义页面
"发送指令-->控制器 : [0x9200],{"booldata":true,"data":1.10,"name":"nihao","para1":100,"para2":"200","para3":122,"para4":"33","robot":1}
"
"接收控制器指令--> : [0x9201],{"booldata":true,"data":1.10,"name":"nihao","para1":100,"para2":"200","para3":122,"para4":"33","robot":1}
"

如果调用函数 `void hideTechnologyToolbuttons();` 会隐藏除工艺在主界面上自定义按钮以外的其他工艺按钮

