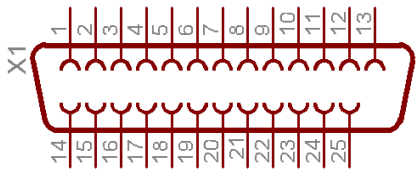
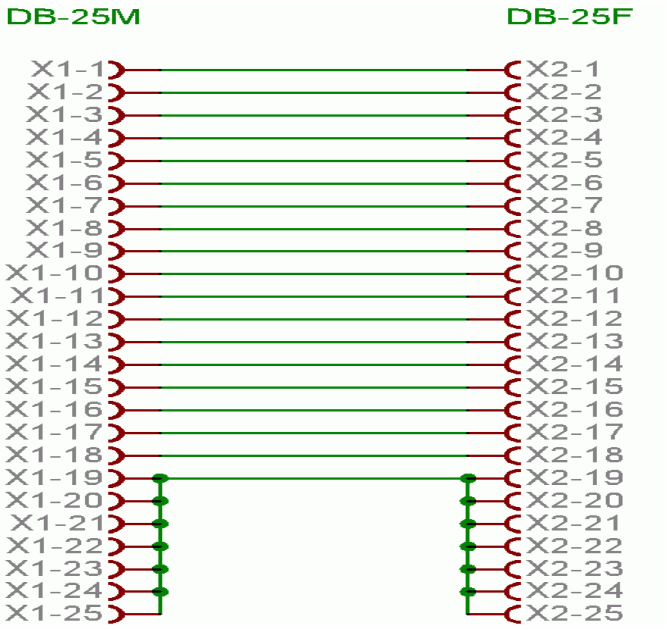
Инрерфейсный разъем DRB-25



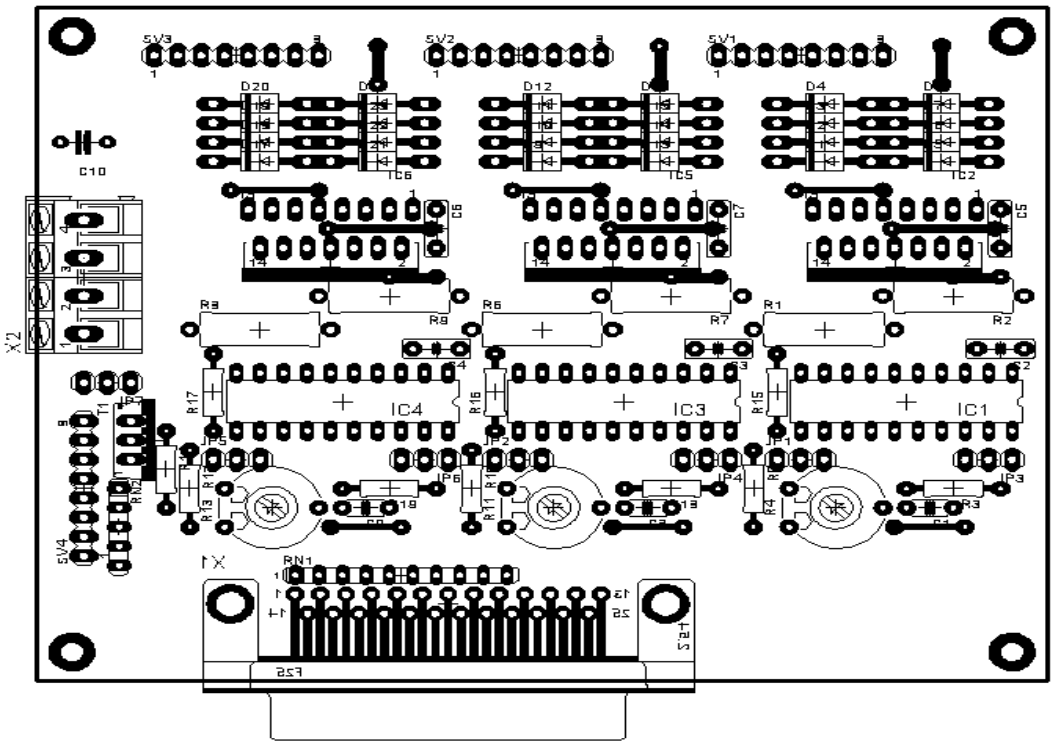
Контакт	Название	Назначение
1	SHPIND	Включение шпинделя
2	Z_STEP	Шаг по оси Z
3	Z_DIR	Направление шага по оси Z
4	Y_STEP	Шаг по оси Y
5	Y_DIR	Направление шага по оси Y
6	X_STEP	Шаг по оси X
7	X_DIR	Направление шага по оси X
8	-	Не используется
9	-	Не используется
10	Z_LIM	Концевики по оси Z
11	Y_LIM	Концевики по оси Y
12	X_LIM	Концевики по оси X
13	-	Не используется
14	-	Не используется
15	-	Не используется
16	-	Не используется
17	-	Не используется
18	-	Не используется
19…25	GND	Общий

Название осей X, Y, Z условно. Они абсолютно равнозначны и могут быть использованы на ваше усмотрение.

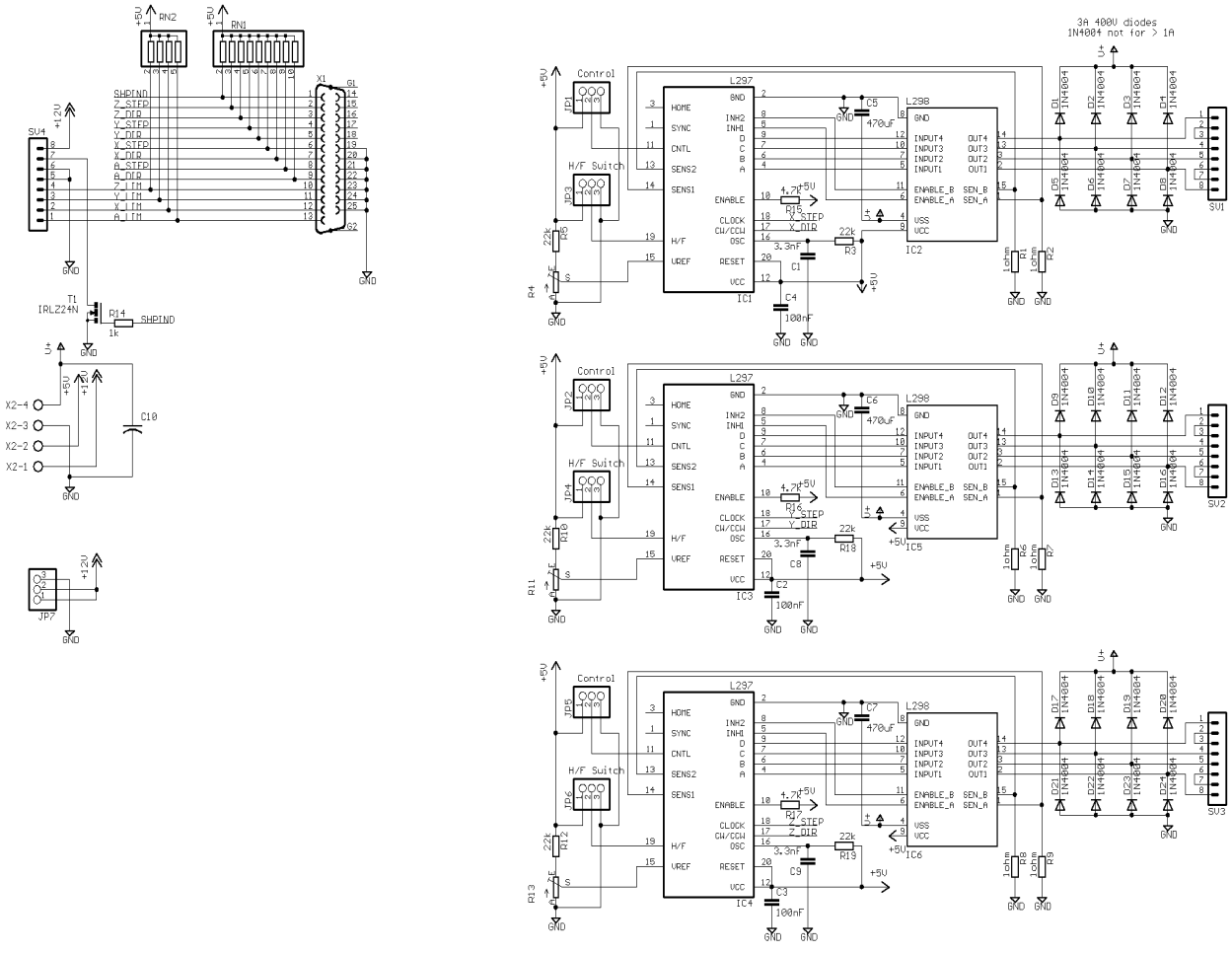
Кабель



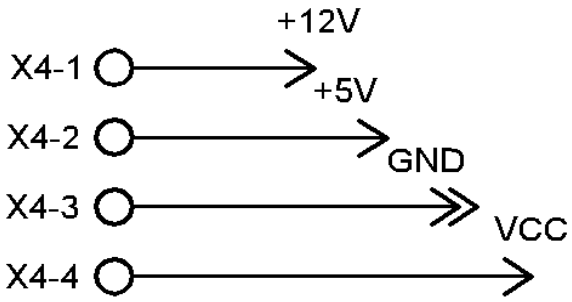
Размещение элементов на плате



Схема

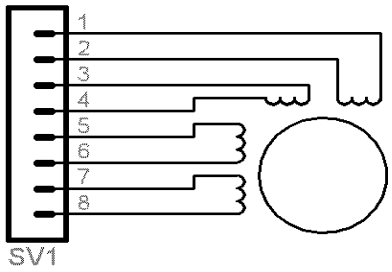
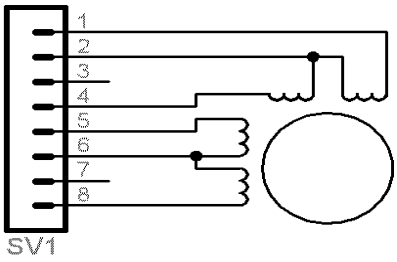


Разъем питания

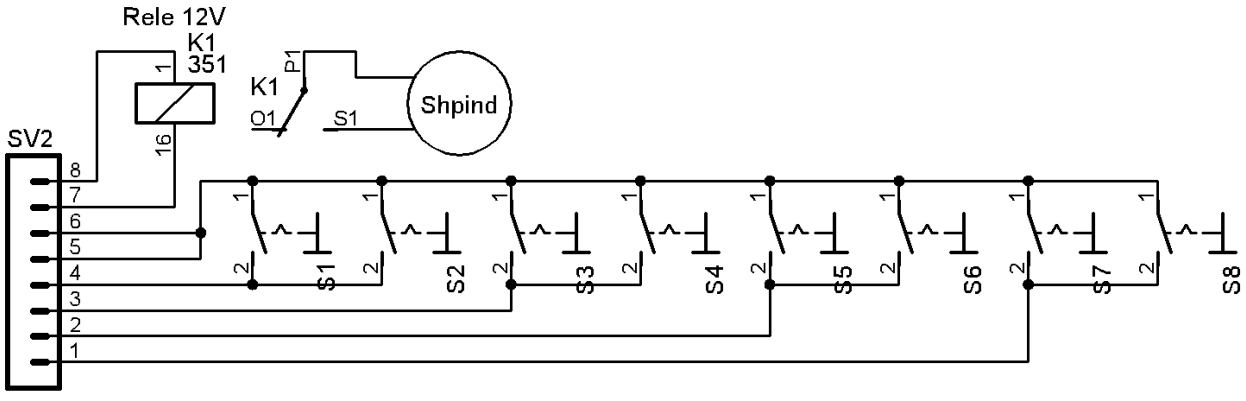


VCC – напряжение питания двигателей

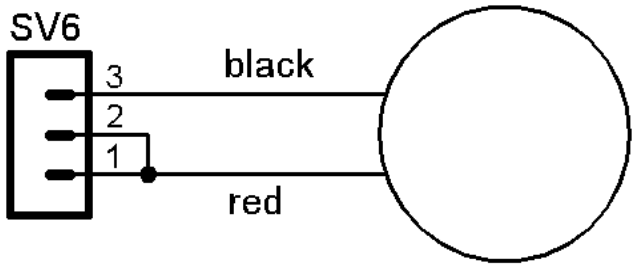
Подключение двигателей

Восьми выводный двигатель	
Шести выводный двигатель	

Подключение шпинделя и концевиков



Подключение вентилятора



Програмное обеспечение Kcam4, Master5, JalaCNC, Mach1 и др. с управлением по LPT

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ. Все подключения выполнять при отключенном напряжении питания компьютера и контроллера.