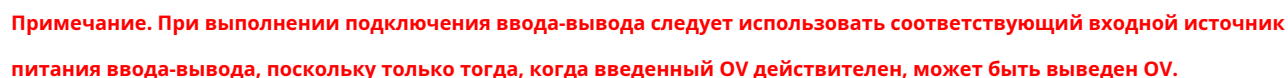
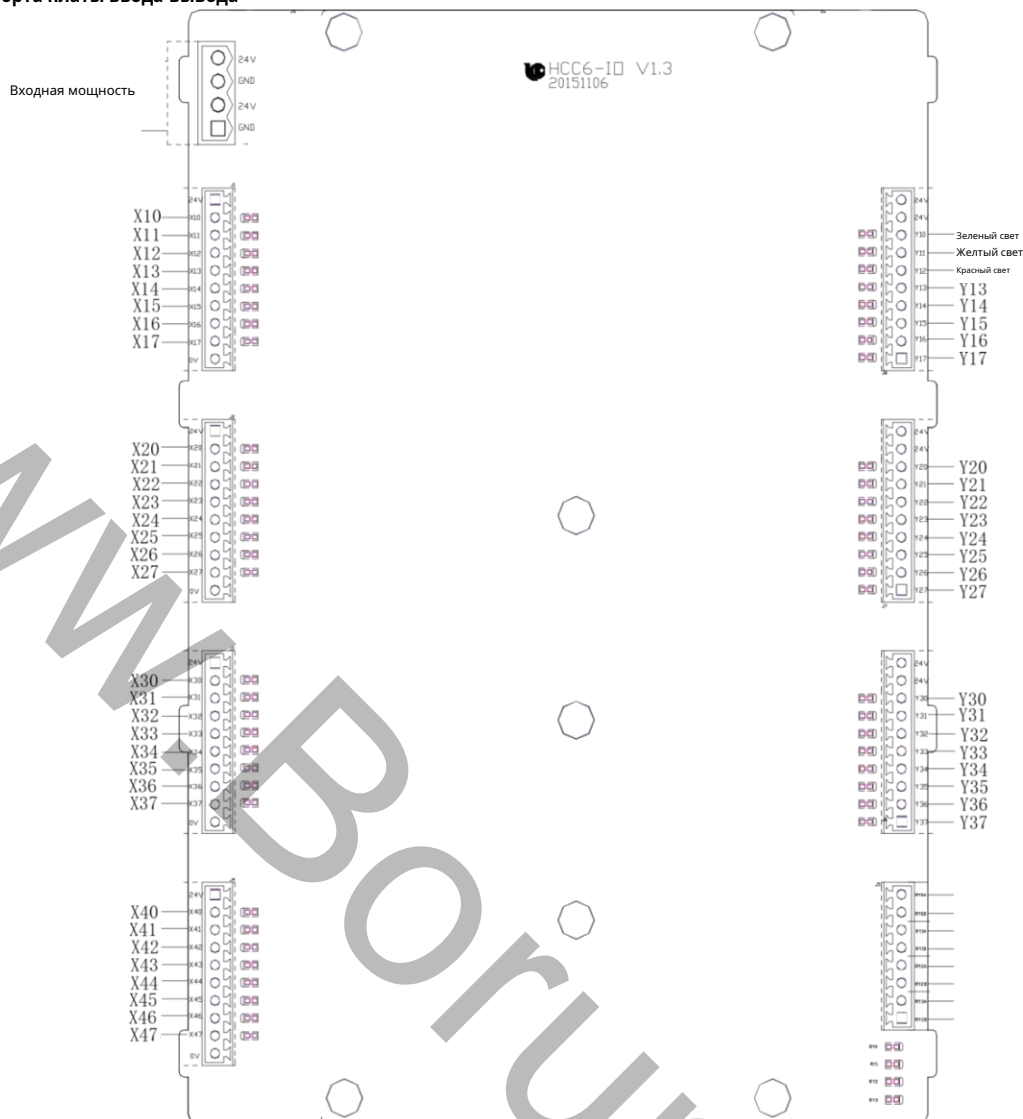


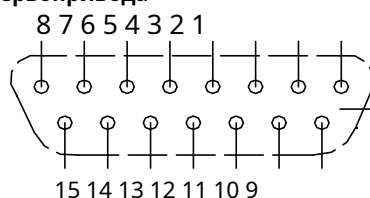
1 определение порта для главной панели управления одноплатной системы



1.1. Определение порта платы ввода-вывода



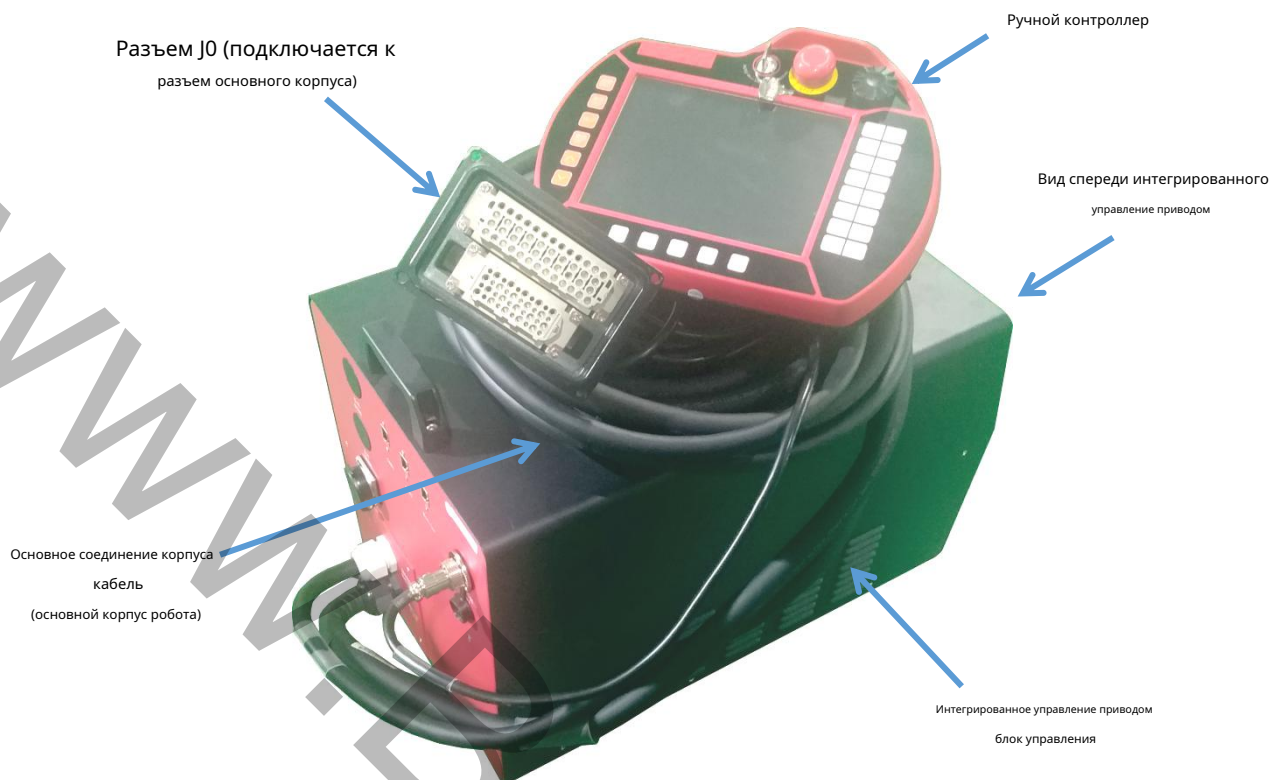
1.2. Определение интерфейса сервопривода



Наблюдение со стороны сварочной проволоки

Номер контакта	Определение терминала	Номер контакта	Определение Терминал
1	+ 24 В	9	0 В
2	ОА+	10	П+
3	ОА-	11	П-
4	ОБ+	12	ТОРМОЗ
5	ОБ-	13	Н+
6	ОЗ+	14	Н-
7	ОЗ-	15	АЛМ
8	СЫН		

2 Обзор встроенного управления приводом



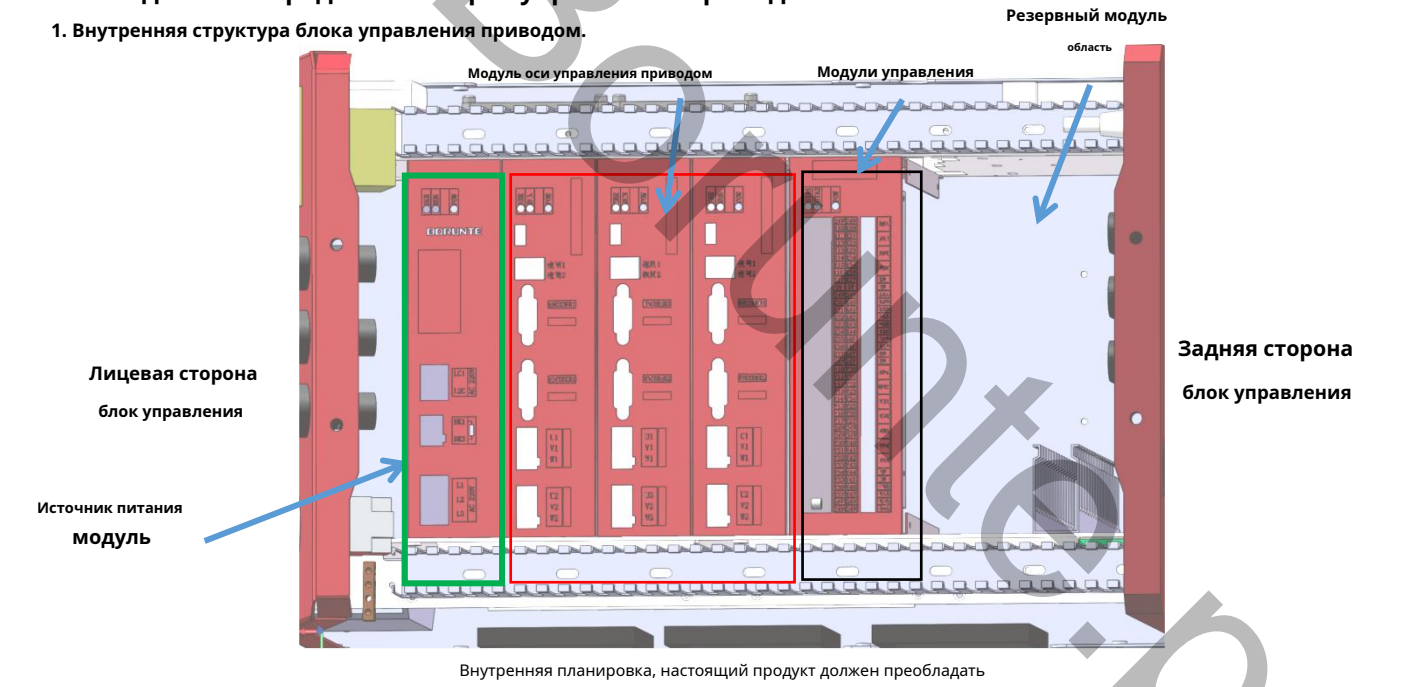
Внешний вид блока управления приводом (должен преобладать настоящий продукт)





2.1 Введение в определение порта управления приводом

1. Внутренняя структура блока управления приводом.



2. Модуль питания

Терминал идентификация	Обозначение клеммы	Описание функции	Примечания
L1C	Вспомогательный силовой терминал	переменного тока однофазный	Источник питания внутренней цепи управления является вспомогательным. источник питания.
L2C		220В 50/60 Гц	
БК1	Клемма тормозного резистора	Точка доступа	Внешнее сопротивление (50 Ом 200 Вт) Реальная конфигурация продукта должно преобладать.
БК2		внешний тормоз резистор	
L1	Силовая клемма основного схема	переменного тока	В качестве источника питания используется внутренний высоковольтный источник питания. основная цепь.
L2		однофазный/3-фазный	
L3		220В 50/60 Гц	

3. Сопоставление модулей привода

Отображение взаимосвязи приводного модуля				
Общая ось 6	Общая ось 4	Порт (УФВ)	Порт кодера	Тормозной сигнал
Ось 1	Ось 1	C1	ЭНКОДЕР1	Тормоз 1
Ось 6	Ось 4	C2	ЭНКОДЕР2	Тормоз 2
Ось 2	Ось 2	S3	ЭНКОДЕР3	Тормоз 3
Ось 5	Ось 3	C4	ЭНКОДЕР4	Тормоз 4
Ось 3	Сдержанный	C5	ЭНКОДЕР5	Тормоз 5
Ось 4	Сдержанный	S6	ЭНКОДЕР6	Тормоз 6
<p>Осторожность</p> <ol style="list-style-type: none"> При добавлении осей 7 и 8 установите модуль в положение установки платы управления, переместите плату управления назад; 7-осное и 8-осевое реле тормоза следует установить в зоне ожидания модуля. Аналоговый количественный модуль может быть установлен сбоку. Подробную информацию о проводке тормозной платы см. на принципиальной схеме в главе ниже. Отображение осевого модуля должно зависеть от реалий. 				

4. Модуль управления

Этот модуль представляет собой основную зону управления, включая плату управления, плату ввода/вывода ввода-вывода (32-канальный ввод, 32 вывода) и плату ввода-вывода для лития под давлением.

4. Зона резервного модуля

Эта область является дополнительной или расширенной зоной установки. Не требует установки в стандартной конфигурации.

6. Знакомство с состояниями индикатора модуля

Терминал идентификация	Терминал обозначение	Описание функции	Примечания
ОШИБКА	Индикатор состояния	Индикатор ошибки	Индикатор ошибки рабочего состояния
БЕГАТЬ		Индикация работы	Инструкция по эксплуатации системы
военнопленный		Индикатор питания	Индикатор питания
CAT1		Индикатор состояния	Отображение состояния уровня приложения программного обеспечения
CAT2			Отображение состояния основного уровня программного обеспечения

7. Определение 16-контактного соединения сброса

Определение 16-жильного соединения сброса			
Номер контакта	Переписываться ИО	Номер контакта	Корреспондент динь ио
1	24В	9	Y20
2	x20	10	Y21
3	X21	11	Y22
4	X22	12	Y23
5	X23	13	Y24
6	X24	14	Y25
7	X25	15	Y26
8	X26	16	0 В

Примечание:

- В этой таблице приведены определения и схема подключения стандартных и общих резервных точек 6-осевого робота общего назначения.
- Определение функции ввода-вывода может быть занято, когда пакет процессов включен. Подробную информацию см. в инструкциях на упаковке процесса.

Примечание. При выполнении подключения ввода-вывода следует использовать соответствующий входной источник питания ввода-вывода, поскольку только тогда, когда введенный OV действителен, может быть выведен OV.

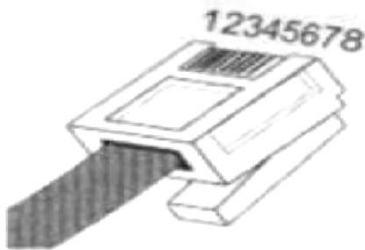
8. Ethernet-порт CAN-связи.

Определение интерфейса Can1/Can2			Примечание:
Приколоть Нет.	Определение	Примечания	
1	КАНЛ		
2	КАНХ		
3	CAN_GND		
4	RS-485_A1		
5	RS-485_B1		
6	RS-485_ГН Д		
7	RS-485_A2		

1. Для бесперебойной связи во время подключения CAN убедитесь, что на первой и последней машинах между линиями CANL и CANH подключен резистор сопротивлением 120 Ом (заводской разъем можно подключить напрямую).

2. RS-485 используется для связи с другими устройствами.

3. При использовании кабеля Ethernet для связи CAN это должен быть стандартный обжатый кабель. Не вынимайте неиспользуемые



Разъем RJ-45

8	PC-485_Б2		порты подключения.
<p>Примечание. Приведенные выше определения относятся к интерфейсу CAN1 и CAN2; не путайте их с интерфейсом монитора.</p> <p>Интерфейс монитора представляет собой стандартный интерфейс Ethernet и может использоваться, среди прочего, для видеосвязи и удаленной связи.</p>			

2.2 Принципиальная схема интегральной схемы управления приводом

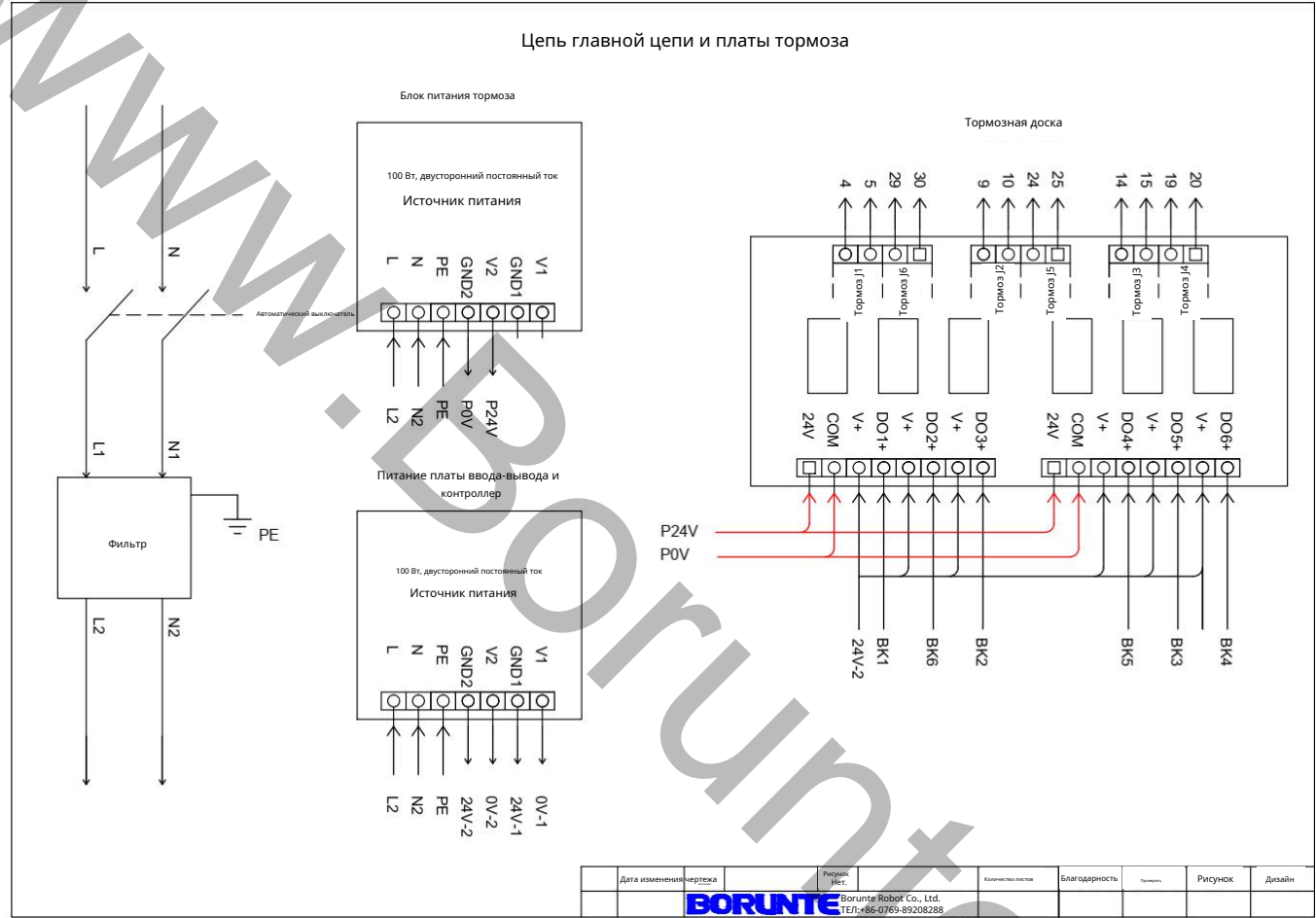
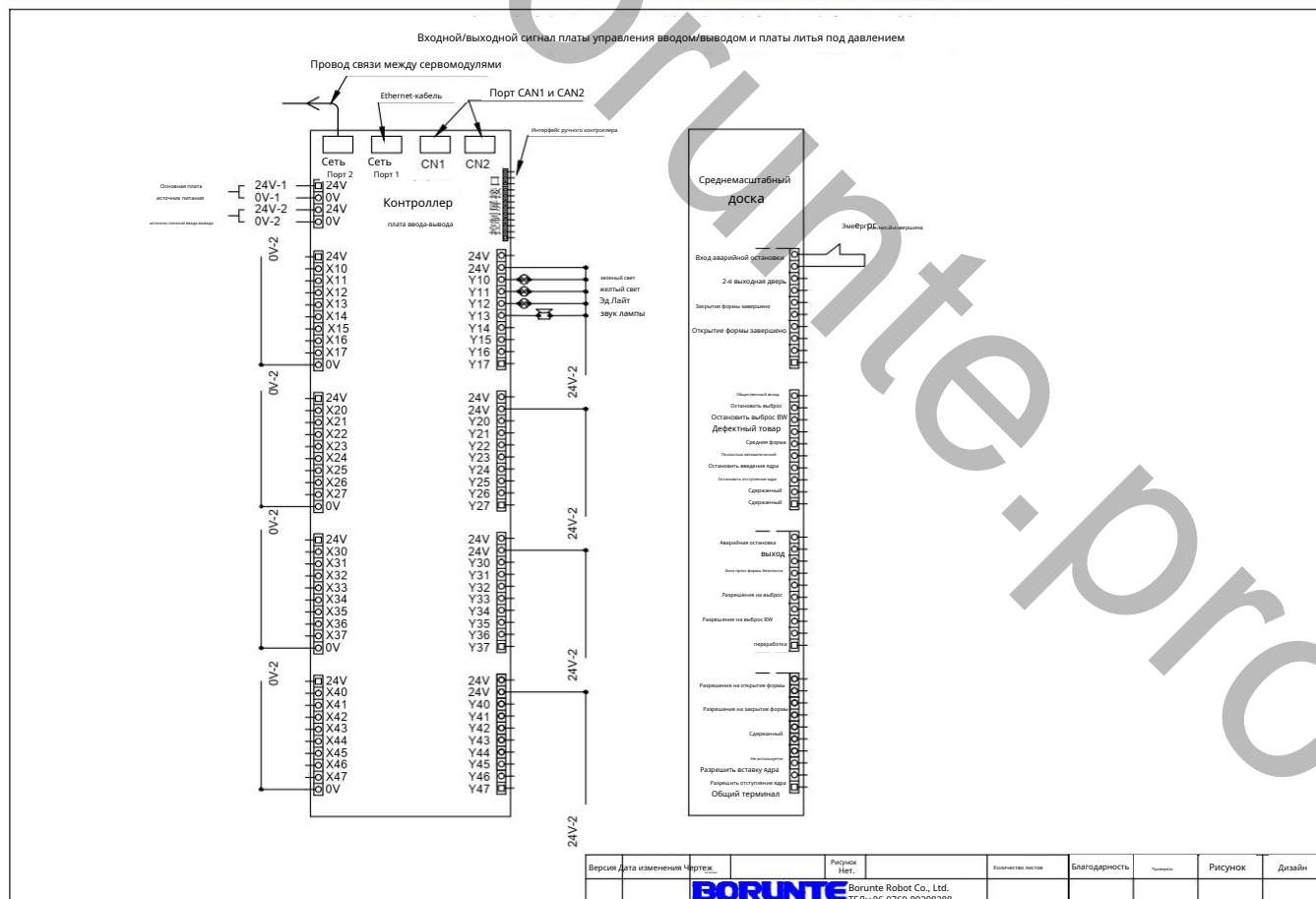
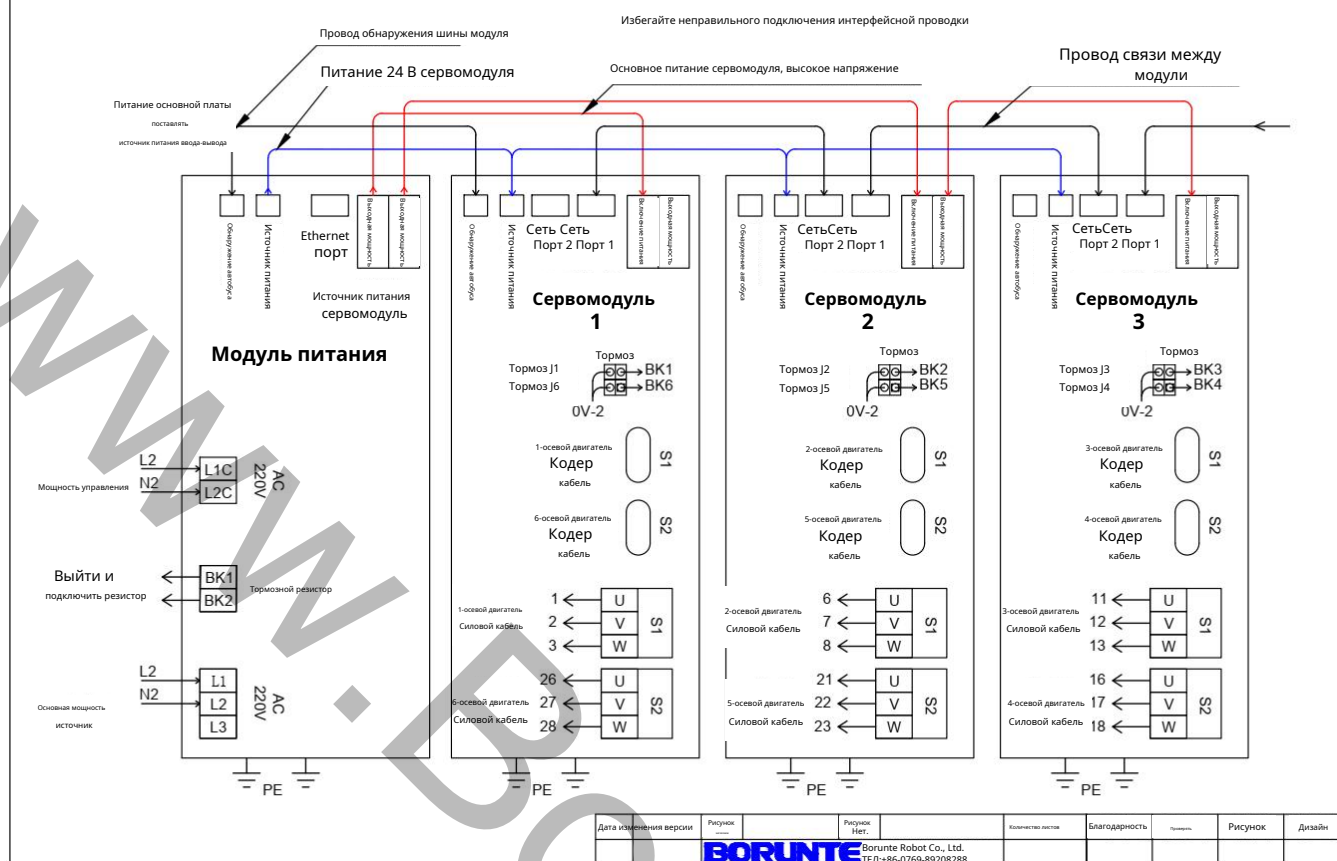


Схема управления подключением модуля



Примечание. При выполнении подключения ввода-вывода следует использовать соответствующий входной источник питания ввода-вывода, поскольку только тогда, когда введенный OV действителен, может быть выведен OV.

Когда другой тип напряжения подается на специальный порт или выводится из него, следует обратить внимание на метод подключения и напряжение питания.

Приведенные выше рисунки предназначены только для справки. Настоящий продукт должен преобладать.