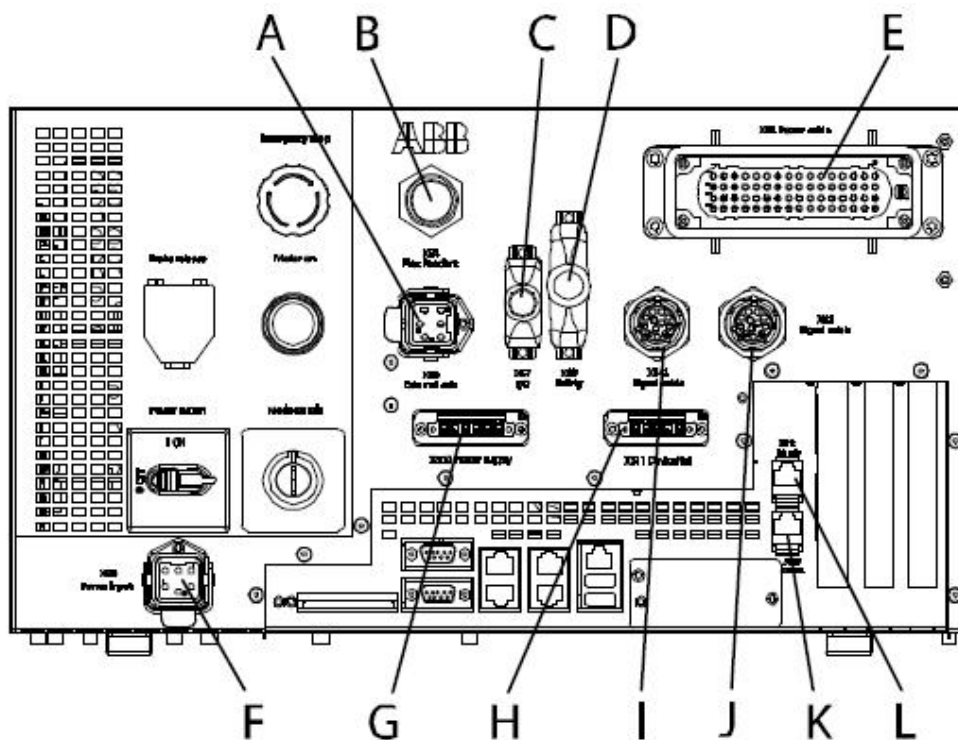


## IRC5 Compact 控制器 IO 接线说明

一，新版 IRC5 Compact 控制器



A	XS8 附加轴，电源电缆连接器 (不能用于此版本)
B	XS4 FlexPendant 连接器
C	XS7 I/O 连接器
D	XS9 安全连接器
E	XS1 电源电缆连接器
F	XS0 电源输入连接器
G	XS10 电源连接器
H	XS11 DeviceNet 连接器
I	XS41 信号电缆连接器
J	XS2 信号电缆连接器
K	XS13 轴选择器连接器
L	XS12 附加轴，信号电缆连接器 (不能用于此版本)

说明：IRC5 Compact 控制器标准配置为 DSQC652 的 IO 板

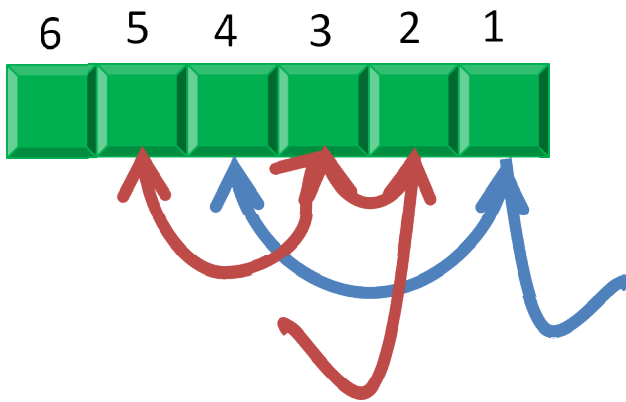
了解更多 ABB 机器人资讯，请登录 [robotpartner.cn/abb](http://robotpartner.cn/abb)

## 1.1 24V/0V 电源介绍

IO 电源连接器 XS10，总共 6 个接线端子（上有标号 1-6），

- 1、其中 1 号端子为+24V，2 号端子为 0V
- 2、接线时要把 1 号和 4 号端子短接，2 号，3 号和 5 号端子短接，
- 3、然后从 1 号和 2 号分别引出 24V 和 0V 到 IO 板的 XP7 连接器的相应端子上

示例 1:



## 1.2 IO 信号连接器 XS7 介绍

说明：XS7 指的是机器人控制柜端的连接器，与之对应的客户接线端连接器为 XP7

XP7 端子说明：

1-8 号端子：对应的是 XS7 的 1-8 号，即 DSQC652 的 do1-do8 的输出信号

9-10 号端子：对应的是 XS7 的 9 和 10 号，9 号接 0V，10 号接 24V

11-18 号端子：对应的是 XS7 的 11-18 号，即 DSQC652 的 do9-do16 的输出信号

19-20 号端子：对应的是 XS7 的 19 和 20 号，因其在内部已和 9 号 10 号短接好，故不用管它

21-28 号端子：对应的是 XS7 的 21-28 号，即 DSQC652 的 di1-di8 的输入信号

29-30 号端子：对应的是 XS7 的 29 和 30 号，29 号接 0V，30 号为空

31-38 号端子：对应的是 XS7 的 31-38 号，即 DSQC652 的 di9-di16 的输入信号

39-40 号端子：对应的是 XS7 的 39 和 40 号，因其在内部已和 29 号短接好，故不用管它

了解更多 ABB 机器人资讯，请登录 [robotpartner.cn/abb](http://robotpartner.cn/abb)

示例 2: XP7 假设需要接一个输出信号和一个输入信号

1、按照示例 1 将电源接好

2、将电源的 1 号 24V 端子的线接到 XP7 的 10 号端子，2 号 0V 接到 XP7 的 9、19 号端子

3、将 XP7 的 1 号端子接到负载的 24V 端，负载的另一端接 0V，即可在 1 号端口输出控制信号 do1。

4、将 XP7 第 21 号端子接输入开关的 0V 端，输入开关的另一端接 24V，作为输入信号 di1

XS7 接线说明：

1-8 号端子：即 DSQC652 的 do1-do8 的输出信号

9-10 号端子：9 号接 0V，10 号接 24V

11-18 号端子：即 DSQC652 的 do9-do16 的输出信号

19-20 号端子：19 号接 0V，20 号接 24V

21-28 号端子：即 DSQC652 的 di1-di8 的输入信号

29-30 号端子：29 号接 0V，30 号为空

31-38 号端子：即 DSQC652 的 di9-di16 的输入信号

39-40 号端子：39 号接 0V，40 号为空

示例：XS7 假设需要接一个输出信号和一个输入信号

1、按照示例 1 将电源接好

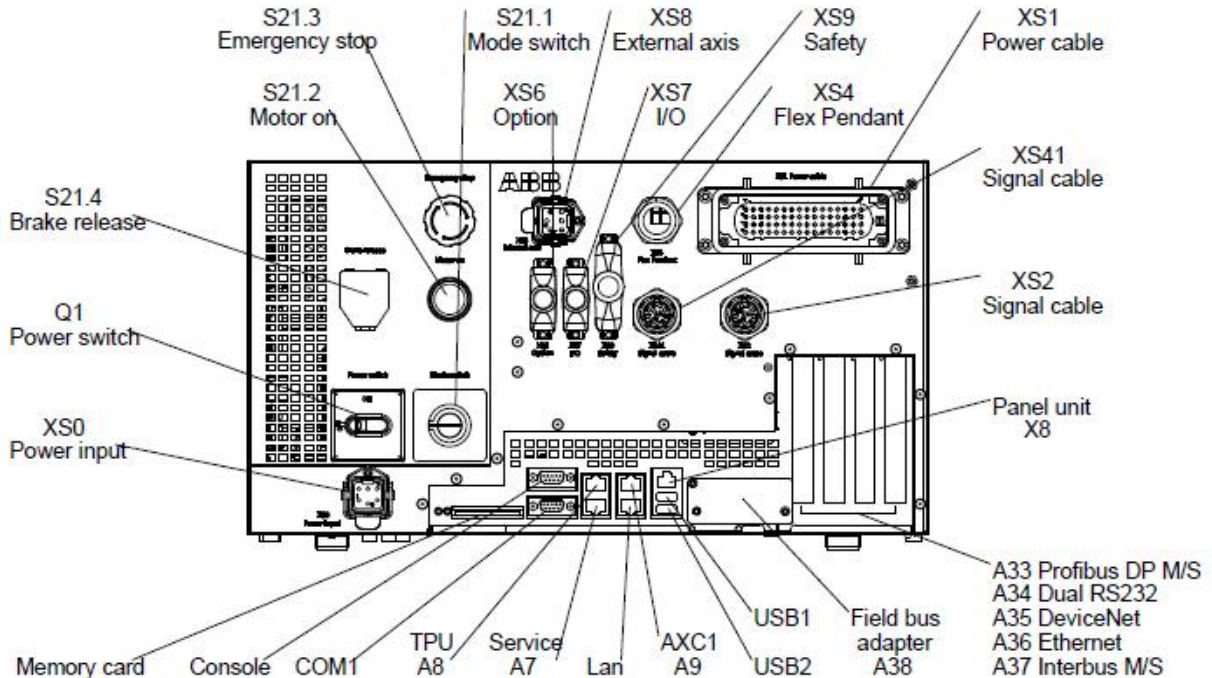
2、将电源的 1 号端子的线接到 XS7 的 10、20 号端子，2 号 0V 接到 XP7 的 9、19、29、39 号端子

3、将 XS7 的 1 号端子接到负载的 24V 端，负载的另一端接 0V，即可在 1 号端口输出控制信号 do1。

4、将 XS7 第 21 号端子接输入开关的 0V 端，输入开关的另一端接 24V，作为输入信号 di1

建议先从 XS7 接头焊接引出 40 条线，再进行外部的接线，不建议在接头上进行跳线。

## 二，旧版 IRC5 Compact 控制器



### 2.1 24V/0V 电源介绍

在旧版的控制器中，IO 板所需电源可以在两个地方找到，第一是 XS7 连接器的 41 和 42 号端子，其中 41 是+24V，42 是 0V，第二是在 XS6 连接器的 4 和 7 号端子，其中 4 是 0V，7 是+24V

### 2.2 IO 信号连接器 XS7 介绍

XS7 端子说明：

1-8 号端子：对应 DSQC652 的 do1-do8 的输出信号

9-10 号端子：9 号接 0V，10 号接 24V

11-18 号端子：即 DSQC652 的 do9-do16 的输出信号

19-20 号端子：19 号接 0V，20 号接 24V

21-28 号端子：即 DSQC652 的 di1-di8 的输入信号

了解更多 ABB 机器人资讯，请登录 [robotpartner.cn/abb](http://robotpartner.cn/abb)

29-30 号端子：29 号接 0V，30 号为空

31-38 号端子：即 DSQC652 的 di9-di16 的输入信号

39-40 号端子：39 号接 0V，40 号为空

41-42 号端子：41 是+24V，42 是 0V

其他不用接线

示例 3：假设需要接一个输出信号

A) 将 XS7 的 41 号（或 XS6 的 7 号）接到 10 号，42 号（或 XS6 的 4 号）接到 9 号

B) 将 XS7 的 1 号端子接到需要控制的地方，即可在 1 号端口输出控制信号