

External Motion Controller for Mach3

*Controlador Externo de Movimiento
para Mach3*



Cualquier máquina-herramienta es potencialmente peligrosa. Las máquinas controladas por un ordenador son potencialmente más peligrosas que las manuales. ProductosCNC no acepta responsabilidad por el funcionamiento de la máquina o cualquier daño o perjuicio causado por su uso. Es su responsabilidad asegurarse de que entiende las implicaciones de diseñar, construir y cumplir con la legislación y los códigos de la práctica que se aplica en su país. Si tiene alguna duda, debe buscar la guía de un experto profesionalmente cualificado en lugar de arriesgarse a sufrir o causar cualquier tipo de lesión.

Introducción

Este controlador de movimiento está diseñado para trabajar con mach3. Tiene salida de Puerto Paralelo estándar y funciona con la mayoría de los aparatos con los que el Paralel port driver de Mach3 puede funcionar.

Este controlador acepta los comandos de mach3 y produce las señales de paso y dirección que son compatibles con casi todos los controladores.

Debido a que es una pieza específica de hardware, puede producir pulsos a una frecuencia muy alta (hasta 4MHz) con poco ruido en comparación a un puerto paralelo estándar controlado por Mach3.

El mach3 puede funcionar bajo cualquier versión de Windows y también de 32-bit o 64-bit porque es un controlador externo independiente.

La conexión con tu sistema

El controlador se conecta con un cable de Ethernet, no haciendo falta un puerto paralelo. Simplemente se conecta el controlador de movimiento con el cable de Ethernet del ordenador. (Directo, no desde un router/ switch)

El cable puede ser muy largo en comparación a un cable USB. Un cable USB puede tener máximo 5 metros pero esta longitud está en el límite en un entorno con mucho ruido. Sin embargo, el cable de Ethernet puede llegar hasta 100 metros.

Además de conectar el cable de Ethernet, hay que alimentar la placa con 5V min 300mA (aconsejable 500mA o 1A)

Este controlador de movimiento se conecta con el resto del equipo con sus puertos paralelos, simplemente conectando el Breakoutboard al puerto paralelo de la tarjeta.

Hay tres tipos de cables disponibles. El 26-pin se conecta con el controlador externo de movimiento.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| 1 <i>ELC-26pin/DB25hembra-FN-A,</i> | 26-pin hembra header a DB25 hembra
(Igual a puerto paralelo, más común) |
| 2 <i>ELC-26pin/DB25macho-FO-A,</i> | 26-pin hembra header a DB25 macho* |
| 3 <i>ELC-26pin/26pin-FP-A,</i> | 26-pin hembra header a 26-pin hembra* |

*para otros tipos de configuraciones/conexiones

Nota: para el breakoutboard ELC-control-B7-A se utiliza opción 1.

La configuración de Mach3 es igual en este controlador externo que en un puerto paralelo fijo en el ordenador. La diferencia es que este controlador tiene 3 puertos paralelos y hasta 51 I/O pins para conectar motores / sensores y mucho más.

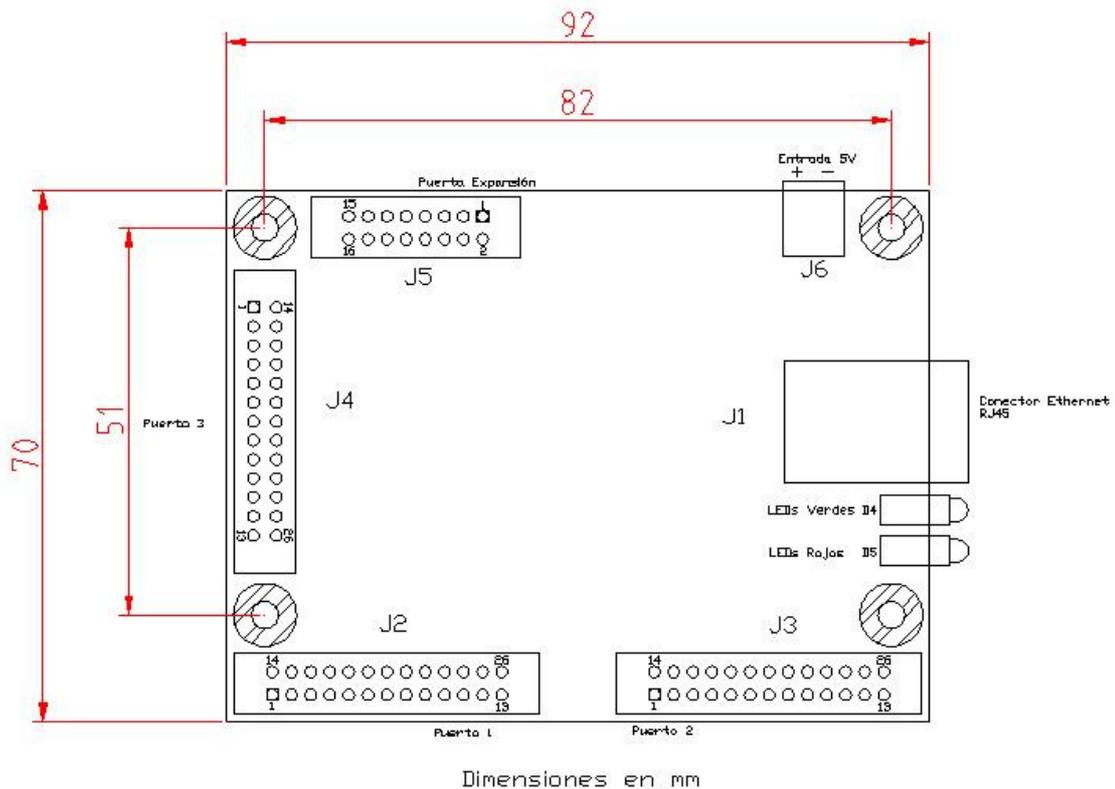
Que está incluido con este controlador de movimiento

La tarjeta de controlador externo de movimiento (sin cables).

Un manual en castellano para su instalación bajo Windows y Mach3.

El plugin (software) necesario para comunicar con Mach3.

Dimensiones y Conectores



Nº	Indicación	Descripción
1	J1	Conector Ethernet RJ45
2	J2/J3/J4	3 x Puertos paralelos
3	J5	Puerto expansión 3.3V, próximamente
4	J6	Conector Alimentación Placa 5V
5	D4 / D5	Leds indicadores de Status

La información que se ofrece en este sitio web y sus respectivos documentos ha sido verificada para evitar errores, si bien no se garantiza que éstos no existan. ProductosCNC no se responsabiliza de su inexactitud o error.