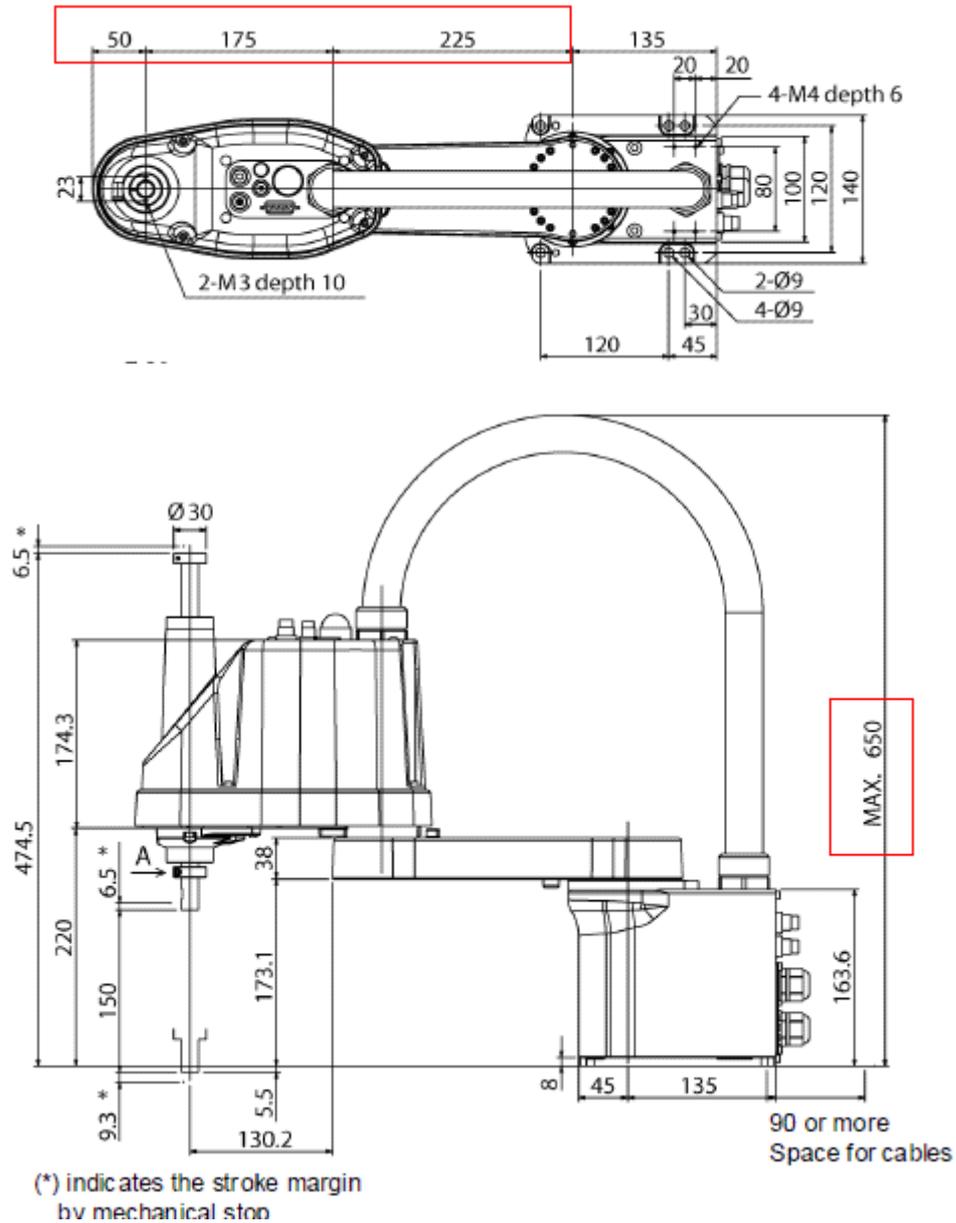


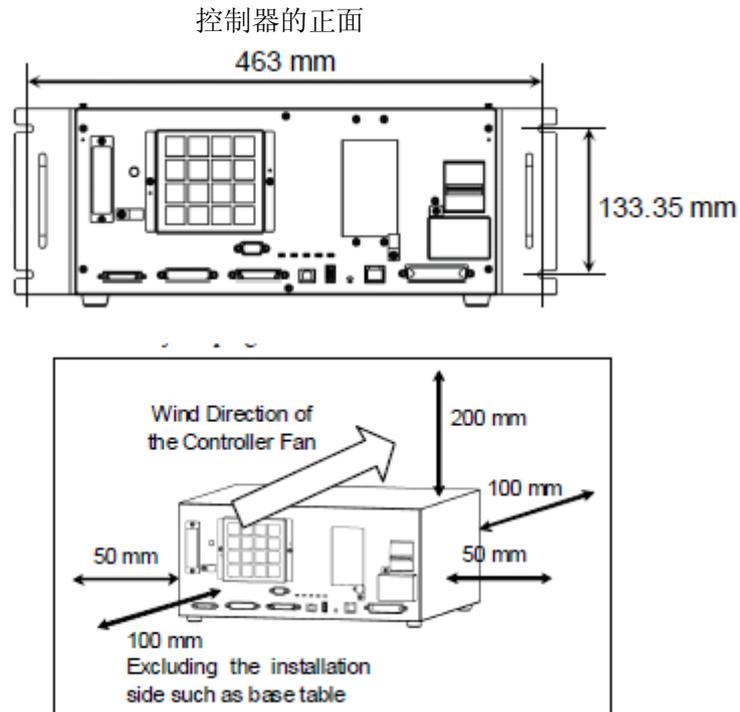
机器人安装指导

1. 机器人本体安装:

将机器人本体牢靠地固定在机台上，注意留出足够的机器人活动空间：如图 LS3-401S，最大活动半径为 450mm,高度为 650mm，其他机型的活动范围请参考对应的机器人手册



2. 安装控制器：



上图是水平安装，为保证控制器稳定运行应满足以下要求：

- 控制器的前、后应有 100mm 的空间
- 控制器的左、右应有 100mm 的空间
- 控制器的上方应有 200mm 的空间

3. 供电电源线连接（AC Power Cable）

供电规格为：单相AC 200 V to AC 240 V； 50/60 Hz

电源端子在控制器的右下方



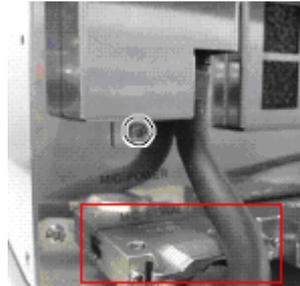
4.连接机器人马达电缆（M/C Power Cable）

马达电缆在控制器的左上方

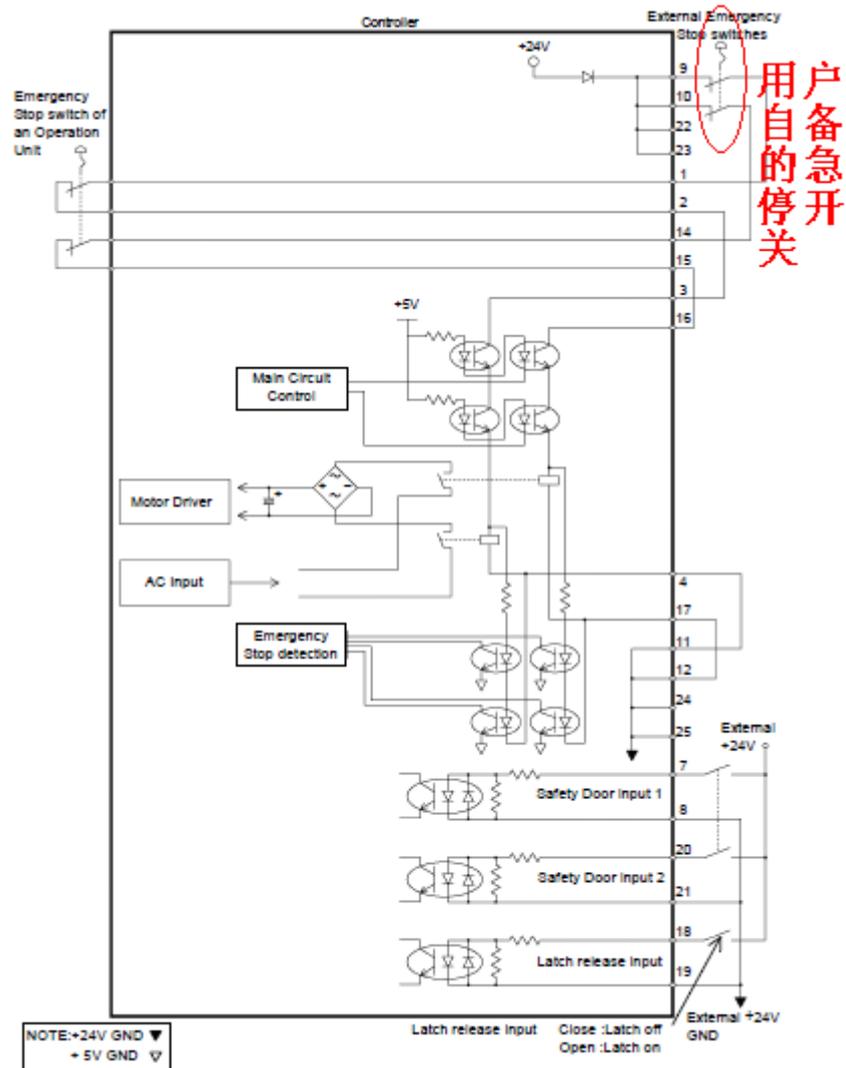


5.连接编码器电缆（M/C Signal cable）

编码器电缆在控制器的下方



6. 紧急开关及安全门端子排连接



参照上图：红色圈的急停开关为用户需自备

无急停开关回路接线：

9->1; 2->3; 4->11

10->14; 15->16; 17->12

有急停开关回路接线：

9-急停的常闭->1; 2->3; 4->11

10-急停的常闭->14; 15->16; 17->12

安全门回路接线：

+24v 或 22 或 23->7、20、18（三脚短接）

0v 或 24 或 25->8、21、19（三脚短接）

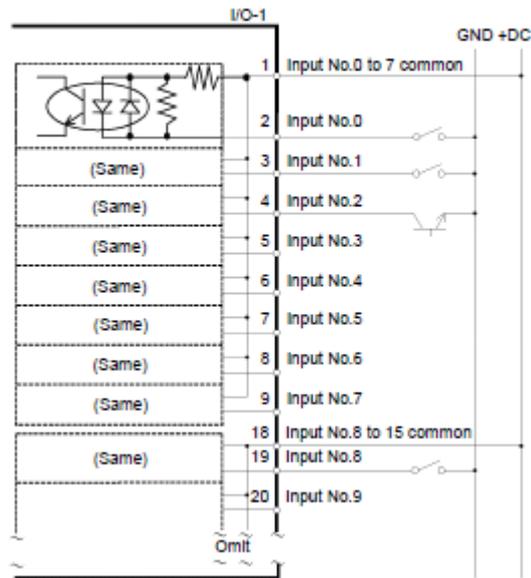
注：以上接线方法为测试机器人用途，如正常生产使用必须按安全指导连接急停开关、安全门。

5.I/O（输入输出）接线

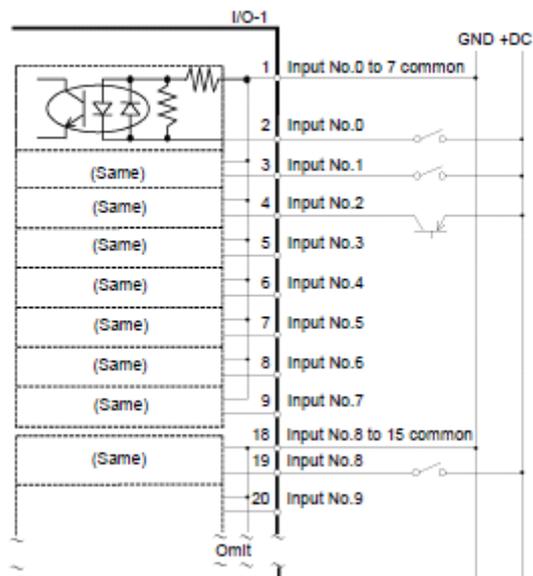
输入：

不分类型，两种接法都可以

Typical Input Circuit Application 1

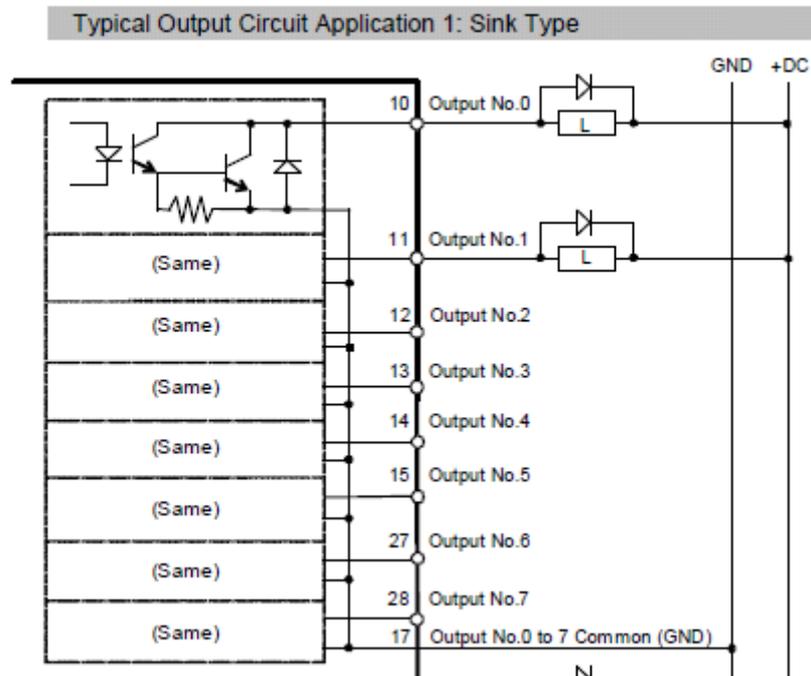


Typical Input Circuit Application 2

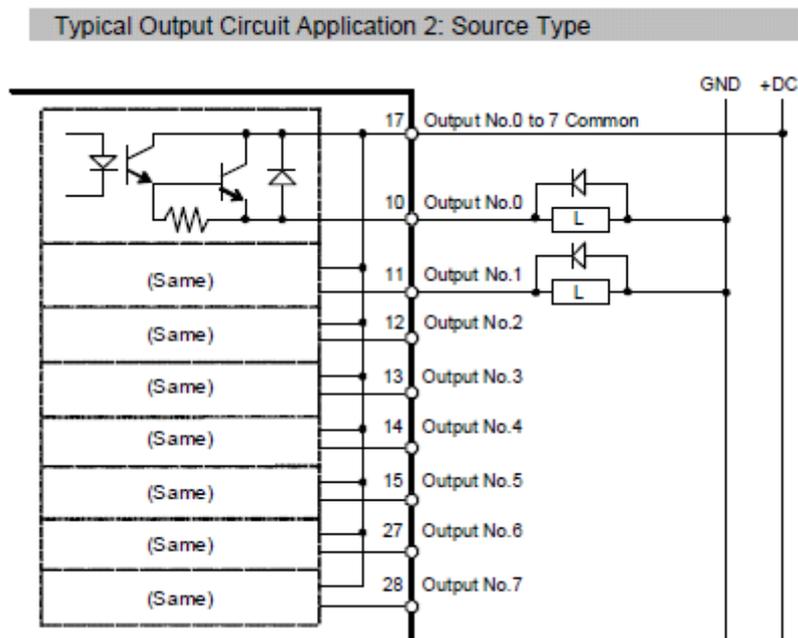


输出

漏型



源型



6. 手册参考

以上的内容均摘取控制器或机器人手册，要了解更详细的内容请阅读对应的手册，所以的手册位于 RC+软件的根目录下的“manuals”文件夹内。