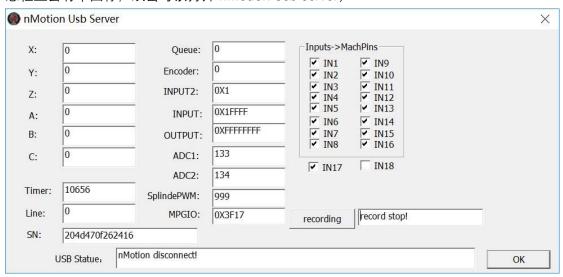
## 录制 BIN 文件以及脱机使用说明

- 1. 使用 4.50 以上版本的固件, 带有装载 BIN 文件执行功能。
- 2. 主要使用方法是 IN14 定义为启动按钮, IN15 定义为停止按钮。
  - a. 使用脱机工作功能时,在给控制卡上电前要同时使 IN14 IN15 为低电平(有效电平,平时为高电平),如果是普通触点按钮,也就是 IN14, IN15 对 GND 同时短路后再给控制卡供电,
  - b. 这时进入 BIN 文件准备状态, 上完电再先释放停止(IN15) 再释放开始按钮(IN14)
  - c. 机器这时可通过脱机手轮功能调整到工件坐标零点再按开始按钮(IN14 给有效电平, 低电平),控制卡就会读取内部 FLASH 存贮的 BIN 文件数据执行。开始按钮一直为按下(IN14 一直为低电平)时程序会一直循环。当开始按钮按一下松开时,录制的文件只执行一次。在执行运动中按停止按钮时机器会立即停止,当IN1~IN10 任何一个输入口收到有信号跳变时,控制卡会脱离脱机运行 Bin 文件状态以起到保护作用。

## BIN 文件的录制和烧写

使用最新的插件,在 nMotion Usb Server 界面(mach3 运行时桌面右下角消息栏里会有个图标、双击可以打开 nMotion Usb Server)



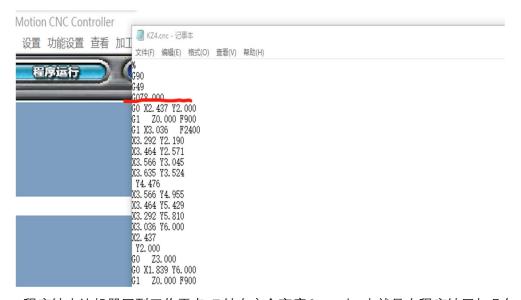
这里有个"recording"录制按钮,具体使用需要注意:只能录制运动指令,不会处理输入输出指令,录制文件不要超过500K大小,一般500K可以执行62秒钟动作,当然这是在插补周期为0.002秒时,要加长就要使用更长的插补周期,如0.005秒,那么运动可最长执行150秒。

## 具体录制方法:

a. 先把 G 代码装载入 Mach3 中,如下图



b. 这里我们需要修改一些细节,如我们假设最开始对工作坐标零位 XY 为 0, Z 轴高度为安全高度 8mm,也就是 X0, Y0 Z8。(用量块对好 Z 轴高度)对好高度 Z0 后开始执行 G 代码,那么在开始运行时就 Z 轴是在一个安全高度 8mm 位置,在开头我加一个 G0Z8 以提醒是从 8 mm 高开始工作的,而在程序结尾也要回到这个安全高度 8mm。



程序结束让机器回到工作零点,Z轴在安全高度8mm上。也就是在程序结尾加几句:G0Z8,G0X0Y0,

## Controller

设置 查看 加工策略 操作 插件控制 帮助

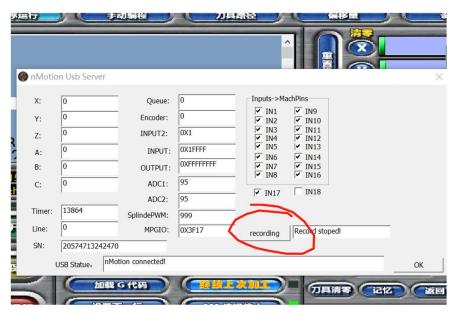


这样的话就安全的回到了程序开始的地方,刀具刚好在安全高度上。下次换材料上去后就可以再自动执行一次运动了。这对于加工件很小,需要多次循环加工的情况来说十分实用。

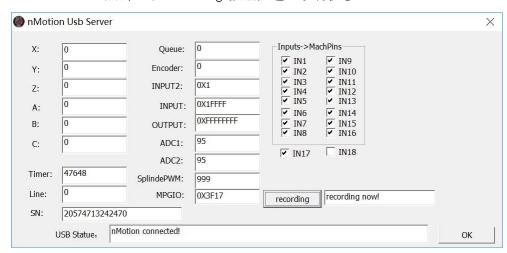
c. 改好上面的 G 代码后准备执行和录制。

主意, 这里对好 Z 轴高度后回到安全距离 8 mm,如下图:





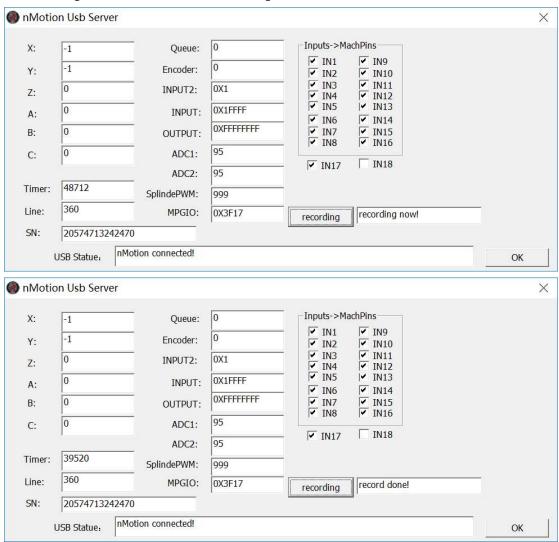
d. 点击一下"recording"按钮, 进入录制状态



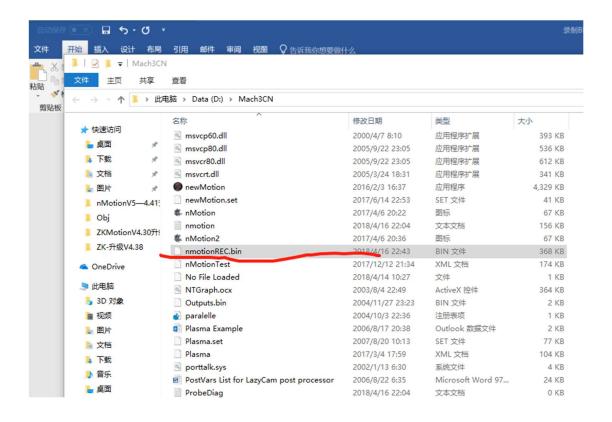
- e. 这时再点击 mach3 界面的循环开始进行一次加工或空跑(最好带料加工一次)
- f. 加工完成时 Mach3 循环加工结束,此时界面如下



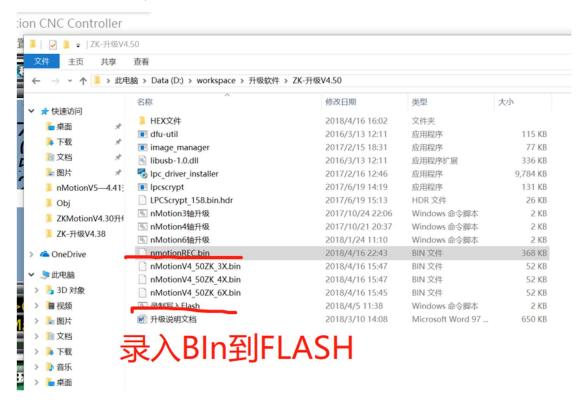
g. 这时点再点按一下"recording"按钮,提示录制完成,



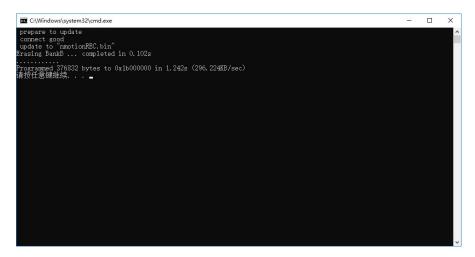
这时可以在 mach3 安装目录下找到一个 nMotionREC.bin 的文件了。



h. 把这个文件拷贝到升级打包目录下



这时和升极固件方法一样,按住升级绿色按钮(C 轴指示附近小孔内) 关闭控制卡电源再上电,(控制卡工作指示灯不闪为升级状态),再点击录制写入 Flash.bat 文件,执行刷写。



这样就是写入完成了。

再按文档开始的操作测试吧!