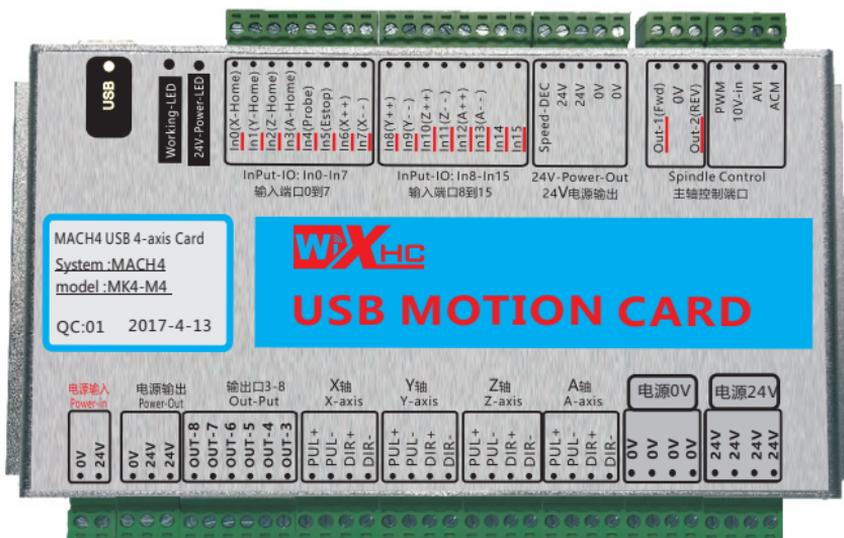




适合系统:
MACH4运动控制系统

MACH4控制卡

MKX-M4(标准版)说明书



标准卡: 184x127x30mm

型号

- MK3-M4: 带USB接口的, 3轴运动控制卡
- MK4-M4: 带USB接口的, 4轴运动控制卡
- MK6-M4: 带USB接口的, 6轴运动控制卡

第1部分：控制卡硬件说明

特点描述

- ★ 支持Mach4 个人爱好者版本,只适合Windows操作系统
- ★ 支持主轴速度反馈功能,支持轴差分输出
- ★ USB无需安装驱动,所有Windows版本即插即用。
- ★ 全面支持USB热插拔,随时监测USB连线状态,
Mach4工作中,USB电缆拔出再插上,也可正常连线。
- ★ 支持最多6轴联动,包括点动6轴联动。
(根据型号不同,支持轴数不同)
- ★ 拥有2000KHz的脉冲输出,支持伺服/步进电机。
- ★ 拥有状态指示灯,可提示USB连线状态,Mach4连线状态,
运行中,各类状态一目了然。
- ★ 拥有16个输入口,8个输出口,支持扩展输入输出口
- ★ 所有IO口全隔离,抗干扰强,性能稳定
- ★ 支持主轴PWM调速输出;支持主轴脉冲+方向输出;
支持主轴0到10V模拟电压调速输出。
- ★ 184x127x30毫米,铝外壳,屏蔽干扰,稳定可靠。

第1部分：控制卡硬件说明

端口说明图

工作指示灯状态说明:
快闪：表示工作正常
慢闪：表示控制卡工作正常,
驱动安装不正常
不亮：表示控制卡坏了

16个输入信号接口

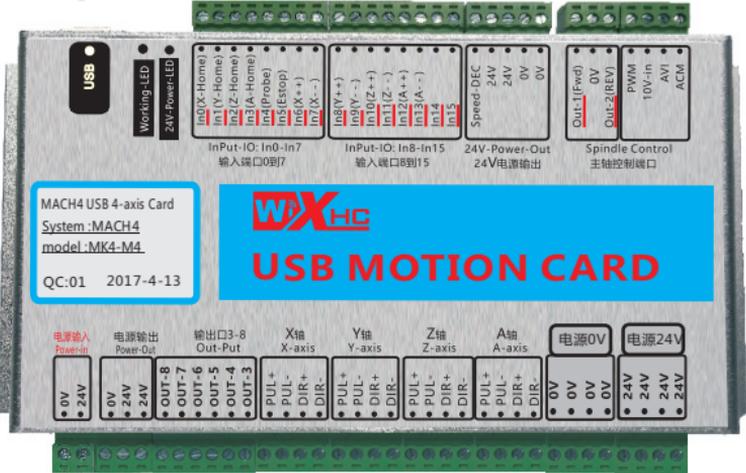
变频器调速接口

USB接口
工作指示灯
24V指示灯

- X轴原点信号 (输入0)
- Y轴原点信号 (输入1)
- Z轴原点信号 (输入2)
- A轴原点信号 (输入3)
- 对刀信号输入 (输入4)
- 输入5
- 输入6
- 输入7
- 输入8
- 输入9
- 输入10
- 输入11
- 输入12
- 输入13
- 输入14
- 输入15

主轴速度反馈
输出24V
输出0V

变频器工转信号
变频器数字信号
变频器速度反馈
5VPPWM信号输出
变频器10V输出
变频器调速输入：0-10V
变频器调速信号模拟地线



外接电源输入：地线
外接电源输入：24V
输出：0V
输出：24V

外接电源输入

6个输出口 X轴 Y轴 Z轴 A轴

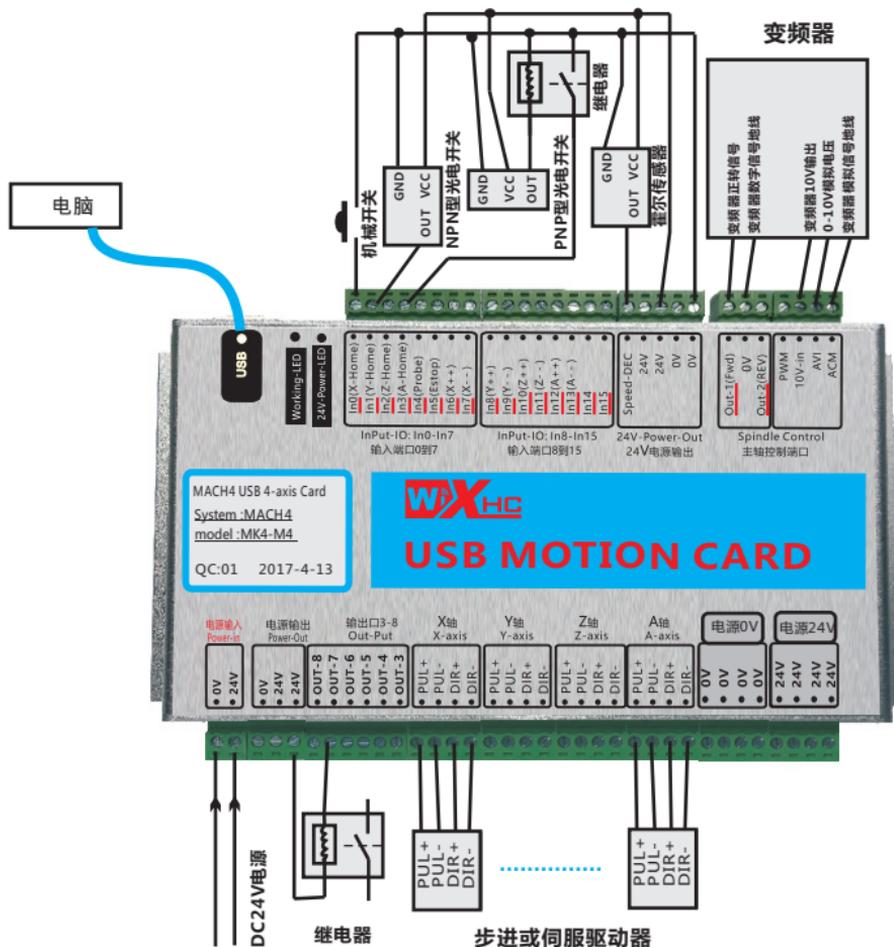
输出：0V
输出：24V

第1部分：控制卡硬件说明

应用接线图

备注：如果出现开启变频器，控制卡工作不正常，是因为变频器干扰引起的；请更换变频器根据我们的测试，推荐使用市场上的如下品牌变频器：贝斯特。

输入IO口可以接机械开关或者光电开关NPN型（按PNP型光电开关需要接一个继电器）
输入信号必须是低电平有效



输入信号接口

输入信号有16个，采用低电平输入有效，输入电流5毫安。支持6-24V的信号输入。

各信号定义如下：

X-HOME：X轴原点信号输入，对应MACH4软件输入IO口为：Input#0

Y-HOME：Y轴原点信号输入，对应MACH4软件输入IO口为：Input#1

Z-HOME：Z轴原点信号输入，对应MACH4软件输入IO口为：Input#2

A-HOME：A轴原点信号输入，对应MACH4软件输入IO口为：Input#3

PROBE：对刀信号输入，对应MACH4软件输入IO口为：Input#4

IN5-IN15：输入口，MACH4软件输入IO口为：Input#5-Input#15

主轴变频器接口

MKX支持主轴速度调节，支持变频器接口，或PWM接口。

MKX主轴接口调速输出，支持2种方式：0-10V的模拟电压输出；

或0-5V的模拟电压输出；或5V的PWM信号输出。

当采用模拟电压输出，进行速度调节，则需要输入给板卡一个直流电压，直流电压的值决定了模拟电压输出的最大电压值；比如直流电压输入：10V，则模拟电压输出就是0-10V的变化。

第1部分：控制卡硬件说明

接口功能说明

外部电源接口

MKX控制卡，需要外部提供24V/1A的直流电源给板卡供电。

输出口

MKX提供8个扩展输出口。该输出口输出低电平有效；

驱动电流50毫安；支持最大24V的信号。

主轴正转：OUT1：对应MACH4输出口配置为Spindle Fwd

主轴反转：OUT2：对应MACH4输出口配置为Spindle Rev

主轴地线：DCM：对应变频器数字信号地线

OUT3-8：对应MACH4输出口配置为：Output#3-Output#8

轴驱动接口

MKX提供最大支持6轴驱动，MK3- M4支持3轴，MK4- M4支持4轴

MK6-M4支持6轴。

MKX控制卡支持步进和伺服驱动，采用脉冲+方向驱动方式，

驱动方式为差分输出方式，支持脉冲输出的最大频率为2000KHZ，

驱动能力20毫安电流，内部采用光电隔离输出。

第1部分：控制卡硬件说明

电气特性

运动控制卡电气特性

类别	参数描述	
轴输出控制: 脉冲+方向	驱动电流:	隔离开路输出:5V, 20毫安
	驱动方式	脉冲+方向输出
	输出频率	2000KHZ
	支持轴数	MK3-M4:支持3轴;MK4-M4:支持4轴;MK6-M4:支持6轴
	隔离电压	3.5KV
主轴调速输出: 支持3种模式 输出	模拟调速电压输出	0—10V
	PWM输出	5V,1KHZ,占空比:0到100%
	脉冲+方向输出	最小输出频率:15HZ 最大输出频率:4KHZ
8路输出口	驱动电流	隔离开路输出,最大电流50毫安,最大驱动电压:25V,低电平有效
	隔离电压	3.5KV
16路输入口	输入电流	隔离输入,5毫安,最大电压25V
	隔离电压	3.5KV
USB接口	符合USB2.0标准,支持全速传输模式	

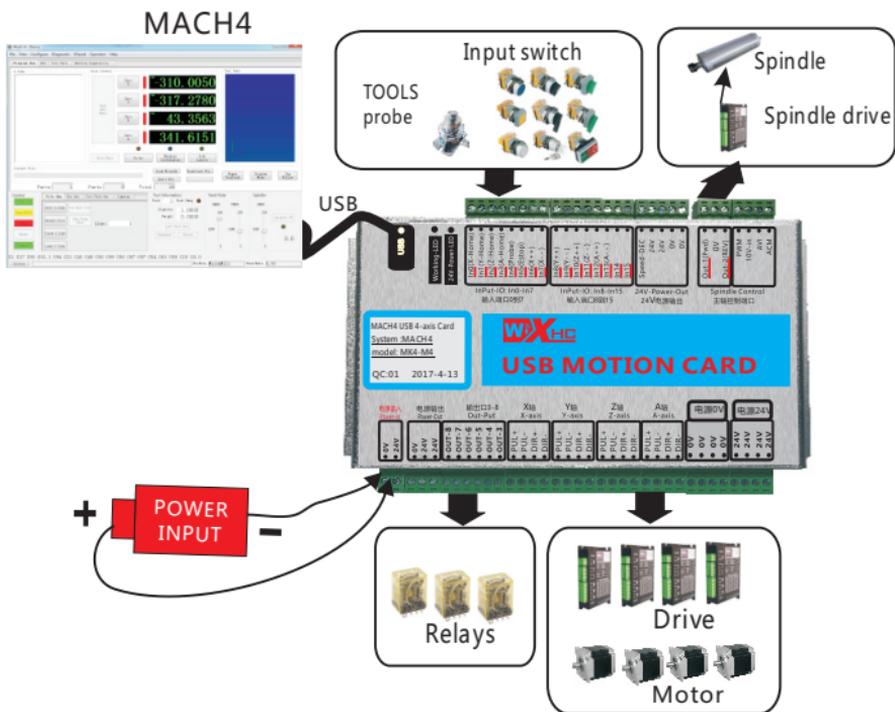
The following information describes the English

Features:

- ★ Supporting Mach4 Hobby version
 - ★ Support spindle speed feedback
 - ★ Full support for USB hot-swappable, the card is Monitoring
 - ★ USB connection status at any time.
 - ★ Supports Up 6-axis, support differential output
- Maximum step-pulse frequency is 2000KHz
- ★ Status indicator LED can be useful to show the USB
 - ★ connection, and working status by flashing.
- 16 general-purpose input
- ★ has speed function, the spindle actual speed Mach4
- interface in real-time display
- ★ all IO-port isolation, interference, stable performance

Application Connection Diagram

USB Motion Control Card Application



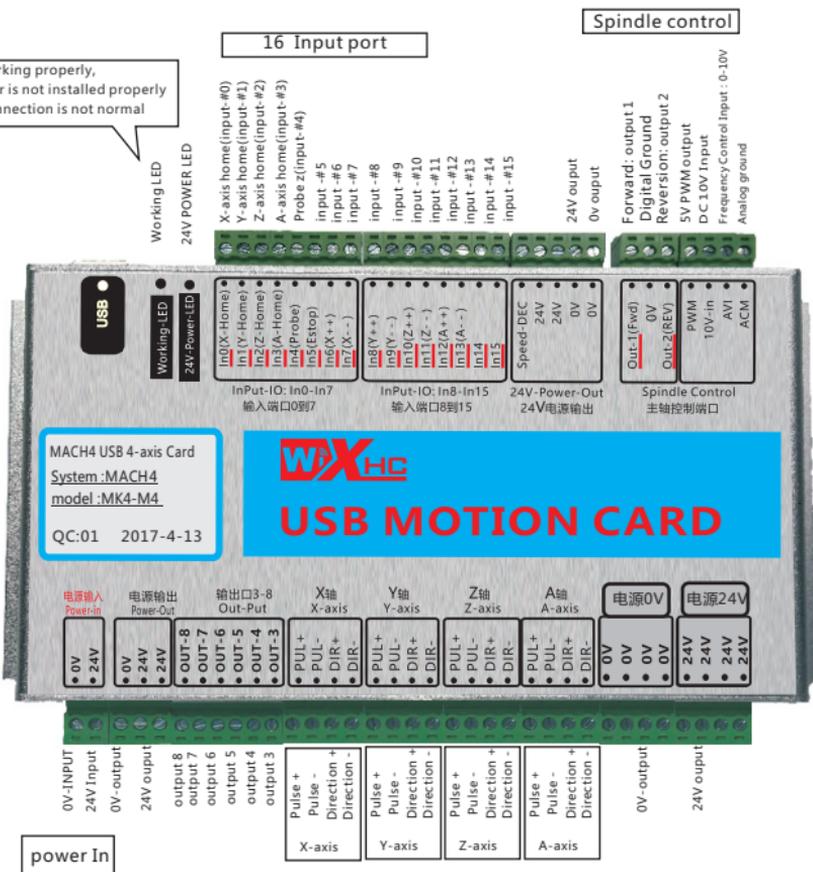
Support: 3-axis or 4-axis, or 6-axis

Mk3-M4: 3-axis; Mk4-M4: 4-axis; Mk6-M4: 6-axis

第2部份：英文介绍/ English Introduction

Signal Description

Flash: that is working properly,
Slow flash: driver is not installed properly
Off: The USB connection is not normal

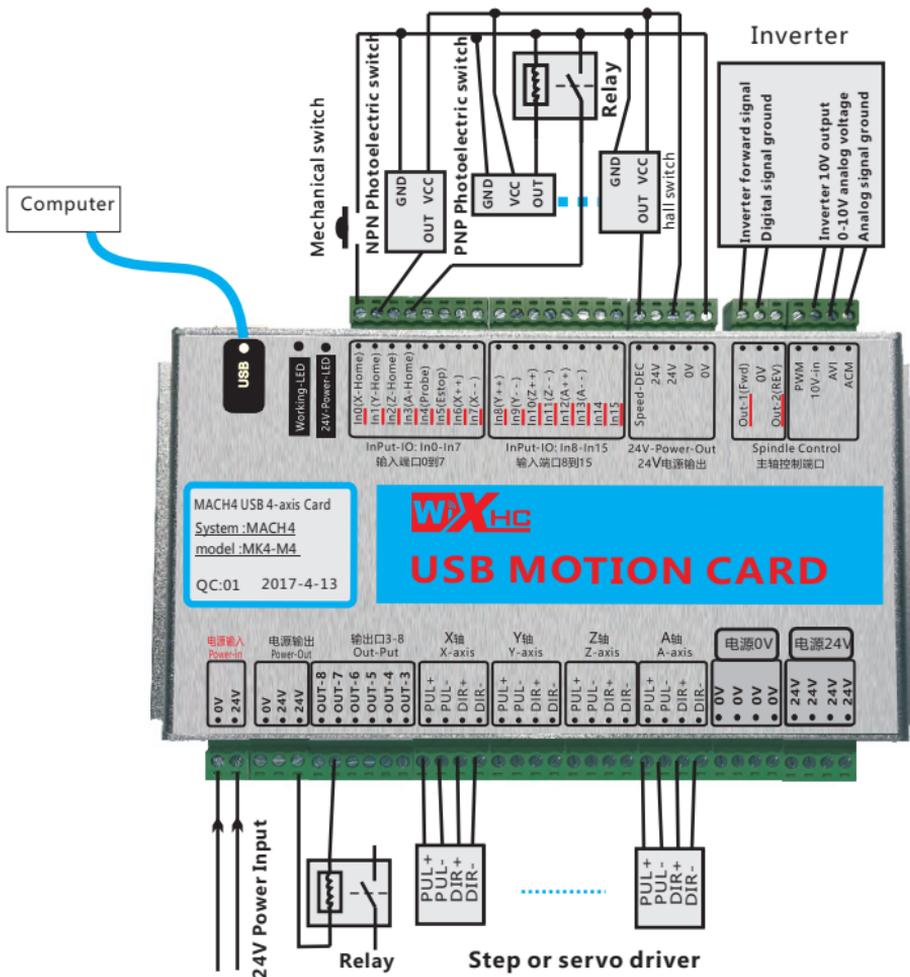


第2部份：英文介绍/ English Introduction

Wiring diagram shows

NOTE: If the inverter is turned on, the control card is not working properly because of interference caused by the inverter; Replace inverter.

Input IO Connect Mechanical switch or NPN (PNP) Photoelectric switch
Input signal must be active low



Electrical Characteristics

	Parameter Description	
axis output control:	Drive Current	Isolated open collector output; 5V, 20mA
	Drive	Pulse + direction output
	Output frequency	2000KHZ
	axes	MK3-M4:3-axis;MK4-M4:4-axis;MK6-M4:6-axis
	Isolation Voltage	3.5KV
Spindle inverter output: 3 types of output modes	Analog voltage output	0—10V
	PWM output	5V,1KHZ, Duty;0-100%
	Pulse+direction output	5V,15HZ to 4KHZ
8 IO output	Drive Current	Isolation:50mA, 25V
	Isolation Voltage	3.5KV
16 IO input	Input Current	Isolated inputs, 5 mA, maximum voltage 25V
	Isolation Voltage	3.5KV
USB interface	Complies with USB2.0 standard	

附件1：软件安装说明 Software installation

软件安装

- 第1步：安装MACH4软件.点击Mach4Hobby Installer-4.2.0.2914.exe 然后点next 下一步完成安装.

No.1:Install MACH4 software,Open Mach4Hobby Installer-4.2.0.2914.exe.click next till to finish.

- 第2步：拷贝MACH4 配置文件中的plugins 和profiles到MACH4安装目录.替换原来的文件.

No.2:Copy MACH4 config files plugins and profiles to MACH4 install directory, replace all files.

- 第3步：参见接线图，将控制卡连线正确

No.3: See wiring diagram, which will control the card connection correctly

- 第4步：用USB线将控制卡和电脑连接起来.等待计算机安装USB驱动完成.

No.4: Connect the control card and computer with the USB line.

- 第5步：打开MACH4, wxMach.exe,选择mach4mill.点“ configure-> mach” ,在motors窗口,设电机参数.每个轴参数设置好后,点Apply保存.当电机移动方向反时,可以把Reverse打勾.

No.5: Open wxMach.exe,choose mach4mill.Click “ configure->mach” ,in the motors window,set the motor parameters.Finish settings,click Apply to save.click “revrese” when motor moving reverse.

- 第6步：完成以上配置后,就可以在MACH4 /joging窗口中点x+,y-等调试运行机器了.

No.6: Finish above settings,you could move motor by x+,y- to debug your motor in the jogging window.

附件：接线图(Annex 2:Wiring schematics)

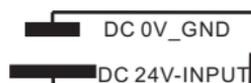
应用接线图

MKX Wiring schematics

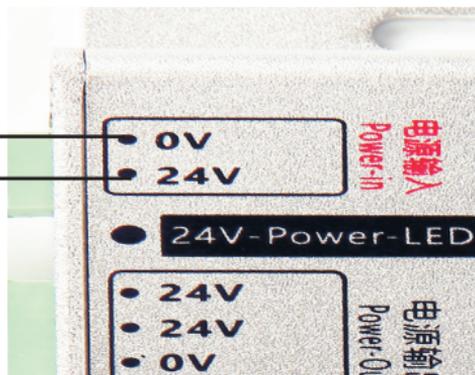
1.第1步，给控制卡接上电源线

NO.1 : power input

power : 24V,1A



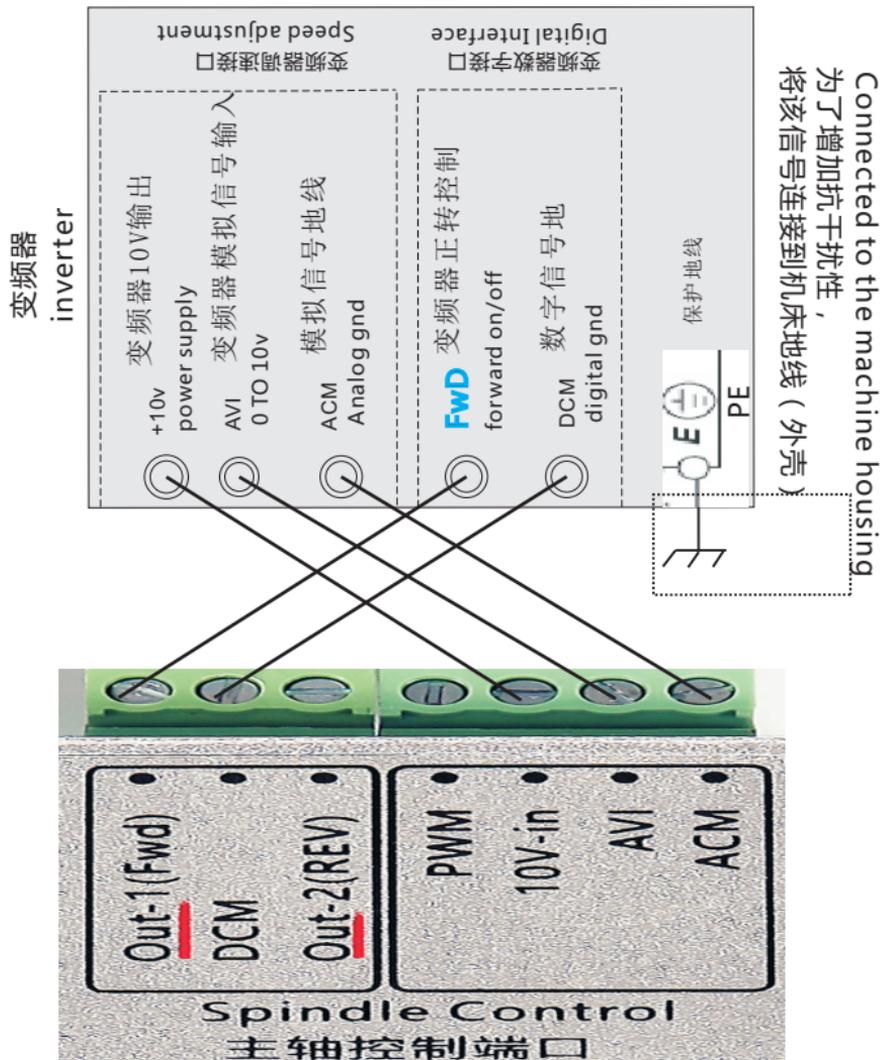
使用控制卡前，需要给控制卡提供电源
直流24V；工作电流1A



2.第2步：驱动器连接：支持伺服或步进驱动器，差分输出接法,各品牌驱动器接法详见<接线图>

NO.2 : Drive Interface : Supporting servo or stepping drive
All kinds of brand drive wiring see wiring diagram

3.第3步：主轴控制-变频器连接 NO.3 : Inverter Interface

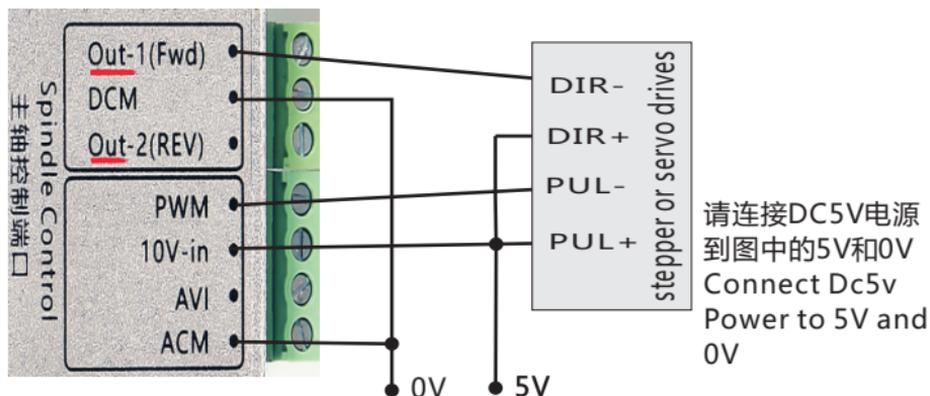


应用接线图

MKX Wiring schematics

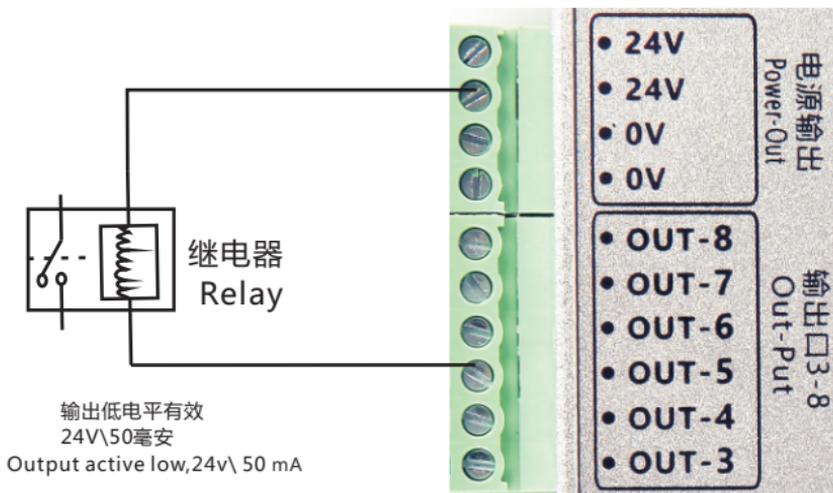
主轴控制：步进或伺服驱动器

Spindle connected stepper or servo drives



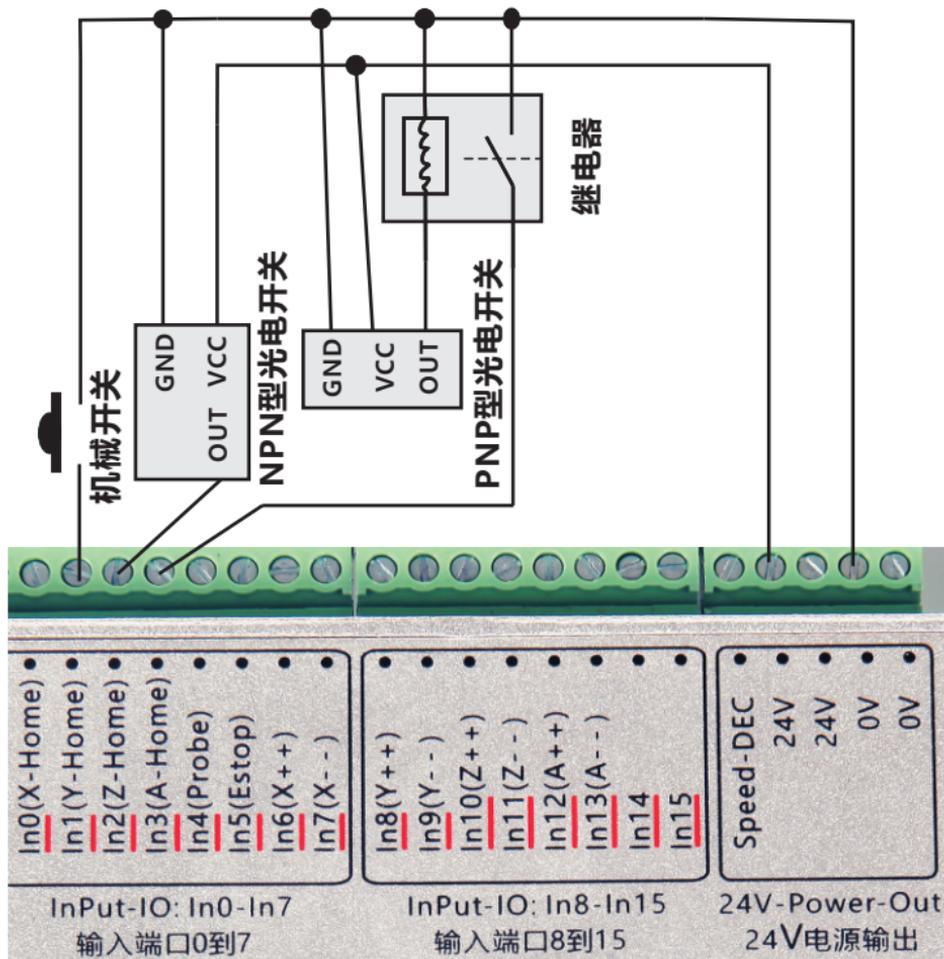
4.第4步：输出口 继电器连接：OUT3到OUT8连接继电器方式

NO.4：Relay Interface：OUT3 to OUT8 Relay Interface



5.第5步：16个输入口IN0-IN15接法：限位开关等接口：输入低电平有效

NO.5：input Interface：16 input port;In0 to In15.Active Low





成都芯合成科技有限公司
Chengdu XinHeCheng Technology Co.,Ltd

<http://www.cdxhctech.com>

如有印刷或翻译错误，望用户谅解。产品设计和规格如有变化，恕不另行通知。
此使用手册的出版日期为2016年7月。关于此日期后上市的产品驱动程序的变化，
请登录公司网站查看并更新，或与我们售后联系。