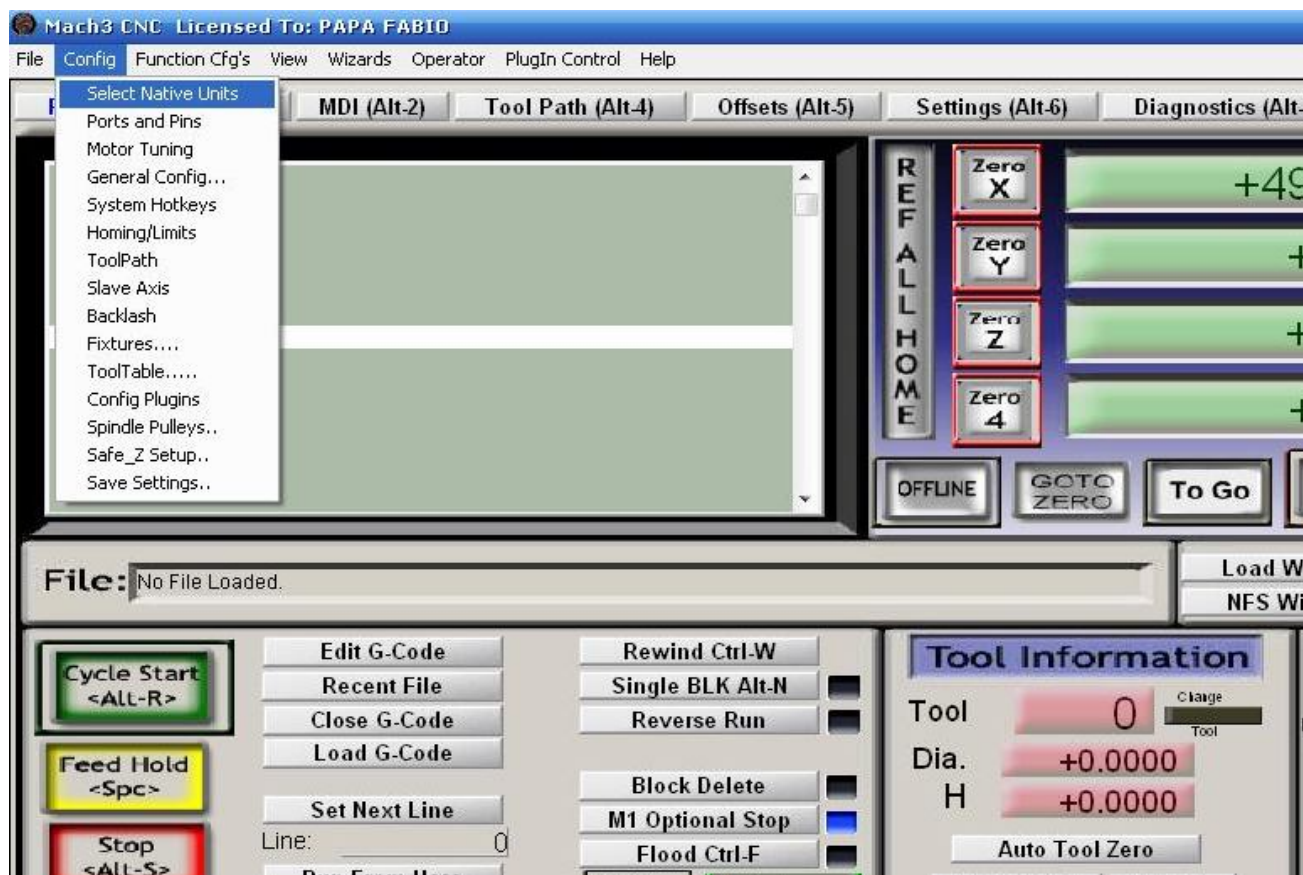


## Setup các thông số trên Mach3 sử dụng BOB V2

### Bước 1: Setup đơn vị đo lường dùng trong Mach3

- Vào Config → Select Native Units

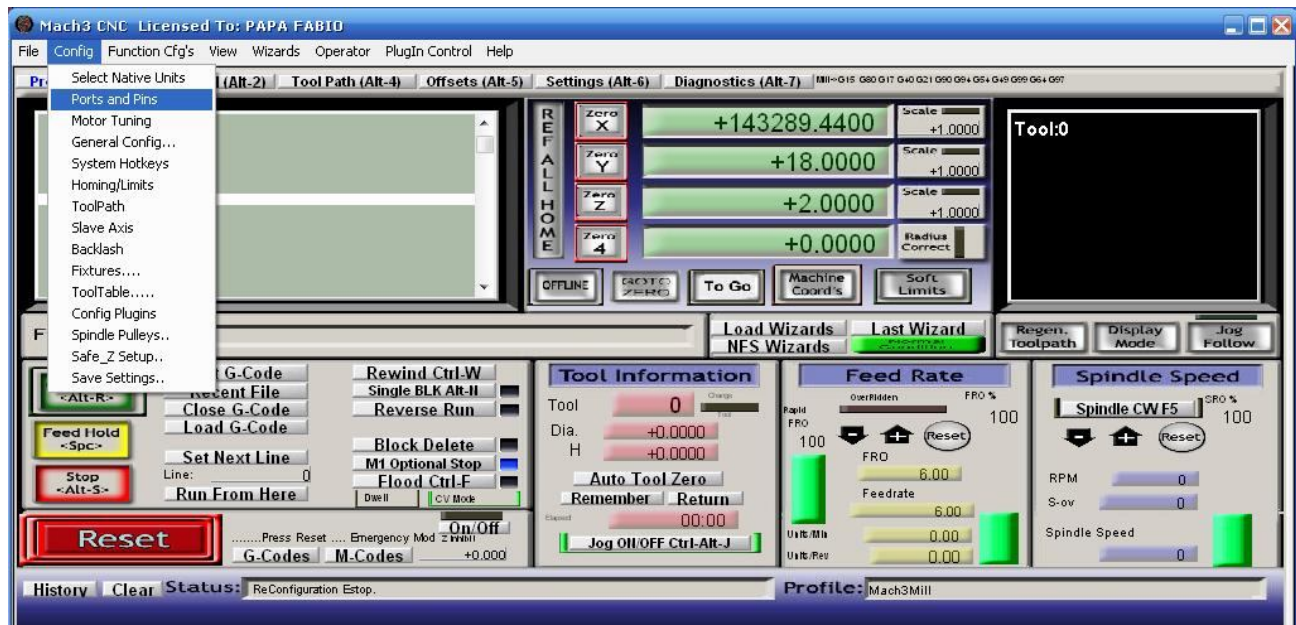


- Chọn đơn vị là MM's

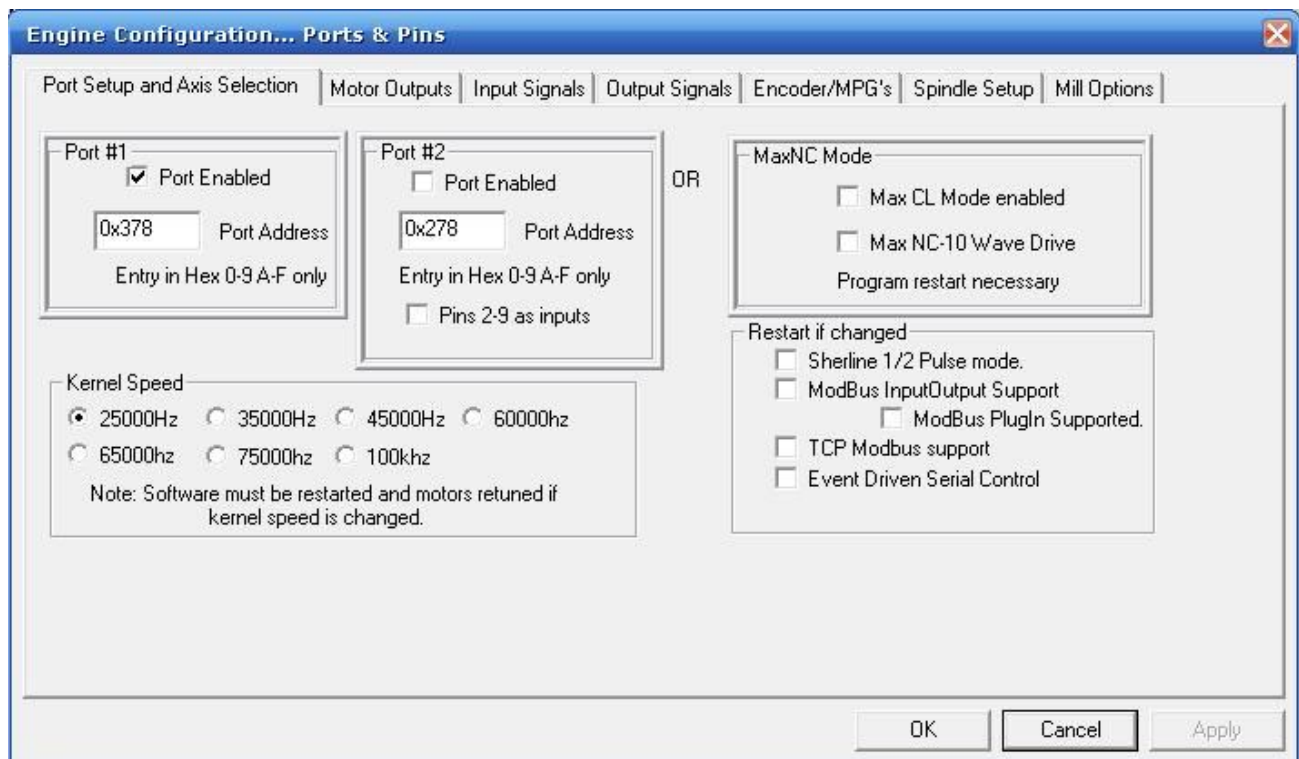


**Bước 2: Set up các chân điều khiển của cổng LPT****❖ Chọn cổng LPT**

- Vào Config → Port and Pins

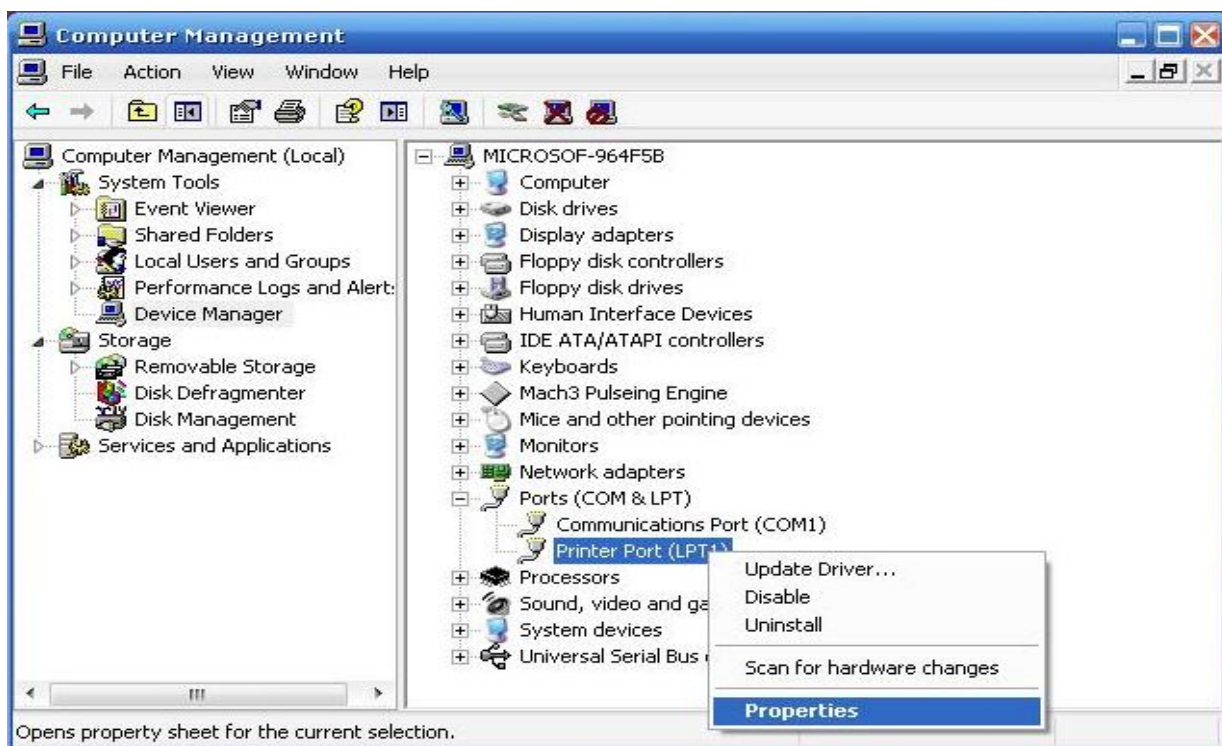


- Chọn cổng LPT phù hợp

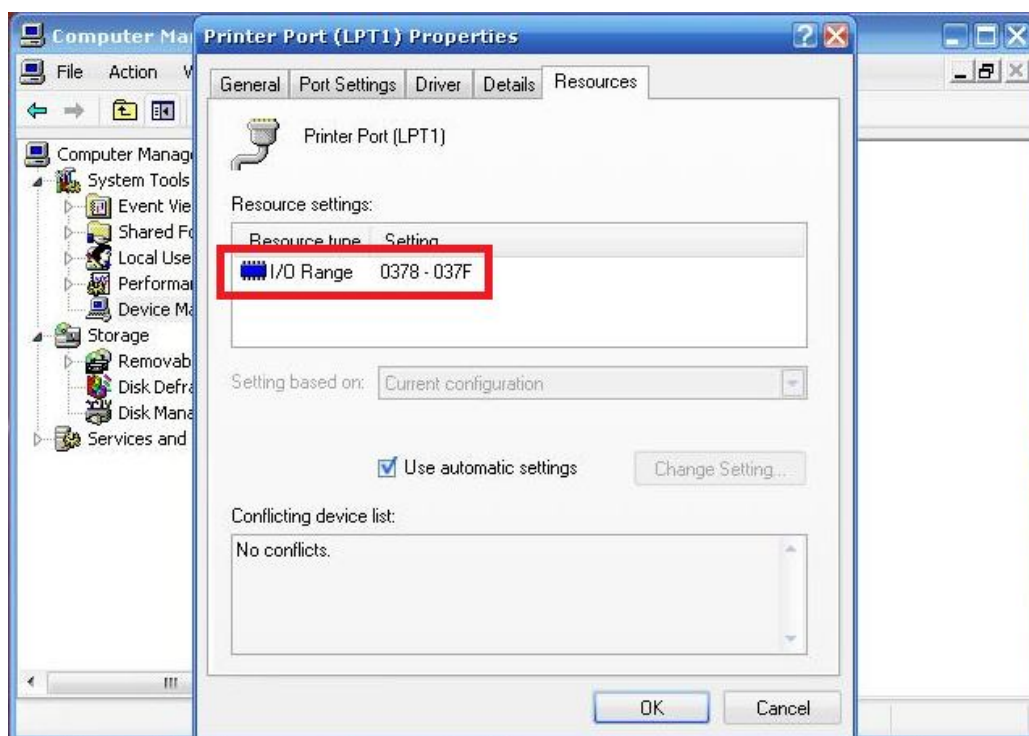


**Lưu ý:** Cổng LPT chọn trên Mach3 phải đúng với cổng LPT trên máy tính.

- Kích chuột phải My Computer → Manage → Device Manager → Ports (COM & LPT)

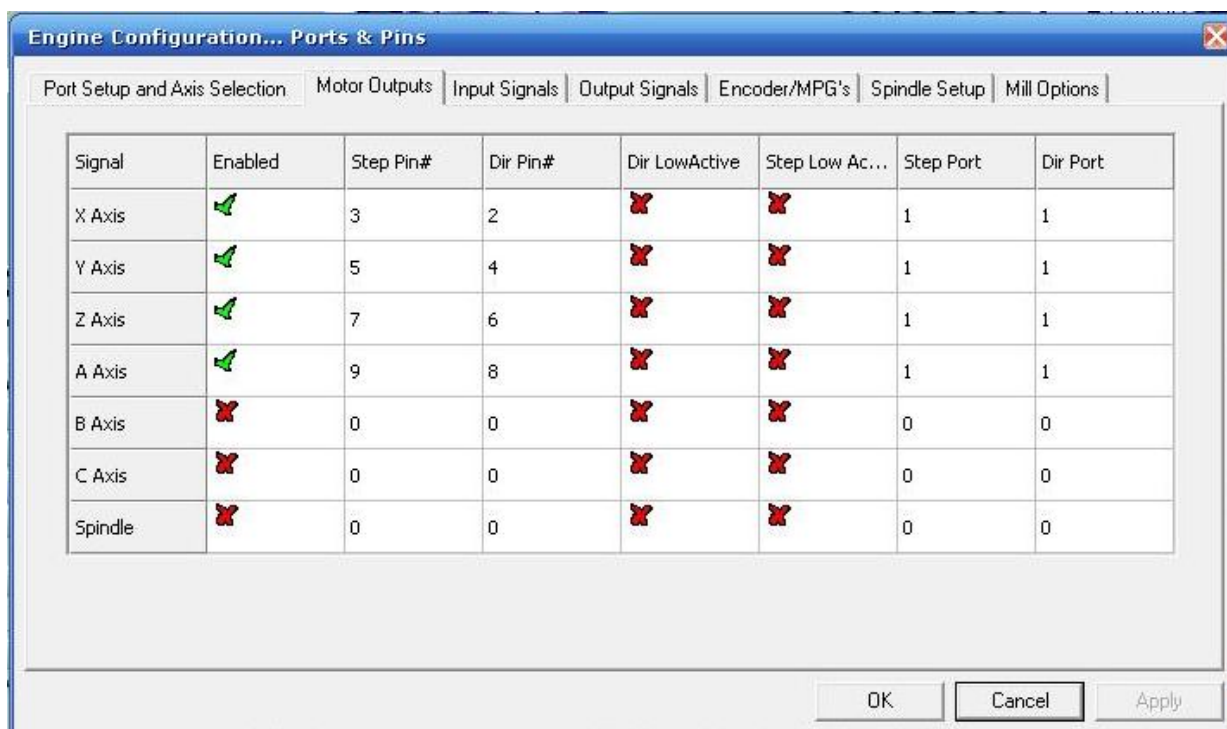


- Kích chuột phải vào cổng LPT chọn **Properties** → Resources

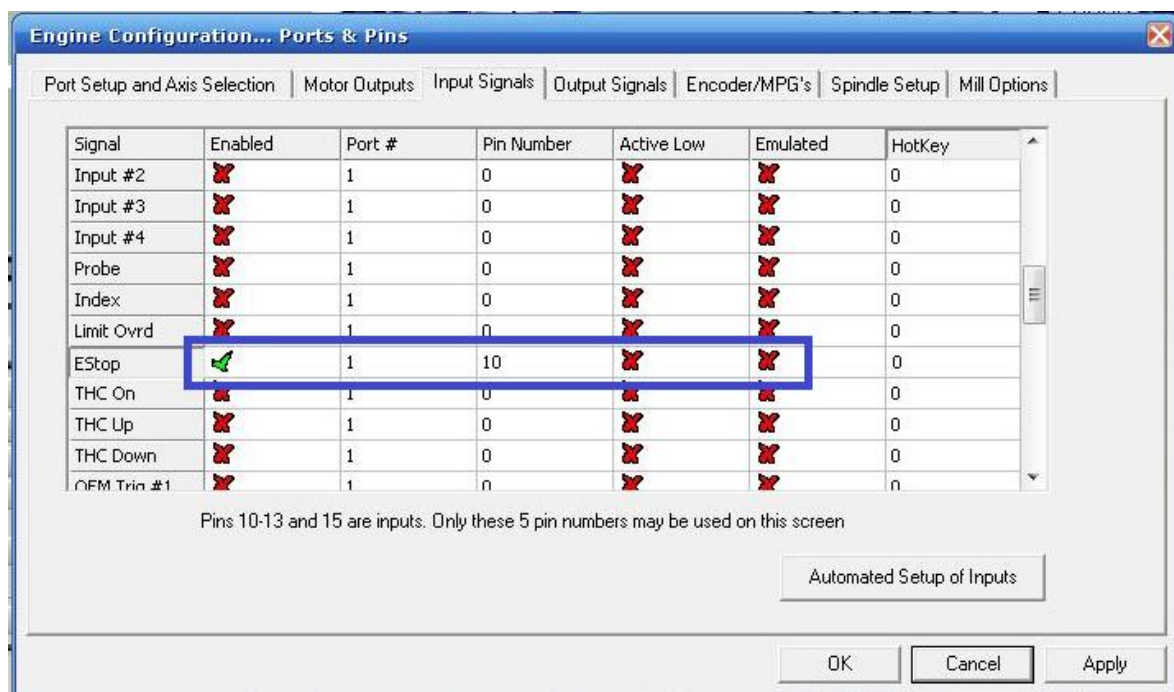


❖ **Chọn các chân điều khiển cho Driver**

- Chuyển sang tab **Motor Outputs** chọn các chân tương ứng với các chân ghi trên BOB

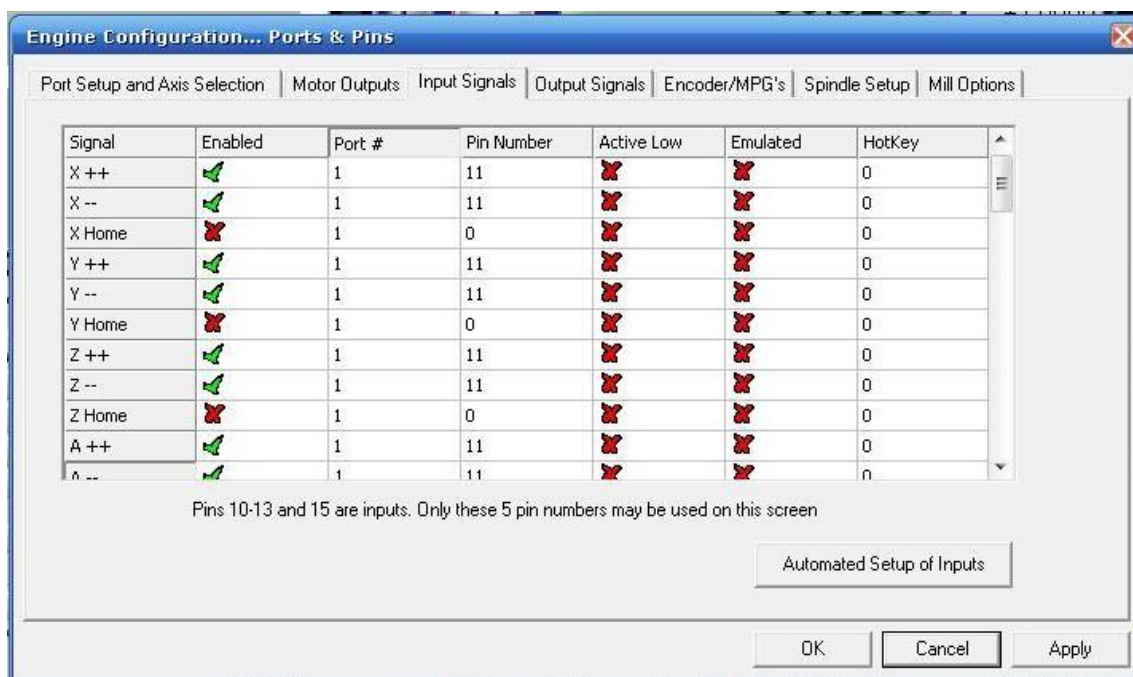
❖ **Chọn các chân tín hiệu đầu vào (Input), chuyển sang tab Input Signals**

- Chọn chân số **10** làm chân đầu vào cho nút **EStop**.



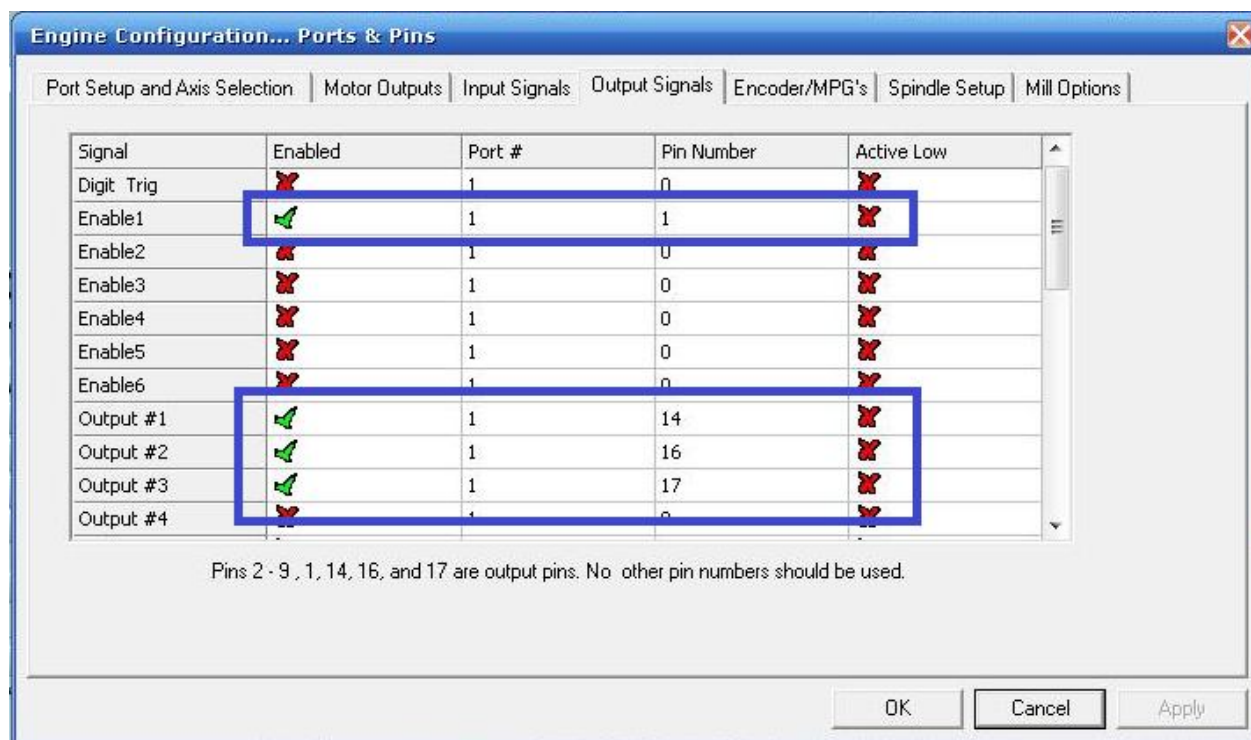


- Chọn chân **11** làm chân giới hạn các chuyển động cho các trục X, Y, Z, A, ...



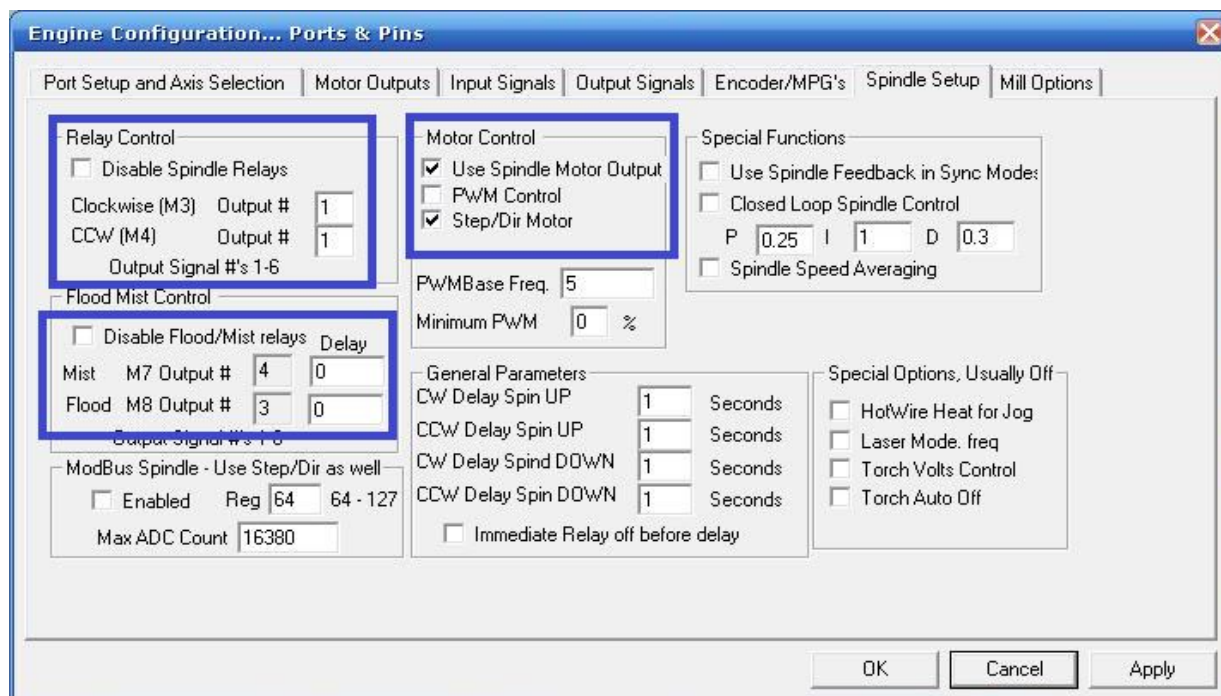
❖ **Chọn các chân tín hiệu đầu ra, chuyển sang tab Output Signals**

- Chọn chân số 1 làm chân Enable cho các trục X, Y, Z, ....
- **Lưu ý:** Không tích vào Active Low với mạch B.O.B V2

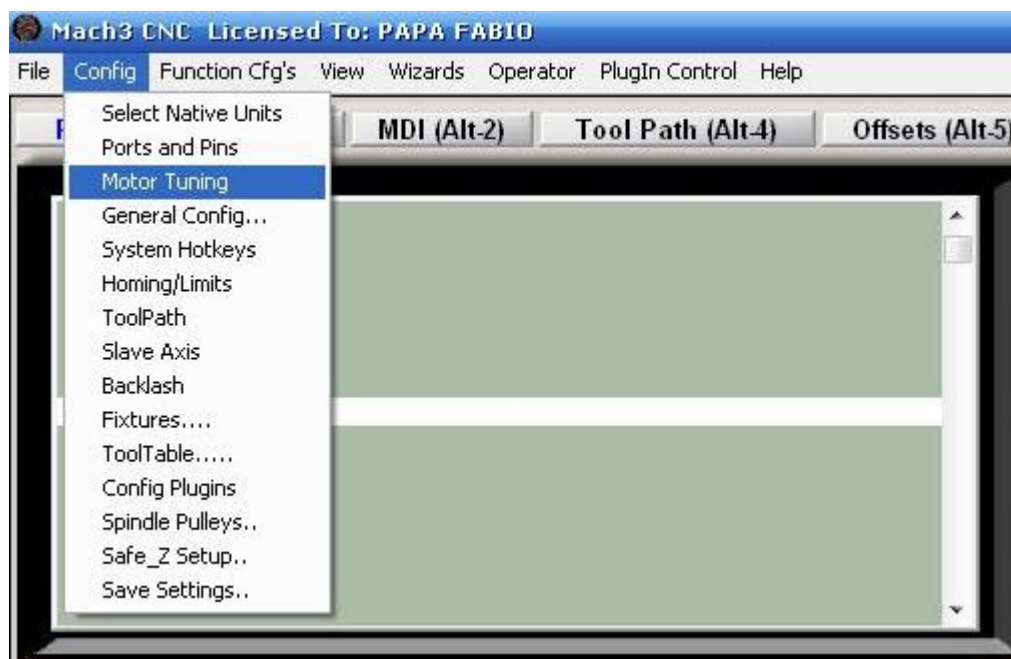


❖ **Setup cho động cơ trục chính (Spindle), chuyển sang tab Spindle Setup**

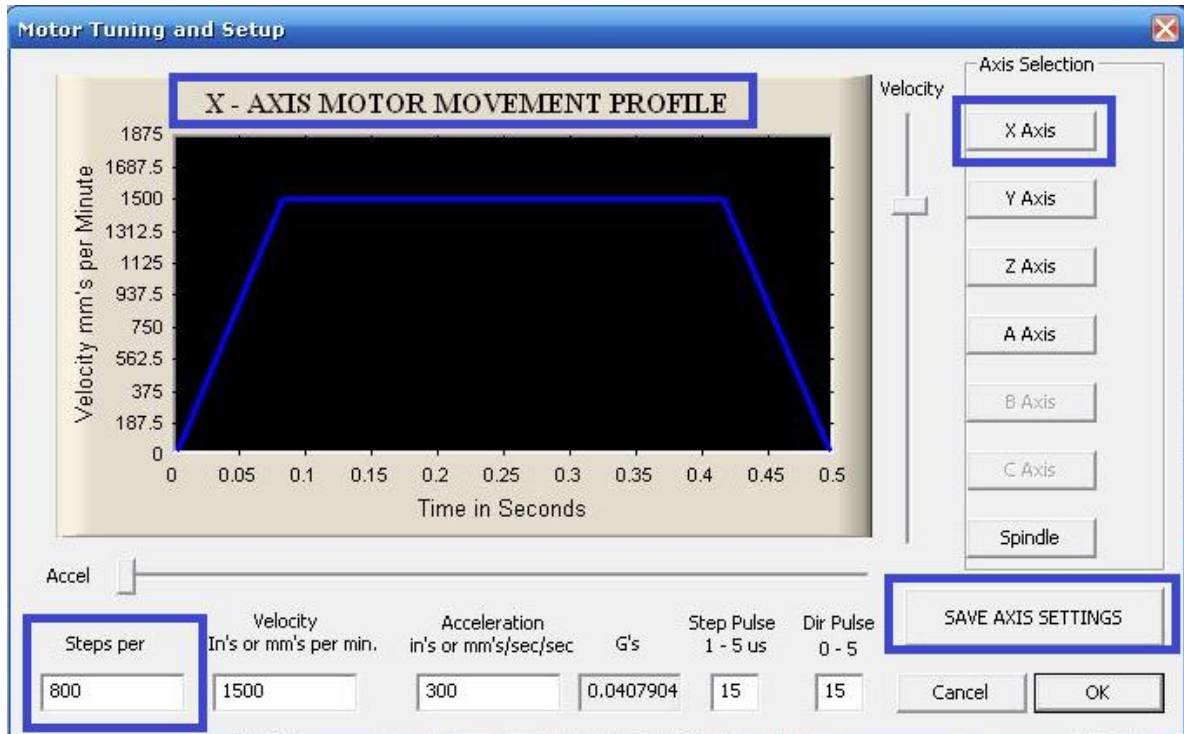
- Cài đặt như hình, **Output # 1** tương ứng với chân **Output # 1** trong tab **Output Signals**

**Bước 3: Setup thông số hoạt động cho Driver**

- vào Config → Motor Tuning sẽ hiện ra bảng setup các thông số Driver các trục.



- Chọn trục X và set up, giả sử motor 200 bước/ vòng, bước ren là 4, vi bước 1/16.
  - + ) Stepper = Độ phân giải/bước ren =  $(200 \times 16) / 4 = 800$
  - + ) Tương tự setup **Vận tốc, gia tốc** tương ứng để có được đường bình ổn màu xanh
  - + ) Sau khi hoàn thành cài đặt, kích nút **SAVE AXIS SETTING**



► Làm tương tự với các trục Y, Z, A.....