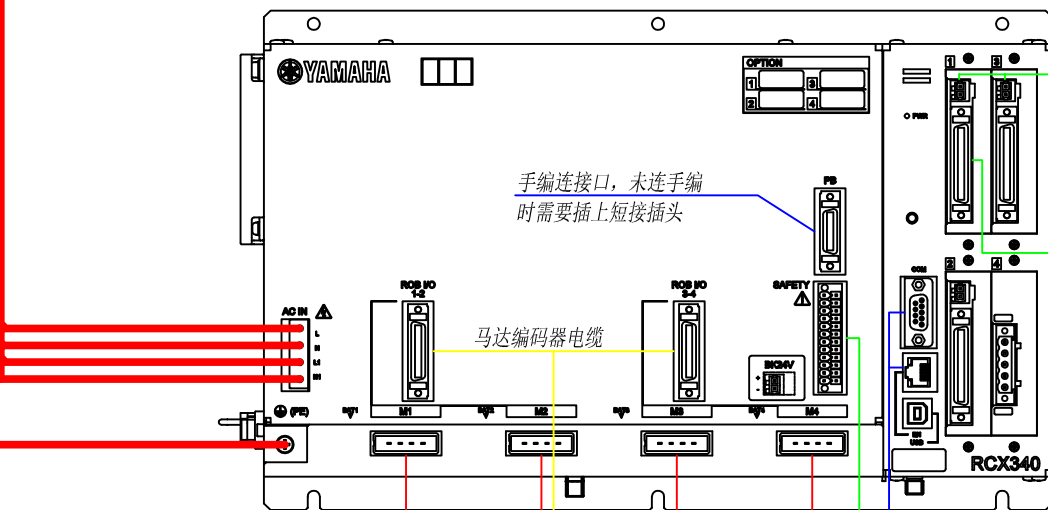


AC220V
50HZ
PE L N
漏电断路器

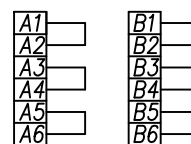


From 井 >> 马达动力电缆
注意线缆编号，不要接错，接错上电后机械手会报错

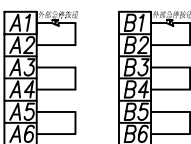
From 井 >> 马达编码器电缆
注意线缆编号，不要接错，接错上电后机械手会报错

安全接头—外部急停

选择不使用外部急停



选择使用外部急停



控制器IO 24V供电接线端子+下-，本身消耗电压很小，功率只与负载有关。

标准输入输出连接器

通讯接口RS232和网口，用于连接外部控制器和YAMAHA软件，RS232默认通讯参数为19200,0DD,8,1网口默认IP为192.168.0.2子网掩码为：255,255,255,0

伺服使能输入	01 DI01
停止STOP	06 DI06
自动运行开始	26 DI12
程序复位输入	29 DI15
报警复位输入	30 DI16
原点回归	31 DI17

04 CHK1

40 CHK2

已原点回归	19 D011
程序运行中	21 D013
程序复位输出	22 D014
伺服使能输出	41 D002
报警输出	42 D003

08 DI20

09 DI21

10 DI22

11 DI23

12 DI24

13 DI25

14 DI26

15 DI27

32 DI30

33 DI31

34 DI32

35 DI33

36 DI34

37 DI35

38 DI36

39 DI37

43 D020

44 D021

45 D022

46 D023

47 D024

48 D025

49 D026

50 D027

常用系统输入信号

常用系统输出信号

通用输入信号

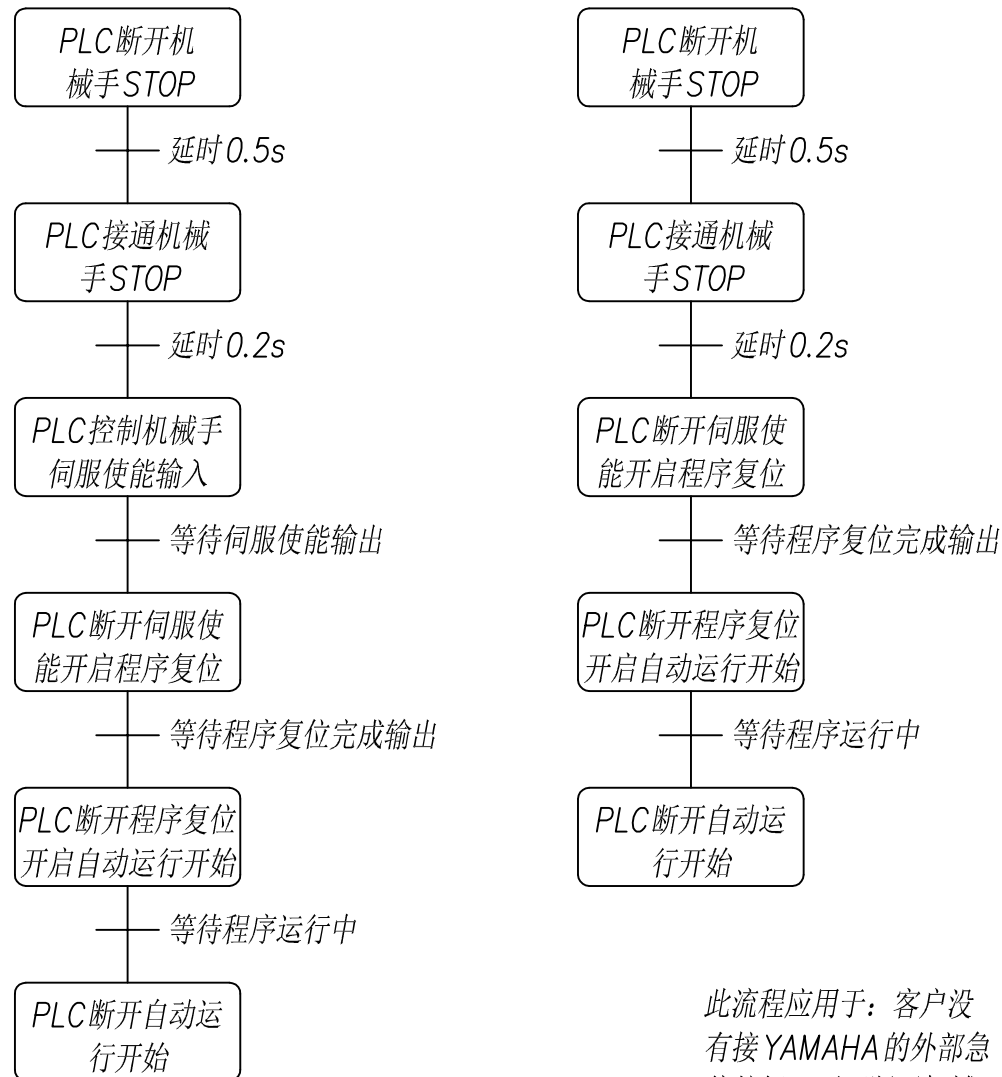
通用输出信号

以机器人做主控最简单的系统控制

STD.DIO

26 DI12	ST01	自动运行开始
06 DI06	ST02	停止
29 DI15	ST03	程序复位
30 DI16	ST04	报警复位
21		程序运行中
DI13		报警故障
D003		
ST01按钮—启动按钮		
ST02按钮—暂停按钮		
ST03按钮—停止按钮		

关于启动程序



此流程应用于：客户接有YAMAHA的外部急停按钮，可断开机械手伺服，机械手程序复位启动。

此流程应用于：客户没有接YAMAHA的外部急停按钮，不可断开机械手伺服，机械手程序复位后启动。

关于报警输出和已原点复归

19 D011 已原点复归，当PLC接收不到原点复归信号，HMI报警机械手原点丢失请重新进行原点复归.42 D003 报警输出，当PLC接收到报警输出信号，HMI报警机械手报警。