

## KND——K10M 系统配外置手轮补充说明

### 一、 参数选择

- 1、 设置系统参数 007 的 HPG=1，手轮功能有效。
- 2、 设置系统参数 007 的 EHPG=1，外置手轮功能有效。此时参数 006 的 MSPL 自动设置为 1，屏蔽主轴暂停输入信号\*SPL。
- 3、 当设置系统参数 008 的 EHOF=1 时，面板手轮方式也有效。  
当设置系统参数 008 的 EHOF=0 时，如果选择了外置手轮功能，则面板的手轮方式无效。原方式显示“\*\*\*\*”。这样，可防止外置手轮选择关闭后，误旋转手轮而造成面板选择的轴移动。

### 二、 输入接口

#### 1. 输入信号

0	0	0
---	---	---

DI@H2	DI@H1		DI@MP1			
-------	-------	--	--------	--	--	--

0	0	1
---	---	---

			DI@MP2			
--	--	--	--------	--	--	--

轴选择信号：

DI@H2, DI@H1

- 0 0：由操作面板选择方式。
- 0 1：选择手轮方式。并且选择X 轴。
- 1 0：选择手轮方式。并且选择Y 轴。
- 1 1：选择手轮方式。并且选择Z 轴。

增量选择：

DI@MP2, DI@MP1

- 0 0：0.001mm.
- 0 1：0.01mm.
- 1 0：0.1mm.

### 三、 接线工艺

手轮型号：MTT-VQ-01

外置手轮	功能	手轮部分				LED 指示		倍率选择				轴选择				外壳	
								X 1	X 10	X 100	COM	COM	X 轴	Y 轴	Z 轴		4 轴
信号		5V	0V	A	B	5V	0V	X 1	X 10	X 100	COM	COM	X 轴	Y 轴	Z 轴	4 轴	屏蔽
线色		红	黑	白	黄	花红	花黑	花粉红	花绿	花橘	紫	花紫	棕	绿	粉红	橘	FG
连线		-----				-----				-----							
脚号		03	09	01	05	02	07	09	01	22	24	11	12				
信号		5V	0V	HA	HB	5V	0V	DI@MP1	DI@MP2	24V	24V	DI@H1	DI@H2				外壳
		DB9 孔（接至系统 XS38）						DB25 孔（接至系统 XS40）									

注：上表中的二极管可选用 1N4001 ~ 4007，焊接在 DB25 孔插头内。