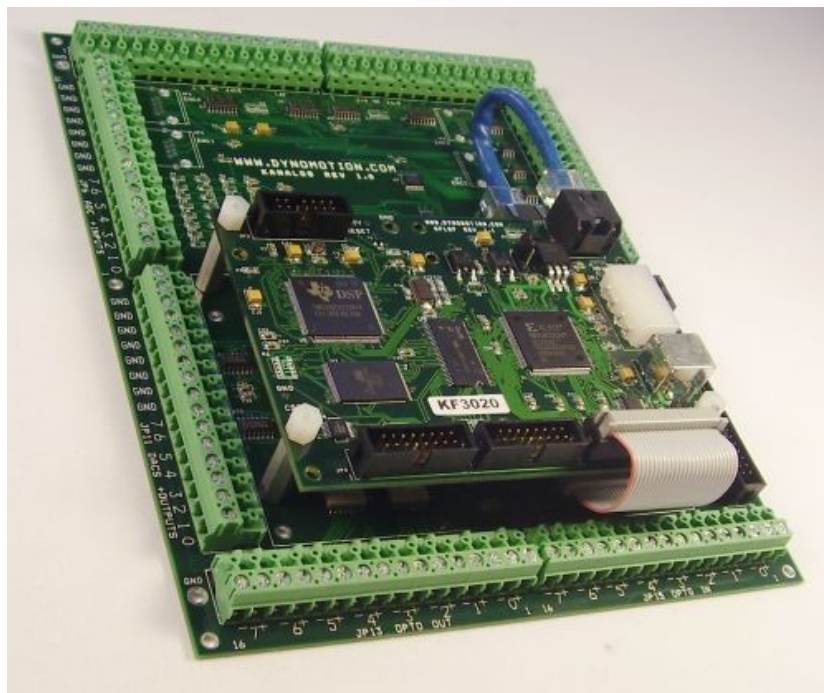


## Usando Kanalog 1.0

Kanalog suma módulos I/O para el controlador de movimiento KFLOP de Dynomotion. Kanalog ofrece 6 tipos diferentes de I/O que es suficiente para conducir por completo muchos tipos de máquinas herramientas.

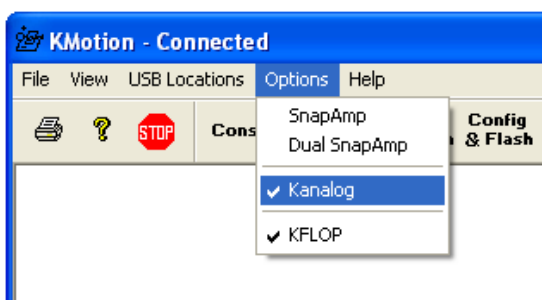
Salidas estándar +/- 10V analógicas se pueden utilizar para conducir unidades de motor analógico. Las salidas analógicas son verdaderos DACS 12 bits, no PWM filtrados que tienen una respuesta lenta y ondulación. Todos (8) Las entradas analógicas y (8) salidas analógicas se actualizan cada vez que toda la muestra de servo de 90US (11 kHz).

Los conductores del relé, Opto entradas, Opto salidas, Entradas diferenciales de codificador, entradas y salidas LVTTTL se han incluido junto con 112 terminales de tornillo. La foto de abajo muestra Kanalog con KFloP montada y dos cables que conectan los dos tableros.



***Fig 1: Kflop + Kanalog***

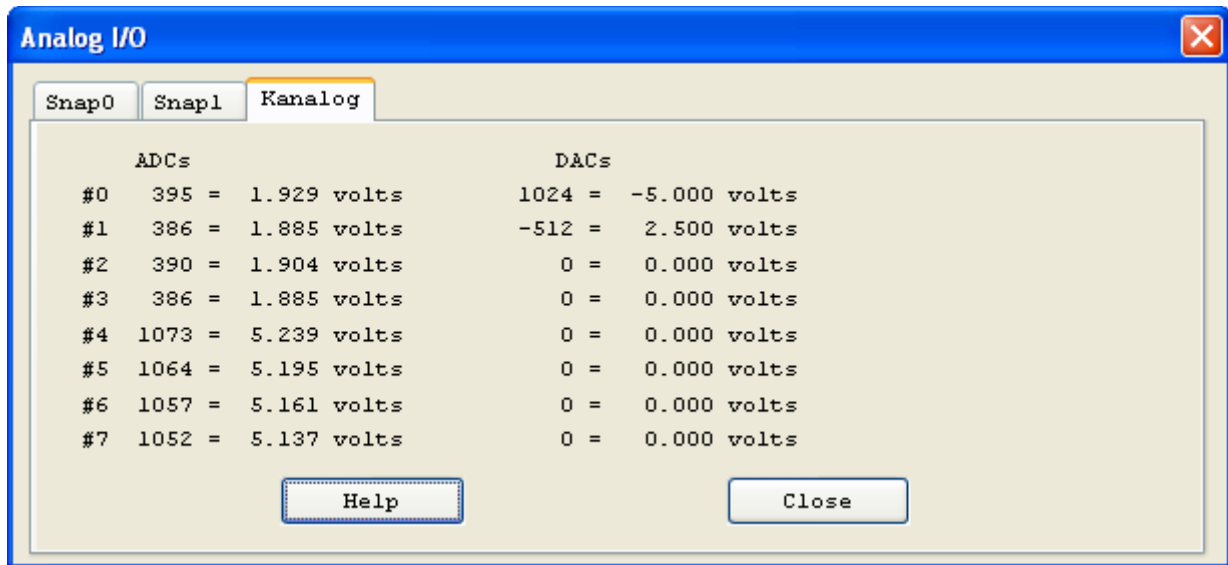
### **Opciones de configuración:**



Establecer las opciones en el Programa Ejecutivo KMotion para KAnalog y para el KFloP requerido.

### Estado analógico:

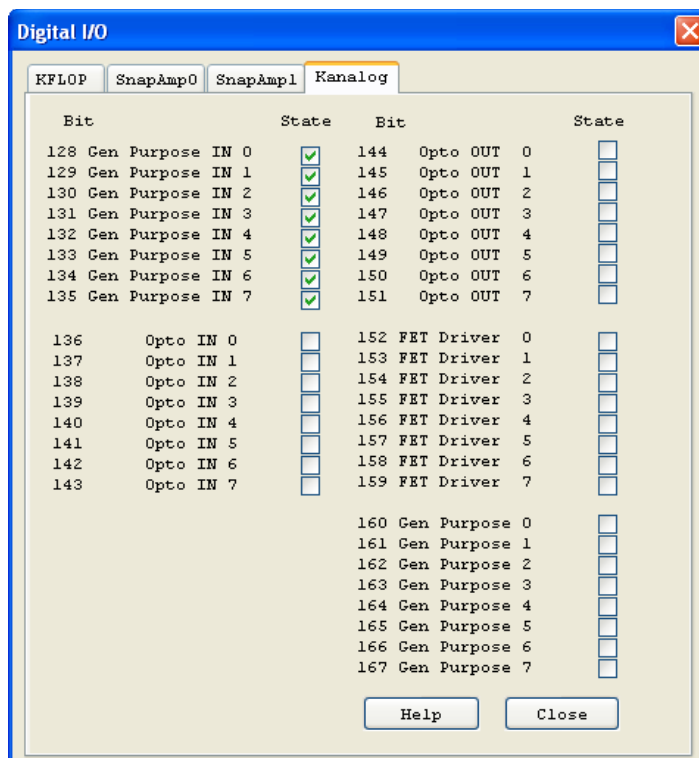
Todas las lecturas analógicas de la configuración ADC y DAC se puede observar mediante la selección de la pestaña KAnalog de la pantalla de I/O analógicas.



### Estado digital:

Toda la I/O digital se puede observar mediante la selección de la ficha Kanalog de la pantalla de I/O digital.

Las entradas están en el lado izquierdo de la pantalla y las salidas están a la derecha. Las salidas pueden ser activados haciendo clic en el estado.



La configuración de ejemplo siguiente muestra una configuración típica en la que un amplificador analógico externo del motor se va a utilizar con retroalimentación del encoder e interruptores de límite ópticamente aislados.

Tenga en cuenta las áreas de la pantalla con un círculo rojo.

El tipo de entrada "Axis Modes" ha sido seleccionado como "Encoder" con el primer canal de entrada se establece en 0 (los encoders sólo utilizan un canal de entrada).

Un encoder debe entonces ser conectado a Kanalog JP1 A0+ A0- B0+ B0-.

El tipo de salida del eje ha sido seleccionado como "DAC Servo" con el primer canal de salida se pone a 0 (DAC servos sólo utilizan un canal de salida). Amplificador del motor se debe conectar a Kanalog DAC0 JP11 el pin 1 (y tierra).

Opciones de final de carrera han seleccionado I/O Bits N.º 136 y 137 que son Kanalog Opto Entrada 0 y 1 en JP15 entre los pines 1 y 2 y 3 y 4.

The screenshot shows a 'Configuration' window with the following settings:

- Channel: 0
- Microstepper Amplitude: 250
- Axis Modes input: Encoder
- Axis Modes output: DAC Servo
- Max Following Error: 1000
- Inv Dist Per Cycle: 1
- Lead Compensation: 0
- Input Channels: Channel 0 gain -1, offset 0; Channel 1 gain 1, offset 0
- Output Channels: Channel 0: 0
- Limit Switch Options: Negative Watch Limit checked, bit no. 136; Positive Watch Limit checked, bit no. 137
- Action: Kill Motor Drive
- Launch on Power Up: All threads (1-7) unchecked
- Flash: User Memory, New Version, Recovery buttons
- Help and Close buttons
- Bottom buttons: Save Channel, Load Channel, Download Channel, Upload Channel, C Code -> Clipboard