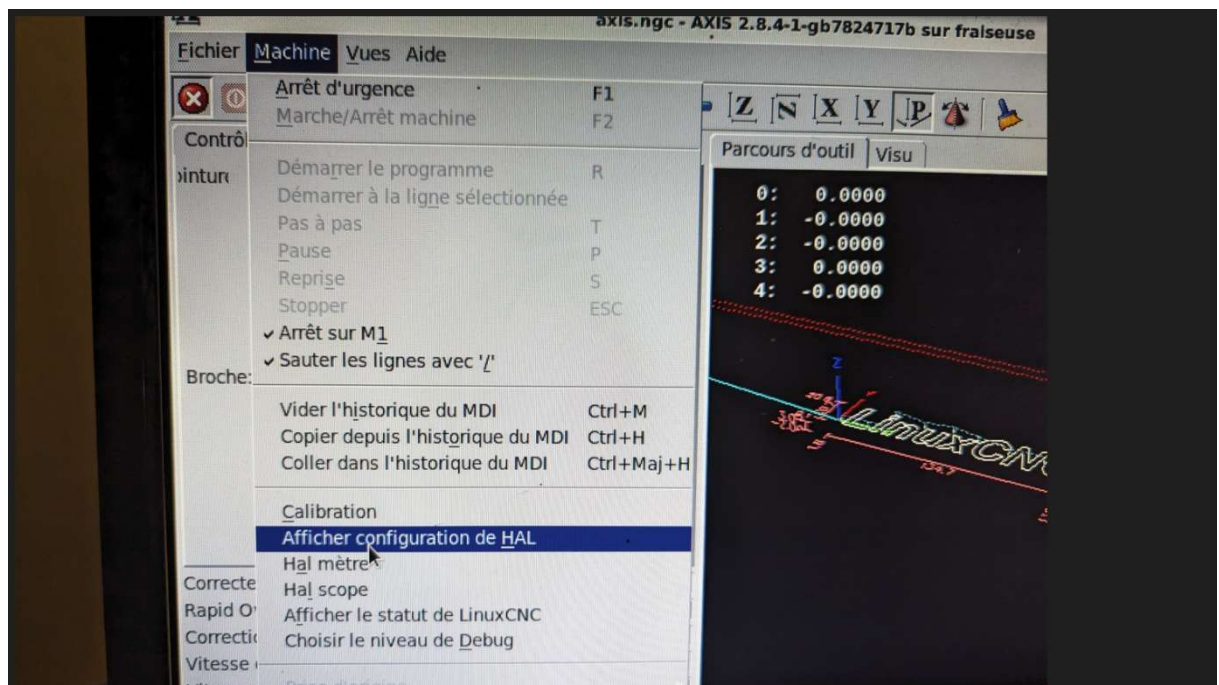


But

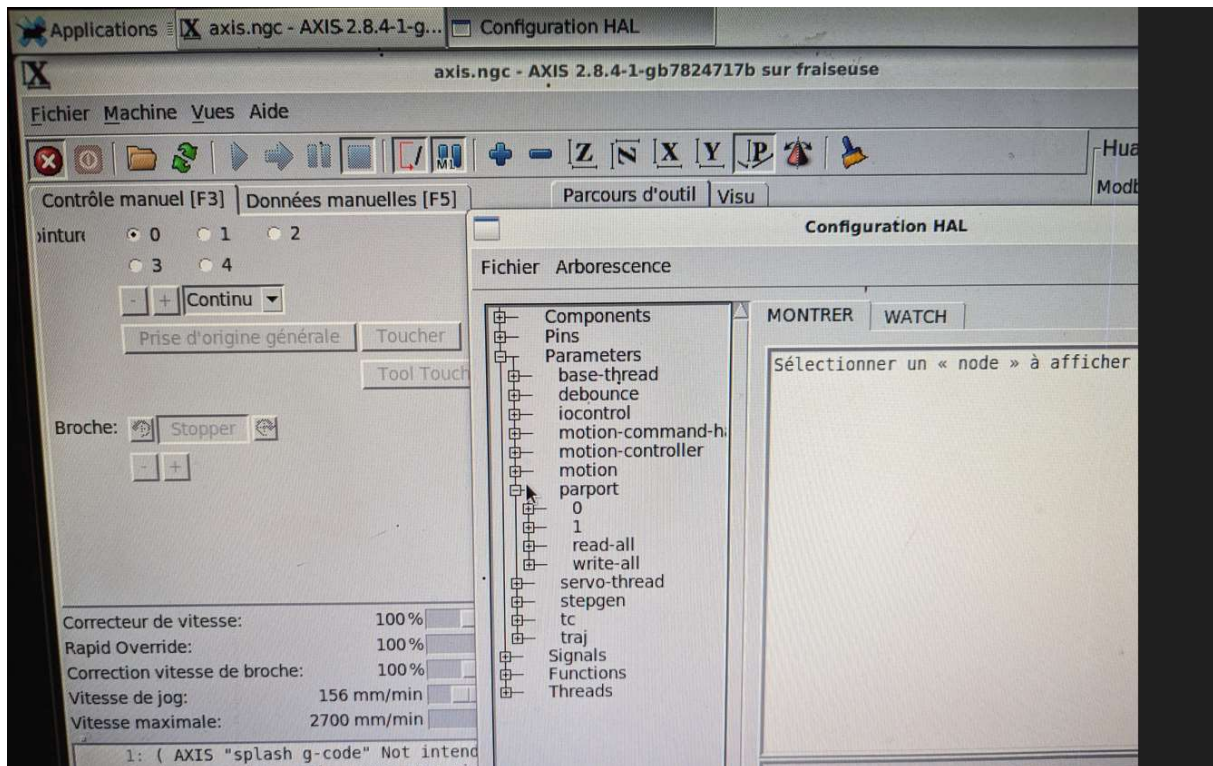
Le but de cette procédure est d'expliquer comment vérifier le bon fonctionnement électrique d'un capteur lorsque celui-ci semble ne pas fonctionner. Exemple : Le palpeur d'outil, l'arrêt d'urgence, une fin de course ...

Description

- 1) Choisir l'option « Afficher configuration de HAL » dans le menu « Machine ».



- 2) Sélectionnez « parameters », « parport »
Les carte parallèles sont « 0 » et « 1 »



La correspondance entre le logique et le physique dépends de la machine et peut se trouver dans `~/linuxcnc/configs/(nom de la machine)/(nom_de_la_machine).hal`

Exemples pour la machine de l'acolab (`~/linuxcnc/configs/fraiseuse/fraiseuse.hal`) :

```
net xdir      => parport.0.pin-14-out
```

Le canal donnant la direction du x (x1 et x2) se trouve sur la carte 0 sur la pin 14

```
net probe-in-raw  <= parport.0.pin-13-in-not
```

le canal utilisé pour le palpeur se trouve sur la carte 0 sur la pin 13 (not pour logique inversée)

```
net home-x-1    <= parport.0.pin-10-in
```

```
net home-x-0    <= parport.1.pin-10-in
```

les canaux utilisés pour les fins de courses se trouvent sur la pin 10 de la carte 0 pour le x1 et de la carte 1 pour le x2.

Pour voir l'état d'un capteur :

Copier coller la ou les pin sélectionnées dans la fenêtre watch.

Actionnez le capteur concerné et regardez le résultat.

Il ne semble pas possible d'écrire l'état, on ne peut que le lire.

