

JAKA[®]

节卡机器人 硬件用户手册



JAKA MiniCab

翻译版本 (zh)

文档版本: 1.2

机器人: Zu 系列, Pro 系列

注意:

协作机器人的定义遵循国际 ISO 标准及国标相关规定来保护作业者的安全，我们不推荐直接将机器人本体应用于作业对象为人体的场合。但机器人应用者或应用开发者确有需要涉及机器人作业对象为人体的场合时，需要在应用者或应用开发者充分评估并在人员安全得到保障的前提下，为机器人本体配置安全可靠、经过充分测试及认证的安全防护系统，以保护人员安全。

本手册是节卡机器人股份有限公司（后文统称为“节卡”或“JAKA”）的专有财产，其版权及解释权归节卡及其关联公司所有。未经节卡的书面同意，其他任何方不得以任何形式使用其内容。

节卡会定期对用户手册进行修正和完善，其内容可能会更新，恕不另行通知。使用本手册前请认真核对实际产品信息。

本手册适用于节卡推出的全部产品和/或服务（后文统称为“产品”），手册所包含的信息按产品“现状”提供，受中华人民共和国法律（不包括香港、澳门与台湾地区法律）的约束并依据其解释，在法律允许的最大范围内，本手册不构成节卡任何形式的明示或暗示的陈述或保证，亦不构成对节卡有关产品的适销性、适用于特定目的、达到预期效果以及不侵权的保证。节卡对本手册中仍然可能出现的任何错误、遗漏以及对使用本手册及其所介绍产品而引起的意外或间接伤害概不负责。安装、使用产品前，请仔细阅读本手册。

本手册图片仅供参考，请以实物为准。

若节卡机器人产品出现被改造或者拆卸的情况，节卡不负责无偿售后工作。

节卡提醒用户在使用、维修节卡机器人时必须使用安全设备，必须遵守安全条款。

节卡机器人的程序设计者、机器人系统的设计和调试者，必须熟悉节卡机器人的编程方式和系统应用安装。

手册使用说明

本手册主要包含机器人控制器的安全使用注意事项、机械与电气接口、安装维护等部分。

本手册面向的用户应接受过基本的机械与电气培训，这将更加有助于机器人的安装与使用。

更多信息

如果您还想了解更多的产品信息，请扫描右侧二维码访问我们的官网

www.jaka.com。



目录

第 1 章	安全规范	7
1.1	简介	7
1.2	安全警告标志说明	7
1.3	安全事项	7
1.4	责任与风险	8
1.5	紧急情况	9
1.6	运输及搬运注意事项	9
第 2 章	快速入门	10
2.1	典型应用示意图	10
2.2	复合机器人应用	10
2.3	操作终端	11
2.4	控制器及其手柄	11
2.5	规格参数	13
第 3 章	机械规格	14
3.1	外形尺寸	14
3.2	安装	15
3.2.1	安装方式	15
3.2.2	安装环境要求	16
第 4 章	电气参数	18
4.1	简介	18
4.2	绝对极限参数	18
4.3	推荐使用条件	18
4.4	典型功耗	19
4.5	计算机配置	19
第 5 章	接口定义	20
5.1	前面板接口	20
5.1.1	集成接口 (I/O)	20
5.1.2	手柄接口 (STICK)	21
5.1.3	急停接口 (E-STOP)	22
5.2	侧面板接口	22
5.2.1	电源接口	22

5.2.2	机器人接口	23
第 6 章	详细介绍	24
6.1	概述	24
6.2	功能应用	24
6.2.1	供电要求.....	24
6.2.2	紧急停止.....	25
6.2.3	开关机	25
6.2.4	LED 状态指示.....	27
6.2.5	集成 UDIO.....	27
6.3	制动电压设置.....	28
6.4	网络设置	29
6.4.1	网络接口介绍	29
6.4.2	Wi-Fi.....	29
6.4.3	网络配置.....	29
第 7 章	维护和维修.....	31
7.1	安全指示	31
7.2	检查项目和周期.....	31
7.2.1	预防性检查	32
7.3	部件的更换与保存.....	32
7.3.1	部件的保存	33
第 8 章	质量保证	34
8.1	产品质量保证.....	34
8.2	免责声明	34

前言

JAKA MiniCab 为全新紧凑型机器人控制器，可搭配 **JAKA Zu** 系列、**JAKA Pro** 系列协作机器人使用。

节卡机器人开创性地采用了移动智能终端加 **APP** 的控制模式与机器人本体进行连接，一台移动终端可以对应数台机器人本体。操作人员无需掌握专业编程语言，只需手动引导机器人即可完成编程，人机协作更加从容，极大地提高了生产效率。

MiniCab 是节卡推出的一款基于宽电压直流供电、体积小巧的机器人控制器。可以无缝集成到现有基础设施中，并且能够为更多应用场景提供强大的性能。带有 **Wi-Fi** 热点，可广泛应用于 **AGV**、复合机器人等移动平台、并支持密集部署。

产品清单

当您单独购买一台 JAKA MiniCab 机器人控制器时，您收到的包装清单明细如下表所示：

名称	数量
JAKA MiniCab	1
手柄组件	1
供电、急停、IO 插拔端子	3
Wi-Fi 天线	1
挂耳以及匹配螺钉	2
导轨安装组件（选配）	1

第 1 章 安全规范

1.1 简介

本章主要介绍了使用机器人或机器人系统时应遵守的安全原则和规范。用户应仔细阅读本手册的安全方面相关内容，并严格遵守。操作人员应充分认识到机器人系统的复杂性和危险性，应特别注意与警告标志相关的内容。

1.2 安全警告标志说明

本手册的危险等级规定使用如下警示标志进行说明，有关安全的内容，请严格遵守。



警告：

这个标志表示可能引发危险的用电情况，若不可避免，可导致人员伤亡或设备严重损坏。



警告：

这个标志表示可能引发危险的情况，若不可避免，可导致人员伤亡或设备严重损坏。



警告：

这个标志表示可能引发危险的热表面，若接触，可造成人员伤亡。

1.3 安全事项

本节主要为保护操作人员以及在第一次安装时需要注意的相关事项。用户需要仔细阅读本手册的安全警告事项，但是有很多的可能性存在，很多事项描述不可能面面俱到，我们尽可能描述了各种情况。



- 1.需要专业调试人员对 MiniCab 和机器人按照规范进行安装和调试。
- 2.机器人参数的设置和更改须由有许可的人员进行，并防止未经授权的人员更改参数。
- 3.如果操作人员使用自己的电控柜，带来的危险需要自己承担。



1. 不要将安全设备连接到正常的 I/O 接口上，以免造成伤害。
2. 确保进行正确的安装设置（例如机器人的安装角度、TCP 中的质量、TCP 偏移、安全相关配置），将安装文件保存并载入程序内。
3. 工具及障碍物不得有尖角或尖点。确保所有人员在机器人可触及的范围之外。
4. 将不同的机械连接起来可能加重危险或引发新的危险。始终对整个安装进行全面的风险评估。
5. 控制器使用直流电压输入，请规范使用直流电源，使用电池供电时，需要参考电池带来的相关风险。
6. 机器人的注意事项请参阅具体型号机器人。



1. 机器人和 MiniCab 在工作时会产生热量，机器人刚停下时不要触碰，断电 1 小时左右才可触碰。
2. MiniCab 会产生热量，切勿将手放在 MiniCab 壳体上。

1.4 责任与风险

责任

该手册信息不涉及如何设计、安装及操作机器人的所有应用，也不涉及所有可能对机器人系统的安全造成影响的周边设备。

节卡的集成商有责任确保遵循相关国家的切实可行的法律法规，确保完整的机器人应用中不存在任何重大危险。

该手册包含的所有安全方面的信息都不得视为节卡的保证，即使遵守所有的安全指示，操作人员所造成的伤害或损害依然有可能发生。

节卡产品会考虑安全方面的设计，适配有操作手柄以及用户急停接口，用于紧急情况下的安全操作，请按照产品要求规范使用，私自拆装和改造急停接口致使的安全问题，本公司不予负责。

节卡会不断致力于提升本公司机器人的性能以及可靠性，本公司对本手册中存在的错误或者遗漏的信息概不负责，并且保留对本手册的最终解释权。

风险

在操作人员与机器人之间存在交互关系时就必然存在直接或者间接的肢体接触关系。接触时必须有足够的自我保护意识，集成商在对客户使用本公司机器人时需要谨慎考虑使用工况。以下为可能出现的危险情况：

搬运时机器人掉落砸伤人员的情况；

由于机器人固定螺钉松动导致伤人的情况；

机器人工作时出现夹伤手指、碰撞伤人的情况；

机器人出现故障没有及时修理而出现的伤人情况；

使用尖锐末端执行器或工具连接端时可能存在危险的情况；
机器人在有毒或者腐蚀性的环境中运转时存在伤人的情况。
机器人在强磁场环境中的情况。

1.5 紧急情况

当发生紧急情况时，按下急停按钮，可以立即停止机器人的一切运动。紧急停机不可用作风险降低措施，但可视为次级保护设备。

1.6 运输及搬运注意事项

机器人/控制器运输时需要固定好原包装，保证设备是稳定的，并保持干燥。
机器人吊装时，应采取相应措施进行定位，避免产生意外运动造成损伤。
从机器人的包装中将机器人移至安装位置时，应扶住机器人直至机器人底座的所有螺栓全部紧固好。



警告：

1. 确保抬升设备时您的背部或身体其他部位不会过分负重。使用适当的抬升设备。节卡不对设备运输过程中产生的损害负责。
2. 确保安装机器人时严格遵守安装指示。

第 2 章 快速入门

在阅读本章前，请确保您已经详细阅读并充分理解第 1 章的《安全规范》。

本章将快速介绍 JAKA MiniCab 的基本组件与使用方法，作为对机器人的初步了解。详细的机械电气规格请参考其它章节。

在使用过程中，如果您需要快速帮助，请拨打我们的快速咨询热线：**400-006-2665**

2.1 典型应用示意图

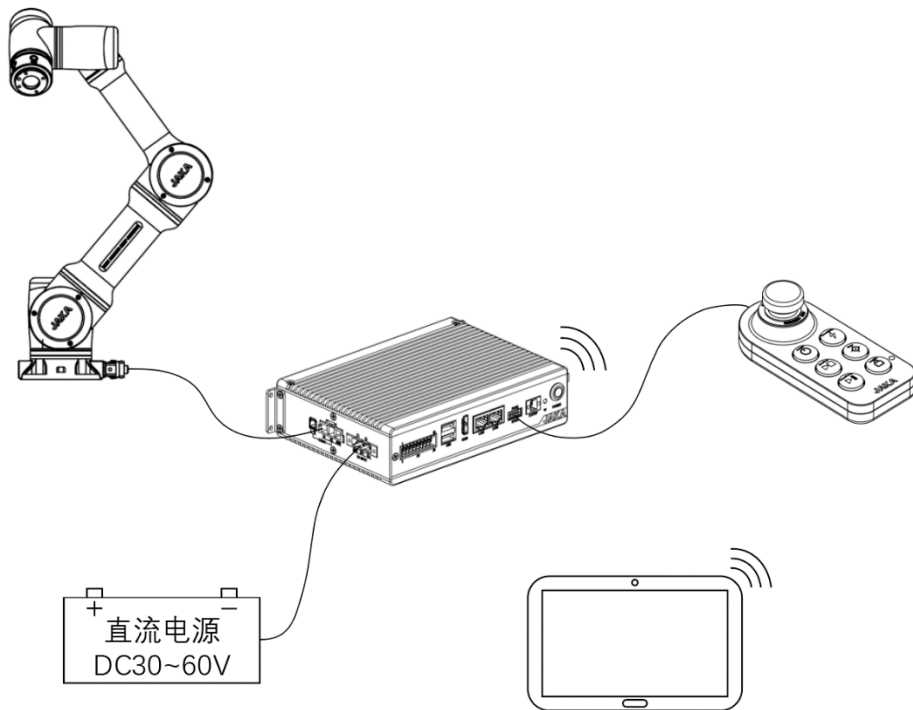


图 2-1 MiniCab 典型应用图

如图 2-1 所示，JAKA MiniCab 控制器使用无线互联的方式，内部集成 Wi-Fi 热点功能，使用时需要包括以下几个部件：

操作终端：用户进行编程、设置等操作的设备。

机器人本体：主要运动部件，实现用户期望的动作。同时本体末端布置有具有指示机器人状态的环形指示灯、用于拖拽和编程的按钮、以及连接工具的 I/O 接口，即 TIO 接口。

操作手柄：控制器备有方便用户操作的手柄，控制机器人运行和急停操作。

直流电源：控制器采用直流电压输入，支持 DC30-60V 宽电压范围，可使用 48V 电池或者 DC 模块电源作为输入源。

2.2 复合机器人应用



图 2-2 复合机器人典型应用图

如图 2-2 所示，JAKA MiniCab 控制器可搭配 AGV 等移动平台使用，可以采用 AGV 内的 48V 动力电池提供电源，体积小巧，集成方便简洁。

2.3 操作终端

节卡提供基于 Android 系统开发的 JAKA Zu APP，该软件最低运行硬件配置如表 2-1：

表 2-1 操作终端配置表

终端类型	平板电脑	电脑
操作系统	Android 10.0 及以上	Windows7 32/64bit 及以上
处理器	骁龙 835 及同级别处理器	intel CORE i3-6100 3.7GHz 及以上
显卡	/	intel HD Graphics 530 及以上
存储空间	512MB 可用空间	1GB 可用空间
系统内存	4GB	8GB
网络通信	Wi-Fi	Wi-Fi 或以太网

用户在购买 JAKA Zu/Pro 系列协作机器人时，可同时提出购买操作终端操作的需求，或者用户自备平板电脑。

2.4 控制器及其手柄

控制器提供一个按键手柄，可以在编写好，并完成默认加载的运行程序的情况下不使用 APP 来启动机器人。

手柄通过按键的组合来向控制器发送控制命令，按键组合功能描述如下：

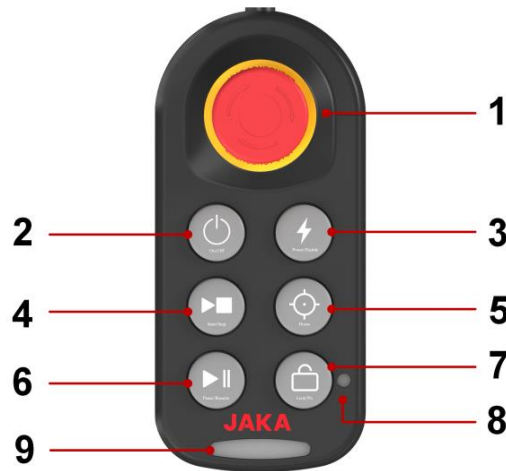


表 2-2 手柄功能说明表

1	急停按钮	急停用。注意：急停按钮仅作为紧急情况下使用，不可作为一般的关电设备使用。
2	开关按钮	<p>开机：短按 1s 开机键后松开，蜂鸣器响，控制柜开机。</p> <p>关机：长按开机键 3s 以上，手柄蜂鸣 6~7 次，控制柜关机。</p>
3	使能按钮	<p>机器人上电：机器人电源未打开情况下，短按使能按钮，等待机器人末端指示灯变为蓝色，表明机器人上电。</p> <p>机器人下电：机器人电源打开情况下，短按使能按钮，等待机器人末端指示灯熄灭，表明机器人断电。</p> <p>机器人上使能：机器人电源打开情况下，先按住锁定键，再同时按使能键，机器人末端指示灯变为绿色表明机器人上使能。</p> <p>机器人下使能：机器人使能情况下，先按住锁定键，再同时按使能键。机器人末端指示灯变为蓝色表明机器人下使能。</p>
4	启动/停止按钮	<p>开始程序运行：短按按钮，启动加载的默认程序，运行到程序的初始位置后，执行默认程序。</p> <p>终止程序运行：机器人运行程序中，短按终止程序运行。</p>
5	复位按钮	<p>复位：机器人使能后，在非运行程序过程时，持续按压，控制机器人运行到 JAKA Zu APP 设置的安全姿态。当程序运行到默认位置时，持续按压，锁定提示灯为蓝色呼吸。</p>
6	暂停/恢复按钮	<p>暂停：机器人自动运行过程中，按下暂停程序执行。</p> <p>恢复：机器处于暂停状态，按下恢复程序执行。</p>
7	锁定按钮	<p>锁定手柄：长按锁定键 3s，锁定提示灯为橙色呼吸。</p> <p>解锁手柄：长按锁定键 3s，锁定提示灯熄灭。</p> <p>组合功能：其它按键与锁定键可搭配使用。</p>
8	锁定提示灯	<p>锁定状态：处于锁定状态时，锁定提示灯橙色呼吸，除锁定与开关按钮之外，其它按钮无效。APP 可以对机器人进行控制。</p> <p>解锁状态：处于解锁状态时，灯熄灭，可使用手柄。APP 界面灰色，不能使用 APP 再对机器人进行任何控制。</p>
9	手柄指示灯	控制柜上电过程中，手柄指示灯先进行红、蓝、绿的交替闪烁，并伴随三次蜂鸣，然后手柄指示灯橙色等待工控机启动。控制柜程序正常运行时手柄指示灯蓝色闪烁。使能机器人后，手柄指示灯绿色闪烁。

注：

当控制柜完成上电后，按下任何按键，手柄会以每秒 2 次的频率蜂鸣。

使用手柄操作机器人时，请确保所操作的机器人在视线范围之内，并遵循相关安全守则，防止对机器人周边人员或设备造成伤害。

2.5 规格参数

重量	1.1kg (2.43lb)
尺寸 (W×H×D)	180×46.6×128mm (7.09×1.84×5.04in)
环境温度	0-50℃ (32-122°F)
防护等级	IP20
材质	钢、铝合金
电源	DC30V~60V
通信方式	TCP/IP、Modbus TCP、Modbus RTU
I/O 端口	7 路输入输出复用
I/O 电源	24VDC

第 3 章 机械规格

MiniCab 经过紧凑设计，具备体积小巧，集成度高等特点，主要用于搭配节卡机器人产品及周边附件使用。



图 3-1 产品外观效果图

3.1 外形尺寸

JAKA MiniCab 的外形尺寸如图 3-2 所示。标准配件包含有两侧挂耳，支持面板安装和底座固定两种方式。同时若需要导轨安装，可选配有导轨安装组件。

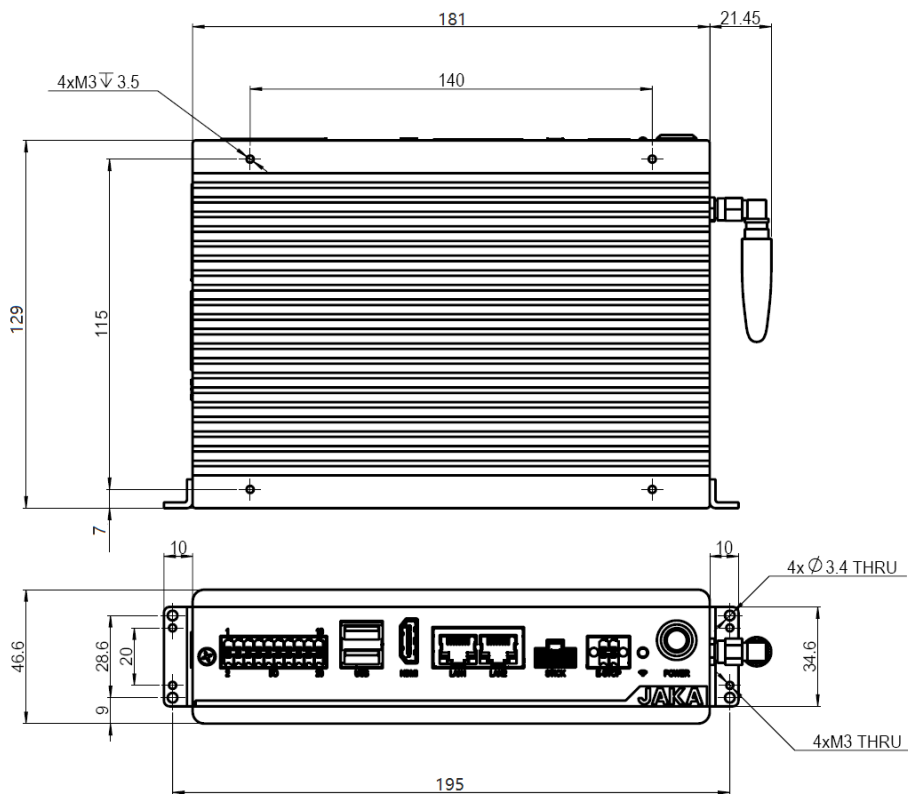


图 3-2 外形尺寸与安装孔位图

3.2 安装

3.2.1 安装方式

MiniCab 在使用前必须可靠安装，下面是 3 种可用的安装方式，重量信息可参考 2.5 章节：

3.2.1.1 背面挂耳安装

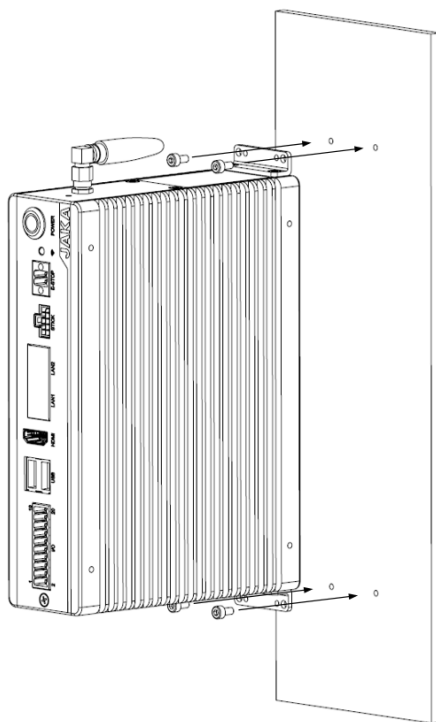


图 3-3 背面挂耳安装示意图

上下挂耳为出厂默认配置，安装方式如图 3-3 所示。固定件需选用 4 颗 M3 螺钉，安装孔间距如图 3-2 所示。当固定板为移动平台时，为减小移动振动时对 MiniCab 影响，建议在 MiniCab 与固定板之间增加橡胶垫片。

3.2.1.2 底面安装

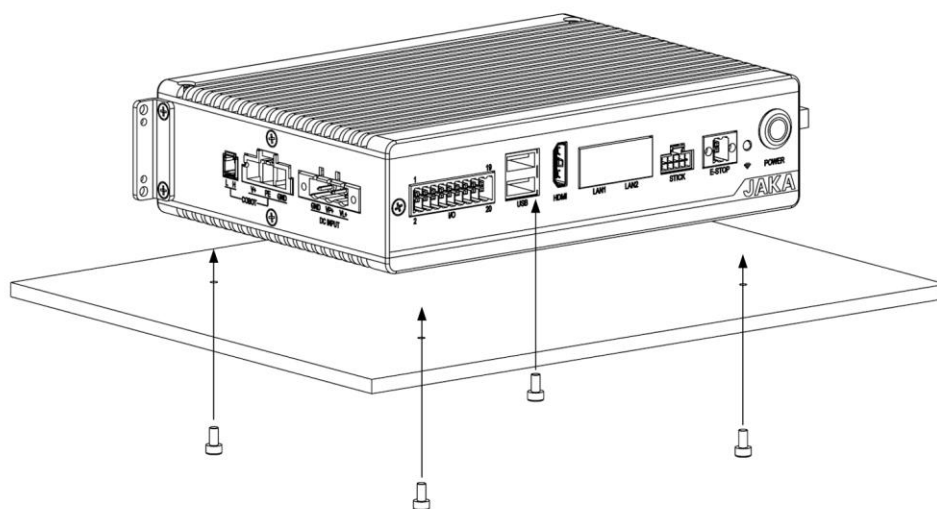


图 3-4 底面安装示意图

MiniCab 支持底面安装固定方式，如图 3-4 所示。选用 4 颗 M3 螺钉进行固定，底部安装孔尺寸数据如图 3-2 所示。当固定板为移动平台时，为减小移动振动时对 MiniCab 影响，建议在 MiniCab 与固定板之间增加橡胶垫片。

3.2.1.3 背面导轨安装

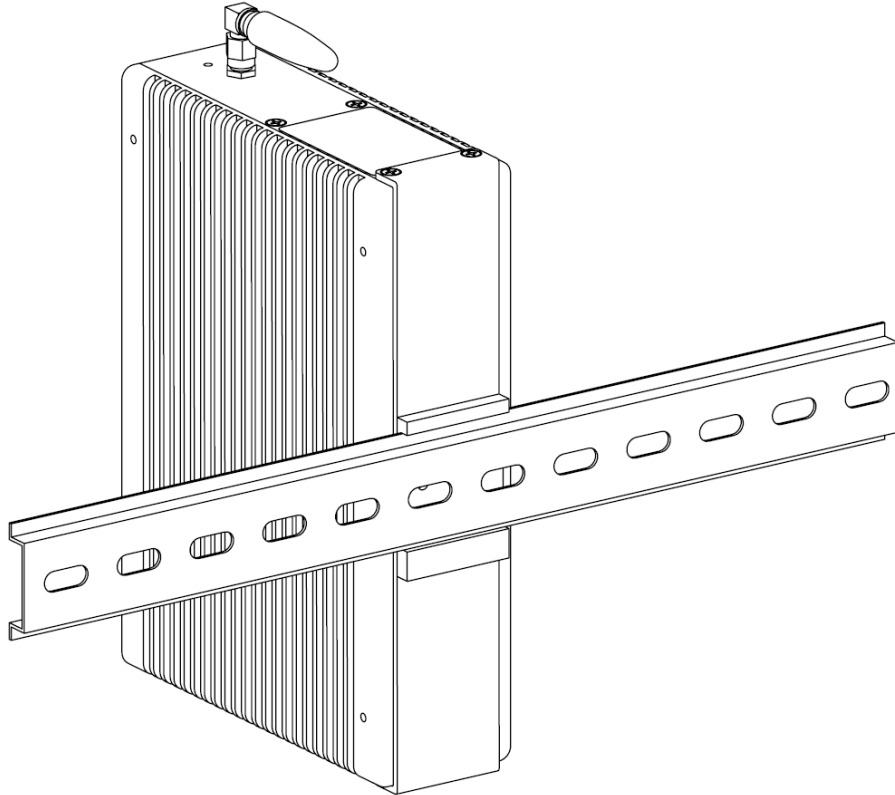


图 3-5 背面导轨安装示意图

MiniCab 同时支持背面国标导轨安装方式，导轨卡扣为选配，当有背面导轨安装需求时，请联系节卡技术服务人员出货时准备或安排补发。

3.2.2 安装环境要求

MiniCab 需要安装在通风良好的干燥处，使用自然对流对 MiniCab 进行冷却；当使用场景为产生热量较大时，如机器人本体运行速度快、负载大或频繁制动的情形，需使用外部风扇对 MiniCab 进行冷却。为保证能够通过风扇及自然对流进行冷却，请参照图 3-6 所示方式进行安装，保证每台 MiniCab 之间预留 100mm 以上间距（散热需求），纵向两侧预留 50mm 以上间距。

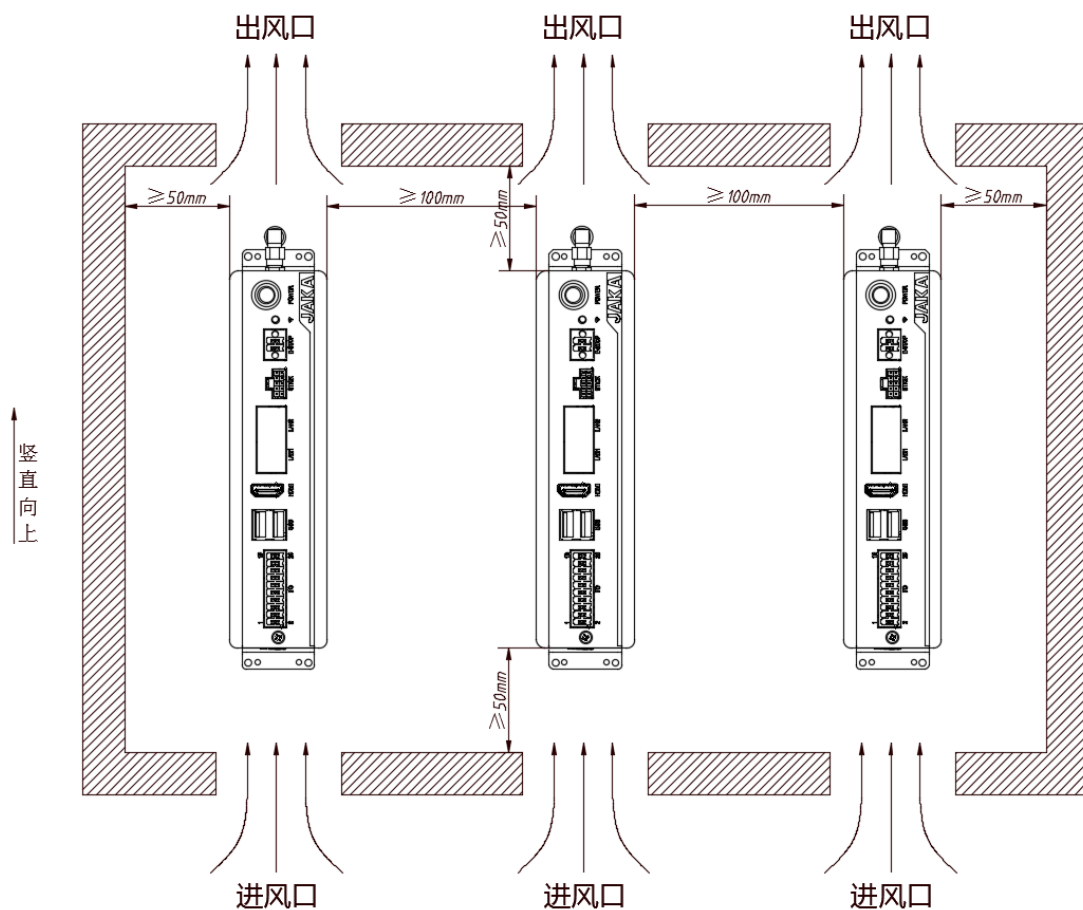


图 3-6 保留间距安装

注意：

- 请勿安装在潮湿或有水溅洒的环境中；
- 请勿在封闭环境中使用设备，封闭环境会导致设备高温，缩短使用寿命，甚至损害设备；
- 远离火炉等热源的场所；
- 请勿在有硫化氢、氯气、氨、硫磺、氯化性气体、酸、碱、盐等腐蚀性及易燃性气体环境、可燃物等附近使用本产品；
- 海拔 1000m 以下使用，1000m 以上请降额使用。

第 4 章 电气参数

4.1 简介

本章主要描述 MiniCab 的绝对极限参数和推荐的使用条件，用户在使用机器人和 MiniCab 控制器时，务必按照推荐的电气参数使用，达到或者超过极限参数，有可能会造成控制器硬件损坏。

4.2 绝对极限参数

表 4-1 电气极限参数

		最小值	最大值 ^{(1) (2)}	单位
VL+	逻辑电供电电压	-0.3	70	V
VP+	动力电供电电压	-0.3	70	V
VUDIO_COM+	集成接口公共端电压	-0.3	30	V
IUDIO_24V	集成接口输出电流	0	2.7	A
IUDIOx	集成接口单通道输出电流	0	2	A
VbusRS485	RS485 总线耐压	-70	70	V

注：

(1) 超过“绝对极限参数”所列的值可能对设备造成永久性损伤。这些代表极限值，不建议在这些条件下或“推荐使用条件”以外的任何其他条件下进行设备的功能运行。

(2) 除总线电压外，所有电压值都与接地有关。

4.3 推荐使用条件

表 4-2 推荐使用条件

		最小值	典型值	最大值	单位
VL+	逻辑电供电电压	18 ⁽¹⁾	48	60	V
VP+	动力电供电电压	32 ⁽²⁾	48	58	V
I _{RMS}	平均工作电流			20	A
I _{peak}	输出峰值电流		40	60 ⁽³⁾	A
I _{UDIOx}	用户接口单通道输出电流		1		A
	环境温度	0		50 ⁽⁴⁾	°C
	大气压		1		Bar
	海拔高度		1000		m
	相对湿度	10		90	%RH

注：

(1) 逻辑电压最小值可以启动控制器相关的逻辑功能，但 UDIO_24V 输出大小取决于逻辑供电电压。

(2) 动力电主要给机器人提供电源，通常机器人在 ≤30V 时会出现欠压保护，所以输入最小值时需要考虑电压损耗和跌落导致的异常。

(3) 输出电流峰值大小与适配的机器人型号和工作状态有关，Zu 12 和 Zu 18 机型建议降额使用。

(4) 控制器工作时会表面会发热，需要在通风和散热条件良好的场合使用。

4.4 典型功耗

测试条件：25℃，逻辑电源电压 48V，机器人供电 48V，未连接机器人和集成接口，连接手柄。

表 4-3 典型功耗

参数	测试工况	最小值	典型值	最大值	单位
关机功耗			1	5	W
开机			12	30	W
开通机器人电源			25	33	W

4.5 计算机配置

表 4-4 计算机配置

CPU	主频 2GHz，睿频 2.4GHz
内存	DDR3L 2G
硬盘	32G，可选更大
计算机接口	HDMI、USB3.0 x1、USB2.0 x1、Ethernet x2

第 5 章 接口定义

MiniCab 在前面板和侧面板均布置了相关的用户接口，前面板包括 20PIN 的集成 I/O，USB，HDMI，LAN，手柄和急停端口，Wi-Fi 状态指示灯和开关机按钮；

侧面板包括电源输入端口，机器人连接线接口、2.4G Wi-Fi 天线，以及内部集成路由复位按钮。

表 5-1 接口定义说明

接口名称	数量	说明
UDIO	7	7 路数字接口，NPN 型输入输出可配置
RS485	2	拥有 Master、Slave 两路
USB	2	USB3.0*1、USB2.0*1
HDMI	1	用于外接显示设备
LAN1	1	内部集成路由端口，百兆以太网接口
LAN2	1	10M/100M/1000M 自适应以太网口
DC_INPUT	1	逻辑&功率直流电源输入端口
COBOT	2	机器人本体供电以及 CAN 通信接口

5.1 前面板接口

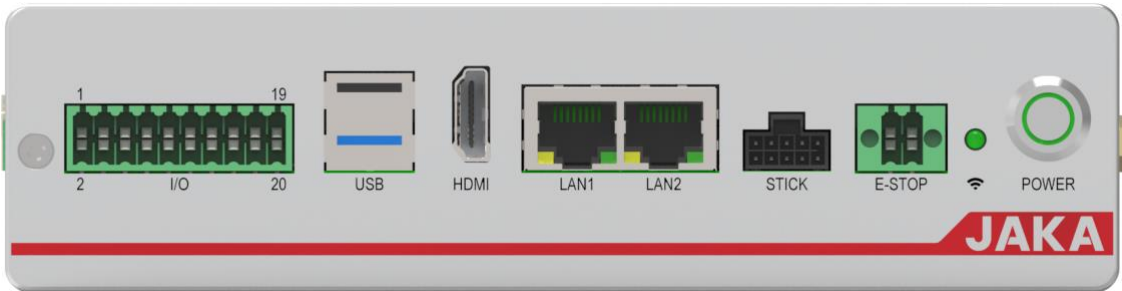


图 5-1 前面板示意图

5.1.1 集成接口（I/O）

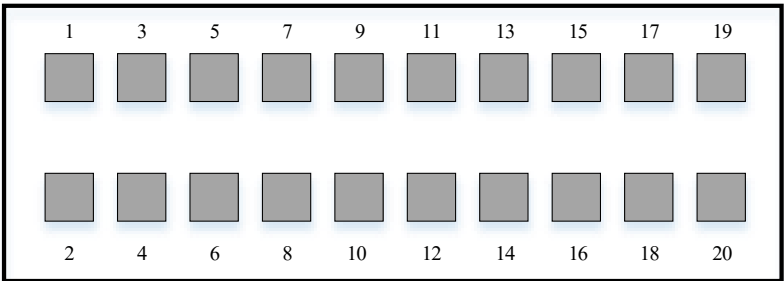


图 5-2 集成接口示意图

用户集成接口采用双排 3.5mm 间距可插拔端子，集成了丰富接口供用户使用。

具体接口引脚定义如下所示：

表 5-2 集成接口引脚定义

序号	信号名称	信号类型	说明
1	UDIO_24V	PO	集成接口 24V 电源输出，内部集成 2.7A 过流保护功能
2	UDIO_COM	PI	用户接口电源正公共端，默认外部短接到 PIN1
3	UDIO_24V	PO	集成接口 24V 电源输出，同 PIN1
4	GND	PO	用户接口电源逻辑地
5	Remote_OFF	I	远程关机控制输入，接 24V 触发关机操作
6	GND	PO	用户接口电源逻辑地，同 PIN4
7	UDIO4	I/O	输入输出复用端子通道 4，NPN 型
8	Remote_ON	I/O	远程开机控制输入，接外部+24V 电源触发开机操作
9	UDIO3	I/O	输入输出复用端子通道 3，NPN 型
10	UDIO7	I/O	输入输出复用端子通道 7，NPN 型
11	UDIO2	I/O	输入输出复用端子通道 2，NPN 型
12	UDIO6	I/O	输入输出复用端子通道 6，NPN 型
13	UDIO1	I/O	输入输出复用端子通道 1，NPN 型
14	UDIO5	I/O	输入输出复用端子通道 5，NPN 型
15	Reserved_CANH	IO	仅限内部调试使用
16	Reserved_CANL	IO	
17	MasterBus_RS485A	IO	RS485，主站接口， 通常用于扩展 I/O 板卡的 RS485 接口
18	MasterBus_RS485B	IO	
19	SlaveBus_RS485A	IO	RS485，从站接口， 通常用于外部 PLC 等设备通信
20	SlaveBus_RS485B	IO	

5.1.2 手柄接口（STICK）

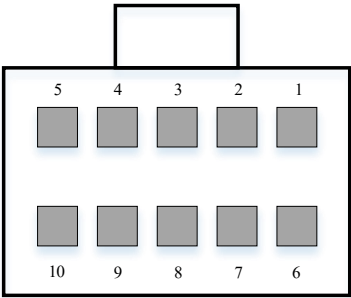


图 5-3 手柄接口示意图

MiniCab 手柄接口定义如下：

表 5-3 手柄接口定义

引脚序号	信号	信号类型	说明
1	24V	PO	手柄电源输出
2	PBn	I	3.3V 逻辑信号输入，低电平触发控制器开关机操作
3	BP_CANL	IO	手柄、控制器通讯 CAN 信号
4	BP_CANH	IO	手柄、控制器通讯 CAN 信号

5	ESTOP_BP_C1	PO	内部连接到引脚 1(24V)
6	ESTOP_BP_PC1	I	24V 逻辑输入，高电平表示急停正常。
7	ESTOP_BP_C2	PO	内部连接到引脚 1(24V)
8	ESTOP_BP_PC2	I	24V 逻辑输入，高电平表示急停正常
9	Reserved	-	系统保留
10	GND	PO	逻辑地

注：

(1) 仅用于连接 JAKA 控制柜手柄，不可任意改造外部接口。

5.1.3 急停接口（E-STOP）

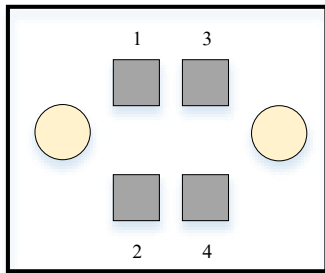


图 5-4 急停接口示意图

外部急停输入接口采用双排 3.5mm 间距的可插拔接线端子，不外接急停时需用导线将 Pin1、Pin2 脚，Pin3、Pin4 脚短接。出厂默认短接。接口定义如下表：

表 5-4 急停接口引脚定义

引脚序号	信号	信号类型	说明
1	VCC_24V	PO	内部逻辑电 24V 输出
2	ESTOP1	I	急停输入 1，默认短接至 PIN1
3	VCC_24V	PO	内部逻辑电 24V 输出
4	ESTOP2	I	急停输入 2，默认短接至 PIN3

5.2 侧面板接口

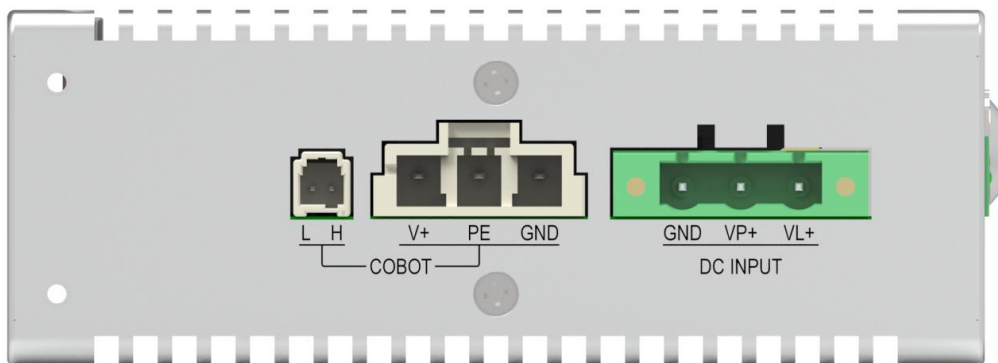


图 5-5 侧面板示意图

5.2.1 电源接口

电源接口分为逻辑电和功率电两路，逻辑电 VL+为控制器内部逻辑电源供电引脚，功率电 VP+为机器人本

体供电电压，同时 **VP+** 也可为内部逻辑电源供电。接口定义如下：

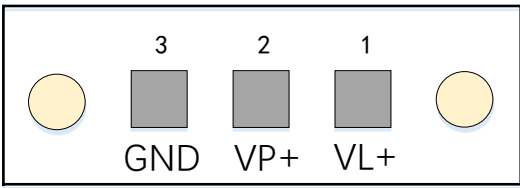


图 5-6 电源接口示意图

表 5-5 电源接口引脚定义

引脚序号	信号	信号类型	说明
1	VL+	PI	逻辑电供电输入
2	VP+	PI	机器人供电输入
3	GND	PI	0V 输入

机器人供电输入为机器人本体供电，也可以为控制器内部逻辑部分电路供电，当逻辑供电与机器人供电不需要分离时，只需接 2 和 3 号脚；为满足载流能力，建议使用 14AWG 或 1.63 mm² 以上线缆。

5.2.2 机器人接口

COBOT 端口为机器人本体接线端子，两种端子均支持防呆带锁扣功能，JAKA 提供适配线缆。

第 6 章 详细介绍

6.1 概述

JAKA MiniCab 为集成应用进行了优化，设计中尤为注重将其集成到用户设备中的易用性。可搭配 JAKA Zu 系列及 Pro 系列机器人集成使用。

6.2 功能应用

本节主要用于指导使用 JAKA MiniCab 控制机器人的基本方法，便于客户更简便使用该控制器。提及的机器人的使用知识，请详细参考具体机器人的用户手册。

6.2.1 供电要求

MiniCab 电源接口包括机器人逻辑供电输入 VL+(Pin1)、功率供电输入 VP+(Pin2)和公共负极 GND(Pin3)三个输入端子；

VP+和 VL+输入内部经由二极管后供给 MiniCab 逻辑电路使用。所以通常只需要将外部接入 VP+和 GND 即可。

如果需要紧急情况下将 VP+断开，同时不想控制器逻辑回路断电，可以在 VL+处单独接入逻辑电源。

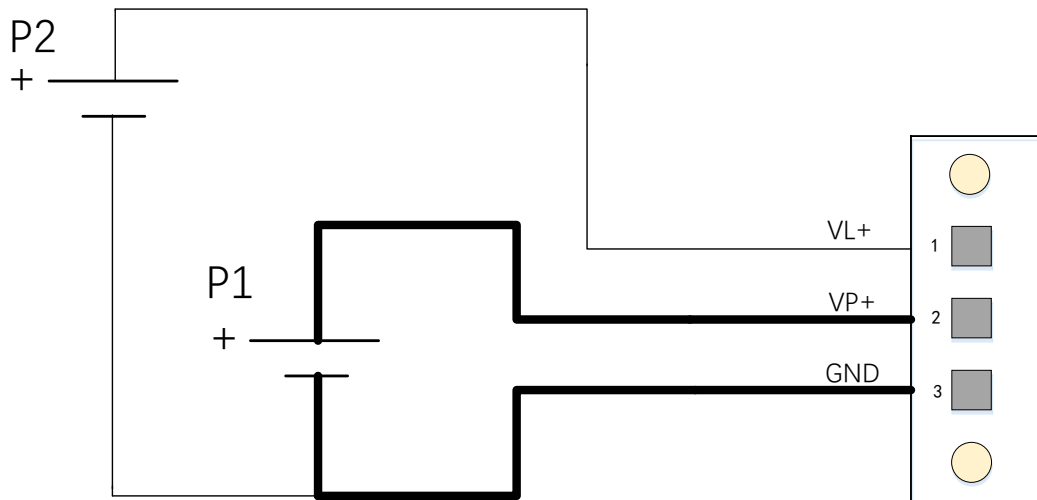


图 6-1 供电接线方式示意图

1. 针对不同机型需要适配的电源 P1（动力电源）要求如下表所示：

表 6-1 动力电源需求说明

适配机型		Zu 3	Zu 5/Zu 7/Pro 5	Zu 12/Pro 12	Zu 18
P1	额定电压	DC48V			
	电压范围	DC30~60V ⁽¹⁾			
	电流范围	0~18.75A	0~37.5A	0~62.5A	
	峰值功率	900W	1800W	3000W	
	推荐型号	RSP-1000-48*1	RSP-1000-48*2	RSP-1000-48*3 ⁽²⁾	
	电池规格	使用 48V 锂电池			

2. 需要适配的电源 P2（逻辑电源）要求如下表所示：

表 6-2 逻辑电源需求说明

P2	额定电压	DC48V
	电压范围	DC18~60V ⁽³⁾
	典型功率	12W
	最大功率	≤30W

注：

(1) 不包含 DC30V，机器人本体 30V 为欠压阈值；

(2) 此处仅为推荐电源型号，客户可以选购同等规格电源，同时峰值功率与机器人负载、使用场景有关，此处标注的为需要的最大值；

(3) 若 VP+和 VL+输入都低于 DC26V 时，“UDIO_24V” 输出会低于 24V。

6.2.2 紧急停止

MiniCab 除了手柄自带急停按钮外，面板支持单独的 E-STOP 连接器，出厂默认短接至内部 24V。用户可去掉短接片，接外部开关，单路开关/多路开关接线图如下所示：

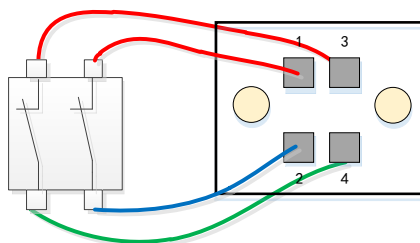


图 6-2 紧急停止-单路开关

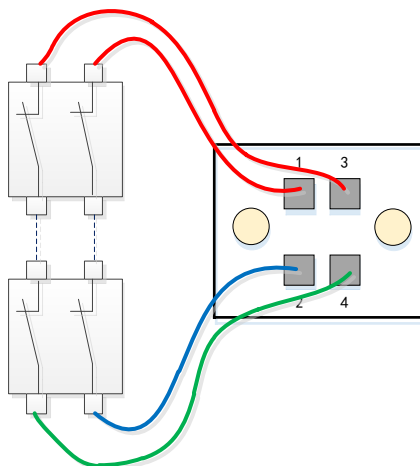


图 6-3 紧急停止-多路开关

6.2.3 开关机

给 MiniCab 供电 4 秒之后，可对 MiniCab 进行开机操作。开关机有 3 种方式进行：

1. 控制柜手柄开关机：

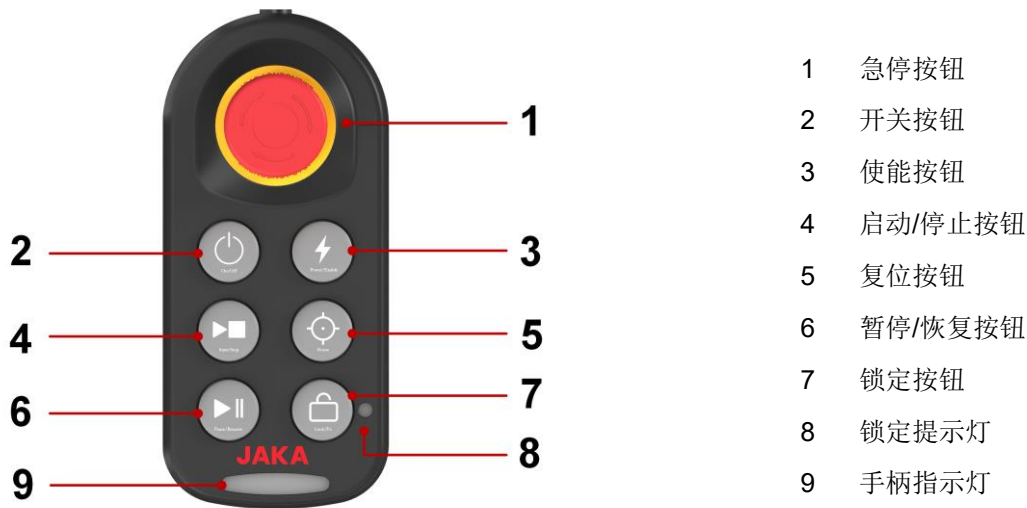


图 6-4 控制柜手柄

开机：短按 1s 开机键后松开，蜂鸣器响，电控柜开机。

关机：长按开机键 3s 以上，手柄蜂鸣 6~7 次，电控柜关机。

详情请参考产品用户手册手柄操作方法。

2. 前面板 POWER 按钮：

开机：短按 1s 开机键后松开，电控柜开机

关机：长按 POWER 键 3s 以上，电控柜关机。

3. 远程开关机接口

使用集成 I/O 端口上的远程开关机可以进行开关机操作，当使用外置开关机按钮时，必须使用自恢复/弹簧式按钮开关，否则可能导致远程开关机操作失效。

开机操作：远程开机需要用户单独提供外部 DC24V 电源，将电源正极接入 PIN8（Remote_ON）接口，负极接 PIN6（GND），以下为远程开关接线示意图，短按 K1 约 1s 后松开，电控柜开机。

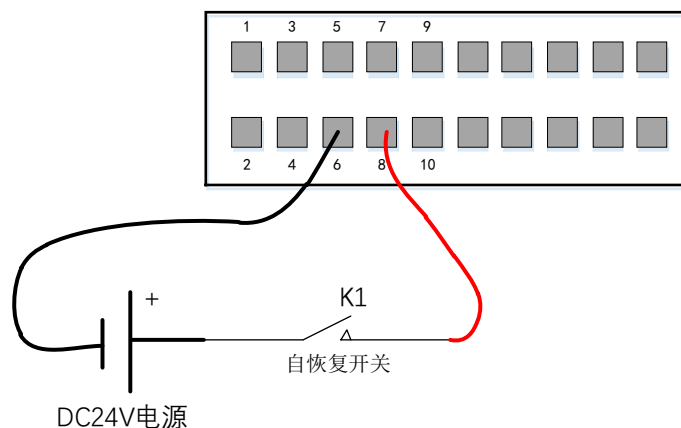


图 6-5 远程开机-使用外部电源

关机操作：远程关机需要将电源正极接入 PIN5（Remote_off）接口，负极接 PIN6（GND），可以使用外部电源，也可以使用内部 UDIO_24V，长按 K2 约 3s 以上松开，电控柜关机。

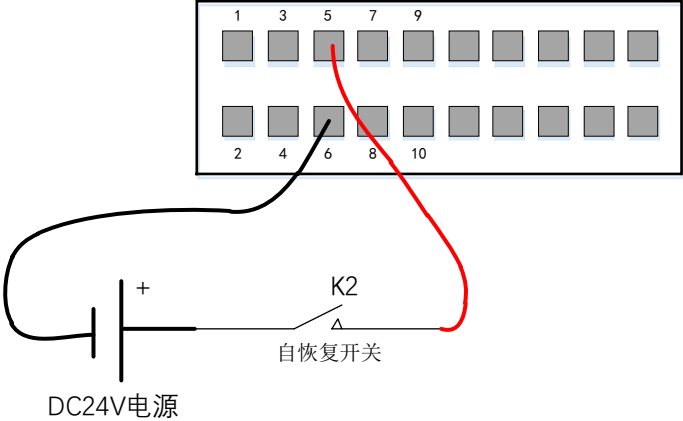


图 6-6 远程关机-使用外部电源

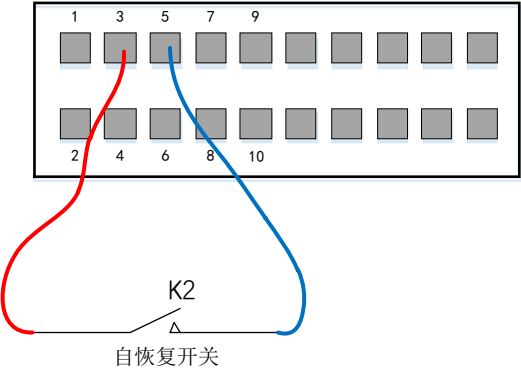


图 6-7 远程关机-使用内部电源

6.2.4 LED 状态指示

节卡在手柄和面板上配有状态指示灯，灯颜色与机器人状态有关，以下为 LED 灯与状态对比。

表 6-3 LED 状态指示

颜色	工作状态
蓝色	上电未使能
绿色	使能完成
红色	故障
黄色	拖拽模式
黄色快闪	暂停模式

6.2.5 集成 UDIO

集成接口具有 7 路 IO，每路 UDIO_x 同时具备有 NPN 输入和 NPN 输出的功能。用户可以在 APP 上位机中对每一路单独进行选择。

1. DI 数字量输入：

UDIO_COM	低电平范围
24V	0~7V

当配置为 DI 时，为 NPN 型输入，将 UDIO_1(PIN13)短接至 GND(PIN6)时有效。当时用内部 UDIO_24V 时，请将 PIN1 和 PIN2 默认进行短接，其典型接线图如下：

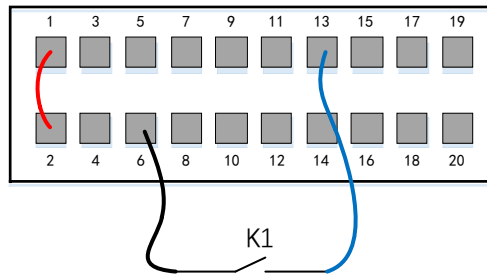


图 6-8 UDIO_x 作为 DI 时接线示意图

2. DO 数字量输出：

当配置为数字输出接口 DO 时，为 NPN 型输出，内部采用开集（Open Collector）输出，并接有续流二极管，最高支持 1A 电流能力输出，使用内部 UDIO_24V 时其典型接线图如下：

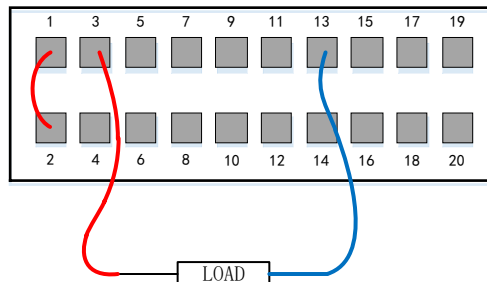


图 6-9 UDIO_x 作为 DO 时接线示意图

3. 双通道冗余安全架构：

MiniCab 内部将 UDIO 隔离开来，当有高安全性能需求时，可将 UDIO1 和 UDIO2, UDIO3 和 UDIO4, UDIO5 和 UDIO6 组成 3 对输入输出对，保障在紧急情况发生时，MiniCab 能够检测相关信号。

6.3 制动电压设置

MiniCab 内部集成了电压制动电路，用于泄放机器人在减速以及刹车时产生的电动势。当用户使用外部动力电源时，需要对其进行设置，以避免出现过压保护掉电或者损坏控制器。设置制动电压时需要给机器人本体断电才可以操作，设置路径如下：



图 6-10 制动电压设置路径

电压设定值 V_{Brake} 与输入电压 V_{IN} 的关系为 $V_{\text{Brake}} \geq (V_{\text{IN}} + 3)V$ ，则按照常用的输入电压类型推荐设定值与动力电源类型对应表如下：

电源类型	电压 V_{IN}	制动电阻启动电压 V_{Brake}
模块电源	48V	51V
48V 锂电池	54.6V	58V
24V 模块电源	24V	27V

注：当设定的 $V_{\text{Brake}} < (V_{\text{IN}} + 1)V$ 时，内部逻辑会进行上电保护，APP 提示“本体电压或电压配置异常”

6.4 网络设置

6.4.1 网络接口介绍

MiniCab 提供 2 路网口，即 LAN1 和 LAN2，其中 LAN1 支持 10M/100M，LAN2 支持 10M/100M/1000M 自适应，如图 6-11 所示：

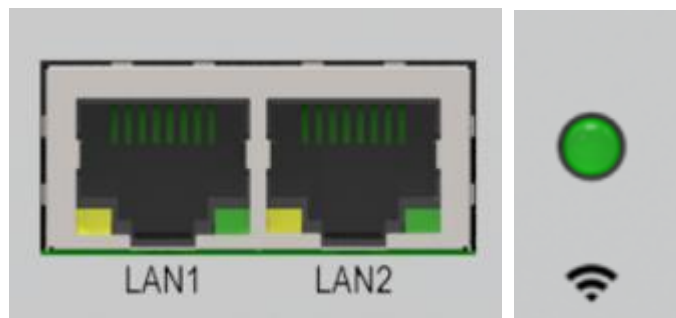


图 6-11 网口和 Wi-Fi 灯

6.4.2 Wi-Fi

MiniCab 自带 Wi-Fi 热点，出厂默认设置为无密码，用户可以通过无线终端与 MiniCab 建立连接。MiniCab 启动完成后，面板右侧 Wi-Fi 指示灯亮起，当连接 Wi-Fi 时，Wi-Fi 指示灯变为闪烁状态。通过节卡 Zu APP 可以对 MiniCab 和机器人本体控制。Wi-Fi 热点名称与 MiniCab 编号保持一致，若需要修改 Wi-Fi 名称、添加登录密码等操作，请联系节卡技术人员。

6.4.3 网络配置

a) LAN1 配置

LAN1 网口为 10M/100M 自适应网口，出厂默认配置为 10.5.5.x 网段；当连接 LAN1 网口时，需将设备 IP 地址配置为 10.5.5.101~10.5.5.254 范围内；或将设备配置为动态获取 IP 地址。

注：若所用设备不支持修改 IP，建议将设备连接到 LAN2 网口，将 LAN2 网口 IP 地址配置成和设备相同网段。若 LAN2 网口已被占用不得不使用 LAN1 网口时，请联系节卡技术服务人员进行 LAN1 网络修改。

b) LAN2 配置

LAN2 网口为 10M/100M/1000M 自适应网口，出厂默认配置为动态获取 IP 地址，用户可以登录节卡 Zu APP 配置为静态 IP，路径为：设置-系统设置-网络配置进行设置。配置界面如下：



图 6-12 LAN2 网络配置

注：

1. 请不要将 LAN2 网口的 IP 地址网段设置为和 LAN1 网口相同，否则会出现无法登录的情况。
2. 如 LAN2 必须要设置为 10.5.5.x 网段，请联系节卡技术服务人员对 LAN1 网口进行修改。

c) 复位设置

当忘记 Wi-Fi 名称和密码而无法连接 MiniCab 时，本 MiniCab 支持硬件复位功能，复位按钮位于侧面天线处，需长按 10s 以上进行 Wi-Fi 复位，此时 Wi-Fi 网关地址已跳转，具体设置请联系节卡技术服务人员。

第 7 章 维护和维修

维护维修工作务必严格遵守本手册的所有安全指示。
维修必须由授权的系统集成商或节卡的技术服务人员进行。
零件退回给节卡时应按服务手册的规定进行操作。

7.1 安全指示

维护维修后，必须进行核对以确保服务要求的安全级别。核对时必须遵守有效的国家或地方性安全法律法规。同时应检测所有安全功能是否都正常。

维护维修工作的目的是为了确保系统正常运转，或在故障状态时，帮助系统恢复正常运转状态。维修包括故障诊断和实际的维修。

操作机器人或控制器时必须遵循以下安全程序和警告事项：



危险：

1. 禁止改变软件安全配置中的任何信息。如果安全参数变更，整个机器人系统应被视为新系统，这就意味着所有安全审核过程，比如风险评估，都必须更新。
2. 使用部件号相同的新部件或节卡批准的相当部件替换故障部件。
3. 该工作完成后立即重新激活所有禁用的安全措施。
4. 将所有维修操作记录下来，并保存在整个机器人系统相关的技术文档中。



危险：

1. 从控制器侧面移除主输入电缆以确保其完全断电。断开机器人或控制器连接的其他能源。采取必要的预防措施以避免其他人在维修期间重新接通系统能源。
2. 重新开启系统前请检查接地连接。
3. 拆解机器人或控制器时请遵守 ESD 法规。
4. 避免水或粉尘进入机器人或控制器。

7.2 检查项目和周期

为了使机器人能够长期保持较高的性能，必须进行维护性检查。检查项目请参照下表。

周期				部位	内容	处理方法
日常	每 3 个月	每半年	每 1 年			

●				控制器外表面	附着飞溅物、尘埃等杂质	目视确认、清扫
	●			连接端子	确认端子连接正确	目视确认、紧固、更换
		●		电气接地	确认控制器已接地，无漏电	目视确认、测量电压、紧固
			●	线缆	确认线缆有无破损、碎裂、接头松脱	目视确认拧紧 线缆明显破损时， 请进行更换

注：清扫时请使用柔软的布料拭去粉尘。

7.2.1 预防性检查




项目	检查要领	周期	部位
硬盘	使用节卡机器人提供的工具和程序检查硬盘的使用寿命，在生命周期结束前提前更换。	每年	控制器
控制器电池	如果控制器从未使用过（如库存机），则每年更换一次电池；如果控制器正在运行，则每两年更换一次。	每年	控制器

注：

1. 为保证产品长期正常使用，应定期检查；
2. 定期检查要彻底，包括机器人和控制器的内部检查和清洁；
3. 推荐由节卡机器人授权的集成商进行预防性检查操作。

7.3 部件的更换与保存

更换机器人控制装置的部件时，请遵守以下注意事项，安全地进行作业。

	<ol style="list-style-type: none"> 1. 严禁对本公司产品进行任何改造。 2. 由于改造引起的火灾、故障以及错误动作可能导致人员受伤或机器损坏。 3. 由于用户自身对本公司产品的改造所造成的任何损失，不在本公司保修范围之内。
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 为防止触电，在更换部件时，请事先关闭断路器，切断主电源后，方可进行。
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 请在切断主电源 5 分钟后，进行部件的更换。 2. 由于印刷线路板及电解电容中存在残留电荷，有触电危险。 3. 禁止使用湿手进行作业。 4. 触电时，将导致人员重伤或死亡。

	<ol style="list-style-type: none"> 1. 更换作业必须由规定的作业人员进行。 2. 触电或被意外动作的机器人夹住，将导致人员重伤或死亡。
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 各印刷线路板间有大量的连接接口。更换部件时应保持谨慎，以免插错或漏插。 2. 如果引起触电、起火，将导致人员重伤或死亡。
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 更换时请勿损坏接线或拉拽接口，使其损坏。 2. 更换时请勿触摸印刷线路板的电子部件及线路、接口的触点部分。请握住印刷线路板的边缘部位。 3. 如果不慎触摸，可能会引发触电，导致人员重伤或死亡。
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 请勿使控制器内部受到阳光、探照灯等强光的直射,否则将导致故障或错误动作。
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 进行作业前，作业人员请事先释放静电。 2. 抗静电腕带等非常有效。 3. 未采取任何预防措施直接触摸电气元件时，可能导致电气元件发生故障
	<ol style="list-style-type: none"> 1. 作业完成后，应确认有无缝隙或电缆等是否被夹住。此后，重新安装好外壳。如果有缝隙时，可能导致污垢、灰尘等进入控制器内部，将导致故障。

7.3.1 部件的保存

1. 保存温度：-10～+50℃（14～122°F）

长期保存时，为了维持其可靠性，建议将温度维持在 25℃±10℃（59～95°F）内。请避免急剧的温度变化（10℃/h（50°F/h）以上）。

2. 保存湿度：20～85%RH

长期保存时，为了维持其可靠性，建议将湿度维持在 45～65%内。保存时避免结露或发霉。

3. 防静电

保存在极端干燥的状况下容易产生静电，静电放电时的冲击可能破坏半导体。请放入防静电袋中保存。

4. 其他环境条件

请保存在不会产生有毒气体、污垢、尘埃较少的环境中。保存期间请勿在其上面放置重物。

第 8 章 质量保证

8.1 产品质量保证

在无损于用户（客户）可能与经销商或零售商达成的任何索赔协议的原则下，制造商应根据以下所列条款给予用户（客户）“产品质量保证”：若新设备及其组件在节卡所签署合同下承诺的保修期内出现因制造和/或材料不良所致的缺陷，节卡应提供必要的备用部件，而用户（客户）应提供人工来更换备件，使用体现最新技术水平的另一部件予以更换或维修相关部件。若设备缺陷是由处理不当和/或未遵循用户手册中所述的相关信息所致，则本“产品质量保证”失效。本“产品质量保证”不适用于或并不延伸至由授权经销商或用户（客户）自行执行的维护（例如安装、配置、软件下载）。用户（客户）必须提供购买收据和购买日期作为享受“产品质量保证”的有效证据。根据本“产品质量保证”提出的索赔必须于“产品质量保证”明显未得以履行的两个月内提出。被更换或返至节卡的设备或组件的所有权归节卡所有。由设备引起或与设备相关的任何其他索赔不在本“产品质量保证”范围之列。本“产品质量保证”中的任何条款均不试图限制或排除用户（客户）的法定权利，也不试图限制或排除制造商对其疏忽而导致的人员伤亡所应承担的责任。本“产品质量保证”持续时期不得因根据“产品质量保证”条款所提供之服务而延展。在不违背本“产品质量保证”的原则下，节卡保留向用户（客户）收取更换或维修费用的权利。上述规定并非暗示改变举证的责任而有损用户（客户）利益。

8.2 免责声明

节卡致力于不断提高产品的可靠性和性能，并因此保留升级产品的权利，如有产品变更，恕不另行通知。节卡力求确保本手册内容的准确性和可靠性，但不对其中的任何错误或遗漏信息负责。



节卡机器人股份有限公司

地址：上海市闵行区剑川路 610 号 33-35 幢

电话：400-006-2665

网址：www.jaka.com