

Spindelindex der JMC Treiber in Mach4 einrichten

Man braucht einen freien NPN Eingang (oder einen Eingang der gegen Masse schaltet)

Vom JMC Servotreiber braucht man ein 2 adriges Kabel von den 50pol Stecker vom Servo, Pin 48 (Index Signal) und die Masse pin 44.

Der Pin 50 vom Servotreiber kommt auf den NPN Eingang (z.b. Port2, Pin 10*, pin10 muss an 5V bei meinen Boards) und Pin 44 vom Servotreiber auf GND (Masse) vom Board

Der NPN-Eingang muss dann nur noch als Eingang in Mach4 definiert werden, z.b. Port2 Pin 10*, und in Mach4 als Index konfiguriert werden.

Wenn das alles eingestellt wird zeigt die Spindel in mach4 die richtige Drehzahl unter RPM an.



