# USB Motion Control Card AKZ250 Instalační příručka

C. Oct

#### Ver1.17 (2012/11/2)



# Vlastnosti karty :

- Karta podporuje všechny verze Mach3, včetně nejnovější verzi Mach3 R3.042.040.
- Karta podporuje všechny verze Windows včetně Windows2000 / XP / Vista / Windows7.
- USB karta je bez nutnosti instalace ovladačů, pro všechny verze Windows je Plug and Play.
- Karta podporuje hot-swap, monitoruje propojení pomocí USB v reálném čase
- Karta podporuje 4-osy, propojení s CNC, včetně krokování.
- Karta podporuje nástroje pro nastavení krajních poloh, elektronické ruční kolečko pro posuv v jednotlivých osách, softwarové meze, má možnost eliminovat hysterezi pomocí software
- Maximální frekvence krokovacích impulsů je 200kHz, což je vhodné pro driver / krokový motor.
- Karta má indikátory stavu jako například, připojení USB, připojení Mach3, různé provoz ni stavy. Identifikace stavů pomocí led je viditelná na první pohled.
- Deska má 16 vstupních indikátorů, jednotlivé LED diody indikují stav vstupního signálu.
- Deska umožňuje sledovat na displeji otáčky vřetena umožňuje pomocí softwaru Mach3 a příslušného rozhraní v reálném čase.
- Deska má izolované napájení, žádné externí napájení, což zjednodušuje požadavky na elektronické řídicí obvody a snadné zapojení. Lze také použít externí napájecí zdroj.
- 10-kanálů je osazeno 10MHz rychlými optočleny, ostatní 24-kanálů je univerzálních, celkem je 34-kanálů odděleno pomocí optočlenů, všechny vstupy / výstupy.
- Deska je navržena tak, aby byla kompletně odolná proti rušení, měla maximální výkon a dokonalou bezpečnost.
- Karta je vyrobena jako rozvodná deska, pouze z vybraných kvalitních komponent a je kvalitně zpracovaná.

Josef State



Instalační příručka - obsah

Základní schéma zapojení a montážní otvory

Mechanické Rozměry

- 1. Příprava pro instalaci
- 2. Mach3 softwarová konfigurace
- 3. Řízení pohybu instalace hardwaru
- 4. USB karta tabulka nastavení pohybu
- 5. USB karta schéma zapojení
- 6. Externí ovládání spínače
- 7. Otáčky vřetena analogový výstup
- 8. Měření otáček vřetene
- 9. Automatická výměna nástrojů
- 10. Elektronické ruční kolečko
- 11. Read-ahead buffer setting





# Machanické rozměry desky

Rozměry desky	85,1	X	148,6	mm
Středy otvorů	77,5 ± 0,1	Х	$141\pm0,\!1$	mm
Proměr otvorů	3,8 m	m		





# 1. Příprava instalace

#### 1.1 Mach3 příprava software



Tato karta je pro USB rozhraní na Mach3 pro 4-osé ovládání.



Na oficiální stránkách si můžete stáhnout nejnovější verzi softwaru **Mach3** adresa: http://www.machsupport.com/downloads.php

Zadejte oficiální webové stránky, klepněte na tlačítko Mach3, Downloads a stahněte soubor jak naznačuje červený kroužek



Home Downloads \* Purchase Support \* Resources \*

# Downloads

For previous versions of Mach and LazyCam, XML's, and other Extra Information: Click Here

(Some of the older files are linked directly from the FTP server in order to avoid redundancy. If your download does not start immediately, please give it a few seconds - it's probably trying to contact/login to the FTP server.)

#### Mach

Mach3 is the flagship of the ArtSoft products. It is released in two versions: a Lockdown version, and a Development version. The Lockdown is a stable, static release recommended for new users, or people trialing the software. The Development version contains developing features and is released quite often so people can obtain new (but untested) features and capabilities. Both releases are limited to 500 lines of Gcode until licensed. Mach3 has a limit of 10,000,000 lines of Gcode even after licensing.

\*You must use a Desktop PC running a 32-bit version of Windows if you are using the Mach3 Parallel Port Driver. Laptops are not supported because the power saving features of the chipsets disrupt the pulse stream. Mach3 will only be supported on laptops running an external motion controller, such as one of those found on the Plugins page.\*





Při instalaci Mach3 nelze nainstalovat ovladače paralelního portu.

Select Packages Flease select the program f	nainstalovat ovladače paralelního portu
Program Features: Parallel Port Driver Titards XML's LazyCam Screen sets Standard Mach3Turn screen Standard Mach3Mill screen Standard Mach3 Plasma scree Total space required: 39.5 MB	Installs the Parallel Port Driver. This is not needed for external motion control devices. ( 328 KB )
	ack Mext > Cancel

Poznámka:

s PC.

#### 1.2 USB Příprava kabelu

Prosím Instalujte stínící magnety na obou koncích USB kabelu, viz obrázek



#### 1.3 **Instalace karty**

Pro tuto kartu není nutné instalovat ovladače USB, Plug&Play Windows2000/Xp/Vista/Windows7.

1.3.1 Připojení USB kabelu k PC a pohybu kartou.



**1.3.2** Vložte do softwaru Mach3, do příslušného adresárě soubor **usbmove.dll**, vložení provedete do adresáře ..\**Mach3**\**Plugins**.

🖻 Plug Ins 📃 🗖 🔀
文件 (2) 编辑 (2) 查看 (Y) 收藏 (A) 工具 (2) 帮助 (B) 👔 (2) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4
③ 后退 · ○ · ○ 按 ▷ 文件夹
地址 🕡 🗁 C: \Mach3\FlugIns ) 💿 转到
文件和文件表:多 ③ ③ ③ ③ ③ ③ ② 创建 在件夹 Flash. dll JoyStick PrinterS ShuttleP TurnDigg UsbMove. dll Video. dll
Adresář Mach3\PlugIns File Commands Tools Favorites Options Help
其它位音 详细信息 ② Add Extract To Test View Delete Find Wizard Li
PlugIns 文件夹 修改日期: 2010年1月18日, 9:19     Image: Displayer of the second se
● UsbMove. dl1
soubor
Total 278,528 bytes in 1 file
7 个对象 3.18 MB 吴 我的电脑

Poznámka: plug-in usbmove.zip, si stahněte na <u>http://leafboy77.com/</u>

**1.3.3** Po spuštění Mach3, uvidíte dialogové okno pro výběr řídící karty, zvolte "Mach3-USB-Motion-Card", můžete také zaškrtnout vybrat "Don't ask me this again" již se nebude tato význa oběvovat. Když se karta propojí s počítačem na karte bliká LED, Mach3 a USB kareta mají dokončeno připojení.

×





2.1 Mach3 X, Y, Z, A konfigurace os jak je uvedeno níže:

#### 2.2 Nastavení parametrů motoru, jak je uvedeno níže:



**2.3** Configurace směru pohybu v jednotlivých osách a nastavení limitů (softwarové omezení)

lotor H	otor Home/SoftLimits								×
			Entries	s are in setup	units.				
Axis	Revers	Soft Max	Soft Min	Slow Z	Home	Home	Auto Z	Speed %	
х	X	100.00	-100.00	1.00	0.0000	4	4	40	
Y	4	100.00	-100.00	1.00	0.0000	4	4	40	
Z	4	100.00	-100.00	1.00	0.0000	X	4	20	
A	X	100.00	-100.00	1.00	0.0000	X	4	20	
В	* >		100.00	1.00	0.0000	X	4	20	
С	<b>X</b>	Nastavit	směr poh	iybu v	0.0000	X	4	20	
G28 home location c Y 0 B 0 Z 0 C 0					J			ОК	

#### 2.4 Nastavení vstupní singlů.

K dispozici je 16 univerzálních vstupních kanálů. Kanály jsou číslovány od 0 do 15 (na J4). Navrhnout Active Low = "X" (Nastavení vysoké úrovně signálu na vstupu). Pro jednotlivé funkce musíme navolit kanál na kterém je nastavena daná funkce a v sloupci "Enable" ji musíme aktivovat



# 2.5 Nastavení výstupních signálů.

Existuje 8 univerzálních výstupních kanálů, které jsou číslovány od 0 do 7 (na J5). Doporučené nastavení na Active Low = " $\sqrt{}$ " (Nastavení nízké úrovni signálu pro výstupy)

Engine Conf	iguration.		/ <b></b>			×
Enc	coder/MPG's	/yberte funkci"	ν '' up	T T	Mill Options	
Port Setu	p and Axis Selectio	Motor	Outputs	Input Signals	Output Signals	
Signal	Enabled	Port #	Pin Number	Active Low		
Digit Tri	د 🎽 🖌	0		<b>X</b>		
Enable1		0	2	4		
Enable2	- V	0	3	4		
Enable3	4	0	4	4		
Enable4					_	
Enable5	4	z 0 až 7	5		_	
Enable6	4					
Uutput #1	4	U		Doporužuiomo		
Uutput #2	<u> </u>	0	0	Doporucujerne	aktivovat	
Output #3		0	0	volbu nastave	ní nízké	
j output #4				úrovně sia	nálu	
	Pins 2 - 9 , 1, 1	4, 16, and 17 are ou	tput pins.	uloviic sig		
				确定	取消 应用 (	n
					-1413	<u></u>

# D 3. Nastavení Hardwaru s kartou řízení pohybu

100

Karta používá USB zdroj napájení s izolovaným modulu napájecího zdroje, externí napájecí zdroj není požadován. Všechny výstupy, včetně ovládání os (Pulse/DIR) a výstupních kanálů pro ovládání a kontrolu vřetena mají vysokou impedanci (Hi-Z), je-li použito napájení z karty USB. Při spuštění Mach3, jsou kontrolovány stavy na vstupu a výstupu karty.

Doporučení: Všechny výstupní signály lze v Mach3 nastavit tak, aby byla aktivní při nízké urovni.



# 3.1 Výstupní signály pro ovládání 4-os viz. konektor J3.

# Schematic



#### 3.2 16-obecných vstupů, vstup pro napětí 5V (proud: 7 mA).

#### Konektor J4.



Schéma zapojení 16 vstupů



# 3.3 8 obecných výstupů 0 - 7 . Konektor J5.

**Maximální napětí je 24V / proud = 500 mA**, při aktivovaném výstupu "Activate Low", jinak má výstup vysokou impedanci.





# 4.1 4-osy

**Konektor J3** 

GND	DC5V	AD	AS	ZD	ZS	YD	YS	XD	XS
-----	------	----	----	----	----	----	----	----	----

Pin	Function	Electrical	Description
Name			
GND	GND	GND	Signal Ground
DC5V	5V DC výstup	Max=120mA	On-izolovaný napájecí modul výstup
AD	A směr	OC, 12V/13mA	A axis Direction Signal
AS	A krok	OC, 12V/13mA	A axis Stepping (Pulse) Signal
ZD	Z směr	OC, 12V/13mA	Z axis Direction Signal
ZS	Z krok	OC, 12V/13mA	Z axis Stepping (Pulse) Signal
YD	Y směr	OC, 12V/13mA	Y axis Direction Signal
YS	Y krok	OC, 12V/13mA	Y axis Stepping (Pulse) Signal
XD	X směr	OC, 12V/13mA	X axis Direction Signal
XS	X krok	OC, 12V/13mA	X axis Stepping (Pulse) Signal

# 4.2 16-vstupů

# Konektor J4

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----	----	----	----

Pin	Function	Electrical	Description
number			
0	Univerzální vstup		univerzální "0", "1" Vstup / nebo Manuel Pulse Concretor (AP)
1	Input / MPG		(ruční polohovací kolečko)
2			
3			
4			
5			
6		5V	
7		Max:7mA	Englise as gestamic v Mash?
8	Univerzální		"Config" ->"Ports and Pins"
9	vstup		->"Input Signals"
10			-> input Signais
11			
12			
13			
14			
15			

#### 4.3 Výstupy

# **Konektor J5**

#### GND GND DC5V DC5V PWM S+ S 0 1 2 3 4 5 6 7

Pin	Function	Electrical	Description		
Name					
GND	CND	CND	Signal Ground		
GND	GND	UND	Signal Ground		
DC5V					
DC5V	5V DC výstup	Max=120mA	izolovane napajec, modul na		
DC5V			desce, vystup		
DWM	Pulse-Width	OC, 12V/13mA	Kontrola otáček vřetene		
P W WI	Modulation		(Output)		
S+	LED Positive input	6 m 1	Měřaní atážal (Innut)		
S-	LED Negative input	OIIIA	Mereni otacek (input)		
0					
1					
2	0 1	Mara 24M	Funkce se nastavuje v		
3	o general-purpose	Nax=24V	Mach3		
4	(open-urain) output	/SUUMA	"Config"=>"Ports and Pins"		
5	channels	OC (open-drain)	=> "Output Signals"		
6					
7					



#### Poznámka:

1. "DC5V" je na desce izolovaný napájecí výstupní modulu. Napětí: 5V, max. proud 120 mA.

2. "OC": open-drain výstup

# 🖓 5. 🛛 Schéma zapojení ovládání os

### 5.1 X, Y, Z, A osy a jejich ovládání.

Optický oddělení jednotlivých os, napájení je možné z interního zdroje na desce, nebo pomocí externího zdroje.

#### 5.1.1 Použití vnitřní napájení z desky.

Prosím, nainstalujte vhodný odpor dle Vašeho drivery / servo řidiče podle potřeby potřeby.



#### 5.1.2 Použití eterního napájecího zdroje.

Prosím, nainstalujte vhodný odpor dle Vašeho drivery / servo řidiče podle potřeby potřeby.



# 5.2 Vstupní kanály

Existují dva způsoby napájení: interní nebo externí

#### 5.2.1 Interní napájecí napětí





Josef Contraction



#### 5.2.2 Externí způsob napájení vstupních kanálů.



#### **POZOR:**

Pokud je externí napájecí napětí větší než 5V, musí být nainstalován odpor mezi zdrojem energie a každý vstupní kanál!

Pro externí napájecí napětí **24V**, musí být použit odpor o velikosti **3** k $\Omega$ , a pro externí napájecí napětí **12V**, musí být použit odpor o velikosti **1,5** k $\Omega$ .

#### 5.3 Snímače polohy, ...

#### 5.3.1. PNP sensor



# Mach3 - nastavení vstupního signálu



#### 5.3.2 NPN sensor

#### ▲ Použijte pro snímače externí napájecí zdroj !





#### 5.4 8-obecných výstupů

**Maximální napětí je 24V / proud = 500 mA**, při aktivovaném výstupu "Activate Low", jinak má výstup vysokou impedanci.

#### 5.4.1 LED diody napájené přímo z karty

Při řípojení malého spotřebiče, jako je LED dioda je možné přímo použít vnitřní (napájecí zdroj na kartě) napájecí zdroj, jak je zobrazeno na obrázku.



#### 5.4.2 Externí napájení pro relé 5-24V / proud 500mA

Pro spotřebiče s velkou spotřebou je nutné použít externí napájecí zdroj.





**6.1** Připojení nastavovacího knoflíku ke konektoru EXT0 (J16) na řídící kartě USB.



**6.2** Přejděte na "Config Plugins" pod "Config" jděte do nastavení "PlugIn Control and Activation".



**6.4** Po kontrole "Config", bude zobrazeno nastavení USB karty. Můžete si vybrat jednu z funkcí, kterou můžete řídit pomocí externího knoflíku. V tomto konkrétním případě prosím vyberte "External 0". Poté klikněte na tlačítko "OK" zavřete okno.

USB Motion Card		×
(c) Xulifeng. All rights	reserved.	
Infomation	Buffer	
Date 2010-8-31	G Code	768 ms
Freq 200KHz	Jog	64 ms
FRO% (Rychlost posuvu)	Ratio	Spindle
Input 16	FRO % External	Pulse per Rotate
SRO% (Otáčky vřetene)	SRO % Internal 💌	2 🛨
Jog % (Slow Jog Rate)	Jog % Internal	ОК
	🦳 Enable Limit when Homing	Cancel

6.4 Nyní si můžete zkusit otočit knoflíkem upravit vybranou funkci.





Josef Contraction



#### 7.1 Softwarová konfigurace

**7.1.1** Nastavení vřetene "Spindle Setup", kontrola "Use Spindle Motor Output", "PWM Control". V PWMBase Freq.Vyplňte požadovanou frekvenci v jednotkách Hz.



7.1.2 Spoštění vřetena pomocí relé

Port Setu	p and Axis Sei	lection	Motor Ou	itputs	Input Signal	ls   (	ptions Dutput Signals
Signal	Enabled	Step Pin#	Dir Pin#	Dir Low	Step Lo	Step Port	Dir Port
X Axis	4	2	3	4	4	1	1
Y Axis	4	4	5	4	4	1	1
Z Axis	4	6	7	4	4	1	1
A Axis	4	8	9	4	4	1	1
B Axis	X	0	0	X	X	0	0
C Axis	X	0	0	× .		0	0
Spindle	4	14	0	X	X	1	0
	$\left[\right]$	"X",	"√"		*****		

#### 7.1.3 Otáčky řídicí signál PWM fáze konfigurace

7.1.4 Mach3menu "Config=>Spindle Pulleys..", vstoupt do "Pulley Selection"



#### 7.2 Test vřetena

Při ručním zadávání vstupního rozhraní datové schránky:

Zadejte "M3", můžete slyšet relé vřetena (pokud je nakonfigurované a relé sepne vřeteno které se roztočí).

Zadejte "S10000", otáčky vřetena.

Zadejte "M5", vřeteno se zastaví.



# 7.3 Stručné schéma rozhraní





#### 7.4 Pomocí USB karty regulovaným řídícím napětím (0-5V)

# 7.5 Použijte externí připojení napájení (výstup 0-10V)

Mezi frekvenčním měničem a řídící deskou jsou čtyři propojovací vodiče. Ovladáná je rychlost , směr otáček,

- "zem GND" a "vpřed" tento vodič je nutný
- "vzad" a "Speed" toto propojení závisí na požadavcích





### 8.1 USB karta Konfigurační dialog

Vyberte "Config Plugins" v menu "Config" a otevřete položku "PlugIn Control and Activation".

PlugIn Cont	rol and Activation	X
Enabled	PlugIn Name	Config
4	Flash-FlashScreen-SWF-PlugIn-A.Fenerty-BB	CONFIG
X	JoyStick-JoyStick-PlugInArt-Fenerty-Ver-1.Oa	CONFIG
X	PrinterScope-Port-Scope-1.00.046	CONFIG
4	ShuttlePro-Contour-Shuttle-PendentsA.Fene	CONFIG
X	TurnDiags=Turn=Diags=1.00.1	CONFIG
	Aulifeng-Mach3-USB-Motion-Card	CONFIG
Real Provide American Science Provide American	VideoB. Barker-Ver-1.0	CON
Pozašk	o připojení karty musí být artnuto dané pole " $$ ", jinak e zapotřebí zkontrolovat	Config"
pr	ropojení USB katry s PC.	OK

Podívejte do "Config" aby jste mohli vstoupit do "USB karty"

USB Motion Card		×
USB Lotion Card (c) Xulifeng. All rig Infomation Date 2010-8-31 Freq 200KHz Axis 4 Input Output Zadejte za kaž	hts reserved. Buffer G Code Jog Ratio FRO % External Pulse per Rotat dou otáčku 2	ms ms e
Ratio rotor Spindle Zv	u vřetena. volte: 1-4 OK Enable Limit when Homing Cance	el



Naměřená rychlost se zobrazí v Mach3 jak je uvedeno na obrázku.



Kromě toho můžete otevřít otáček vřetena v real-time zobrazení na liště.



# 8.3 Hallův snímač zkušební zapojení

Hall sensor Model"44E", open-drain výstup (OC).



#### 8.4 Hallův sensor otáček, jeho instalace

Poznámka: Umístění musí být pečlivě ve směru magnetických pólů magnetu.





#### 8.5 Schéma snímače otáček vřetena na karte USB







#### 9.1 Dotekový nástroj

9.1.1 "one wire" jednoduchý nástroj, dotykový senzor:



Nastavení sondy vstupního signálu, jak je uvedeno níže: (Config => Ports and Pins)





#### 9.1.2 "Dvou drátový" dotykový senzor:

Nastavení vstupního signálu sondy, je uvedeno níže: (Config => Ports and Pins)



#### 9.2 Loading the VB Script to the Auto Tool Zero Button

That Mach3 provides for customizable, user-defined button macros on some of the existing screen buttons is what makes this possible without having to do Mach3 screen designs to add new buttons. The Auto Tool Zero button on the Programs Run screen is the one used for this purpose.

2.05×

**9.2.1** V Mach3 na obrazovce Program Run, klikněte na tlačítko "Operator" na panelu nabídek

Sach3 CNC		
<u>F</u> ile Config Function Cfg's <u>V</u> iew Wizards	Operator PlugIn Control	Help
Program Run (Alt-1) MDI (Alt-2) Tool Pa	Lock Vnlock Auto-Calculator	Settings (Alt-
G04 P0.1 G1 X50Y50Z1A360 G1 X0Y0Z0A0 G04 P0.1	Control OffLine Maintenance Hours VB Script Editor Edit Button Script	Zero X Zero
G1 X50Y50Z1A360 G1 X0Y0Z0A0 G04 P0.1 G1 X50Y50Z1A360	Set Normal Condition Restore Settings Brain Control	Zero
G1 X0Y0Z0A0 G04 P0.1 G1 X50Y50Z1A360 G1 X0Y0Z0A0	Brain Editor Check Config GCode Var Monitor	Zero 4

**9.2.2** Klepněte na tlačítko "Upravit" skript. Tlačítka, která lze upravovat začnou blikat.

Cycle Start <alt-r></alt-r>	Edit G-Code Recent File Close G-Code	Rewind Ctrl-W Single BLK Alt-N Reverse Run	Tool Information
Feed Hold <spc> Stop <alt-s></alt-s></spc>	Load G-Code Set Next Line Line 42 Run From Here	Block Delete	Dia. +6.0000 H +0.0000 Auto Tool Zero Remember Return
Rese	t G-Codes	On/Off Z Inhibit M-Codes +0.000	Elapsed 06:41:47

**9.2.3** click the flashing Auto Tool Zero button. The Mach3 VB Script Editor window will open. By default this file will always be named "HiddenScript.m1s and at first there is one line of code in the edit window that may have a "Not Implemented" message in it.

🔲 HiddenScript.mls - Mach3 VB Scipt Editor 📃 🗖	X
File Edit Run Debug BreakPoints	
REM Message( "Not Yet Implemented" )	
٢	×
Ready	1.

**9.2.4** Klepněte kdekoliv v editačním okně je prázdné místo. Označte všechny řádky zadáním Ctrl + A a stiskněte klávesu Delete nebo klikněte na Úpravy> Vybrat vše> stiskněte na klávesu Delete.

	.1).zip -	VinRAR	
<u>F</u> ile <u>C</u> ommands Tool <u>s</u>	Fav <u>o</u> rites	Optio <u>n</u> s <u>H</u> elp	
Add Extract To	Test	View Delete Find	Wizard Info
🚹 🚺 🔚 UsbMove (V	2.0.1.1).zip	- ZIP archive, unpacked	size 417,224 bytes 🛛 👻
Name 🛧	Size	Packed Type	Modified
<b>a</b>		资料夹	
📋 ChangeLog. txt	850	558 文本文档	2011-2-15 17:42 18
M7101.m1s	630	390 File m1s	2010-11-22 1 AE
USDMOVE. dll	415, (44	208,216 应用柱序扩展	2011-2-11 10:09 D1
	Demo kód i	nula auto nástroje	3 files
			,
	Drog "M	7101 m1s" to Notonad	
N 17101 - 18 - je -	Drag M	TOT.IIIIs to Notepad	
文件(な) (結果(な)) 核式(の)	あまの 郡	) 曲 ap	
	bu loofbou	ΑΟ (L) 177 2010-11-20 (Dacor	1 On Ernichen 2 PLA
	<b>DA TEULDA</b>	,,, ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	
•			
Fe <b>d</b> Current = GetOe	mDRO(818)	'Get the current	settings, OEM DRI
Fe₩dCurrent = GetOe ZCurrent = GetOemDr	mDRO(818) o(802)	'Get the current 'OEM DROs (802)=2	settings, OEM DRI 2 DRO
FevdCurrent = GetOe ZCurrent = GetOemDr ∢	mDRO(818) o(802)	'Get the current 'OEM DROs (802)=2	settings, OEM DRI 2 DRO 🛛 🗙 💥
Fe <b>v</b> dCurrent = GetOe ZCurrent = GetOemDr < Zkopírujt	mDR0(818) o(892) e všechny	'Get the current 'OEM DROs (802)=2 řádky ve skriptu z tol	settings, OEM DRI
FevdCurrent = GetOe ZCurrent = GetOemDr	mDR0(818) o(802) e všechny	'Get the current 'OEM DROs (802)=2	settings, OEM DRI
FevedCurrent = GetOe ZCurrent = GetOemDr Contract Contract Zkopírujt Potom zkop	mDR0(818) o(892) e všechny pírujte do V	'Get the current 'OEM DROs (862)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data ulož	settings, OEM DRI 2 DRO
FewdCurrent = GetOe ZCurrent = GetOemDr C Zkopírujt Potom zkop	mDR0(818) o(892) e všechny oírujte do V - Iach3 V	'Get the current 'OEM DROs (802)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data ulož 8 Scipt Editor	settings, OEM DRI 2 DRO hoto dokumentu žte File > Save.
FevedCurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Ckopirujt Potom zkop GiddenScript.mls Fils Edit Run Debug F	mDRO(818) o(892) e všechny oírujte do V - Iach3 VI BreakPoints	'Get the current 'OEM DROS (862)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data uloz B Scipt Editor	settings, OEM DRI 2 DRO
FerdCurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Ckopiruit Potom zkop Fills Edit Run Debug F	mDR0(818) o(802) e všechny oírujte do V - Tach3 VI BreakPoints	'Get the current 'OEM DROS (802)=2 řádky ve skriptu z tol /B editoru a data uloz 8 Scipt Editor	settings, OEM DRI 2 DRO
FewdCurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Ckopirujt Potom zkop IiddenScript.mls Fills Edit Run Debug F EM Message( "No	mDR0(818) o(892) e všechny oírujte do V - Tach3 VI PreskPoints	'Get the current 'OEM DROS (862)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data uloz 8 Scipt Editor	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu žte File > Save.
FeldCurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Ckopirujt Potom zkop iddenScript.mls Fil: Edit Run Debug E EM Message ( "No Rem Probe Do	mDR0 (818) o (892) e všechny oírujte do V - Iach3 VI breakPoints	'Get the current 'OEM DROS (862)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data ulož 6 Scipt Editor	settings, OEM DRI DRO boto dokumentu žte File > Save.
Feddurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Ckopiruit Potom zkop GiddenScript.mls Fils Edit Run Debug E EM Message ( "No Rem Probe Do FeedGurrent = Ge	mDR0 (818) o (802) e všechny ofrujte do V - Jach3 VI preskPoints Jach3 VB Sav	'Get the current 'OEM DROS (802)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data uloz 6 Scipt Editor Scipt Editor	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu žte File > Save. Dn Erniebro & PEL Dn Erniebro & PEL
FeddCurrent = GetOe Zcurrent = GetOemDr Zkopírujt Potom zkop iddenScript. 11s Fil : Edit Run Debug F EM Message ( "No Rem Probe Do FeedCurrent = Ge Zcurrent = GetOe	mDR0 (818) o (892) e všechny oírujte do V - Iach3 VI meakPoints Iach3 VB S Sav	'Get the current 'OEM DROS (862)=7 řádky ve skriptu z tol /B editoru a data uloz 8 Scipt Editor Scipt Editor	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu Žte File > Save. Dn Erniebro & PEI sttings, OEM DROs
FedCurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Ckopirujt Potom zkop GiddenScript.mls Fils Edit Run Debug E EM Message ("No Rem Probe Do FeedCurrent = GetOe Current = GetOe GageH = GetOEMDR ZNew = ZCurrent	mDR0 (818) o (892) e všechny oírujte do V - Iach3 VI breakPoints Iach3 VB Sav EQ	'Get the current 'OEM DROS (862)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data ulož B Scipt Editor Scipt Editor e changes to HiddenScript. ( 百四 取消	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu Žte File > Save. Dn Erniebro & PEL sttings, OEM DROs DRO sight
FeedCurrent = GetOe Zcurrent = GetOemDr CliddenScript.mls Fills Edit Run Debug E EM Message ( "No Rem Probe Do FeedCurrent = GetOe GageH = GetOEMDR ZNew = ZCurrent	mDR0(818) o(892) e všechny ofrujte do V - Jach3 VI SreekPoints Jach3 VB S ② Sav	'Get the current 'OEM DROS (802)=2 řádky ve skriptu z to /B editoru a data ulož 6 Scipt Editor Scipt Editor e changes to HiddenScript.	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu Žte File > Save. DN Erniebro & PEL ettings, OEM DROs DRO sight
FeedCurrent = GetOe Zcurrent = GetOemDr Zkopírujt Potom zkop iddenScript. 1s Fil Fdit Run Debug F EM Message ( "No Rem Probe Do FeedCurrent = Ge Current = GetOe GageH = GetOEMDR ZNew = ZCurrent Code "G90F100" Rem Code "G4 P1"	mDR0 (818) o (892) e všechny ofrujte do V - Iach3 VI ireskPoints Iach3 VB S Sav E ()	'Get the current 'OEM DROS (862)=7 řádky ve skriptu z tol /B editoru a data uloz B Scipt Editor Scipt Editor e changes to HiddenScript. 百 查 ① 取消 'slow feed rat 'Pause	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu Žte File > Save. Dn Erniebro & PEL ettings, OEM DROs DRO sight t 100 MM/MIN 1 second to give tin
FedCurrent = GetOemDr CliddenScript.mls Fil Edit Run Debug E FeedCurrent = GetOemDr Current = GetOemDr Code "G90F100" Rem Code "G4 P1"	mDRO (818) o (892) e všechny ofrujte do V - Iach3 VI reakPoints Iach3 VB S Sav E ()	'Get the current 'OEM DROS (862)=2 řádky ve skriptu z tol /B editoru a data ulož 6 Scipt Editor Scipt Editor re changes to HiddenScript. 百 否 函 取消 'slow feed rat 'Pause	settings, OEM DRI DRO hoto dokumentu Žte File > Save. Dn Erniebro & PEL ettings, OEM DROe DRO eight to 100 MM/MIN 1 second to give tin

Uložit změny do souboru HiddenScript.mls

9.2.5 Poznámka: <u>http://buildyourtools.com/phpBB3/viewtopic.php?f=5&t=985</u>



# 10.1 Je doporučen externí napájecí zdroj



#### 10.2 Softwarová konfigurace

**10.2.1** Nastavení v Mach3 elektronického ručního kolečka, jak je uvedeno níže: (Config => Ports and Pins)



10.2.2 Stiskněte tlačítko klávesnice "TAB", stejné jako naznačeno na obrázku





**11.1** Otevřete menu "Config Plugins" pod "Config" jděte do "PlugIn Control and Activation".

PlugIn Cont	rol and Activation	X
Enabled	PlugIn Name	Config
4	Flash-FlashScreen-SWF-PlugIn-A.FenertyBB	CONFIG
X	JoyStick-JoyStick-PlugInArt-Fenerty-Ver-1.Oa	CONFIG
X	PrinterScope-Port-Scope-1.00.046	CONFIG
4	ShuttlePro-Contour-Shuttle-PendentsA. Fene	CONFIG
X	TurnDiags-Turn-Diags-1.00.1	CONFIG
	Aulifeng-Mach3-USB-Motion-Card	CONFIG
	VideoB. Barker-Ver-1. 0	CONF G
Po zašk je	připojení karty musí být rtnuto dané pole "√", jinak zapotřebí zkontrolovat	te "Config"
pr	opojení USB katry s PC.	OK

**11.2** In accordance with the performance of a PC, set the read-ahead buffer. Adjust the buffer time to run smoothly.

obb Motion Card
(c) Xulifeng. All rights reserved. Infomation Date 2010-8-31 Freq 200KHz Axis 4 Input 16 Output 8 Ratio 2 Spindle 1 (c) Xulifeng. All rights reserved. (G Code" buffer G Code 768 ms Jog 64 ms (Jog" buffer FRO % Internal 2 Jog 0 Internal C Enable Limit when Homing