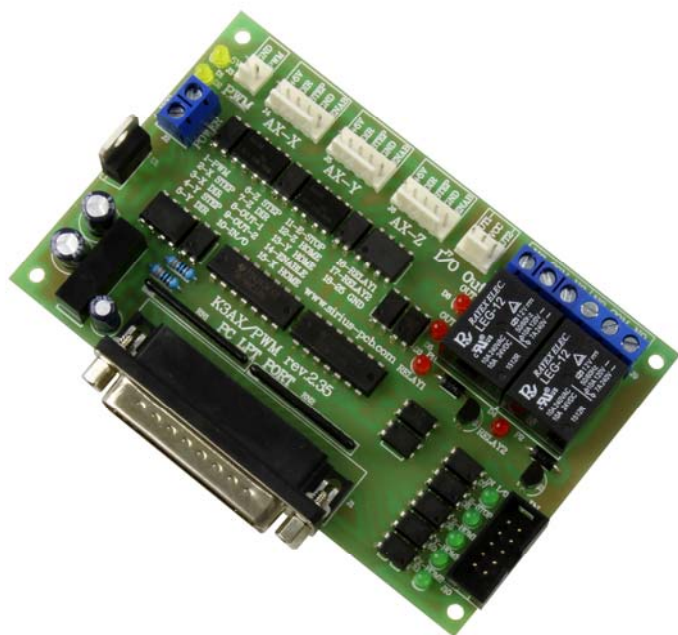


Контролер K3AX-PWM №2018



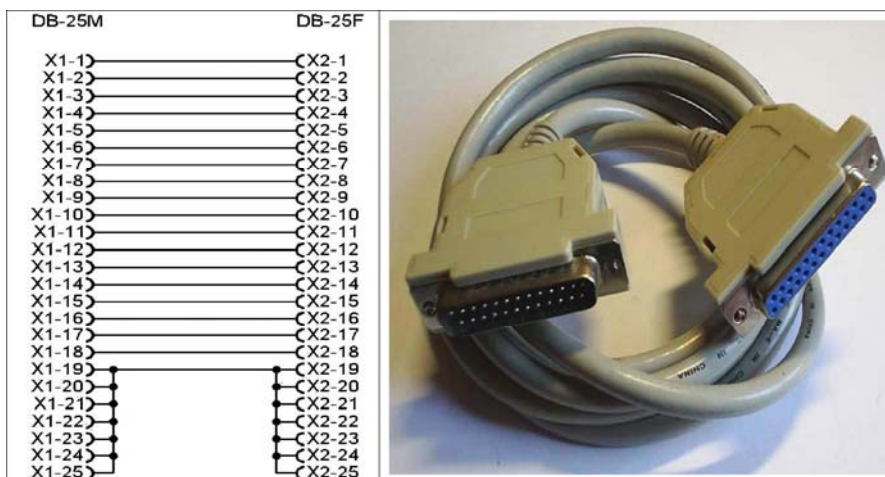
Предназначение:

Този контролер служи за връзка между паралелния порт на компютъра и различни изпълнителни устройства като драйвери за стъпкови и серво мотори, честотни инвертори за управление на асинхронни двигатели, обикновени и твърдотелни (solid state) релета и други изпълнителни механизми. За целта е необходимо паралелния порт да бъде под управлението на подходяща програма като Mach3, EMC2, TurboCNC, KCAM4 и други подобни.

Техническа характеристика

- Интерфейс за комуникация - LPT PORT;
- Галванично разделени входове и изходи на контролера
- Индикация за включено захранване DC 12V.
- Индикация за захранване DC 5V.
- Индикация за състоянието на изходните релета и инверсните изходи.
- Индикация за състоянието на входовете.
- Управление до 3 оси (X, Y и Z).
- Управление на 2 релейни изхода.
- Управление на два свободно конфигурируеми електронни инверсни изхода 12V/1A
- ШИМ канал за управление на скоростта на шпиндела.
- 12V-ов вход за датчик за лимит на позициите (X-LIM, Y-LIM, Z-LIM).
- 12V-ови входове за датчици за начална позиция за всяка от трите оси X, Y, Z.
- Свободно конфигурируем 12V-ов вход.
- Аварийен бутон (E-STOP).
- Захранващо напрежение: DC 12V/1,5A.
- Размери: 110 x 70mm;

Кабел за комуникация



Конфигуриране на пиновете на LPT порта

Пин	Наименование	Предназначение	Пин	Наименование	Предназначение
1	PWM	ШИМ изход (шпиндел)	10	IN/O	Вход по избор
2	X-STEP	Стъпка ос-X	11	E-STOP	Аварийен стоп
3	X-DIR	Посока ос-X	12	Z-HOME	Начална позиция на ос Z
4	Y-STEP	Стъпка ос-Y	13	Y-HOME	Начална позиция на ос Y
5	Y-DIR	Посока ос-Y	14	ENABLE	Начална позиция на ос Y
6	Z-STEP	Стъпка ос-Z	15	X-HOME	Начална позиция на ос X
7	Z-DIR	Посока ос-Z	16	RELAY 1	Изход на реле 1
8	OUT-1	Инверсен изход 12V/1A	17	RELAY 2	Изход на реле 2
9	OUT-2	Инверсен изход 12V/1A	18...25	GND	Маса

Видове използвани датчици за установяване на позициите



БЛАГОДАРИМ, ЧЕ ИЗБРАХТЕ НАС