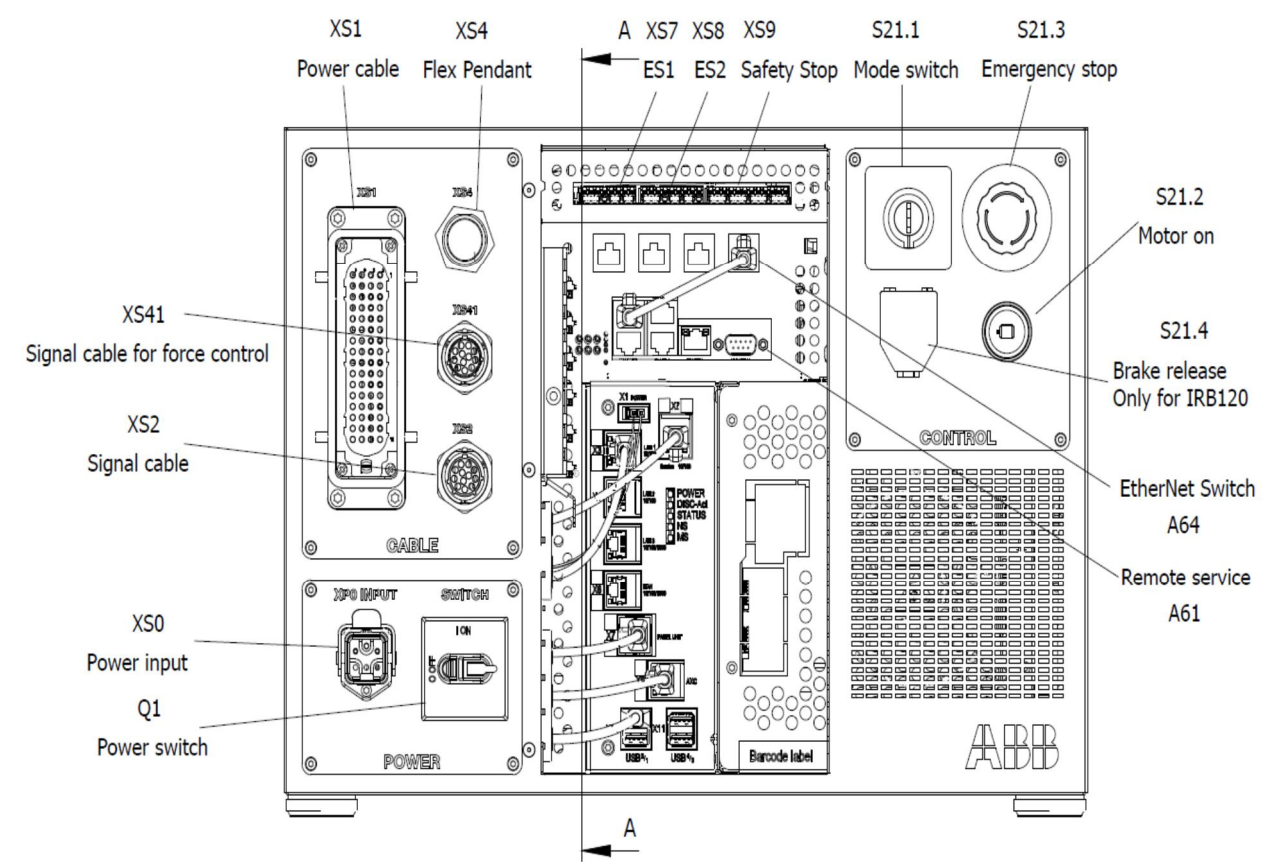


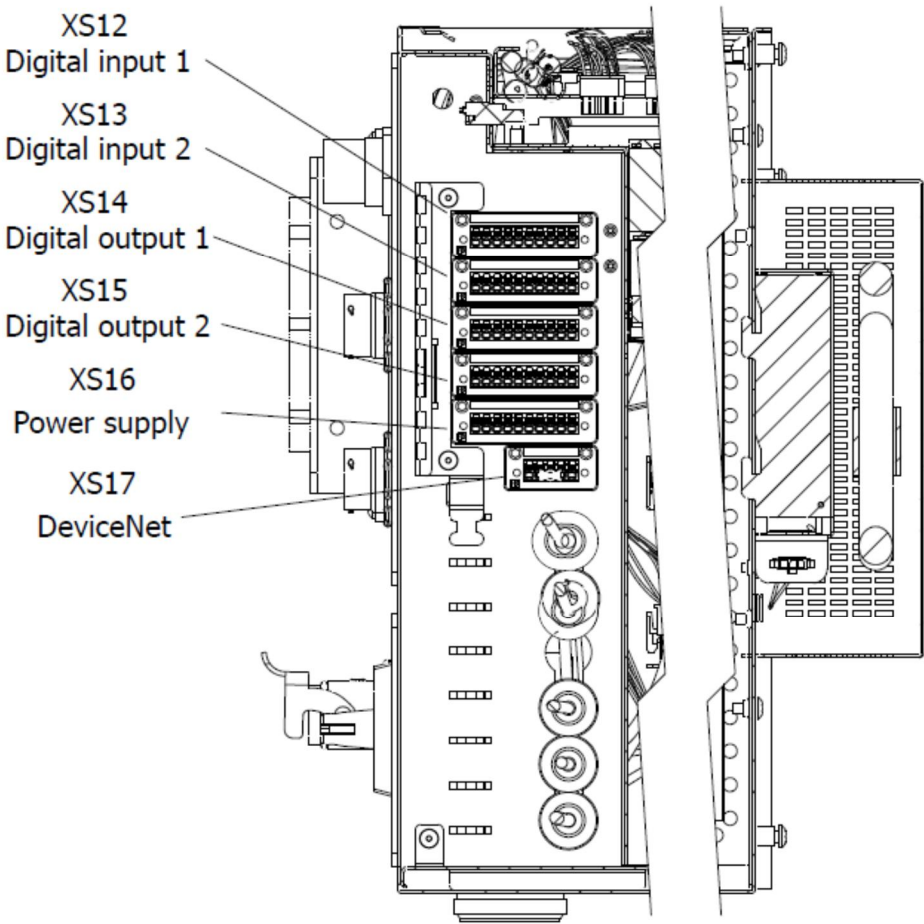
IRC5 Compact 第二代控制器 IO 接线说明

一，第二代 IRC5 Compact 控制器



接口	接口说明	备注
Power switch（Q1）	主电源控制开关	
Power input	220V 电源接入口	
Signal cable	SMB 电缆连接口	连接至机器人 SMB 输出口
Signal cable for force control	力控制选项信号电缆入口	有力控制选项才有用
Power cable	机器人主电缆	连接至机器人主电输入口
Flex pendant	示教器电缆连接口	
ES1	急停输入接口 1	
ES2	急停输入接口 2	
Safety stop	安全停止接口	
Mode switch	机器人运动模式切换	
Emergency stop	急停按钮	
Motor on	机器人马达上电/复位按钮	
Brake release	机器人本体送刹车按钮	只对 IRB120 有效
Ethernet switch	Ethernet 连接口	
Remote service	远程服务连接口	

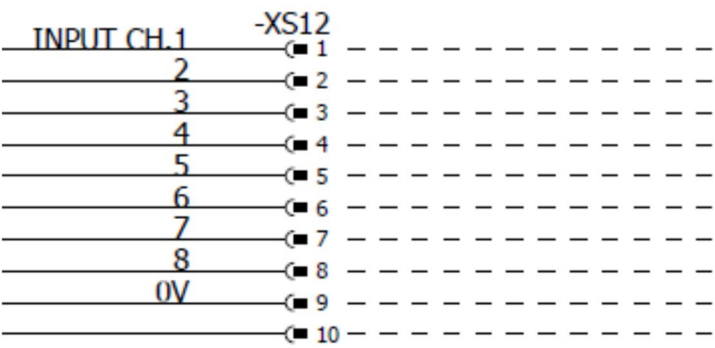
二，IO 接口和 24V/0V 供电口



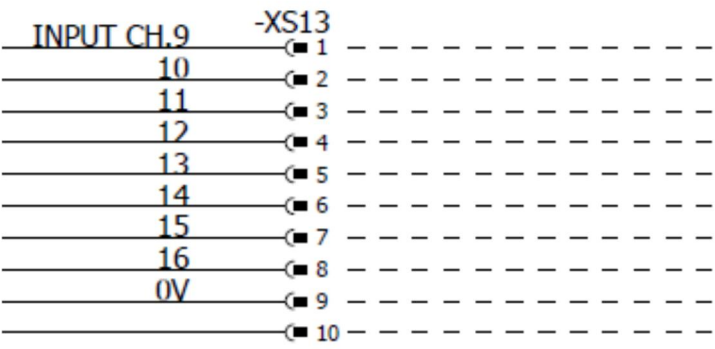
XS12	八位数字输入	地址 0-7
XS13	八位数字输入	地址 8-15
XS14	八位数字输出	地址 0-7
XS15	八位数字输出	地址 8-15
XS16	24V/0V 电源	0V 和 24V 每位间隔
XS17	DEVICENET 外部连接口	

说明 此图为配置 DSQC652 板范例，如配 DSQC651 板则没有 XS15.内部线都已接好，所以只需要在外部端口接线就可以。

三，输入实际针脚说明

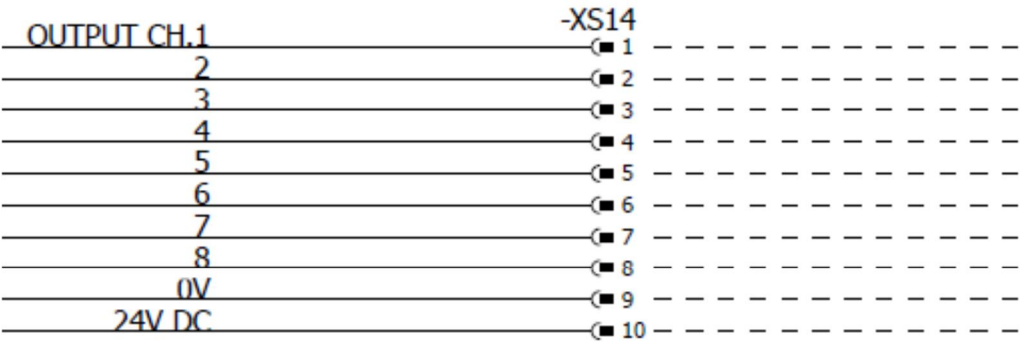


4)



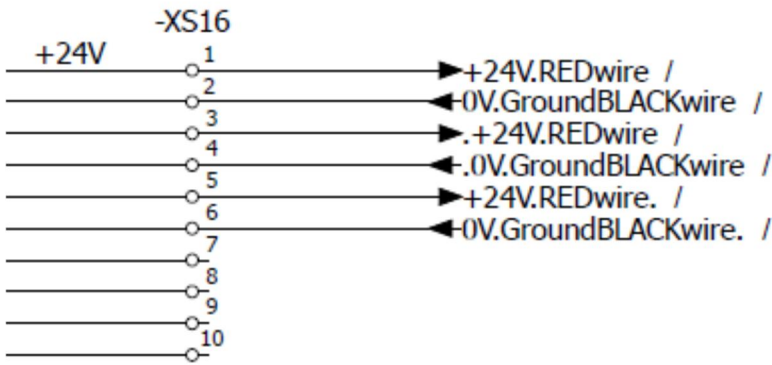
说明 输入两端子分别 9 脚接 0V，可从 XS16 上接线。

四，输出实际引脚说明



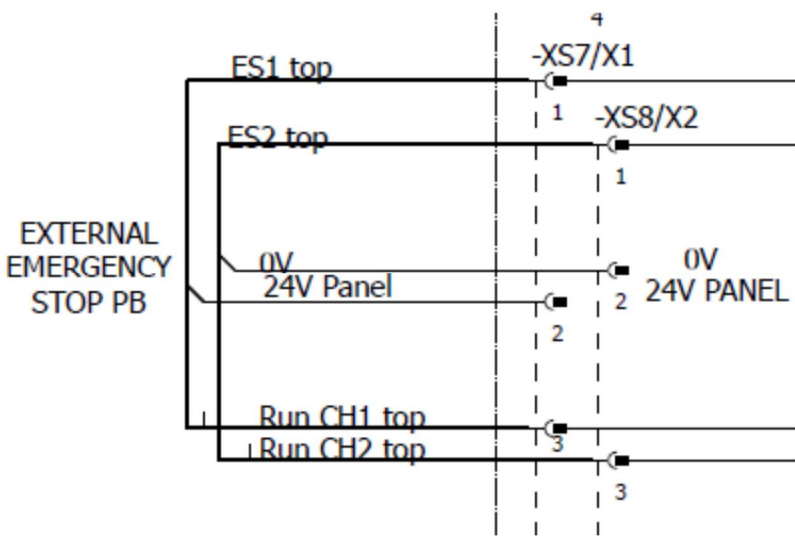
说明 输出两端子分别 9 脚接 0V，10 脚接 24V，可从 XS16 上接线。

五，24V/0V 供电接口实际针脚说明



说明 从 1 脚到 10 脚间隔为 24V 和 0V。

六，外部急停接线说明



XS7 上的针脚 1 和 2 为一组

XS8 上的针脚 1 和 2 为一组，此两组线形成双回路，同断同通。