



## 产品手册

### IRC-18A-S 控制柜说明书



# 产品手册

## IRC-18A-S 控制柜说明书

V1.2

本手册中包含的信息如有变更，恕不另行通知，且不应视为捷勃特的承诺。捷勃特对本手册中可能出现的错误概不负责。

除本手册中有明确陈述之外，本手册中的任何内容不应解释为捷勃特对个人损失、财产损失或具体适用性等做出的任何担保或保证。

捷勃特对因使用本手册及其中所述产品而引起的意外或间接伤害概不负责。

未经捷勃特的书面许可，不得再生或复制本手册和其中的任何部件。

可从捷勃特处获取此手册的额外复印件。

本出版物的原始语言为中文。

©版权所有 2022 Agilebot. 保留所有权利。

Agilebot Robotics Co., Ltd

中国上海

# 修订

版本号	修订时间	状态
V1.0	2023.03.10	取消
V1.1	2023.04.03	取消
V1.2	2023.07.06	发布

# 目录

安全使用须知 .....	7
<b>一、维修篇 .....</b>	<b>13</b>
<b>1 概要 .....</b>	<b>13</b>
<b>2 结构 .....</b>	<b>14</b>
2.1 控制装置的外观 .....	14
2.2 构成单元的功能 .....	17
2.3 检修和维修 .....	19
<b>3 常见问题处理方法 .....</b>	<b>20</b>
3.1 不能接通电源 .....	20
3.2 示教器不通电时（示教器的 LED 不点亮） .....	20
3.3 报警发生画面 .....	21
3.4 停止信号 .....	23
3.5 零点标定 .....	24
3.6 基于报警代码的常见问题处理方法 .....	28
<b>4 单元的更换 .....</b>	<b>35</b>
4.1 更换前的步骤 .....	36
4.2 更换安全板 .....	38
4.3 更换 I/O 板 .....	38
4.4 更换滤波板 .....	39
4.5 更换断路器 .....	39
4.6 更换电源输入口 .....	40
4.7 更换核心板 .....	40
4.8 更换主控底板 .....	41
4.9 更换驱动板 .....	41
4.10 更换缓启动板 .....	42
4.11 更换开关电源 .....	42
4.12 更换风扇单元 .....	43
<b>二、连接篇 .....</b>	<b>45</b>
<b>1 概要 .....</b>	<b>45</b>
1.1 系统配置 .....	45

1.2	外部接口 .....	46
<b>2</b>	<b>与设备的连接 .....</b>	<b>48</b>
2.1	机器人连接电缆 .....	48
2.2	示教器电缆 .....	48
2.3	输入电源电缆的准备 .....	50
2.4	接地与屏蔽连接 .....	51
2.5	干扰消除 .....	52
2.6	关于漏电断路器 .....	53
2.7	关于断路器的 ON/OFF 时机 .....	53
2.8	外部急停信号的连接 .....	53
<b>3</b>	<b>外围设备 .....</b>	<b>54</b>
3.1	外围设备接口 .....	54
3.2	外围设备接口和外围设备的连接 .....	60
3.3	安全板与外围设备的连接 .....	64
3.4	手臂 I/O 接口与外围设备的连接 .....	65
3.5	通讯设备的连接（以太网接口） .....	66
<b>4</b>	<b>搬运、安装 .....</b>	<b>67</b>
4.1	搬运方法 .....	67
4.2	安装方法 .....	69
4.3	安装条件 .....	70
4.4	安装时的调整和确认项目 .....	71
<b>附录</b>	<b>.....</b>	<b>72</b>
A	规格一览表 .....	72
B	外围设备控制系统输入输出信号含义 .....	74

# 安全使用须知

在使用机器人时，必须熟读并理解本章所述内容。

在本操作手册中，机器人系统是指包含工业机器人本体、工业机器人控制器、示教器、线缆、软件及其他配件的集成系统，必须充分考虑用户和系统的安全预防措施。

没有上海捷勃特机器人有限公司的授权，任何人无权对工业机器人进行改造。上海捷勃特机器人有限公司对使用任何非捷勃特机器人提供的额外组件（软件、工具等）可能导致的工业机器人或者部件损坏不承诺任何责任。

上海捷勃特机器人有限公司对任何错误使用工业机器人导致的结果不承诺任何责任。错误使用包括：

- 超出机器人指定参数范围使用
- 作为人或者动物的运载工具
- 作为攀爬工具使用
- 在爆炸性环境情况下使用
- 无安全防护情况下使用

除了本章的安全内容，本操作手册包含其他安全说明，这些也必须遵守。

## 使用者的定义

作业人员的定义如下所示：

➤ 操作员

进行机器人的电源 on/off 操作

从操作面板启动机器人程序

➤ 调试工程师

进行机器人的操作

在安全围栏内进行机器人的示教及程序编写调试

➤ 维修工程师

进行机器人的操作

在安全围栏内进行机器人的示教等

进行机器人的维护（修理、调整、更换）作业

“操作员”不能进入安全围栏内进行作业。

“调试工程师”、“维修工程师”可以在安全围栏内进行作业。

安全围栏内的作业，包括搬运、设置、示教、调整、维护等。

要在安全围栏内进行作业，必须接受过机器人的专业培训。

在进行机器人的操作、编程、维护时，操作者、程序员、维修工程师必须警告安全，至少应穿戴下列物品进行作业。

➤ 适合于作业内容的工作服

➤ 安全鞋

➤ 安全帽

## 有关安全的记载的定义

本说明书包括保证使用者人身安全以及防止机床损坏的有关安全的警告事项，并根据它们在安全方面的重要程度，在正文中以“危险”和“警告”来叙述。

此外，有关的补充说明以“注意”来叙述。

用户在使用之前，必须熟读“危险”、“警告”和“注意”中所叙述的事项。

标识	定义
 危险	用于在错误操作时，有可能会出现使用者死亡或者受重伤等危险的情况。
 警告	用于在错误操作时，有可能会出现人员轻度或中度受伤、物品受损等危险的情况。
 注意	用于记述补充说明，属于危险或者警告以外的事项。

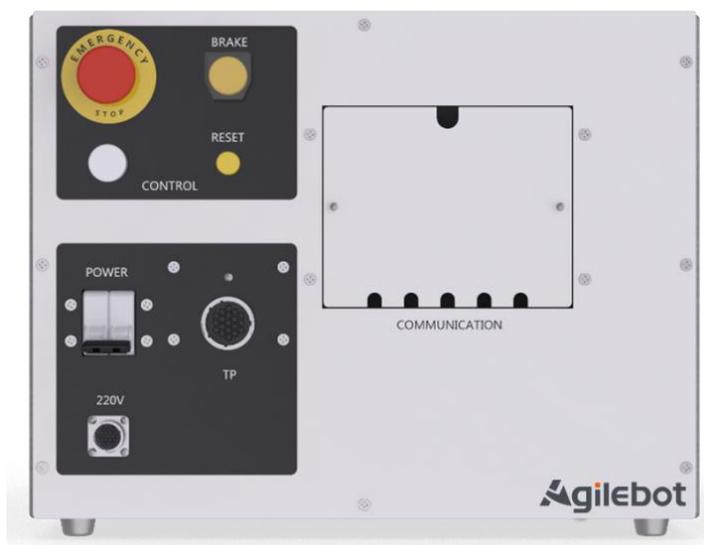
请仔细阅读本说明书，为了方便随时参阅，请将其妥善保管在身边。

## 与控制装置使用有关的警告和注意事项



### 与控制装置使用有关的警告和注意事项

1. IRC-18A-S 是密闭结构，设计时应避免控制装置周围的尘埃，油雾，导电性异物进入其内部，无论是否正在运行，如果不锁好控制装置，其密闭性能就会丧失，从而导致发生故障，甚至有可能因绝缘劣化而引发触电、漏电和火灾。
2. 禁止维修工程师以外的人员打开控制柜的门，因此请锁好控制柜
3. 为了防止触电，请勿在门打开状态下给控制装置通电。
4. 连接电源后，如果要禁止接通电源，可以将断路器上锁。
5. 根据系统的配置，应在操作者伸手可及处设置一个以上的急停按钮。
6. 给控制装置连接电源时，务必连接地线。。



## 安全警告标签

机器人和控制器都贴有数个安全和信息标签，其中包含产品的相关重要信息。这些信息对所有操作机器人系统的人员都非常有用，如安装、检修或操作期间。

安全标签只使用图形，适用于所有语种。

 <b>注意</b>
<p>必须遵守产品标签上的安全和健康标志。此外，还需遵守系统构建方或集成方提供的补充安全信息。</p>

标志	描述				
	如果在通电时触碰控制器内部通电零件，可能会触电。				
	如果不依照说明操作，可能会发生能造成伤害和/或产品损坏的事故。适用于某些涉及功能要求的警告消息，				
	控制柜接地标志				
<table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td style="text-align: center;">  </td> <td> <p><b>WARNING</b></p> <p>Shut machine off before servicing and wait 5 minute. Failure to do so will result in serious injuries or death. Select suitable external protection device and wiring. Failure to do so will result in tripping. If select leakage current protection device, Recommend use delay type more than 30mA.</p> </td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">  </td> <td> <p><b>警告</b></p> <p>维修作业之前必须先断开总电源开关，并且在关闭电源后300秒之内勿触摸内部部件，否则将导致重伤或死亡。</p> <p>请选用合适的外部保护器件并且正确配线，否则可能会导致外部保护器件跳闸；若使用漏电保护器件，推荐使用大于30mA的延时型漏电保护器件。</p> </td> </tr> </table>		<p><b>WARNING</b></p> <p>Shut machine off before servicing and wait 5 minute. Failure to do so will result in serious injuries or death. Select suitable external protection device and wiring. Failure to do so will result in tripping. If select leakage current protection device, Recommend use delay type more than 30mA.</p>		<p><b>警告</b></p> <p>维修作业之前必须先断开总电源开关，并且在关闭电源后300秒之内勿触摸内部部件，否则将导致重伤或死亡。</p> <p>请选用合适的外部保护器件并且正确配线，否则可能会导致外部保护器件跳闸；若使用漏电保护器件，推荐使用大于30mA的延时型漏电保护器件。</p>	
	<p><b>WARNING</b></p> <p>Shut machine off before servicing and wait 5 minute. Failure to do so will result in serious injuries or death. Select suitable external protection device and wiring. Failure to do so will result in tripping. If select leakage current protection device, Recommend use delay type more than 30mA.</p>				
	<p><b>警告</b></p> <p>维修作业之前必须先断开总电源开关，并且在关闭电源后300秒之内勿触摸内部部件，否则将导致重伤或死亡。</p> <p>请选用合适的外部保护器件并且正确配线，否则可能会导致外部保护器件跳闸；若使用漏电保护器件，推荐使用大于30mA的延时型漏电保护器件。</p>				
	触电				

标志	描述												
	<p>将手移至移动部件附近时可能会使手或手指卡在轴和外罩之间。</p> <p>装有伸缩罩的机器人不会夹住手或手指，因此没有该标签。</p>												
	<p>请勿在机器人移动时进入作业区域内。机器人可能碰撞到作业人员。这非常危险，可能会造成严重的安全问题。</p>												
	<p>高温，注意不要灼伤。</p>												
	<p>搬运，吊装</p>												
 <table border="1" data-bbox="384 1435 501 1496"> <caption>运输位置 Transport position</caption> <thead> <tr> <th>J1</th> <th>J2</th> <th>J3</th> <th>J4</th> <th>J5</th> <th>J6</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0°</td> <td>20°</td> <td>70°</td> <td>0°</td> <td>40°</td> <td>0°</td> </tr> </tbody> </table>	J1	J2	J3	J4	J5	J6	0°	20°	70°	0°	40°	0°	<p>工作区域防撞</p>
J1	J2	J3	J4	J5	J6								
0°	20°	70°	0°	40°	0°								

# 一、维修篇

## 1 概要

本说明书适用于 IRC-18A-S 控制装置。

本说明书就机器人用 IRC-18A-S 的维修、连接进行描述。

维修篇：常见问题处理方法、单元的设定、调整和更换方法

连接篇：IRC-18A-S 和机器人机构部、外围设备的连接方法、以及控制装置的安装方法。



**警告**

根据系统的配置，应在操作者伸手可及之处设置一个(含)以上的急停按键。进入机器人的动作范围时，请断开控制装置的电源，或者按下急停按钮。

## 机器人控制柜命名规则



产品类别		技术特征		标配轴数		版本		柜型	
<b>IRC</b>	工业机器人控制柜	<b>I</b>	集成一体式	<b>4</b>	4轴	<b>A</b>	第一代	<b>空白</b>	标准型
		<b>D</b>	驱动分布式	<b>6</b>	6轴	<b>B</b>	第二代	<b>S</b>	小型
				<b>8</b>	8轴			<b>C</b>	紧凑型

## 2 结构

### 2.1 控制装置的外观

控制柜外观及构成零件，因控制的机器人，各种选项配置，应用程序的会有些许不同。

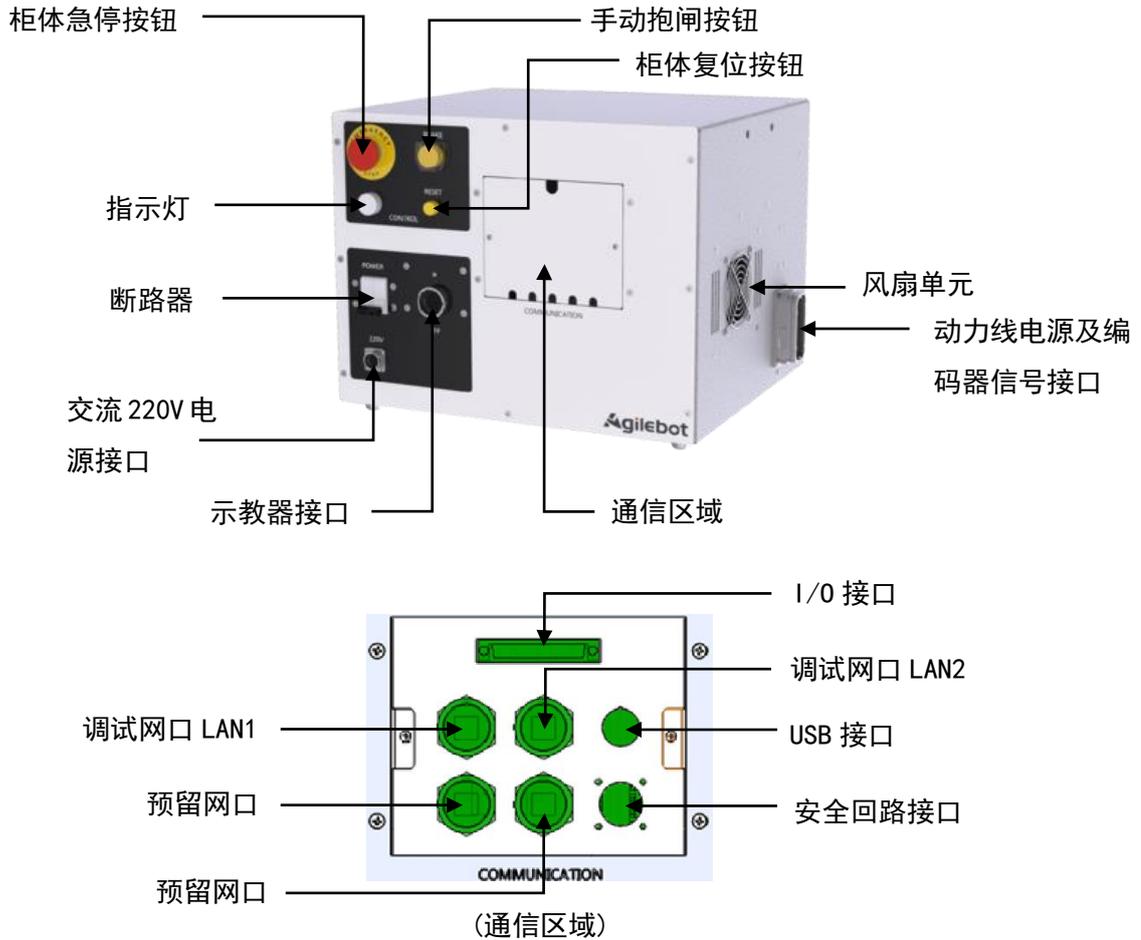
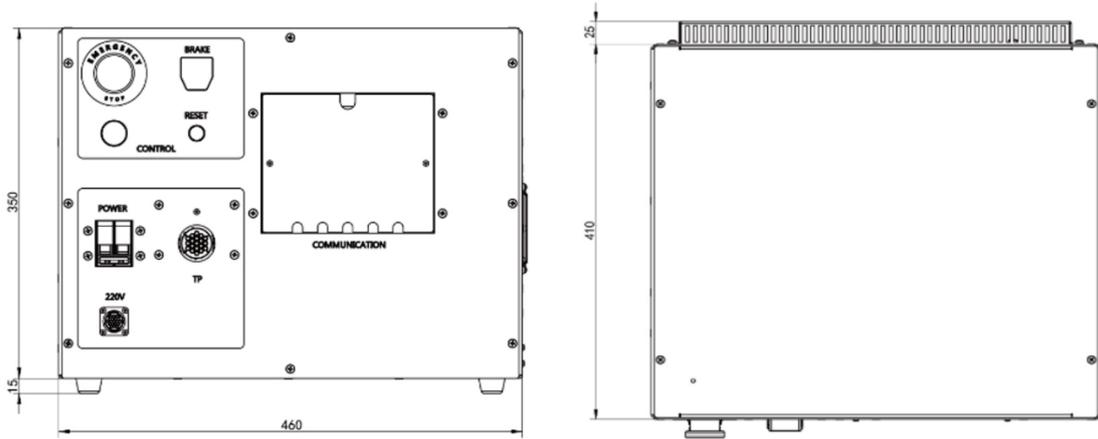


图 2.1 IRC-14A-C 控制柜外观示意图



主视图

图 2.2 控制柜尺寸示意图

俯视图

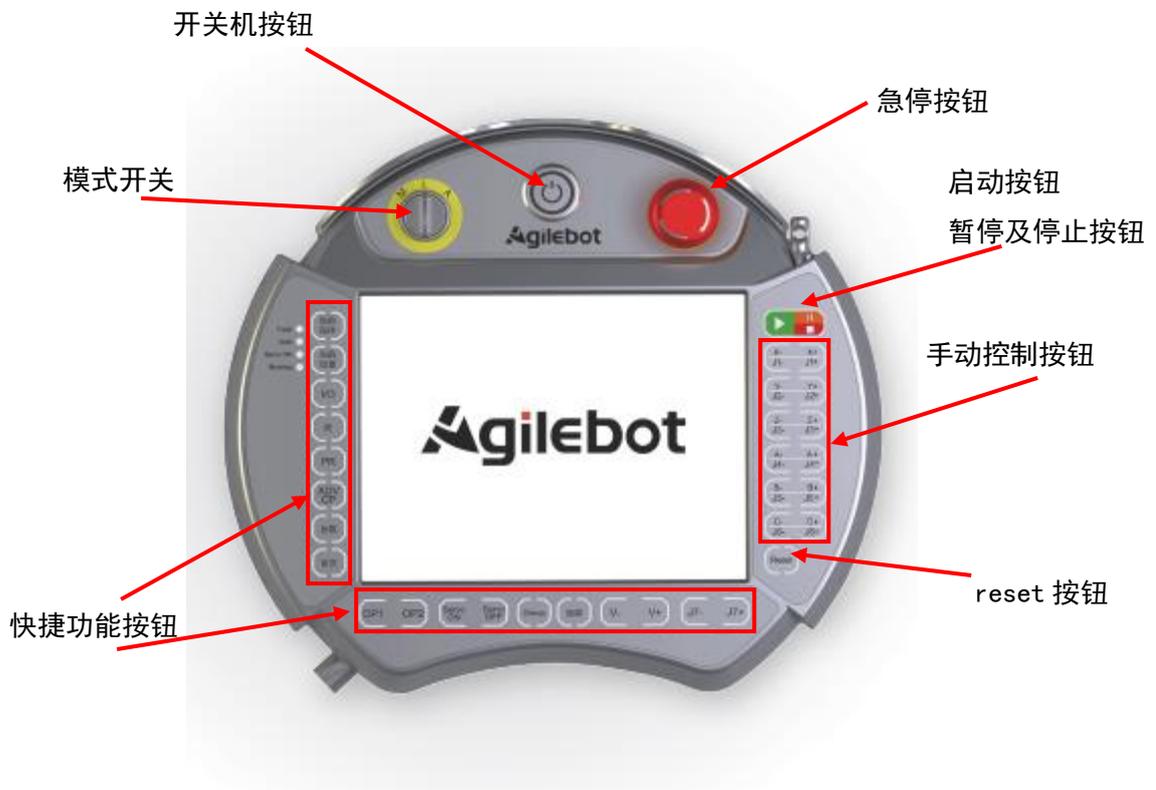


图 2.3 示教器正面示意图



图 2.4 示教器背面示意图

**注意**

在使用控制柜上的 USB 接口备份机器人相关数据时，推荐 USB2.0 协议的 FAT32 格式的储存设备，容量在 8G-32G 间，例如 U 盘，移动硬盘等。

推荐 U 盘品牌及型号如下表所示

品牌	型号	储存容量
aigo	U269	16G
Kingston	DTXM	32G
SanDisk	CZ73	32G
Lenovo	X3 Lite	32G

USB 存储器具有安全功能而在向驱动器存取时需要密码认证的产品，无法使用。

## 2.2 构成单元的功能

下图对 IRC-18A-S 控制柜内部结构及各主要元器件功能进行说明。

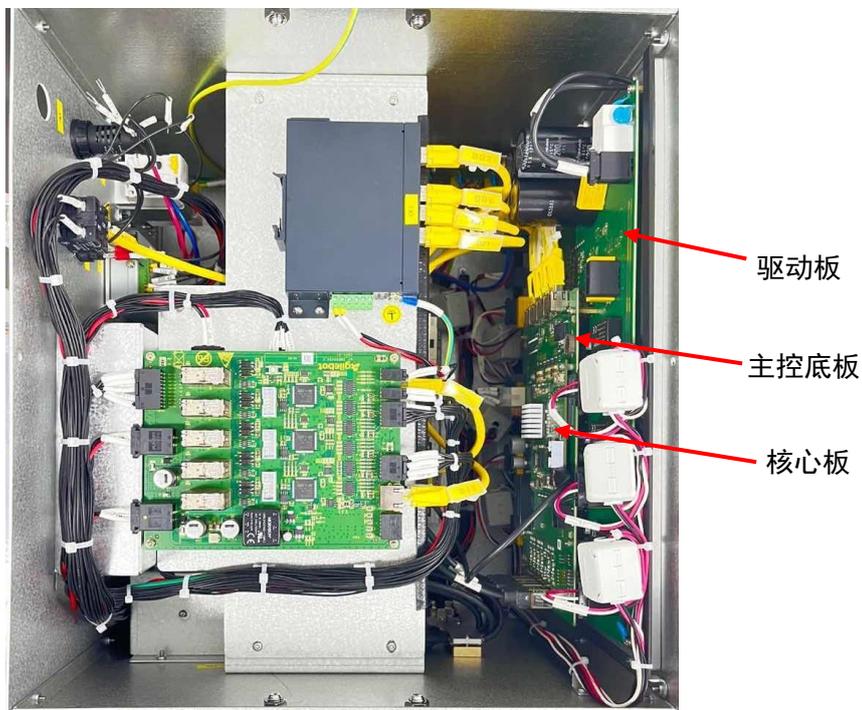


图 2.5 控制柜内部示意图

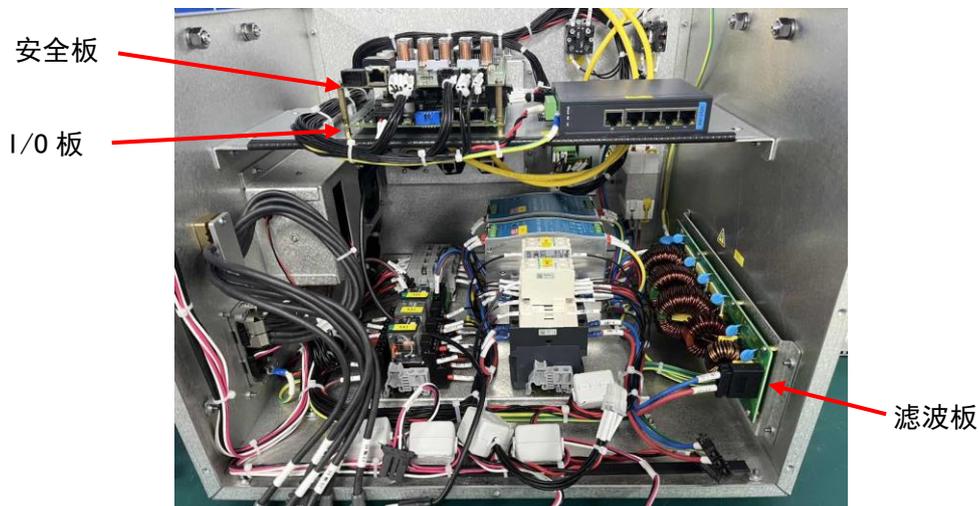


图 2.6 控制柜内部示意图

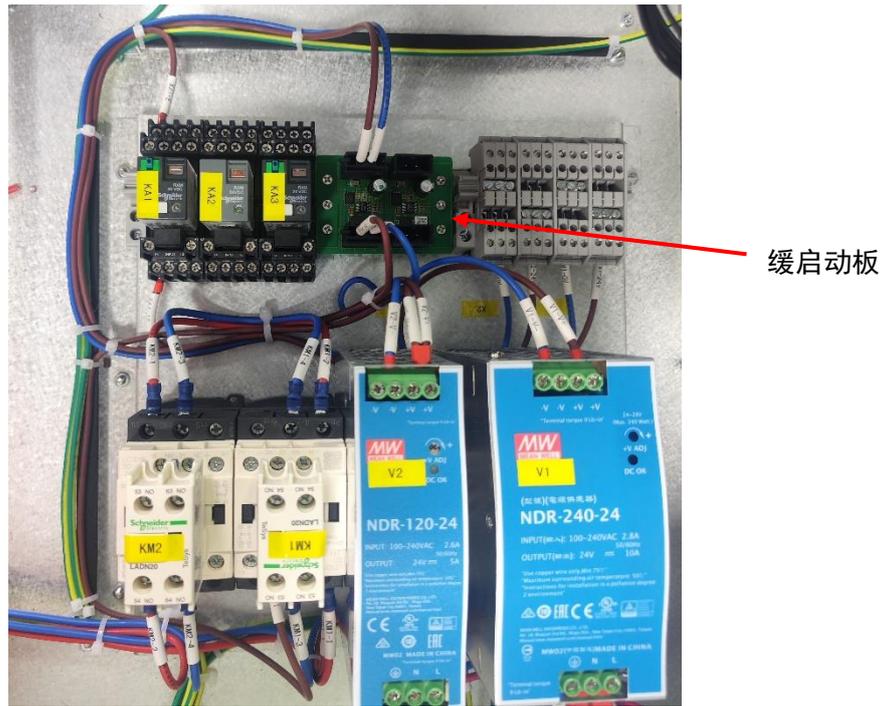


图 2.7 控制柜内部示意图

核心板：主控核心电路，主要实现机器人控制的伺服控制、运动控制。

主控底板：主控外围电路，包含编码器接口、IO 接口、网络接口、USB 接口、RS485、RS232 等接口电路，集成安全板功能，可实现 2 个卡槽的板卡扩展。

滤波板：实现 EMI 噪声抑制，减小机器人产生噪声对电网的传导辐射，并且抑制外部对机器人的传导干扰。

驱动板：电机驱动功率电路，输入弱电控制信号，输出电机转动所需的驱动电流。

I/O 板：机器人与末端执行器、外部装置等系统的外围设备进行通讯的电信号管理板。标准配置的 I/O 板卡可以提供 6 路 RI、6 路 RO、25 路 DI、25 路 DO。

安全板：机器人控制系统安全逻辑管理部件，对整个系统的安全功能和运行相关的逻辑进行集中管控，确保整个控制系统安全可靠。

## 2.3 检修和维修

通过进行日常检修、定期检修、以及定期维修，可以将机器人的性能保持在长期稳定的状态。

### ● 日常检修

在每天进行系统的运行时，对各部位进行清洁和维修，同时检查各部位有无龟裂或损坏，并就以下事项，随时进行检修。

#### 运行前：

请确认示教器电缆是否存在过度扭曲。请确认控制装置及外围设备是否存在异常

#### 运行后：

运行结束时请让机器人返回到合适的位置，切断控制装置的电源。对各部位进行清洁保养的同时，请确认是否有龟裂、损坏。控制装置的通风口附着较多灰尘时，请除去灰尘。

### ● 1 个月检修

- 1) 请确认风扇正常转动。当风扇上粘附有大量的灰尘等杂质时进行清洁
- 2) 请除去控制柜内部的灰尘。请将风扇、变压器上附着的灰尘擦拭掉。
- 3) 为了确认安全功能正常动作，请确认输入紧急停止后检测到报警，或者对控制装置进行停复电，确认正常启动
- 4) 请打开门，检查门的密封垫是否破损或压坏。
- 5) 请检查控制装置内部有无异常污迹。如果有污迹，请在查明原因采取必要的对策后清扫污迹。  
在锁好的状态下，请检查密封垫周围是否有缝隙。检查电缆入口是否有间隙。

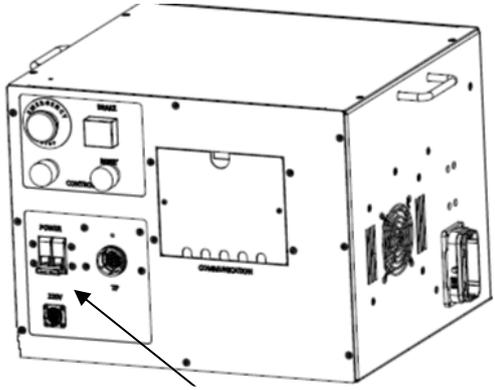
### ● 维修用器具

作为维修用器具，建议准备以下物品测量仪：交流/直流电压计（有时需要用上数字电压表。）

- 1) 测量仪：交流/直流电压计（有时需要用上数字电压表。）
- 2) 示波器：（频率带宽在 5MHz 以上，双通道）
- 3) 工具：十字螺丝刀、一字螺丝刀、套筒螺丝刀、钢丝钳、剪钳、镊子。

## 3 常见问题处理方法

### 3.1 不能接通电源

检查和处置	图示
<p>检查 1 确认断路器电源已经接通。</p> <p>处置 1 断路器没有接通时，接通断路器。</p> <p>处置 2 检查断路器是否处于跳闸状态。</p>	 <p style="text-align: center;">断路器</p>

### 3.2 示教器不通电时（示教器的 LED 不点亮）

检查和处置	图示
<p>检查 1 TP 线缆是否损坏</p> <p>检查 2 TP 接口的针脚是否损坏</p> <p>处置 1 检查线缆是否损坏，如有损害进行更换。</p> <p>处置 2 检查针脚是否损坏，如有损害进行更换。</p>	 <p style="text-align: right;">TP 线缆</p>

### 3.3 报警发生画面

通过以下操作可以查看机器人当前是否有报警以及查看报警历史记录。

1. 在示教器主界面中，点击图 3.1 红色框中字符后，弹出界面如图 3.2 所示。



图 3.1 示教器主页面

2. 点击历史事件后可以看到当前报警日志，并且可以查看报警历史，如图 3.3 所示。



图 3.2 当前报警弹窗

3. 查看历史事件后，可以看到所有类型的报警编码及其他信息。点击图 3.3 红框处可以筛选报警类型。

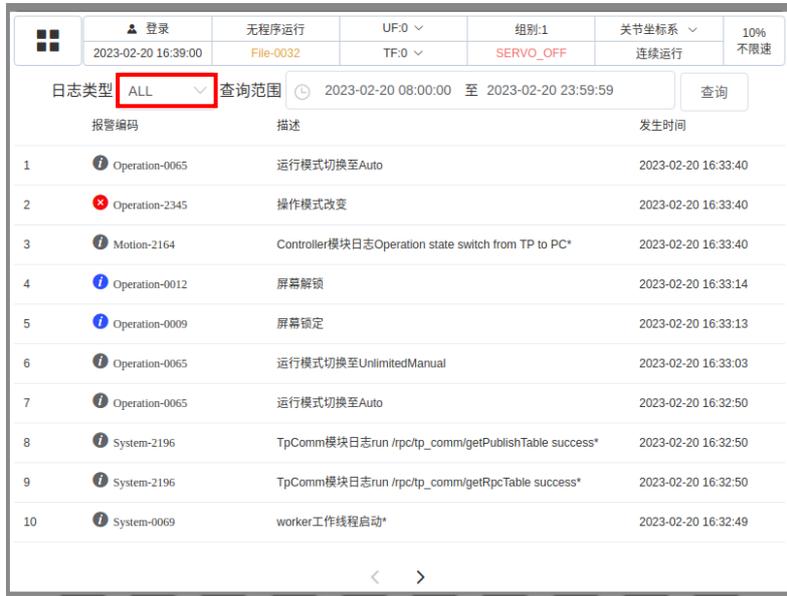


图 3.3 报警历史页面

4. 筛选报警类型后可以看到对应类型的报警信息，如图 3.4 所示。



图 3.4 报警类型选择

### 3.4 停止信号

下表为控制柜的停止信号说明，控制柜可通过外部按键及下表的方式停止机器人的运动。

停止信号	说明
外部急停按键	表示外部急停信号的状态，拍下后设备停止运行
限位开关	启用时设备停止运行
安全门	表示安全门的状态，当打开安全门，设备停止运行
安全开关（使能装置）	表示是否将示教器上的安全开关把持在适当位置。在示教器有效时松开或者握紧安全开关就发生报警，并断开伺服装置的电源。
示教器急停	表示示教器的急停按键的状态，摁下时显示为 TRUE

### 3.5 零点标定

在下列两种情形下，需要进行零点标定。

情况一：发生零点丢失报警或零点异常报警时。

情况二：更换了电机、电池电量耗尽、断开编码器线缆。

针对情况一，仅需要进行简易零点标定即可。情况二发生时请联系我司进行技术服务。

下面列出简易零点标定步骤：

1. 点击 TP 界面的登录窗口，弹出如图 3.5 所示界面。点击用户名选择 admin，密码输入 123 后点击确认，即可完成登录。



图 3.5 权限登录弹窗

2. 点击 TP 界面的左上角菜单图标



图 3.6 左上角菜单按钮

3. 点击系统设置选项。



图 3.7 菜单中选中系统设置

4. 点击基础设置选项。



图 3.8 系统菜单选择基础设置

5. 点击零点设置选项。



图 3.9 基础设置中选择零点设置

6. 进入标定界面后，如零点状态显示未标定，则代表该轴零点信息丢失需要进行标定。



图 3.10 零点状态页面

7. 可以选择一般标定法或者零点编码数据直接写入法。



图 3.11 切换标定方法

8. 左侧选择所需标定的轴，点击标定，即可进行零点标定。

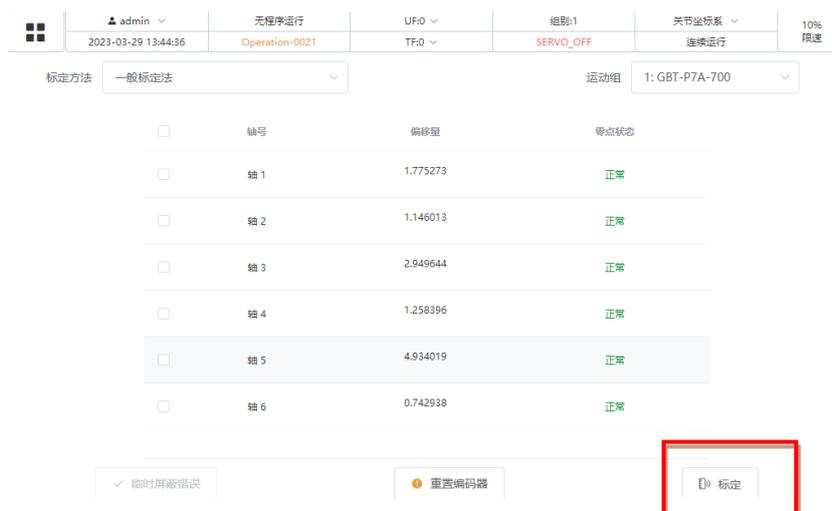


图 3.12 点击标定按钮进行标定

9. 标定成功右上角会提示标定成功后，需点击保存进行保存，即可完成零点标定工作。



图 3.13 点击保存完成标定

### 3.6 基于报警代码的常见问题处理方法

Motion-A32097 - UI 模块中伺服使能位处于 OFF\*

Motion-A32097 - UI servo enable is off\*

现象：UI 模块中伺服使能位处于 OFF

造成结果：停止运行

产生原因：UI 信号触发

对策：使该 UI 信号处于高电平，否则低电平触发零类停止

(1) 查看 UI 信号需点击 TP 界面左上角菜单后如下图，点击通讯界面



(2) 打开通讯界面后如下图，需点击 IO 状态查看 IO 信号



(3) 打开 IO 状态界面后如下图，点击圈中部分可查看不同类型的信号

DIDO		名称	仿真	值	端口	名称	值
UI/UO			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[1]		UNKNOWN
RI/RO							
DI[ 2 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 2 ]		UNKNOWN
DI[ 3 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 3 ]		UNKNOWN
DI[ 4 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 4 ]		UNKNOWN
DI[ 5 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 5 ]		UNKNOWN
DI[ 6 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 6 ]		UNKNOWN
DI[ 7 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 7 ]		UNKNOWN
DI[ 8 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 8 ]		UNKNOWN
DI[ 9 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 9 ]		UNKNOWN
DI[ 10 ]			UnSim Sim	UNKNOWN	DO[ 10 ]		UNKNOWN

(4) 如下图 UI1 UI2 UI5 需为常闭信号

UI/UO	名称	旁路	值	UI/UO	名称	值
UI[ 1 ]	Servo_Enable	Yes No	ON	UO[ 1 ]	CMD_Enable	OFF
UI[ 2 ]	Parse_Request	Yes No	ON	UO[ 2 ]	Paused	OFF
UI[ 3 ]	Reset	Yes No	OFF	UO[ 3 ]	Fault	OFF
UI[ 4 ]	Start&Restart	Yes No	OFF	UO[ 4 ]	Program_Running	OFF
UI[ 5 ]	Abort_Program	Yes No	ON	UO[ 5 ]	Servo_Status	OFF
UI[ 6 ]	Selection_Strobe	Yes No	OFF	UO[ 6 ]	Selection_Check_Request	OFF
UI[ 7 ]	MPLCS_Start	Yes No	OFF	UO[ 7 ]	MPLCS_Start_Done	OFF
UI[ 8 ]	Program_Selection_1	Yes No	OFF	UO[ 8 ]	Selection_Confirm_1	OFF
UI[ 9 ]	Program_Selection_2	Yes No	OFF	UO[ 9 ]	Selection_Confirm_2	OFF
UI[ 10 ]	Program_Selection_3	Yes No	OFF	UO[ 10 ]	Selection_Confirm_3	OFF

Safety-2115 - 双通道安全板信号有不一致  
 Safety-2115 - the safety board dual channel data are not the same.\*

现象：安全板上双通道数据不一致  
 造成结果：ESTOP 状态  
 产生原因：硬件信号出错

对策：检查安全版上的安全回路是否正常

Safety-2116 - 外部急停信号触发

Safety-2116 - the safety board detects external stop signal.\*

现象：安全板检测到外部急停信号

造成结果：ESTOP 状态

产生原因：硬件信号状态

对策：检查外部急停信号

Safety-2117 - 安全门信号触发

Safety-2117 - the safety board detects safty door stop signal.\*

现象：安全板检测到安全门停止信号

造成结果：ESTOP 状态

产生原因：硬件信号状态

对策：检查安全门信号

Safety-2118 - 安全限位信号触发

Safety-2118 - the safety board detects limited stop signal.\*

现象：安全板检测到限位停止信号

造成结果：ESTOP 状态

产生原因：硬件信号状态

对策：检查限位信号

Safety-2119 - 示教时 Deadman Normal 未按住

Safety-2119 - the safety board detects deadman normal is abnormal when manaul mode.\*

现象：安全板检测到在手动模式励磁下 Deadman Normal 松开

造成结果：ESTOP 状态

产生原因：硬件信号状态

对策：检查手动模式 Deadman 按钮是否摁下

Safety-2122 - 示教器急停按钮触发

Safety-2122 - the safety board detects TP-ESTOP signal.\*

现象：安全板检测到 TP-ESTOP 信号

造成结果：ESTOP 状态

产生原因：硬件信号状态

对策：检查 TP 的 ESTOP 按钮

System-2193 - 安全信号未复位

System-2193 - Controller detects the safety board is not ready when reset operation\*

现象：摁下 RESET 后，机器人无法上电。

造成结果：该操作失败

产生原因：安全板信号未就绪

对策：查看同时上报的报警码，检查安全板信号

Motion-2110-Motion-2115 - 关节超出软限位（轴 1 到轴 6）

Motion-2110-Motion-2115 - joint out of constraint\*（轴 1 到轴 6）

现象：关节超出软限位

造成结果：程序无法继续运行，程序暂停，需要 Reset

产生原因：输入关节值超限

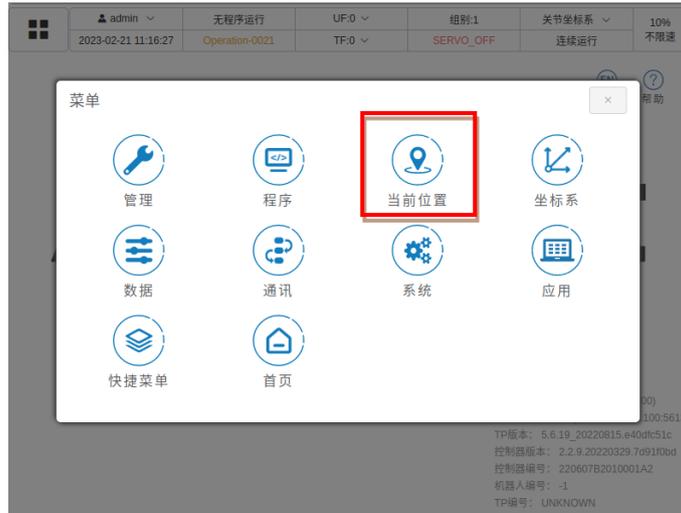
对策：将机器人移动至软限位之内

当发生软限位超限时可进行以下的操作。

- 1) 查看当前的各轴位置信息以及各轴的软限位位置信息。
- 2) 因丢失零点导致的软限位，重新零点标定。

第一种情况操作步骤如下：

1. 点击菜单后，点击当前位置图标。



2. 选择当前位置图标后，如下图，可以查看当前的各轴的位置信息。



3. 切换相对于坐标系可以查看不同坐标系下的各轴位置信息，如下图。



4. 点击系统图标后如下图，点击基础设置可以打开软限位设置界面。



5. 点击软限位设置即可查看到各轴软限位位置。



6. 下图为各轴的软限位上下限信息

轴	默认下限	软限位下限	软限位上限	默认上限
轴1	-132 °	-130 °	130 °	132 °
轴2	-150 °	-150 °	150 °	150 °
轴3	-200 mm	-200 mm	0 mm	0 mm
轴4	-360 °	-360 °	360 °	360 °

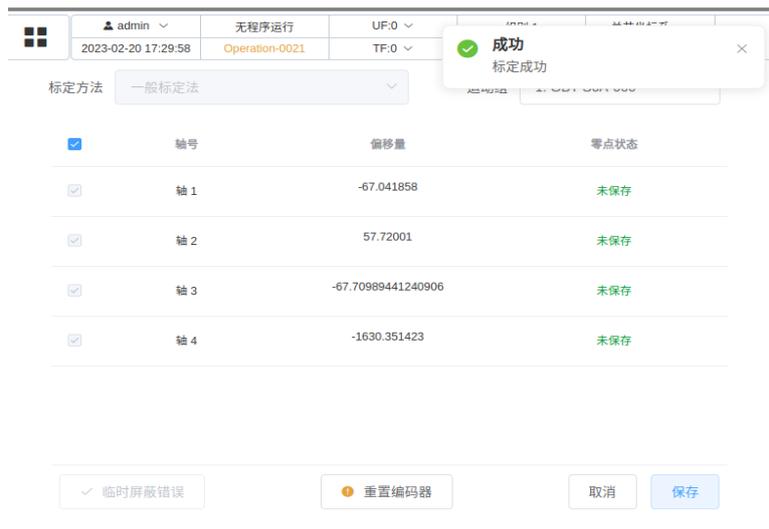
The screenshot shows a table with 5 columns: '轴' (Axis), '默认下限' (Default Lower Limit), '软限位下限' (Soft Limit Lower Limit), '软限位上限' (Soft Limit Upper Limit), and '默认上限' (Default Upper Limit). The table lists data for axes 1 through 4. An '编辑' (Edit) button is visible at the bottom right of the table area.

第二种情况操作步骤如下。

1. 在零点标定丢失的情况下也会导致软限位报错。打开基础设置-零点设置即可打开零点标定界面，如零点状态为未标定则需重新标定。



2. 标定结束后，右上角会提示标定成功，然后点击下方的保存，将标定信息保存后即完成标定。



## 4 单元的更换

本章就控制柜内各单元的更换方法进行说明。

### 警告

通过维修检修等更换单元、印刷电路板时，使断路器 OFF，拆下电源电线。断路器 OFF 后 1 分钟内不要触摸内部单元、印刷电路板。应在周围的机器等没有动作的安全状态下进行作业。

### 警告

在更换零件时，务须事先阅读维修说明书，在理解操作步骤的基础上再进行作业。若以错误的步骤进行作业，则会导致意想不到的事故，致机器人损坏或作业人员受伤。

### 注意

控制装置内部的零件会发热，需要注意。在发热的状态下因不得已而非触摸设备不可时，应准备好耐热手套等保护用具。

### 注意

- 1) 在拆下印刷电路板时，应避免用手去触摸电路上的半导体零件，或接触到其他的零件  
确认已经正确进行将要更换的印刷电路板的设定。
- 2) 在更换完以后，应正确调整需要调整的印刷电路板。
- 3) 后面板、电源单元以及主板(包括卡基板、模块)的更换，有时会导致机器人的参数、示教数据等丢失，因此务必在数据备份在储存卡等中之后再行。
- 4) 装回更换时拆除的电缆。如果担心弄不清楚连接处，在拆下电缆之前，作好适当的记录。

## 4.1 更换前的步骤

断开控制柜电源

- (1) 关闭断路器。
- (2) 拆除电源电缆。



电源电缆

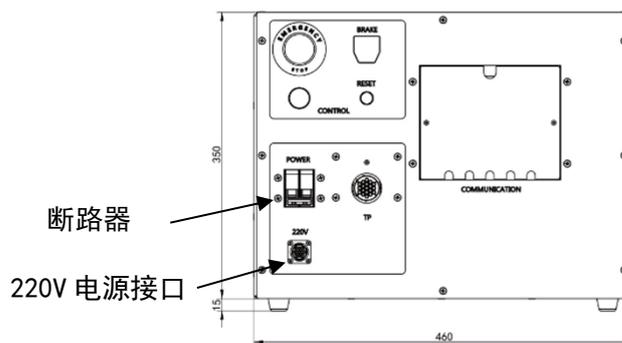


图 4.1 电源接口示意图

拆卸控制柜顶部盖板

- (1) 拆除顶部盖板螺丝。
- (2) 盖板慢慢向上提起。

拆除控制柜背板

- (1) 拆除控制柜背板螺丝。
- (2) 将背部面板拆下。

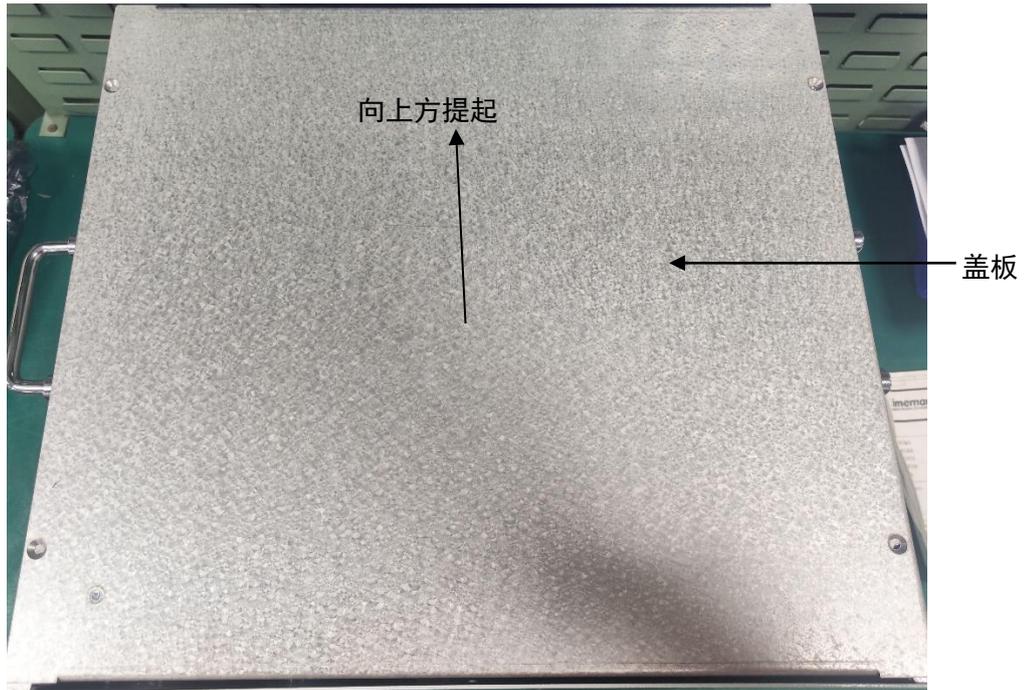


图 4.2 顶部盖板图



图 4.3 背部盖板图

## 4.2 更换安全板

- (1) 拆除安全板上电缆。
- (2) 拆下 M3 螺母, 即可更换安全板。
- (3) 按照与拆除相反的步骤即可安装安全板。

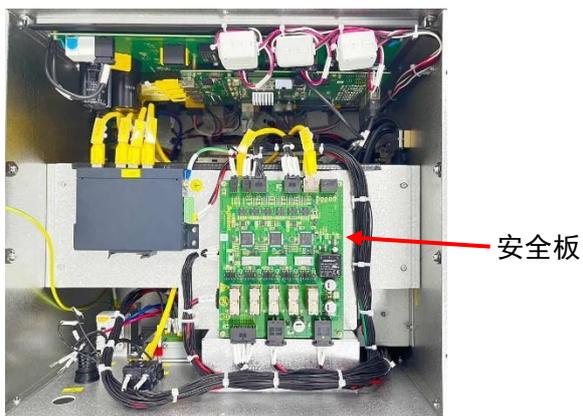


图 4.4 安全板

## 4.3 更换 I/O 板

- (1) 更换 I/O 板需先拆除安全板详情见 4.2 节。
- (2) 拆除 I/O 板上固定铜柱, 即可拆除 I/O 板。
- (3) 按照与拆除相反的步骤即可安装 I/O 板。

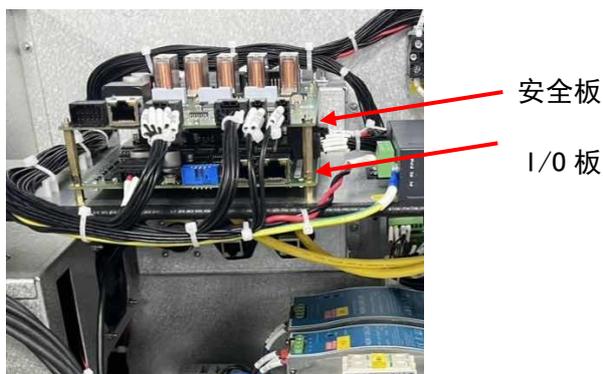


图 4.5 I/O 板

## 4.4 更换滤波板

- (1) 拆除滤波板上的固定螺丝。
- (2) 拆除滤波板上的电缆。
- (3) 按照与拆除相反的步骤即可安装滤波板。

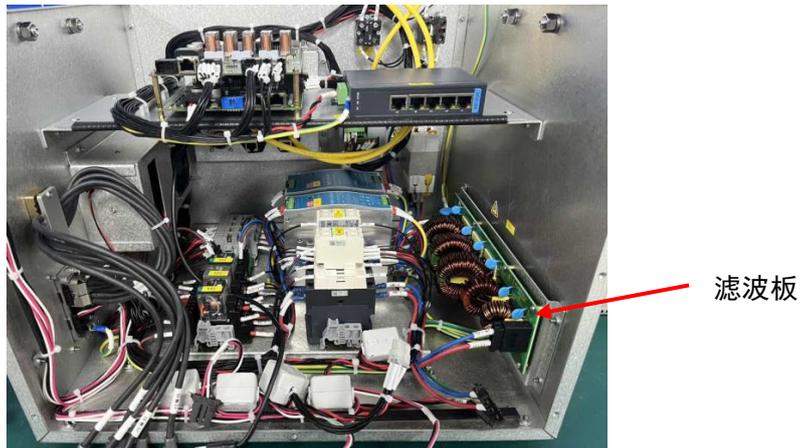


图 4.6 滤波板

## 4.5 更换断路器

- (1) 拆除断路器上的固定螺丝。
- (2) 拆除断路器上的电缆。
- (3) 按照与拆除相反的步骤即可安装断路器。

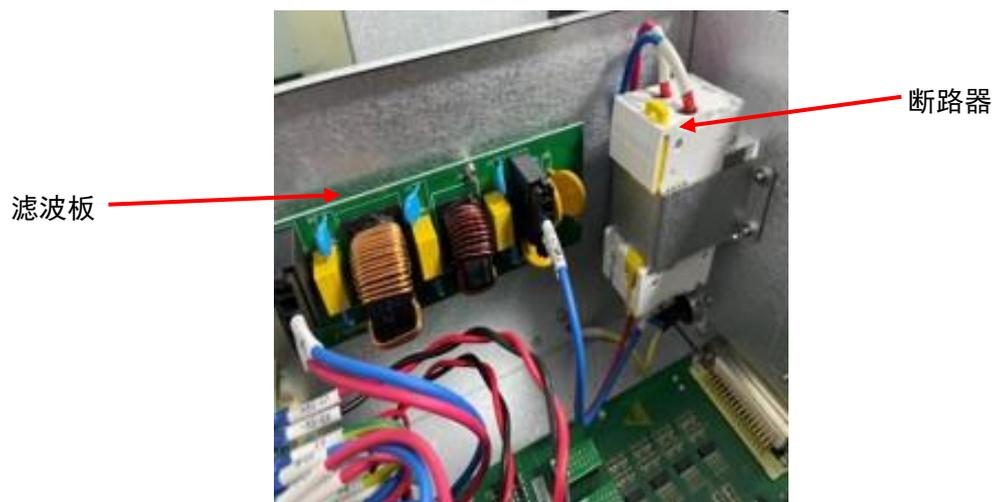


图 4.7 断路器

## 4.6 更换电源输入口

- (1) 拆除电源输入口上的螺丝。
- (2) 按照与拆除相反的步骤即可安装电源输入口。



图 4.8 电源输入接口

## 4.7 更换核心板

- (1) 拆除核心板 M3 固定螺丝。
- (2) 向上拔出即可拆除核心板（拆除时注意核心板下方等高柱掉落）。
- (3) 按照与拆除相反步骤即可安装核心板。



图 4.9 核心板

## 4.8 更换主控底板

- (1) 更换主控底板需先拆除核心板详情见 4.7 节。
- (2) 拆除主控底板线缆。
- (3) 将主控底板 M3 固定螺丝拆除即可拆除主控底板。
- (4) 按照与拆除相反的步骤即可安装主控底板。



图 4.10 主控板

## 4.9 更换驱动板

- (1) 更换驱动板需先拆除主控底板详情见 4.8 节。
- (2) 拆除驱动板线缆。
- (3) 拆除驱动板 M3 固定螺丝。
- (4) 按照与拆除相反的步骤即可安装驱动板。

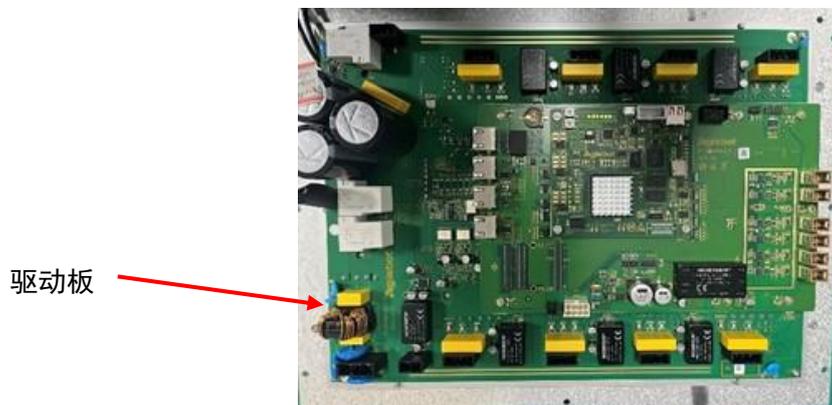


图 4.11 驱动板

## 4.10 更换缓启动板

- (1) 拆除缓启动板线缆。
- (2) 拆除 M3 固定螺丝即可拆除缓启动板。
- (3) 按照与拆除相反的步骤即可安装缓启动板。

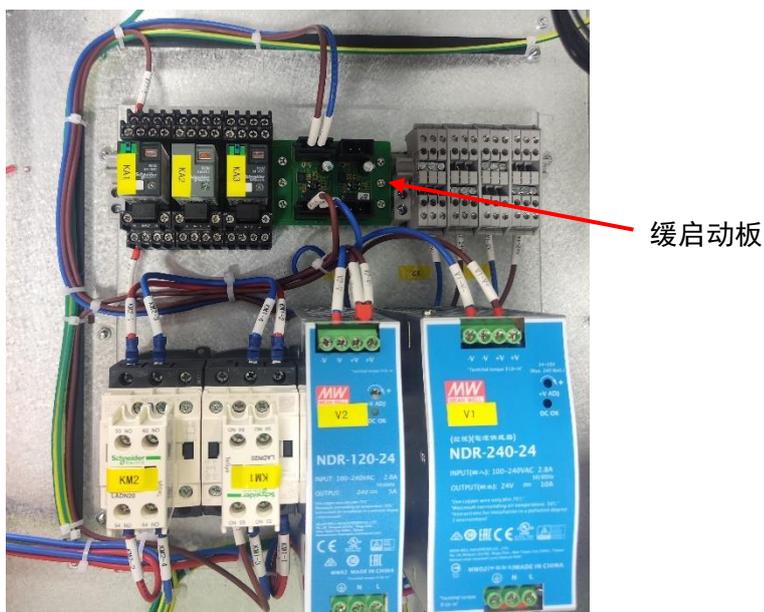


图 4.12 缓启动版

## 4.11 更换开关电源

- (1) 拆除滤波板右下位置的电缆。
- (2) 拆除开关电源线缆。
- (3) 拔出开关电源固定卡扣即可拆除开关电源。
- (4) 按照与拆除相反的步骤即可安装开关电源。

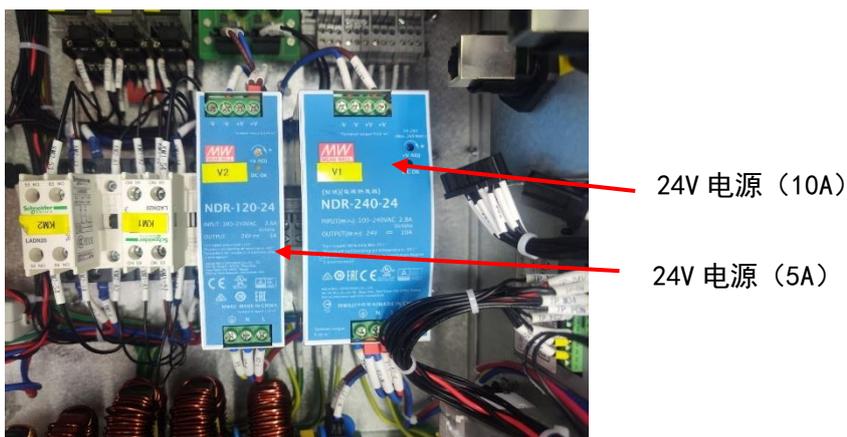


图 4.13 开关电源

## 4.12 更换风扇单元

- (1) 拆除风扇单元线缆。
- (2) 拧下风扇单元 M3 固定螺丝拆除风扇单元。
- (3) 将柜体外侧风扇滤网拆除即可拆下外侧风扇（图 4.15）。
- (4) 将风扇单元四周 M3 固定螺丝拆除拆下散热片。
- (5) 将内侧风扇固定螺丝拆除即可拆下内侧风扇（图 4.16）。
- (6) 按照与拆除相反步骤即可安装风扇单元，注意不要将线缆卷入风扇中。

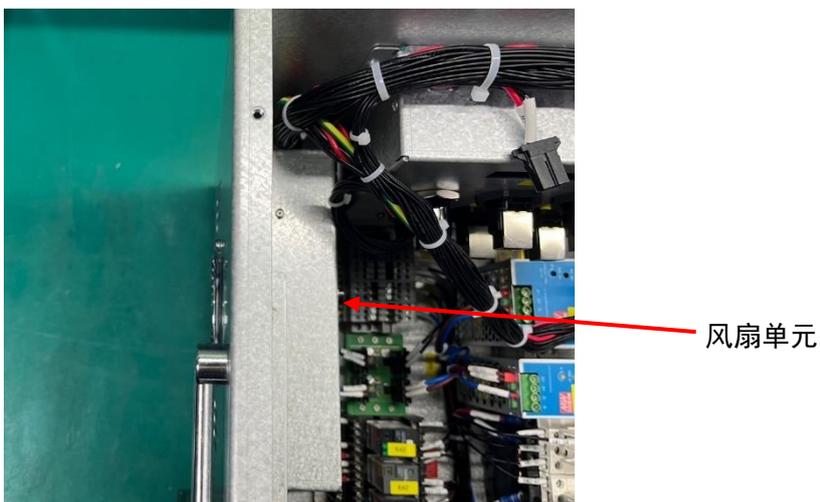
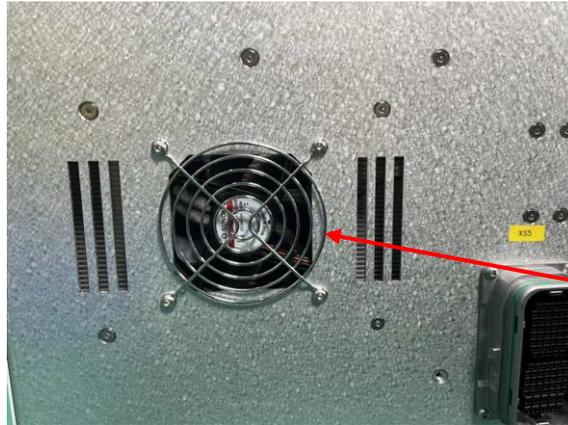
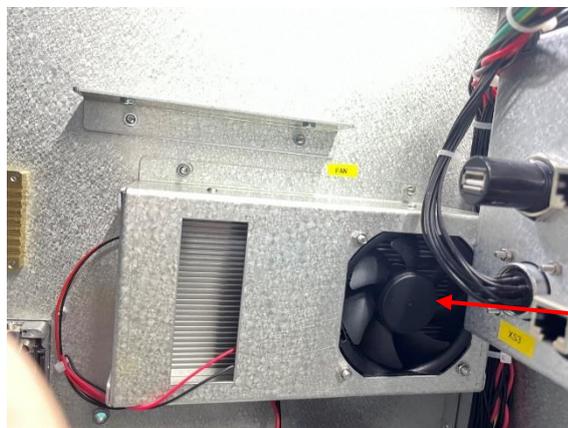


图 4.14 风扇单元 1



外侧风扇滤网

图 4.15 风扇单元 2



内侧风扇

图 4.16 风扇单元 3

## 二、连接篇

### 1 概要

#### 1.1 系统配置

IRC-18A-S 控制柜上配置了相关的接口，图 1.1 对接口进行了说明

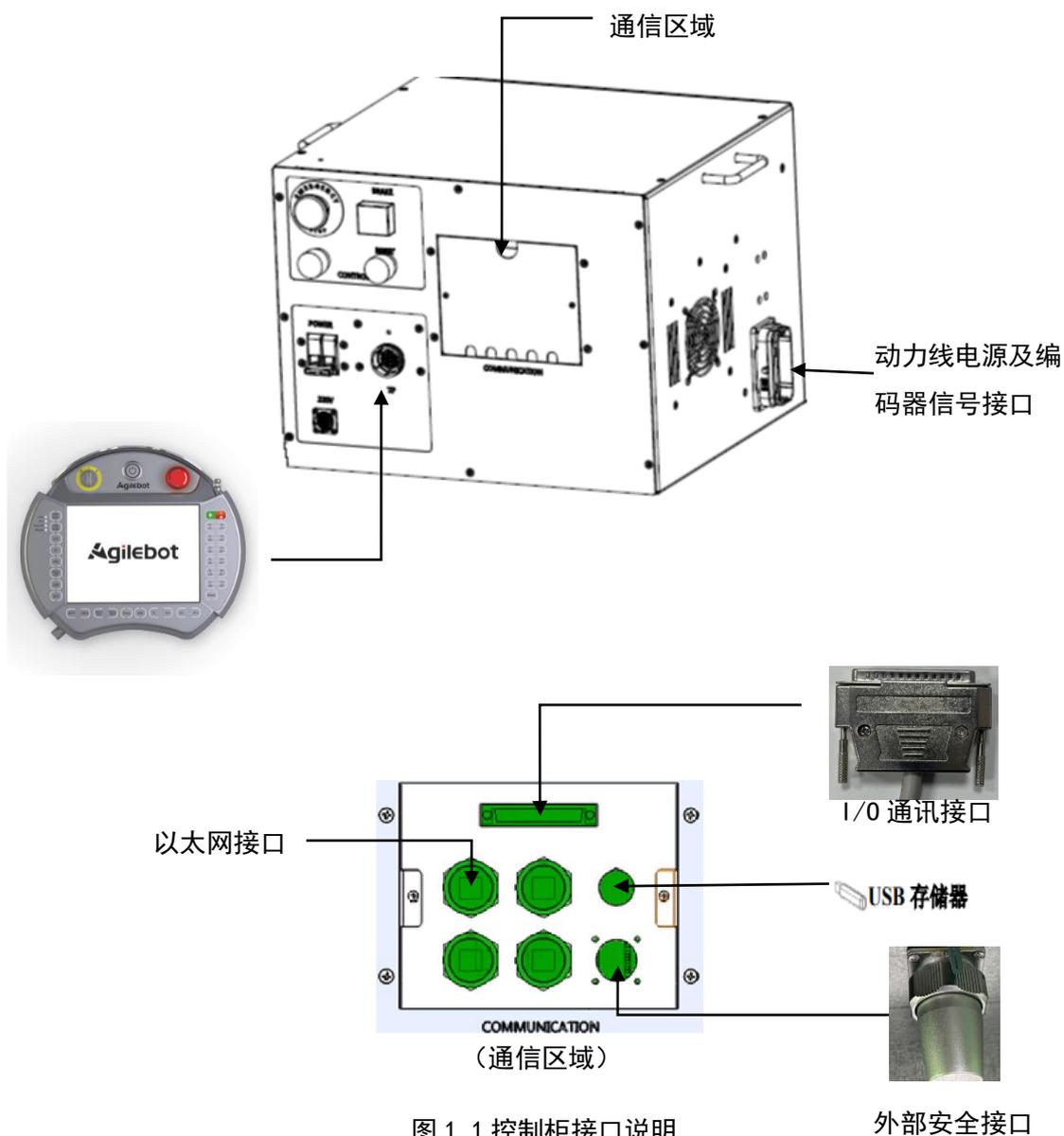


图 1.1 控制柜接口说明

## 1.2 外部接口

下面的图示描述了 IRC-18A-S 控制柜前面板上的连接接口。

注意

在将连接器连接到控制器之前，务必检查它是否脏污或损坏。请对部件进行清洁，或更换损坏的部件。

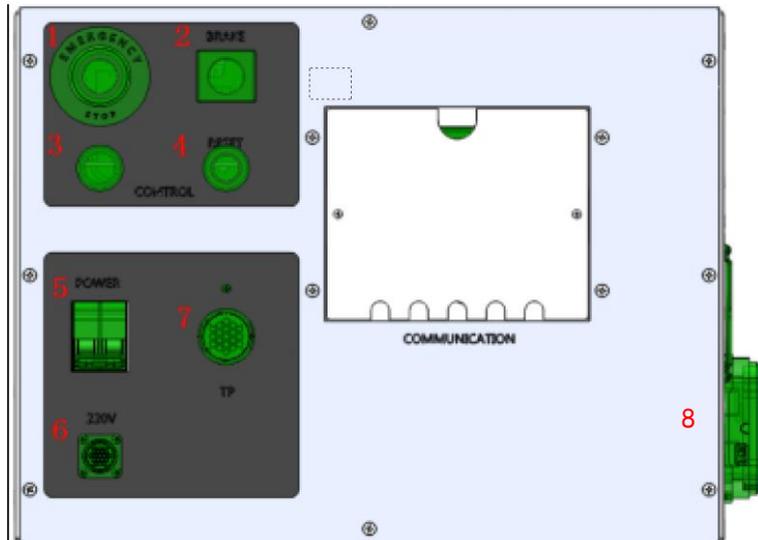


图 1.2 控制柜正面示意图

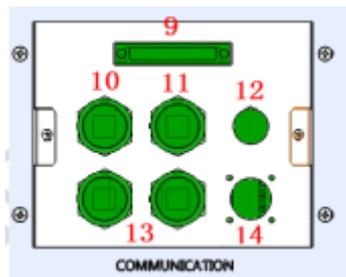


图 1.3 通讯接口示意图

序号	器件名称	功能介绍
1	柜体急停按钮	急停功能，控制机器人安全回路的通断
2	手动开包闸按钮	黄色带保护壳按钮，控制机器人本体各轴电机抱闸 开合。 注意：1. 只要指示灯（器件 3）灯亮，则该按钮功能 有效；2. 本体 6 个轴的抱闸为同时开通、闭合。因 此使用该按钮时一定要 注意！

序号	器件名称	功能介绍
3	指示灯	该指示灯为双色指示灯：红色：控制柜的断路器（器件 5）闭合，则点亮为红色，表示控制柜带电；绿色：控制系统和 TP 通信成功后，则点亮为绿色。
4	柜体复位按钮	橙色按钮，reset 功能。注意：该按钮功能和 TP 的 reset 按键功能完全一致！
5	控制系统开关	启动/关闭控制系统
6	AC220V 电源输入接口	220V 交流电源进口
7	TP 接口	用于连接示教器
8	动力线电源及编码器信号接口	RCC POWER，动力输出接口 RCC SIGNAL，编码器输出接口
9	I/O 接口	25 路 DI、25 路 DO 接口
10	调试网口 LAN1	LAN1，控制柜的以太网接口，可用于调试
11	调试网口 LAN2	LAN2，控制柜的以太网接口，可用于调试
12	USB 接口	可用于 U 盘备份
13	两路预留网口	2 路预留，该网口未连接。
14	外部安全接口	外接安全信号转接板卡，用于安全信号控制



警告

机器人控制柜上的 IO 接口与外部安全（急停回路）接口不支持热插拔，否则有可能会造成机器人控制柜内的保险丝损坏！

## 2 与设备的连接

### 2.1 机器人连接电缆

机器人与控制柜之间的连接电缆，有动力电缆，信号电缆。

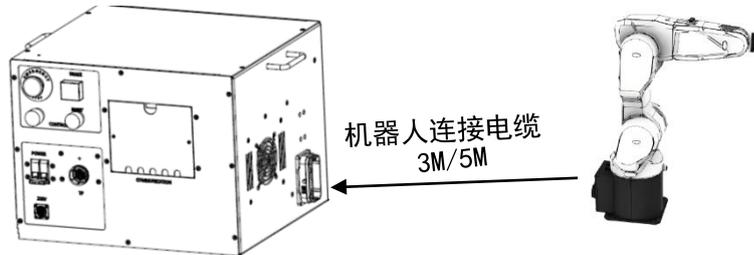


图 2.1 控制柜连接机器人示意图



注意

在启动控制柜前要将控制柜接地。否则，有触电危险。

### 2.2 示教器电缆

IRC-18A-S 控制柜上的示教器连接器位于控制器前部在将连接器连接到控制器之前，务必检查它是否脏污或损坏。请对部件进行清洁，或更换损坏的部件。

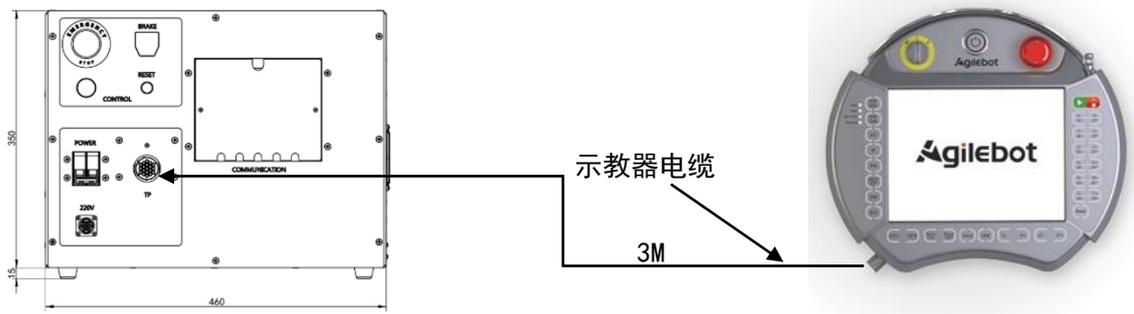


图 2.2 控制柜连接示教器示意图

连接示教器方式：

序号	操作	注意事项
1	找到控制器或操作面板上的示教器插座连接器。	控制器必须处于关机状态。
2	对准防呆接口插上拧紧即可	插入时对准防呆接口

## 2.3 输入电源电缆的准备

连接 IRC-18A-S 上的电源电缆，或者使用本公司的选配件，或者客户自己准备。电源电缆请按如下要求准备。电源侧按照客户的设备连接。

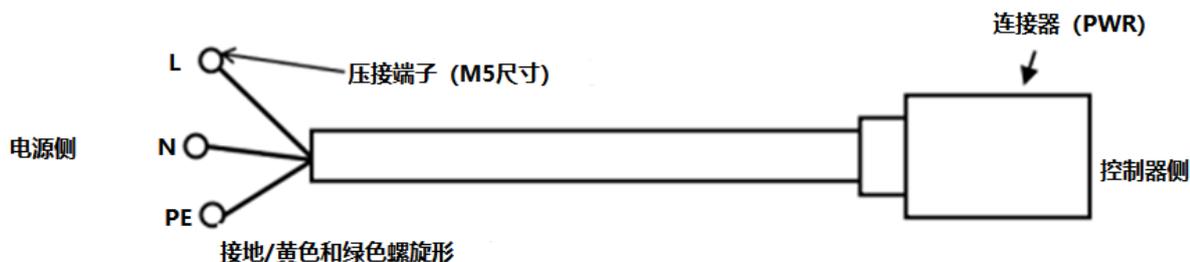


图 2.3 电源电缆示意图

电缆编号	名称	备货规格	标准	长度	外径	最小弯曲半径
RVVP, 3*2.5mm <sup>2</sup> , 红/蓝/黄绿	单相电源柜外线缆	4010300001	JB8734.5-2016	5m	10.5mm	63mm



**注意**

必须始终遵守任何有关绝缘性和截面积的当地标准和法规。

## 2.4 接地与屏蔽连接

下图所示为两个接地与屏蔽连接方法的示例.

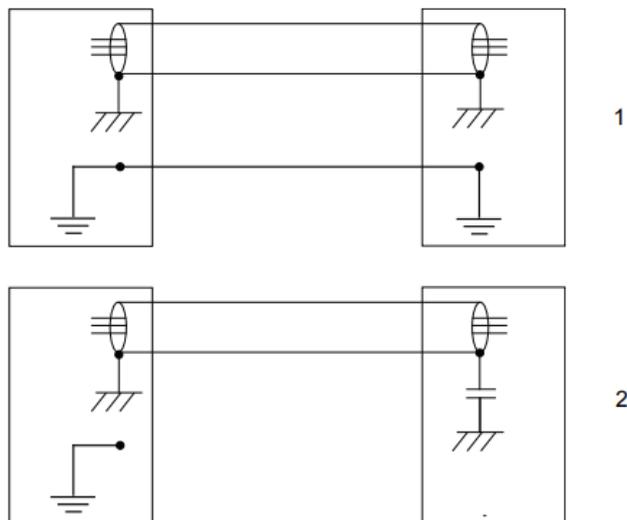


图 2.4 接地连接示意图

例 1 如果在所有的部件有良好的接地，则通过将所有部件两端的所有屏蔽层接地可以取得最好的屏蔽效果。

例 2 如果电缆末端没有良好的接地，则可以使用一个噪声抑制电容器。两根电缆的屏蔽必须按图示连接，而非连接到设备的底座上。

## 2.5 干扰消除

对于内部继电器线圈以及可能会在控制机柜内部产生干扰的其他部件，其干扰通过抵消来消除。外部继电器线圈和其他部件必须以相似的方式钳制。下图显示了具体方法。注意在抵消之后直流继电器的关闭时间会增加，尤其是如果通过线圈连接了二极管。变阻器可以实现更短的关闭时间。线圈互相抵消可以延长控制其开关的寿命。

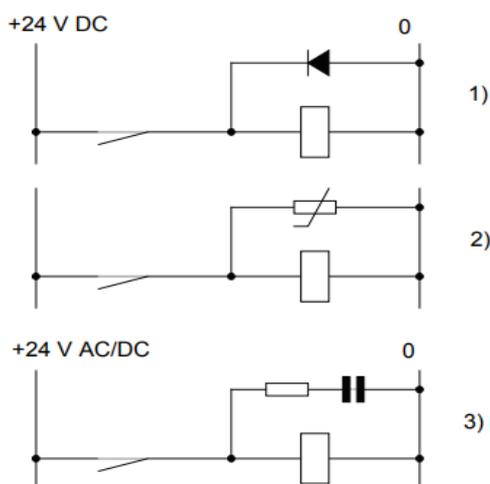


图 2.5 干扰消除示意图

- 1 二极管的规格应采用与中继器线圈相同的电流以及两倍电源电压。
- 2 变阻器的规格应采用与中继器线圈相同的能量以及两倍电源电压。
- 3 当使用了交流电压时，元件应采用  $>500\text{ V}$  的最大电压和  $125\text{ V}$  的标称电压。电阻应为  $100\ \Omega$ ，电容应为  $1\text{ W } 0.1 - 1\ \mu\text{F}$ （通常为  $0.47\ \mu\text{F}$ ）。

## 2.6 关于漏电断路器

机器人控制装置的电源，流过高频的泄露电流，该电流有时会导致设置在机器人控制装置上位的漏电断路器或者漏电保护器的（错误）动作。因此，作为漏电断路器，应使用得以避免此类错误操作的与逆变器应对的断路器。

机器人控制装置每台将通过 30mA 以上的漏电电流。使用多台通用漏电断路器时，不要让合计漏电流超过最高漏电断路器的敏感电流。

## 2.7 关于断路器的 ON/OFF 时机

通过断路器在短时间内反复进行接通电源—断开电源—的操作时，控制装置有可能不启动。

控制装置的电源断开后，等待 10s 以上再接通电源。

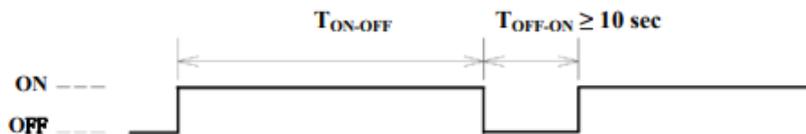


图 2.6 断路器时序图

## 2.8 外部急停信号的连接

构建系统时，在连接安全堵头和安全门信号等安全信号的情况下，确认通过所有安全信号停止机器人，并注意避免错误连接。

没有 I/O 接线板转换模块时，如果使外部紧急输入、安全栅栏信号无效，需要连接安全堵头。

## 3 外围设备

### 3.1 外围设备接口

IRC-18A-S 的外围设备接口的分为 IO 板卡、安全板、手臂 I/O 信号接口。



图 3.1 外置 IO 板卡

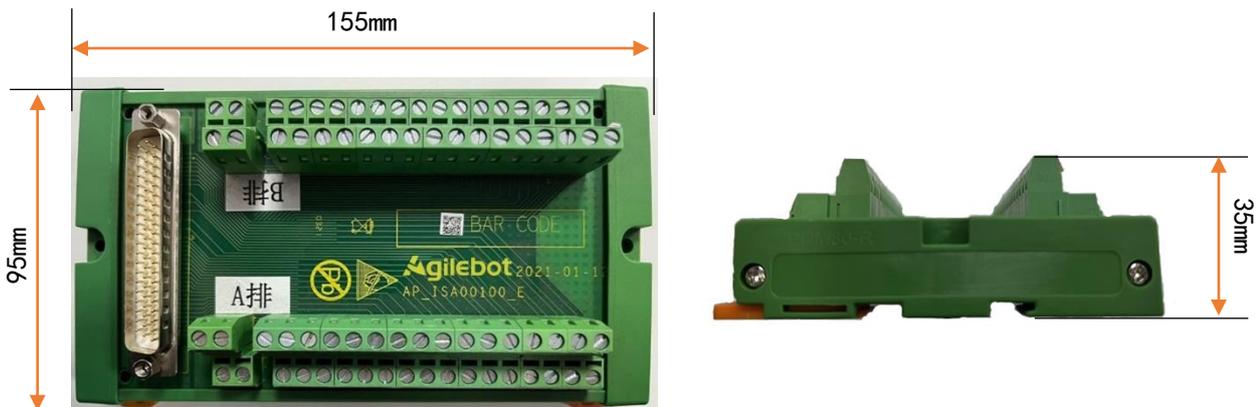


图 3.2 外置 IO 板卡尺寸图

控制柜 IRC-18A-S 提供 25 路 DI/D0 接口，I/O 转接板共有 4 组端子排，其中 A 排端子排为 DI 接口，B 排端子排为 D0 接口，另外还有一组 24V 和 0V 的端子排，各 4PIN。

I/O 板卡 IMB 总计提供 25 路 DI 和 25 路 D0，但在示教器的默认设置中，共有 13 路 DI 和 13 路 D0 已被系统定义为专用功能（即 UI、U0），故客户可以自由使用的 DI 和 D0 分别为 12 路，表 3.1，表 3.2 中列出所有的端口定义以及默认情况下的设定，如有需要可在示教器中自行设定。

A 排端口序号	功能	默认设定	信号说明
1	Input Port 1	UI_1	伺服励磁锁定
2	Input Port 2	UI_2	暂停信号
3	Input Port 3	UI_3	复位信号
4	Input Port 4	UI_4	程序启动/恢复信号

5	Input Port 5	UI_5	程序终止请求信号
6	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>
7	Input Port 6	UI_6	触发信号
8	Input Port 7	UI_7	MPLCS 启动信号
9	Input Port 8	UI_8	MPLCS 主程序状态信号，共 6 位
10	Input Port 9	UI_9	
11	Input Port 10	UI_10	
12	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>
13	Input Port 11	UI_11	MPLCS 主程序状态信号，共 6 位
14	Input Port 12	UI_12	
15	Input Port 13	UI_13	
16	Input Port 14	DI_1	用户用输入信号
17	Input Port 15	DI_2	用户用输入信号
18	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>
19	Input Port 16	DI_3	用户用输入信号
20	Input Port 17	DI_4	用户用输入信号
21	Input Port 18	DI_5	用户用输入信号
22	Input Port 19	DI_6	用户用输入信号
23	Input Port 20	DI_7	用户用输入信号
24	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>
25	Input Port 21	DI_8	用户用输入信号
26	Input Port 22	DI_9	用户用输入信号
27	Input Port 23	DI_10	用户用输入信号
28	Input Port 24	DI_11	用户用输入信号
29	Input Port 25	DI_12	用户用输入信号
30	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>
31	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>
32	<b>I0_0V</b>	<b>I0_0V</b>	<b>0V</b>

表 3.1 I0 板 A 排引脚定义

B 排端口序号	功能	默认设定	信号说明
1	<b>DO_PS_IN6</b>	<b>DO_PS_IN6</b>	<b>DO 电源选择接口</b>
2	Output Port 25	DO_12	用户用输出信号
3	Output Port 24	DO_11	用户用输出信号
4	Output Port 23	DO_10	用户用输出信号
5	Output Port 22	DO_9	用户用输出信号
6	Output Port 21	DO_8	用户用输出信号
7	<b>DO_PS_IN5</b>	<b>DO_PS_IN5</b>	<b>DO 电源选择接口</b>
8	Output Port 20	DO_7	用户用输出信号
9	Output Port 19	DO_6	用户用输出信号
10	Output Port 18	DO_5	用户用输出信号
11	Output Port 17	DO_4	用户用输出信号
12	<b>DO_PS_IN4</b>	<b>DO_PS_IN4</b>	<b>DO 电源选择接口</b>

13	Output Port 16	DO_3	用户用输出信号
14	Output Port 15	DO_2	用户用输出信号
15	Output Port 14	DO_1	用户用输出信号
16	Output Port 13	UO_13	MPLCS 主程序状态反馈, 共 6 位
17	<b>DO_PS_IN3</b>	<b>DO_PS_IN3</b>	<b>DO 电源选择接口</b>
18	Output Port 12	UO_12	MPLCS 主程序状态反馈, 共 6 位
19	Output Port 11	UO_11	
20	Output Port 10	UO_10	
21	Output Port 9	UO_9	
22	<b>DO_PS_IN2</b>	<b>DO_PS_IN2</b>	<b>DO 电源选择接口</b>
23	Output Port 8	UO_8	MPLCS 主程序状态反馈, 共 6 位
24	Output Port 7	UO_7	MPLCS 启动信号
25	Output Port 6	UO_6	MPLCS 选择请求
26	Output Port 5	UO_5	伺服状态信号
27	<b>DO_PS_IN1</b>	<b>DO_PS_IN1</b>	<b>DO 电源选择接口</b>
28	Output Port 4	UO_4	程序处于执行中
29	Output Port 3	UO_3	报警信号
30	Output Port 2	UO_2	暂停状态信号
31	Output Port 1	UO_1	机器人运行状态/模式
32	/	/	/

表 3.2 I0 板 B 排引脚定义



图 3.3 外置安全板卡

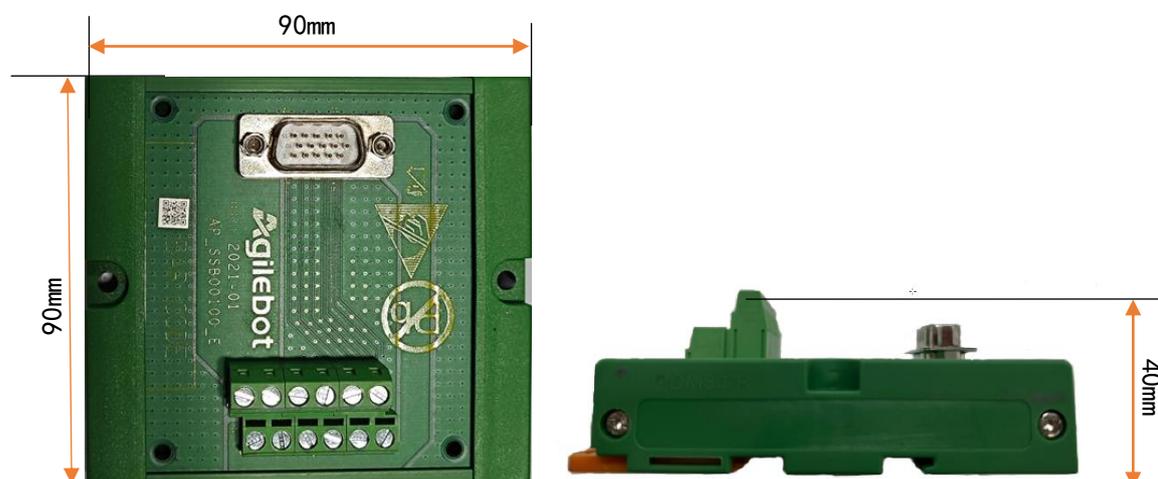


图 3.4 外置安全板卡尺寸图



图 3.5 安全堵头

实际应用中若用不到安全信号，要将安全堵头插入安全接口处。若使用安全信号，但不使用所有安全信号，将用不到的安全信号要进行短接操作。

引脚序号	功能	信号说明
1	Limit_stop_1	限位信号 1
2	Limit_stop_2	限位信号 2
3	Ext_E_stop_1	外部急停 1
4	Ext_E_stop_2	外部急停 2
5	Safety_Door_1	安全门信号 1
6	Safety_Door_2	安全门信号 2
7	User_reset_1	用户复位, 预留
8	空	空
9	24V	24 电源 V
10	0V	0V
11	24V	24V 电源
12	0V	0V

表 3.3 安全板卡线序定义表

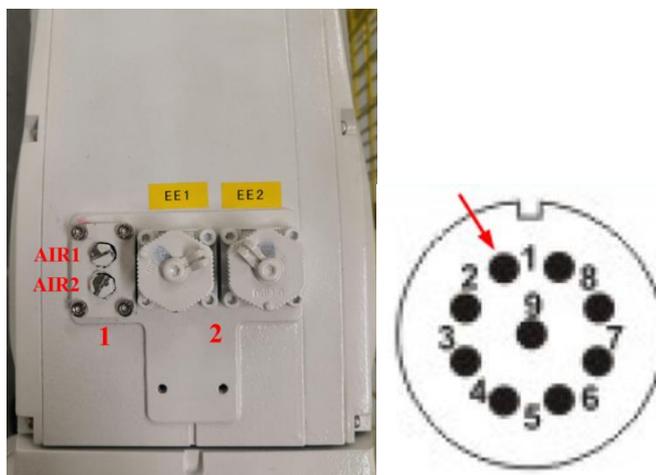


图 3.6 手臂 I/O 信号接口

注意：只有 P 系列六轴机器人手臂上才具有 RI/R0 接口。

引脚序号	功能
1	R01
2	R02
3	R03
4	R04
5	R11
6	R12
7	I0_24V
8	I0_0V
9	/

表 3.4 EE1 航插定义

引脚序号	功能
1	R05
2	R06
3	R13
4	R14
5	R15
6	R16
7	I0_24V
8	I0_0V

表 3.5 EE2 航插定义

### 3.2 外围设备接口和外围设备的连接

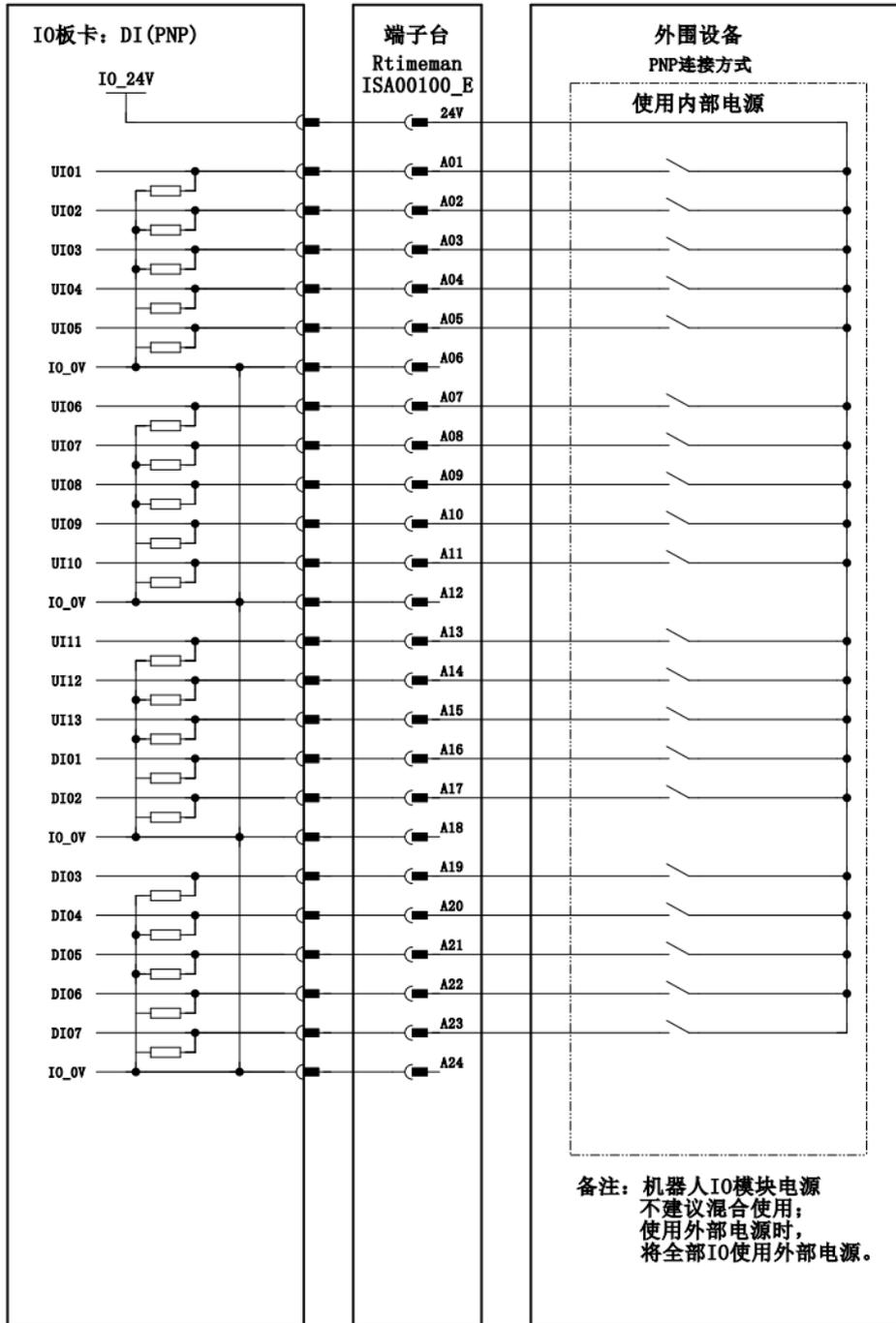


图 3.6 DI 信号连接图

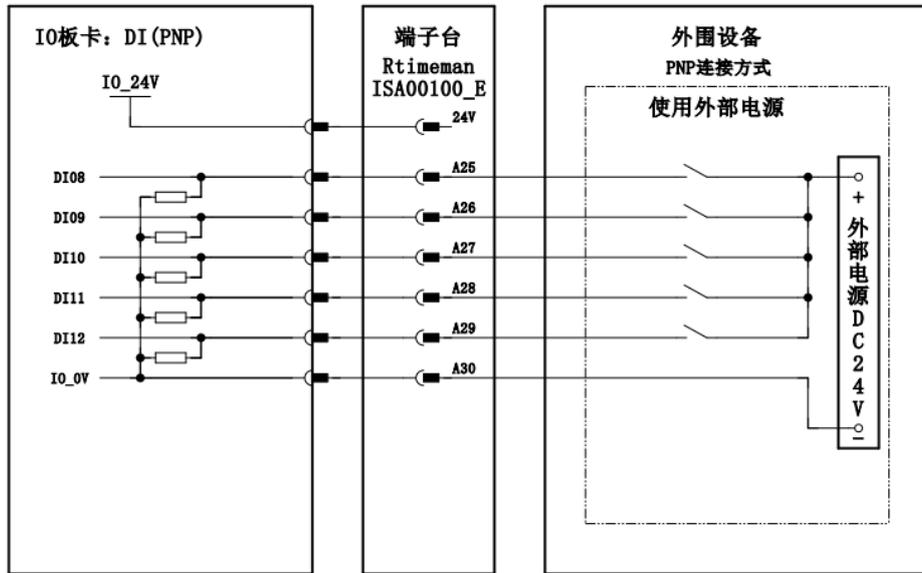


图 3.7 DI 信号连接图

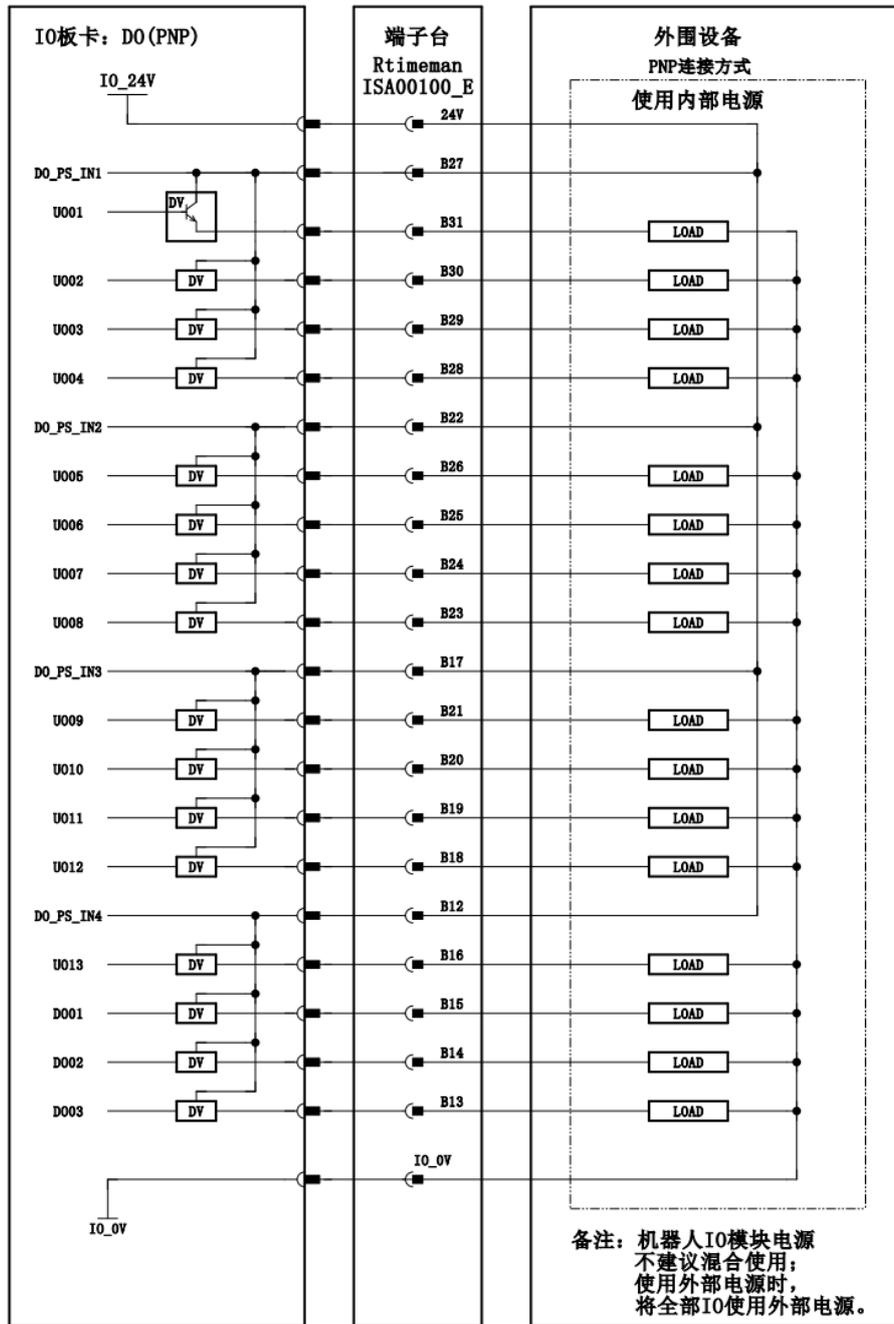


图 3.8 DO 信号连接图

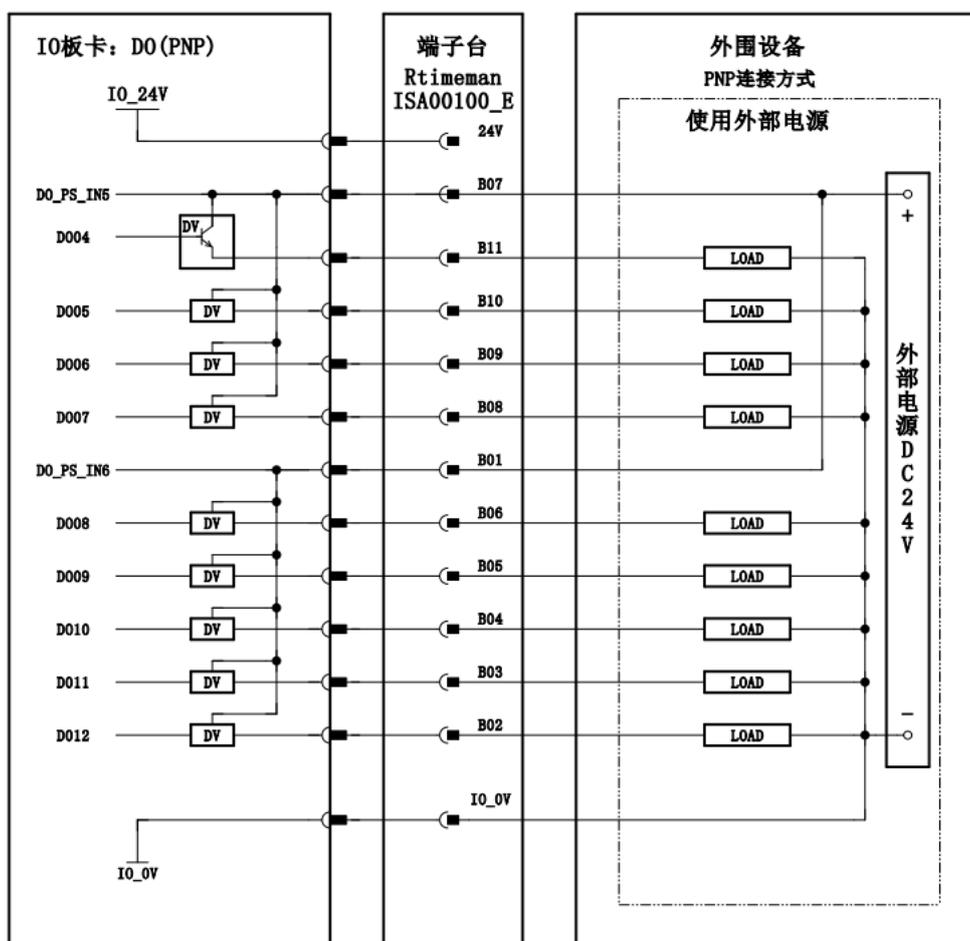


图 3.9 DO 信号连接图

### 3.3 安全板与外围设备的连接

提供给用户用的安全回路接口只能使用控制柜内部的 24V 电源, 不支持外部 24V 电源, 故用户仅能使用无源、常闭触点的安全器件, 不支持有源触点。另外, 用户未使用的安全回路信号, 如: 安全门信号未用, 应接入 24V, 已确保机器人正常运行。

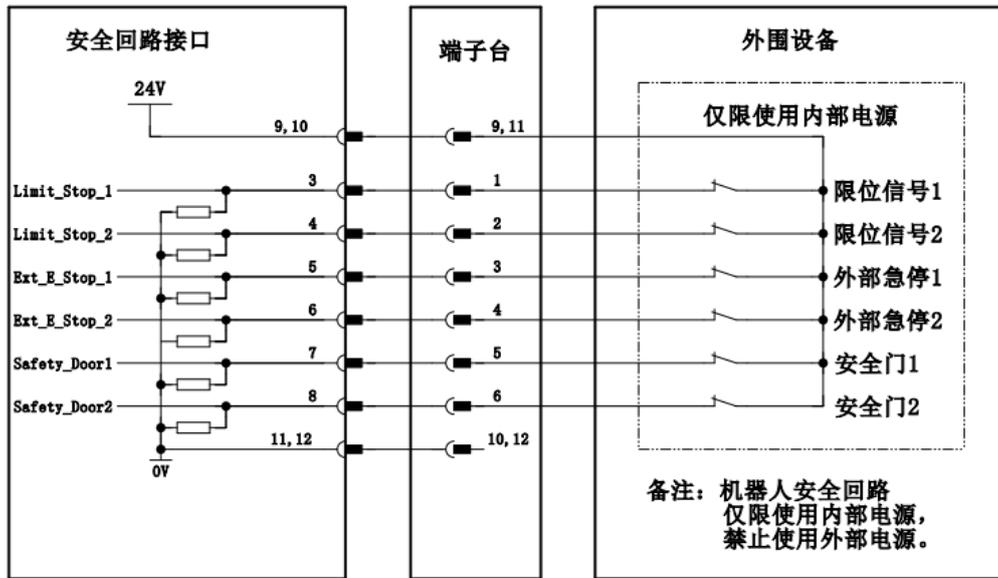


图 3.10 外部安全信号连接图

### 3.4 手臂 I/O 接口与外围设备的连接

机器人本体手腕处有 2 个 I/O 信号接口，靠近气管为 EE1，另一端命名 EE2，共提供 6 路 RI、6 路 RO，这些信号直接连接到控制柜 I/O 板卡的专用 I/O 接口。

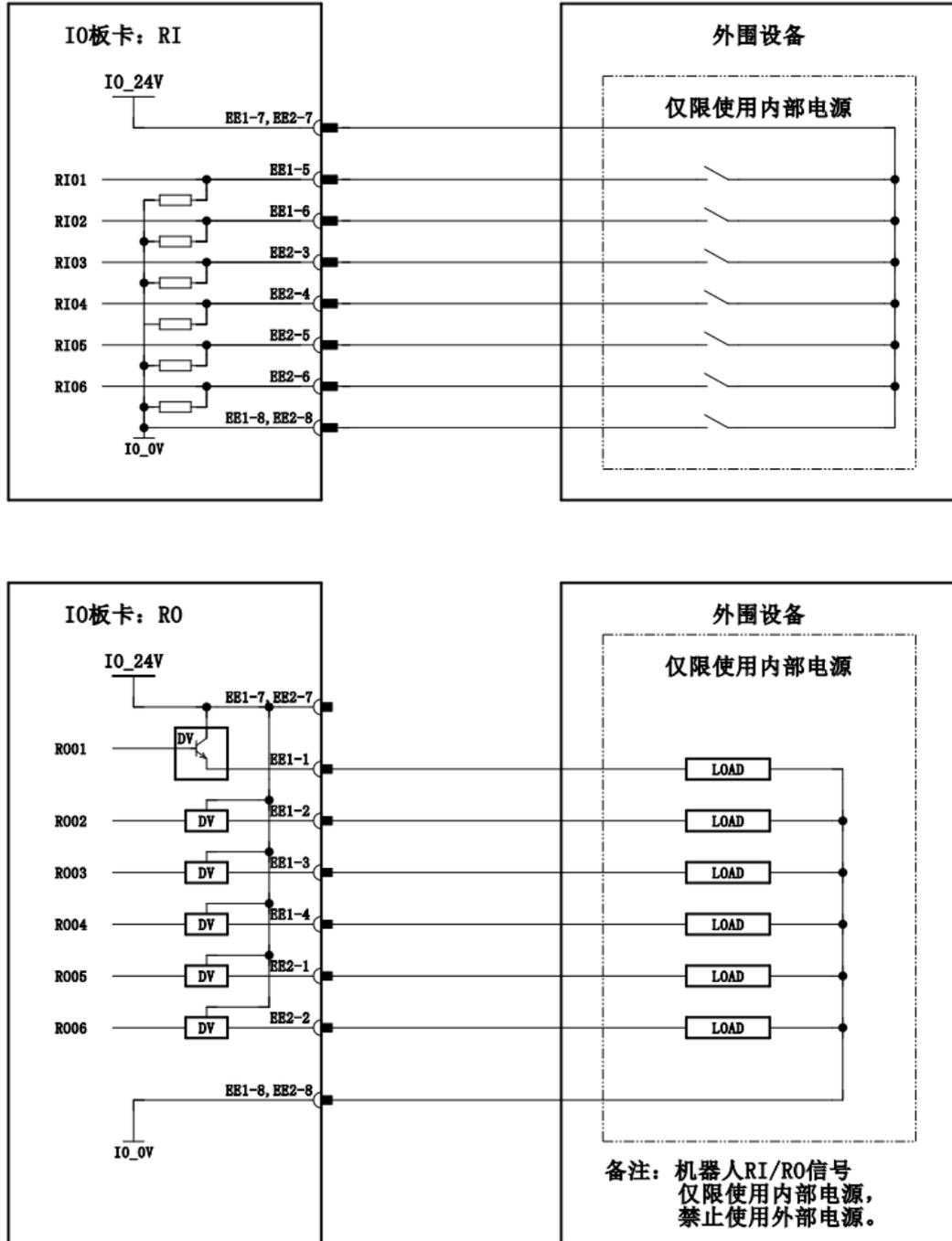


图 3.11 手臂 I/O 信号连接图

### 3.5 通讯设备的连接（以太网接口）

IRC-18A-S 控制柜使用标准的以太网 RJ45 接口，且支持多种协议，两个网口内部互通。



网络的构建、或者机器人控制装置之外的设备（HUB、收发机、电缆等）使用条件，请向各设备制造商洽询。有关网路的铺设，应充分考虑其不会受到其他噪声发生源的影响。应使动力线和电机等的噪声发生源和网路的配线电气分离至足够的程度，并务须对各设备的连接好地线。此外还需要注意，如果接地阻抗高而不充分有时会导致通讯障碍。在设备设置后正式运转之前，应进行通讯试验予以确认。

有关起因于机器人控制装置以外的设备的网络故障，我们无法保证其正常操作。

## 4 搬运、安装

### 4.1 搬运方法

#### 机器人本体固定搬运

- (1) 将机器人移动至搬运姿态。
- (2) 将机器人使用 M10 螺钉固定在木托上。
- (3) 将控制柜放入箱内。
- (4) 轻拿轻放至搬运处。

用四颗木螺钉将底座固定在木托上

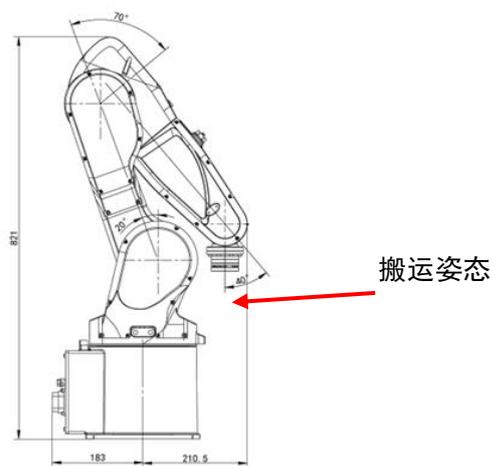
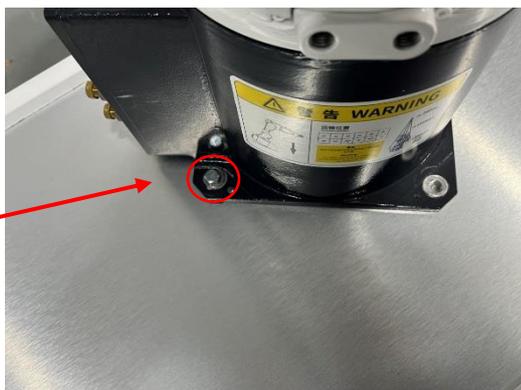


图 4.1 本体固定示意图

#### 控制柜固定搬运

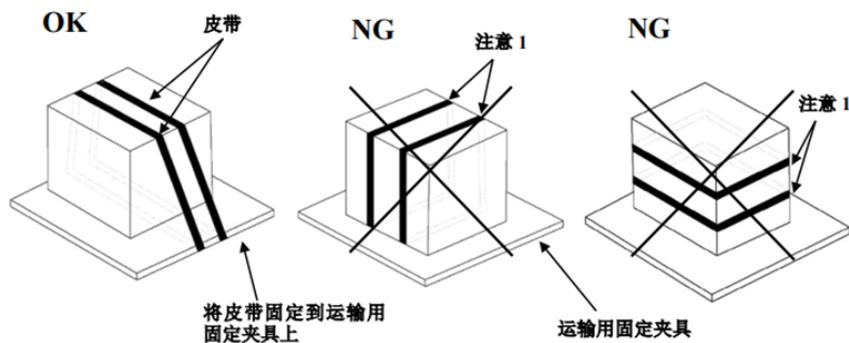


图 4.2 控制柜固定示意图



如果皮带将控制柜绑得过紧，会损坏门的密封垫，拆下皮带后密封垫的损坏状态也不会恢复，使用时就可能无法确保控制柜的密闭性。

请使用缓冲材料，避免对电缆及电缆接入口的盖板钣金施加压力。

## 4.2 安装方法

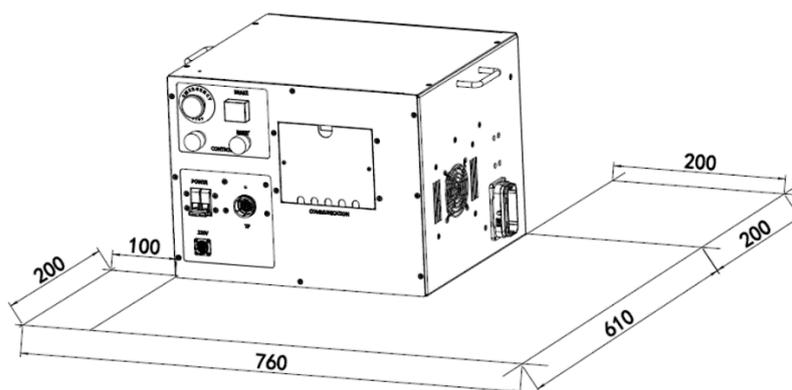


图 4.3 控制柜安装示意图

- 如果控制器安装在桌面上（非机架安装型），则其左需要 100mm 、右侧需要 200mm 的自由空间。
- 控制器的背面需要 200mm 的自由空间来确保适当的冷却。切勿将客户电缆放置在控制器背部的风扇盖上，这将使检查难以进行并导致冷却不充分。



### 注意

为了进行维修和散热，请确保上述区域。

安装控制装置时，请安装在通风好且开放的空间。安装在闭空间，可能会导致控制装置冷却功能不起作用、控制装置高温、可靠性降低或发生故障等问题。

### 4.3 安装条件

IRC-18A-S 控制柜该设备未以电磁波、感应性或容量性结合的形式特意生成/使用无线带宽的高频能量，普通家用设备及低电压网络上直接连接的普通家用设备除外，可用于材料处理/调查/分析目的等的所有设施因感应及放射阻碍，在非工业环境下，有时电磁兼容性会产生问题。请勿在住宅区域内使用该设备。

如果在住宅区域内使用该设备，可能会造成故障。为了防止影响客户接收广播、电视信号，除非采取削减电磁放射的特别措施，否则不能使用。该设备不会因一般工厂环境下产生的谐波而发生误动作，但连接到含有较大谐波的失真电源上时可能会出现问題。这种情况下，请对电源设备采取谐波对策。

项目	要求
使用环境温度	温度：5~40℃ 湿度：20%~95% (30℃) (不结露)
储存温湿度	温度：-5~40℃ 湿度：≤95%RH (30℃)
运输温湿度	温度：-25~70℃ 湿度：≤95%RH (40℃)
振动	正弦振动：符合《JB/T 8896-1999 工业机器人验收规则》，5~25Hz 振动位移为 0.75mm, 25~55Hz 振动位移为 0.15mm, 每个振动点持续振动 3min; 随机振动：符合 ISTA 1H 标准, 4~100Hz 振动加速度为 0.01g <sup>2</sup> /Hz, 200Hz 振动加速度为 0.001g <sup>2</sup> /Hz; Grms=1.14g, 裸机 X/Y/Z 每轴向振动 30min
冲击	最大冲击不得超过加速度 15g, 持续时间不超过 11ms
防护等级	IP20
海拔	1000m 及以下

#### 4.4 安装时的调整和确认项目

项	内容
1	检查控制装置内外的外观。
2	检查固定螺钉端子是否已经切实连接。
3	确认连接器、印刷电路板安装位置的插入状态。
4	连接控制装置和机构部的电缆。
5	断开断路器，连接输入电源电缆。
6	确认输入电源电压。
7	按下操作面板的急停按键，接通电源。
8	确认控制装置与机器人机构部之间的接口信号。
9	进行各类参数的确认和设定。
10	解除操作面板的紧急停止。
11	确认在手动进给下各轴的运动情况。
12	确认外围设备控制接口信号的情况。

## 附录

## A 规格一览表

整机			
物料名称	物料号	型号及规格描述	备注
IRC-18A-S 抱闸板	404AP_SSA00101_E0100	AP_SSA00101_E/2. 441x2. 283 英寸/R010A-03	
IRC-18A-S 核心板	404AP_CCB00402_E0110	AP_CCB00402_E/4. 102x3. 730 英寸/R010A-03	
IRC-18A-S 主控板底板	404AP_CMB00401_E0110	AP_CMB00401_E/10. 00x6. 220 英寸/R010A-03	
P7A 驱动板 400W 定制	404AP_DMB00406_E0110	AP_DMB00406_E/380x280mm/R010A-03	
IRC-18A-S 安全板	404AP_SMB00404_E0100	AP_SMB00404_E/5. 475x6. 953 英寸/R010A-03	
IRC-18A-S IO 板	404AP_IMB00402_E0100	AP_IMB00402_E/5. 475x6. 960 英寸/R010A-03	
IRC-18A-S 滤波器板	404AP_FMB00100_E0100	AP_FMB00100_E/73x243mm/R010A-03	
IRC-18A-S 电源缓启动电路板	40417000010101	AP_SSC00101_E/1. 9685x2. 7589 英寸	
断路器	2020100001	IC65N-C25; A9F18225; 断路器; 2P; 25A	
接触器	2020300001	LC1D18BDC; 交流接触器; 3P; 18A	
接触器附件	2020300002	LADN20C; 接触器常开触点; 2NO	
电池	2020400003	CR1220; 纽扣锂电池; 3V	主控底板 电池
风扇	2020600001	PE80252B1-000C-A99; 风扇; 80*80*25; 24VDC	内
风扇	2020600002	MF92252V1-1000C-A99; 风扇; 92*92*25; 24VDC	外
风扇附件	2020600003	ZHJ42-92; 风扇滤网; 92*92	大
开关电源	2020400006	NDR-240-24; 开关电源; 导轨式安装; 220VAC; 240W; 24VDC/10A	小
开关电源	2020400007	NDR-120-24; 开关电源; 导轨式安装; 220VAC; 120W; 24VDC/5A	
面板式安装接口	2030100002	RJ45F71; 以太网 RJ45 接口	
交换机	2020600004	EKI-2525; 以太网交换机; 4 输出	
面板式安装接口	2030100003	TPB-AWB-RTM; 示教器接线盒; 螺纹式接头	

示教器			
物料名称	物料号	型号及规格描述	备注
示教器	2110000003	T008A-02; 8 寸 TP; 线缆长度 5m	
TP 堵头	2030400001	DT-TP-RTM; TP 堵头	
RCC 线缆			
物料名称	物料号	型号及规格描述	备注
P7A 拖地线缆	4010100001	SN-2019-GBT-023; 拖地线缆; 5m; P7A 机型专用	
控制柜电源线			
物料名称	物料号	型号及规格描述	备注
单相电源柜外线缆	4010300001	SN-2019-GBT-031; 220V 电源柜外线; 单相; 3×2.5mm <sup>2</sup> ; 5m	
一般配件及附加装置			
物料名称	物料号	型号及规格描述	备注
EMC 组件	40600001	EMC 用磁环套件; 74271251; 黑色卡扣式磁环×2; P7A 及 S6A 专用	
其他			
物料名称	物料号	型号及规格描述	备注
IRC-18A-S 柜外 IO 信号线缆	4010300012	SN-2019-GBT-021; IO 接口板转接线; 5m; IRC-18A-S 控制柜专用	
IRC-18A-S 柜外安全板信号线缆	4010300011	SN-2019-GBT-020; 安全板接口板预制线; 5m; IRC-18A-S 控制柜专用	
IRC-18A-S IO 接口板	404AP_ISA00100_E0110	AP_ISA00100_E/3. 155x5. 315 英寸	
IRC-18A-S 安全接口板	404AP_SSB00100_E0110	AP_SSB00100_E/2. 756x3. 150 英寸	
一体式插头	2030400004	WY16J9TE; 插头; 9 插针; 直式夹爪紧固; 焊接方式	
安全堵头	2030400002	DT-SMB-RTM; 安全接口堵头; 威浦接口类	
直管快速接头	2070100006	KQ2H04-M5A; 直管快速接头; 适用管外径 4; 外螺纹 M5; 黄铜	
直管快速接头	2070100007	KQ2H04-01AS; 直管快速接头; 适用管外径 4; 外螺纹 R1/8; 黄铜	

## B 外围设备控制系统输入输出信号含义

下表列出 IRC-18A-S 上的外围设备接口的系统输入输出信号。

UI/UO 信号说明表					
UI [1]	Servo_Enable 伺服使能信号（可用做瞬时停止的外围软件报警信号；或者在暂停后，关伺服上抱闸做完全停止）	Servo_Enable 通常为 ON，外围上位机不希望机器人运动或上电时输入 OFF，用做安全锁定。为 OFF 时系统做如下处理： 1. 发出警报后断开伺服电源 2. 瞬时停止机器人（0 类停止），暂停程序的执行。 3. 伺服始终无法上使能。旁路为 ON。	UO [1]	CMDENBLE 允许外围设备控制机器人的状态信号。	为 ON 表示允许外围设备控制，为 OFF 时不允许外围设备控制。 下列条件成立时输出高电平： 1. UI [5] 为 ON 2. 模式开关处于“Auto”模式 3. UO [3] 为 OFF
UI [2]	Pause_Request 暂停信号	暂停信号，通常为 ON，为 OFF 时系统做如下处理： 规划减速并减速停止执行中的动作，暂停程序的执行。 旁路为 ON。	UO [2]	Paused	“暂停中”状态信号。当程序执行状态处于“暂停状态 Paused”时，该信号为 ON（即机器人暂停）。
UI [3]	Reset 报警复位信号	报警复位信号，解除报警，伺服上电，高电平有效产生 Reset 请求。	UO [3]	FAULT 报警信号	报警信号在系统中发生报警时产生输出，可以通过 RESET 来进行复位。 注：当系统发出警告类报警时（Warning），该信号不输出。
UI [4]	Start&Restart 程序启动/恢复信号	启动或重启程序（视当时的程序状态为 aborted 还是 Pause 决定），其作用和 TP 上的启动按钮一样。取下降沿有效启动或重启程序。	UO [4]	Program Running 程序正在运行中信号	为 ON 时，表示正在运行程序中；为 OFF 时，表示没有程序在运行
UI [5]	Abort Program 程序终止请求信号	请求将执行中或暂停状态的程序终止。通常为 ON，为 OFF 时系统做如下处理： 报警栏提示有程序终止请求，程序进入终止模式。如果程序还在运行则先瞬时停止机器人的动作再终止程序，类似“aborted”报警。	UO [5]	Servo Status 信号	机器人运行状态为“Working”、“On-Standby”、“Servo-ON”时，该信号置高电平。“Servo-OFF”时置低电平。

		允许伺服上使能和示教，但无法手动或自动执行程序。 旁路为 ON。			
UI [6]	Selection Strobe 触发信号	仅在“程序启动方式”设置为“主程序号启动”或“主程序号启动简易模式”时有效。 读取选择要执行的程序的触发信号，当其为 ON 时，读取 Program Selection 1-6 的输入，选择要执行的程序。 注：当有程序正在执行（运行状态或暂停状态），忽略该信号。	U0 [6]	Selection Check Request	仅在“程序启动方式”设置为主程序号启动”或“主程序号启动简易模式”时有效。
UI [7]	MPLCS Start	仅在“程序启动方式”设置为“主程序号启动”或“主程序号启动简易模式”时有效。 程序号选择的启动信号	U0 [7]	MPLCS Start Done	仅在“程序启动方式”设置为“主程序号启动”或“主程序号启动简易模式”时有效。
UI [8]- UI [13]	Program Selection 1-6	仅在“程序启动方式”设置为“主程序号启动”或“主程序号启动简易模式”时有效。 程序号的 6 位二进制数，将其转换为的十进制数，即为需要启动的主程序的启动号。	U0 [8]- U0 [13]	Selection Confirm 1-6	仅在“程序启动方式”设置为“主程序号启动”或“主程序号启动简易模式”时有效。 在接收到 Selection Strobe 信号后，机器人控制器会去读 UI [8]-UI [13] 的状态，并将其反馈给上位确认。

## 联系我们

技术支持热线: **400-996-7588**

上海捷勃特机器人有限公司(上海总部):

上海市青浦区徐民路 308 弄 50 号中建锦绣广场 6 号楼 8 层

捷勃特运营及技术服务中心:

上海市青浦区久业路 338 号 1 幢

商务热线: **021-59860805 59860099**

网址: **[www.sh-agilebot.com](http://www.sh-agilebot.com)**