

2019

# C6 系列控制卡电气图

V1.1

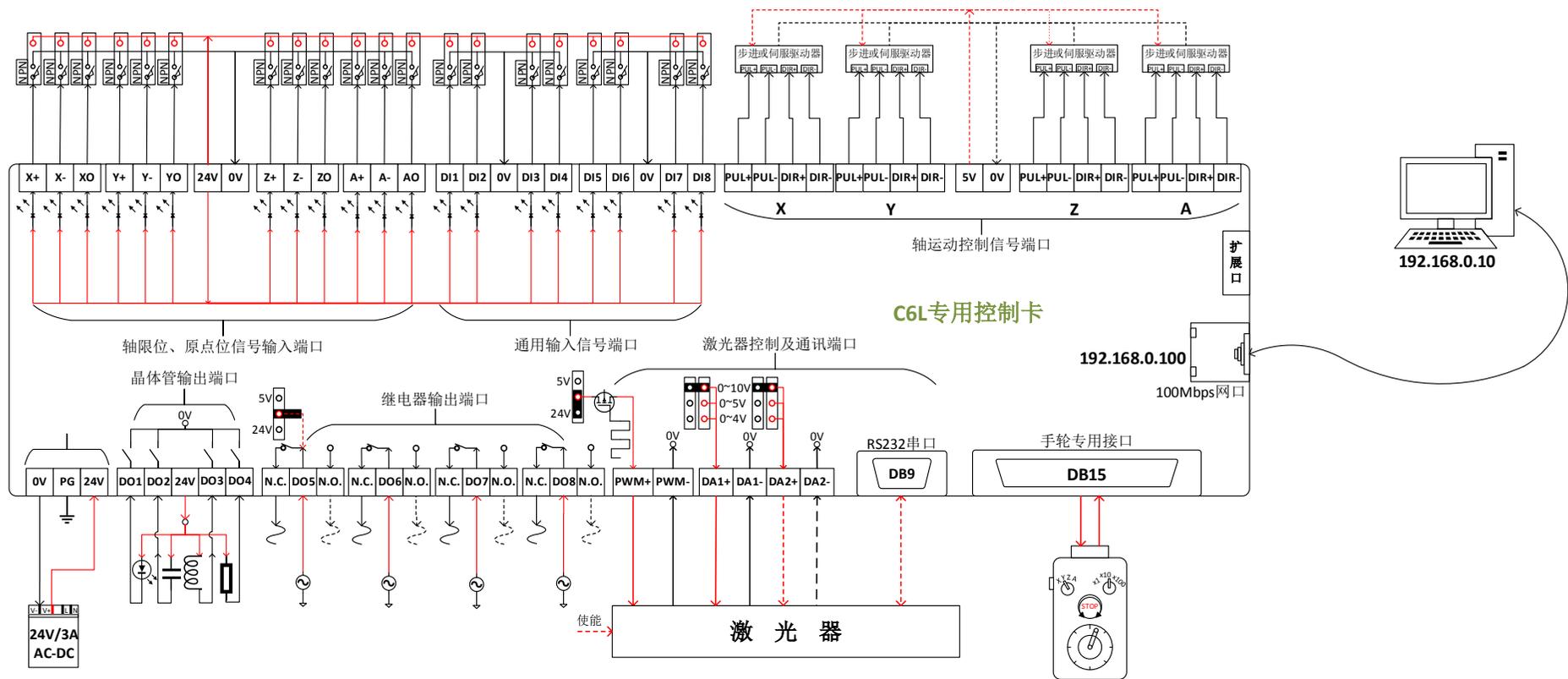
KAEL ZHOU

C6 SERIES

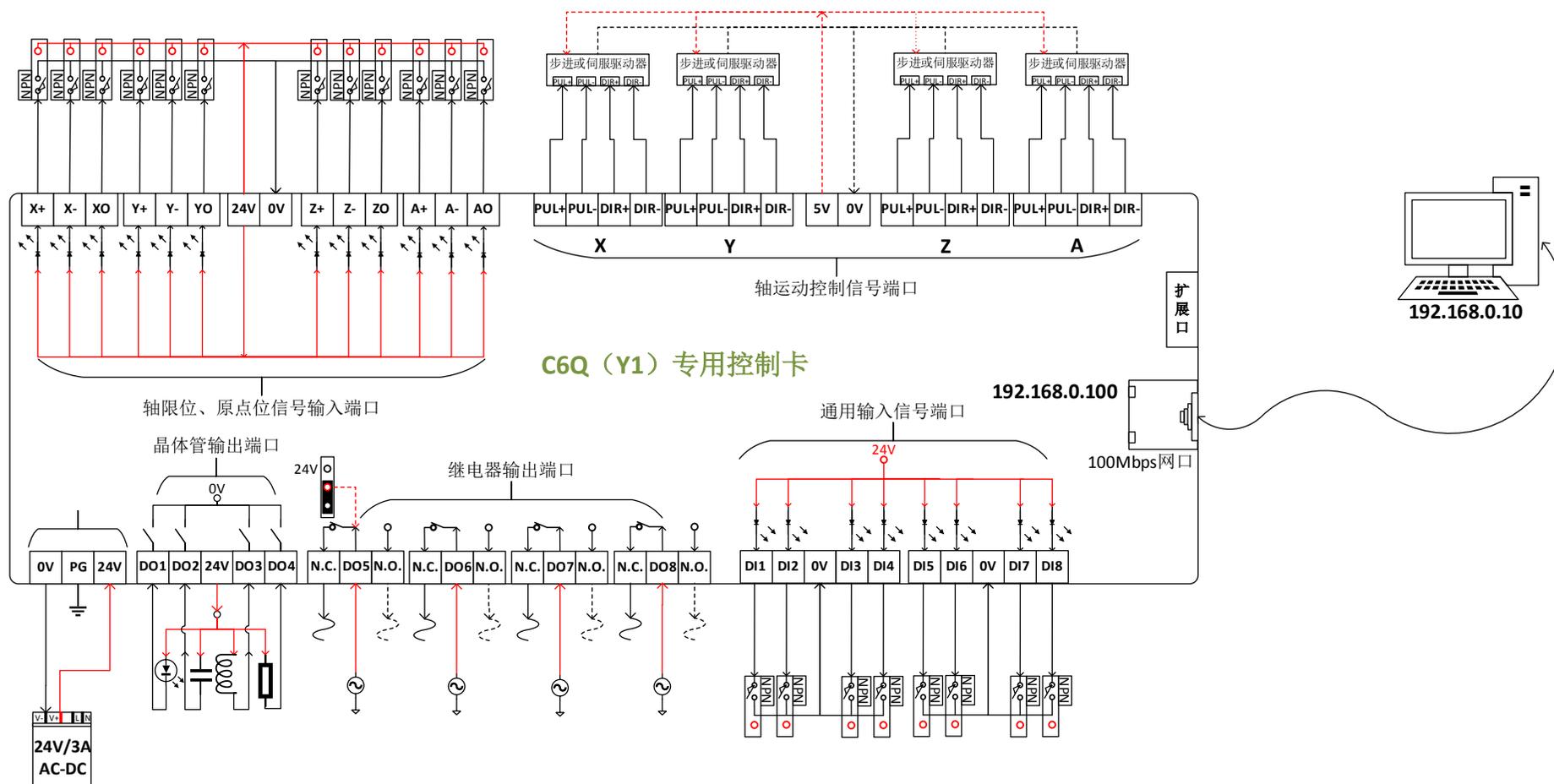
## 目录

C6L 整体电气图 .....	0
C6Q (Y1) 整体电气图 .....	1
C6S 整体电气图 .....	2
C6S 伺服专用接口 DB15 定义 .....	3
松下 MINAS-A 系列伺服连接示例 .....	3
三菱 MR-J 系列伺服连接示例 .....	4
C6 系列内部电气原理示意图 .....	5
限位、原点及通用输入电气原理图 .....	5
晶体管输出电气原理图 .....	6
继电器输出电气原理图 .....	7
C6L 激光器接线图 .....	8
C6L-创鑫单模连续光纤激光器 IO 控制方式 .....	8
C6L-创鑫多模连续光纤激光器 IO 控制方式 .....	9
C6L-锐科连续光纤激光器 IO 控制方式 .....	10
C6L-锐科连续光纤激光器串口控制方式 .....	11
C6L-IPG 新款 YLR-K 系列光纤激光器 IO 控制方式 .....	12
C6 系列运动控制信号接线 .....	13
步进驱动器通用差分接法 .....	13
步进驱动器通用共阳接法 1 .....	14
步进驱动器通用共阳接法 2 .....	15
步进驱动器通用共阴接法 1 .....	16
步进驱动器通用共阴接法 2 .....	17
松下 MINAS-A 系列伺服差分接法 .....	18
安川 $\Sigma$ -v 系列伺服差分接法 .....	19
富士 A5 系列伺服差分接法 .....	20

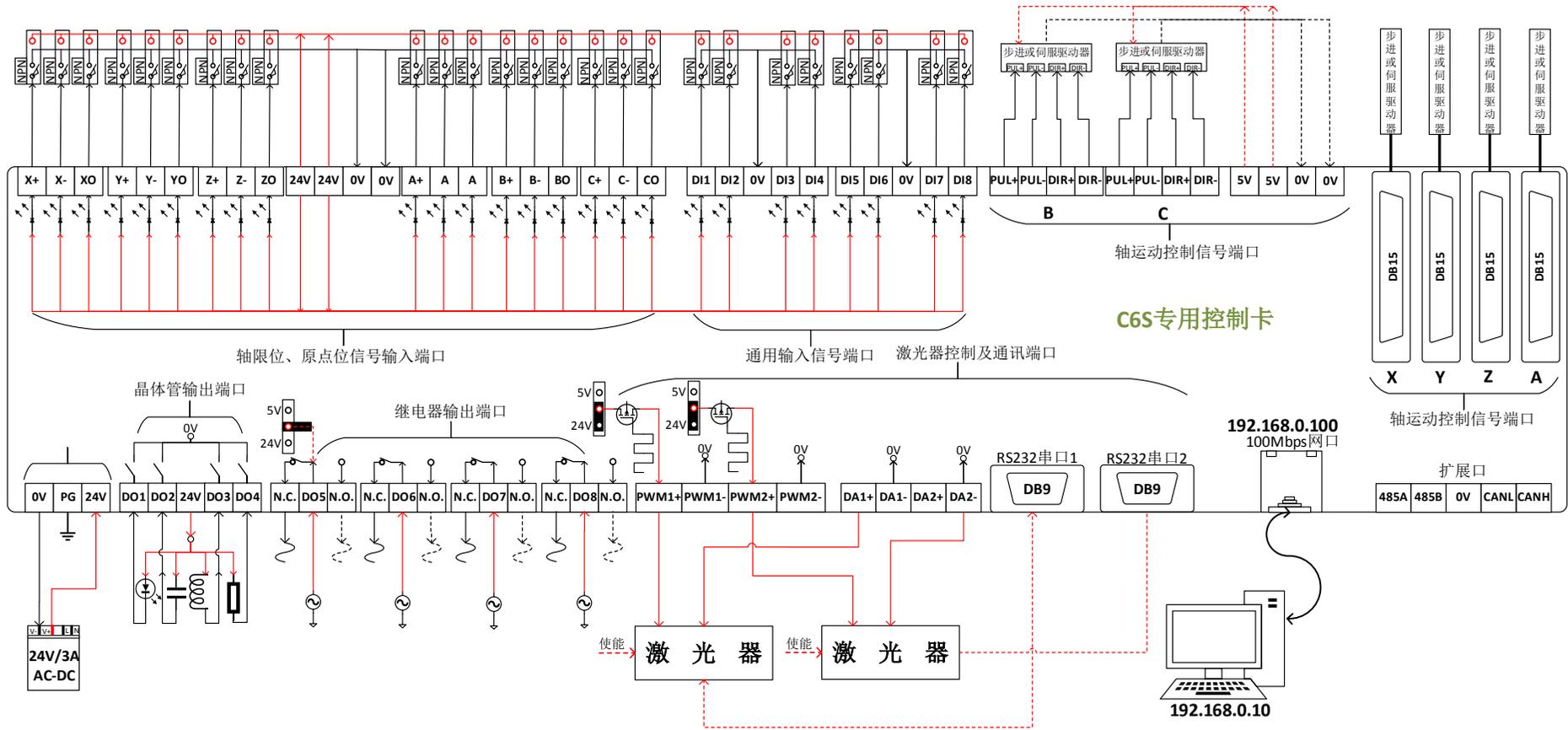
# C6L 整体电气图



# C6Q (Y1) 整体电气图



# C6S 整体电气图



# C6S 伺服专用接口 DB15 定义

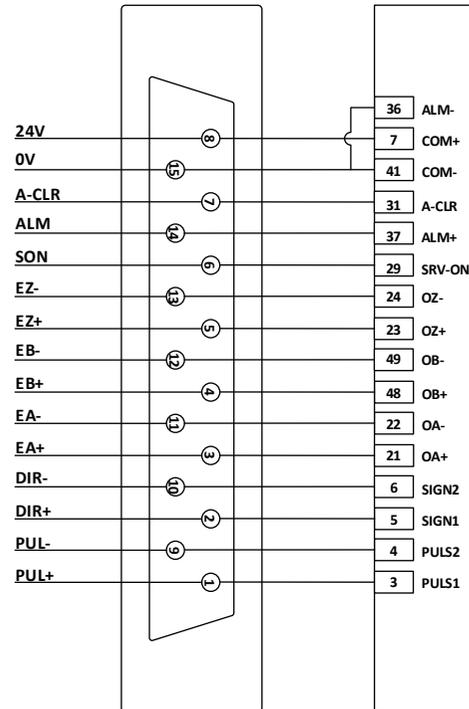
## 松下 MINAS-A 系列伺服连接示例

C6S 轴运动控制信号DB15端口定义

DB15引脚序号	功能描述
1	脉冲信号输出正相 (PUL+)
2	方向信号输出正相 (DIR+)
3	编码器A相信号输入正相 (EA+)
4	编码器B相信号输入正相 (EB+)
5	编码器Z相信号输入正相 (EZ+)
6	伺服使能信号输出 (SON)
7	伺服报警清除信号输出 (A-CLR)
8	24V输出正 (24V)
9	脉冲信号输出负相 (PUL-)
10	方向信号输出负相 (DIR-)
11	编码器A相信号输入负相 (EA-)
12	编码器B相信号输入负相 (EB-)
13	编码器Z相信号输入负相 (EZ-)
14	伺服报警信号输入 (ALM)
15	24V输出地 (0V)

松下MINAS-A系列伺服基本参数设置:

1. PRO.01 = 0, 选择位置模式
2. PRO.07 = 3, 选择脉冲方向模式
3. PRO.05 = 0, 选择控制信号接口



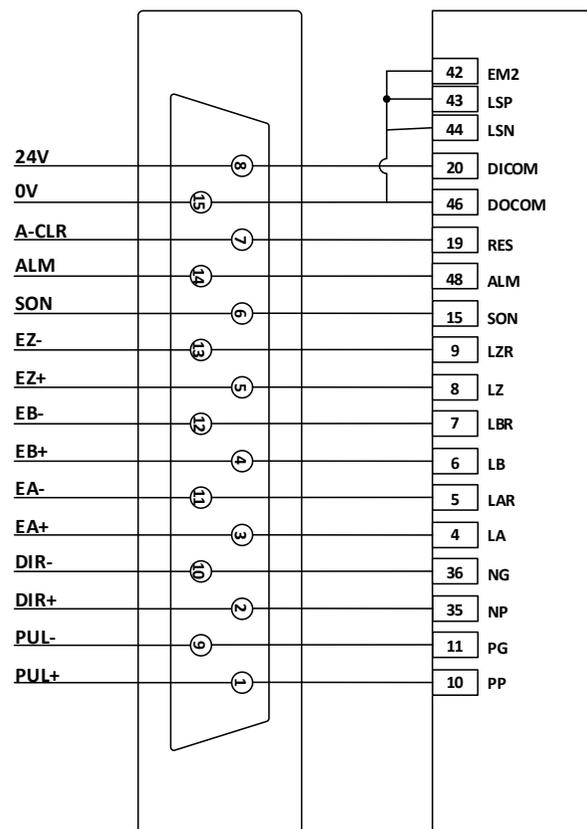
## 三菱 MR-J 系列伺服连接示例

C6S 轴运动控制信号DB15端口定义

DB15引脚序号	功能描述
1	脉冲信号输出正相 (PUL+)
2	方向信号输出正相 (DIR+)
3	编码器A相信号输入正相 (EA+)
4	编码器B相信号输入正相 (EB+)
5	编码器Z相信号输入正相 (EZ+)
6	伺服使能信号输出 (SON)
7	伺服报警清除信号输出 (A-CLR)
8	24V输出正 (24V)
9	脉冲信号输出负相 (PUL-)
10	方向信号输出负相 (DIR-)
11	编码器A相信号输入负相 (EA-)
12	编码器B相信号输入负相 (EB-)
13	编码器Z相信号输入负相 (EZ-)
14	伺服报警信号输入 (ALM)
15	24V输出地 (0V)

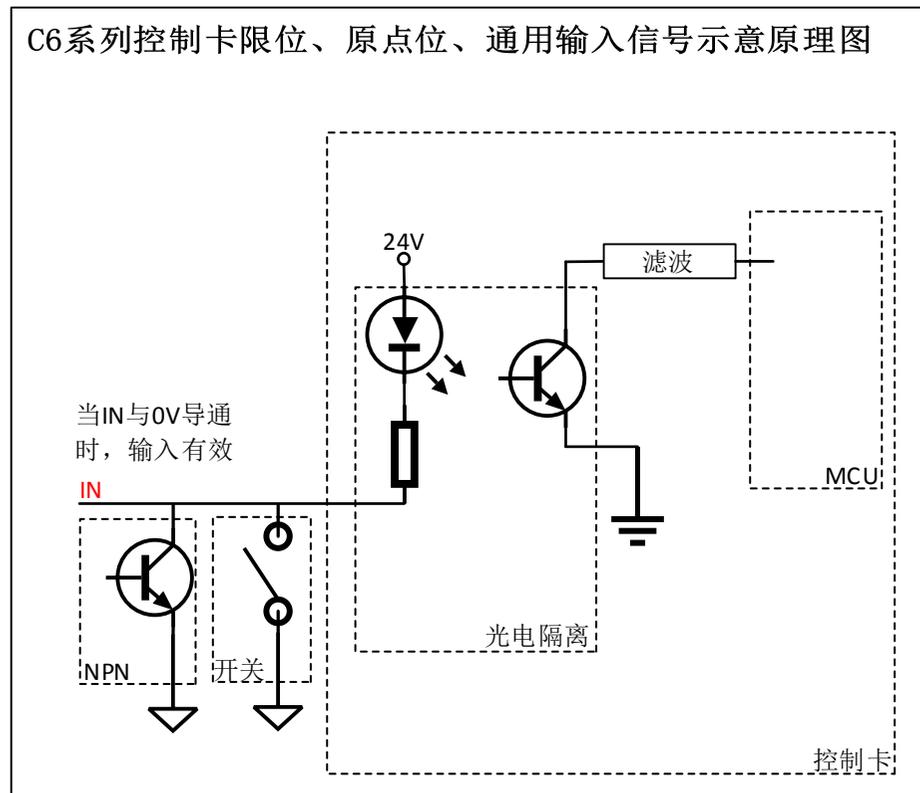
三菱MR-J系列伺服基本参数设置:

1. Pr. PA01 = 1000, 选择位置模式
2. Pr. PA13 = 0111, 选择脉冲方向模式, 负逻辑
3. Pr. PD30 = 0010, 清除报警时不切断基本电路

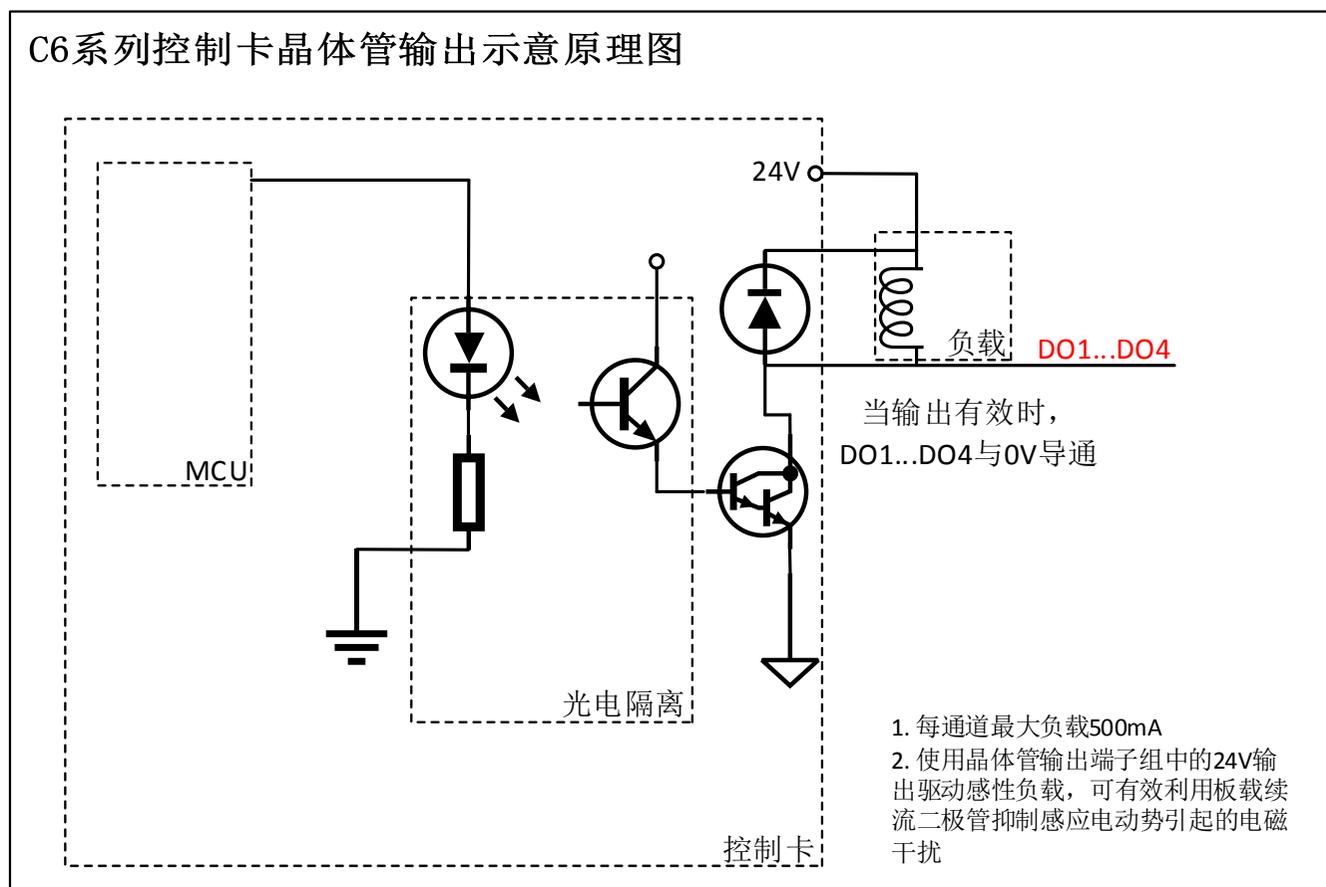


# C6 系列内部电气原理示意图

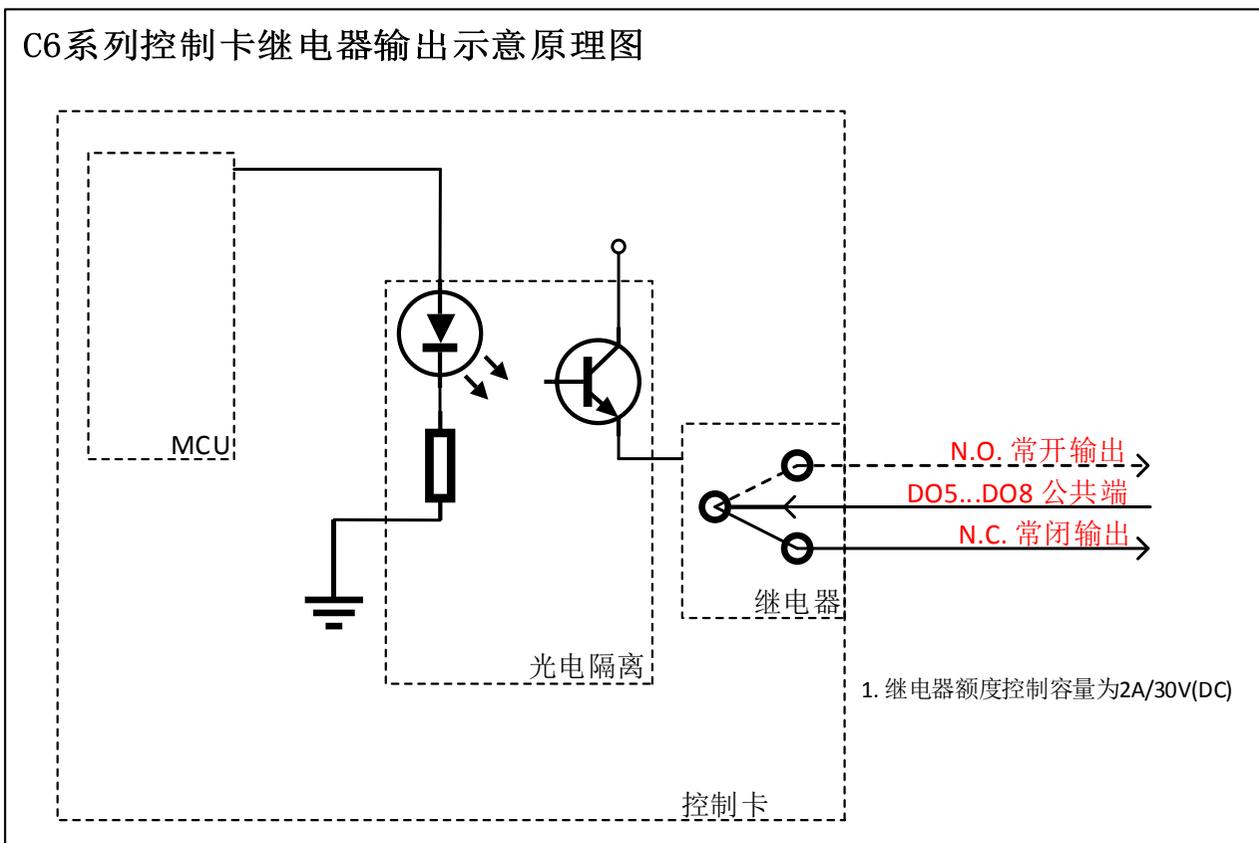
## 限位、原点及通用输入电气原理图



# 晶体管输出电气原理图

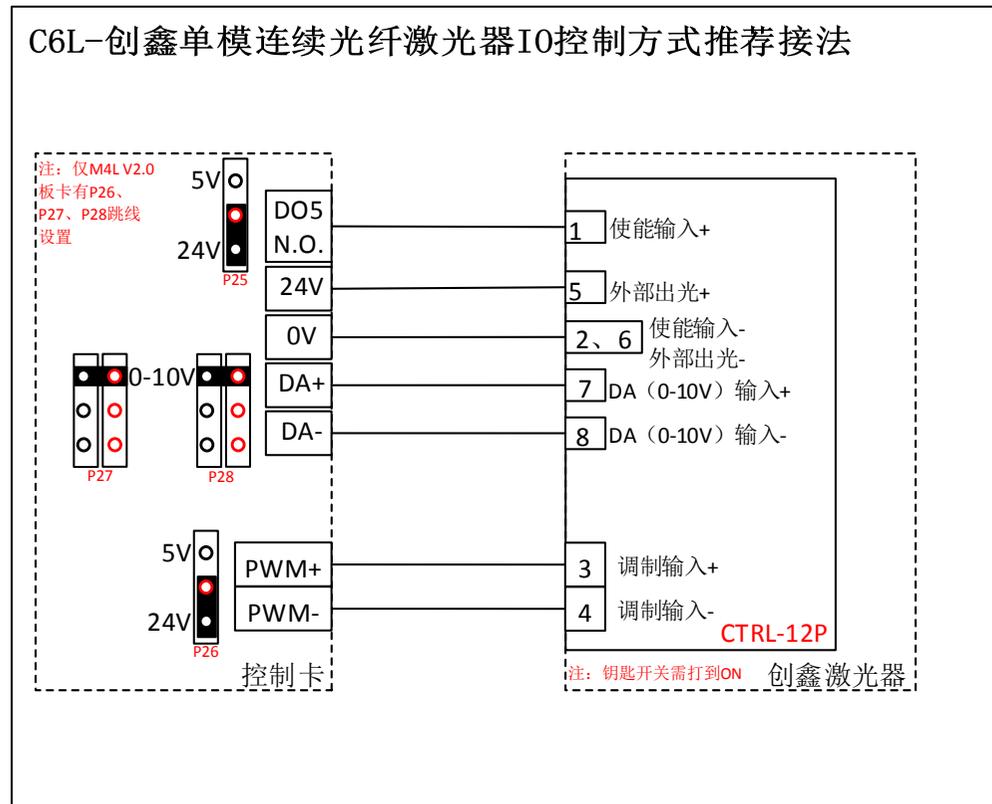


# 继电器输出电气原理图

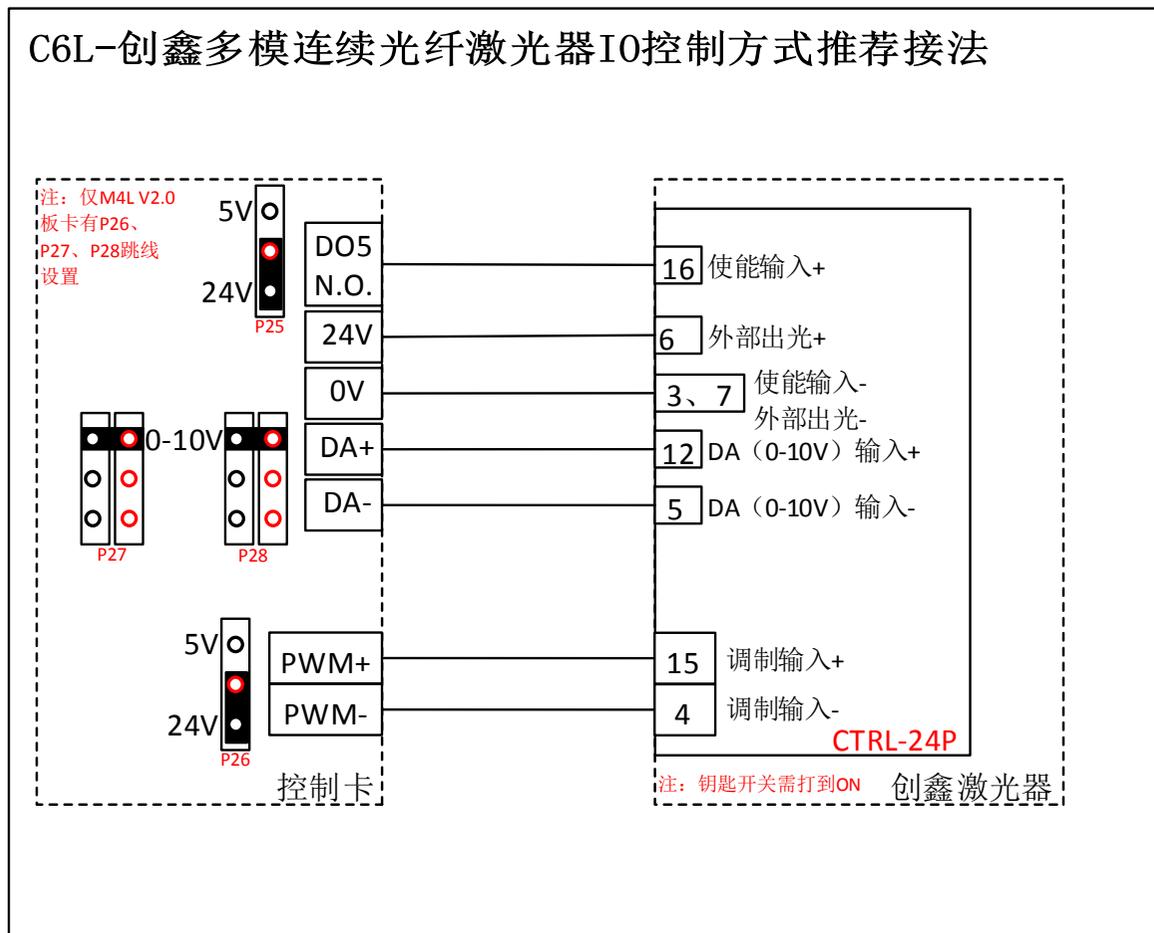


# C6L 激光器接线图

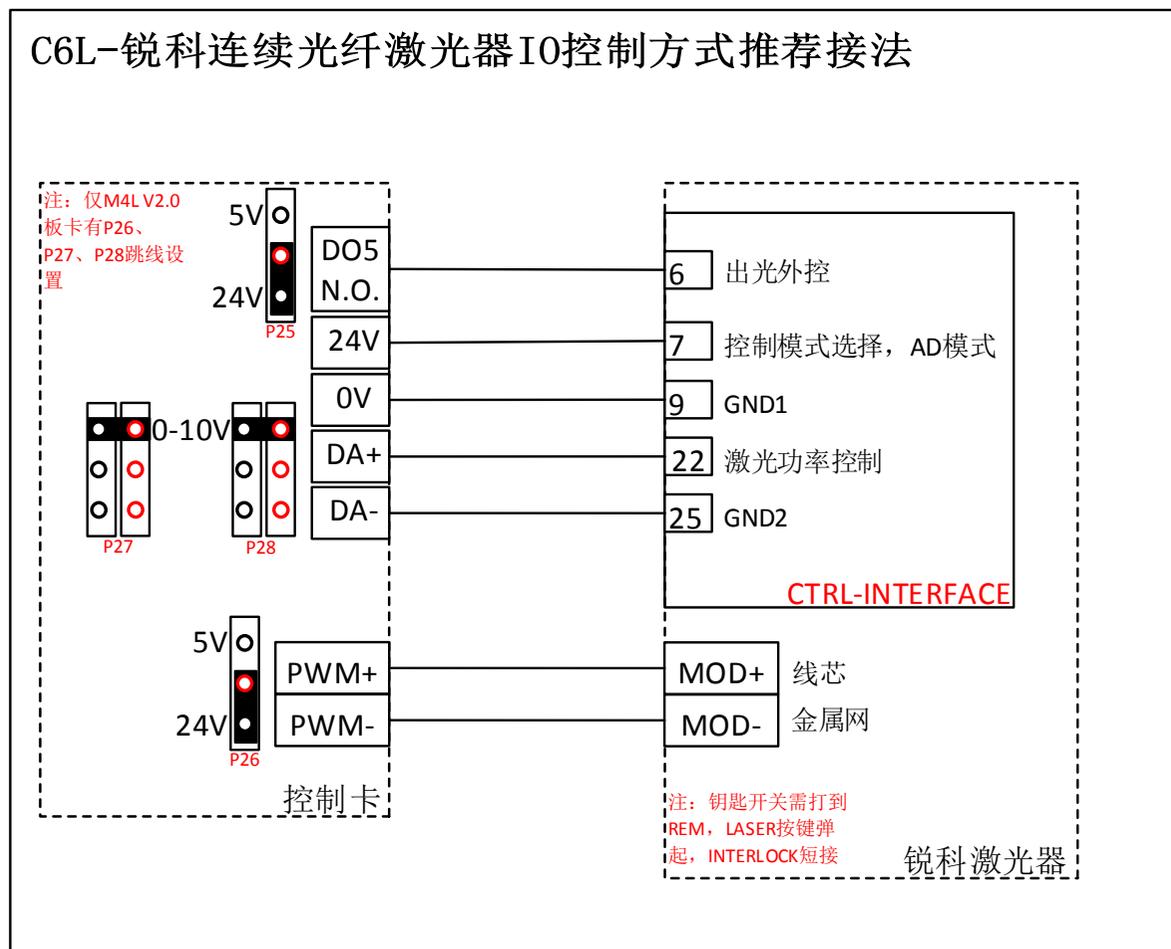
## C6L-创鑫单模连续光纤激光器 IO 控制方式



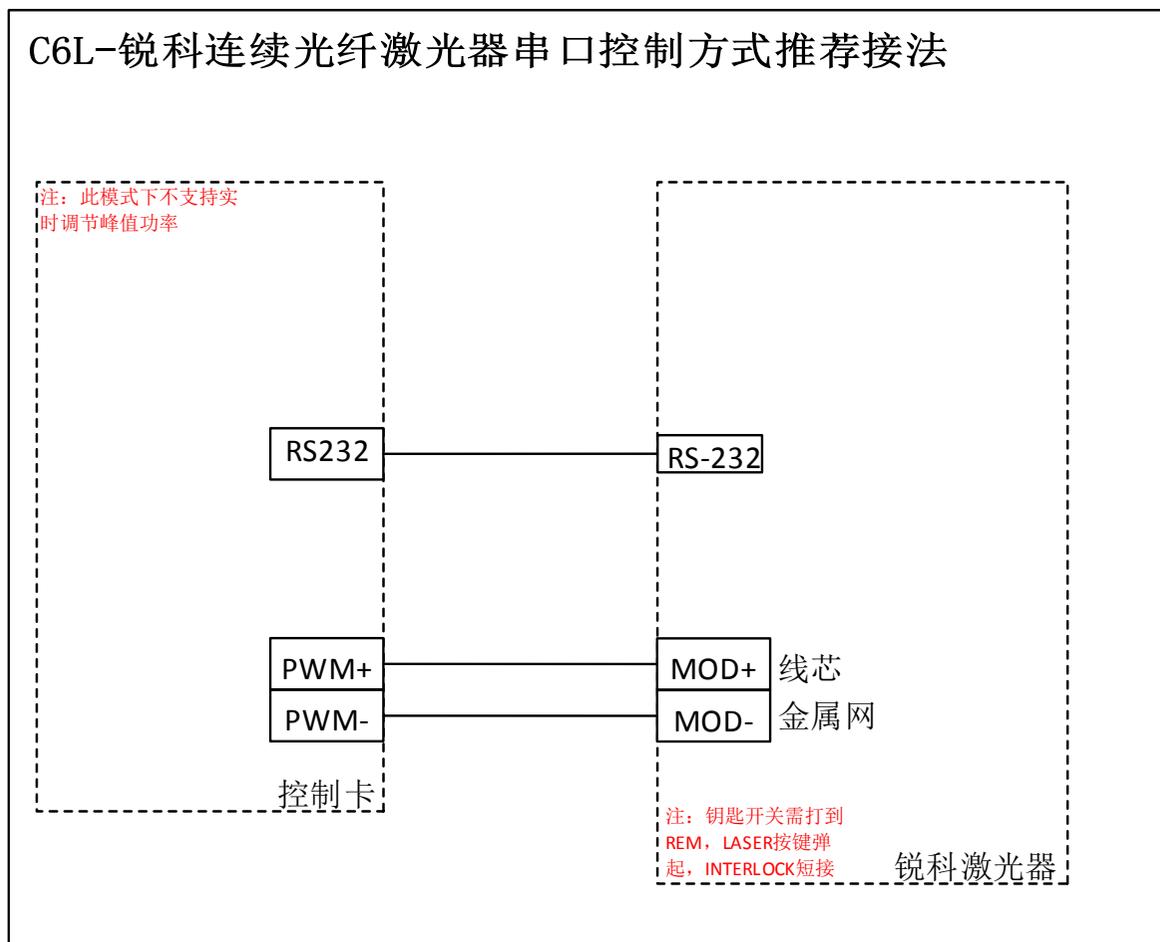
## C6L-创鑫多模连续光纤激光器 IO 控制方式



## C6L-锐科连续光纤激光器 IO 控制方式



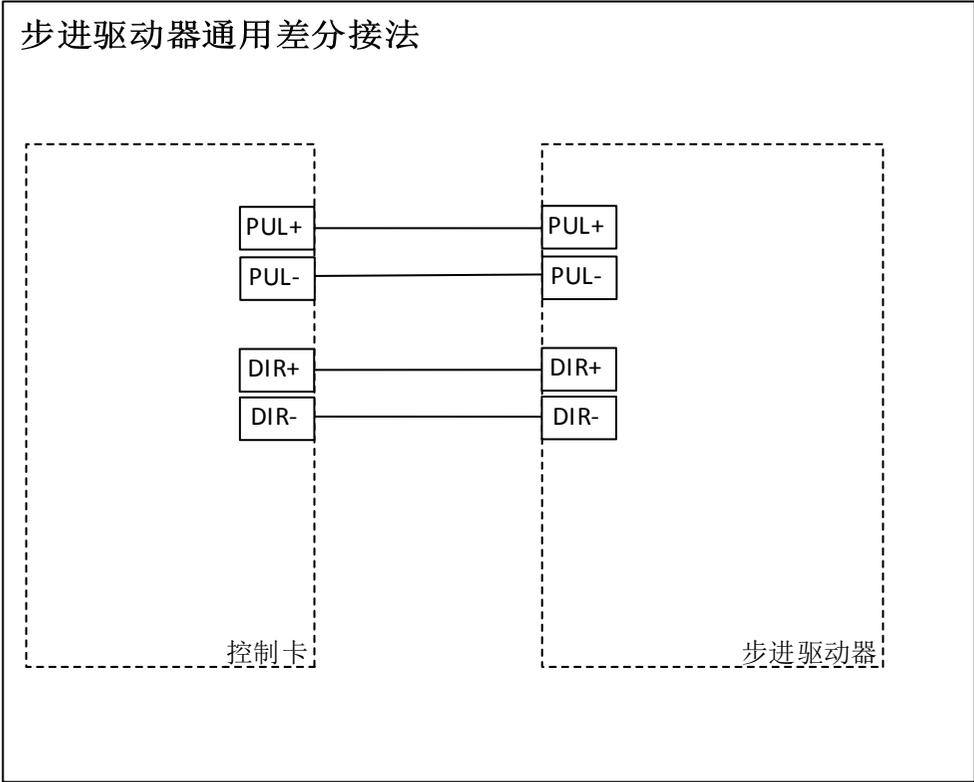
## C6L-锐科连续光纤激光器串口控制方式



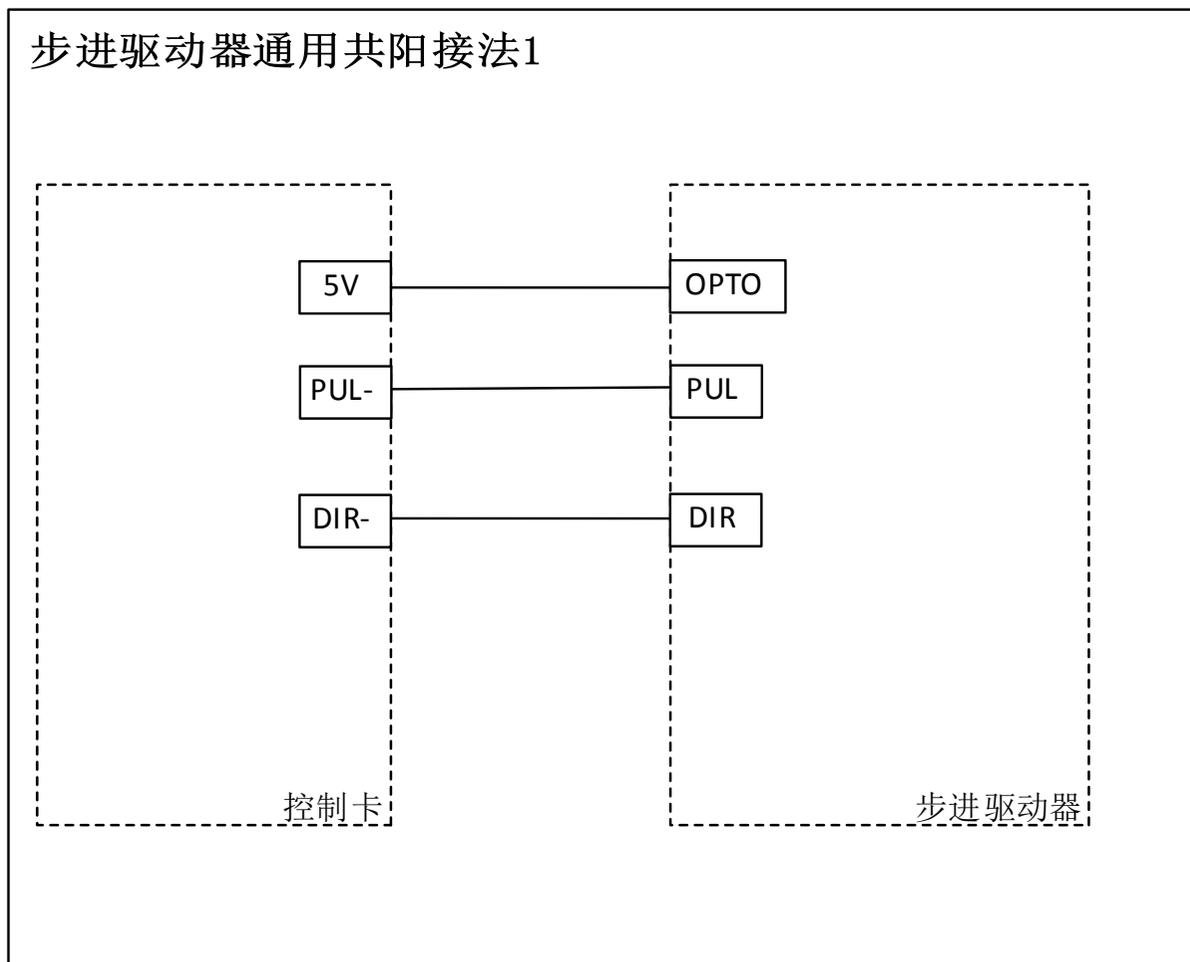


# C6 系列运动控制信号接线

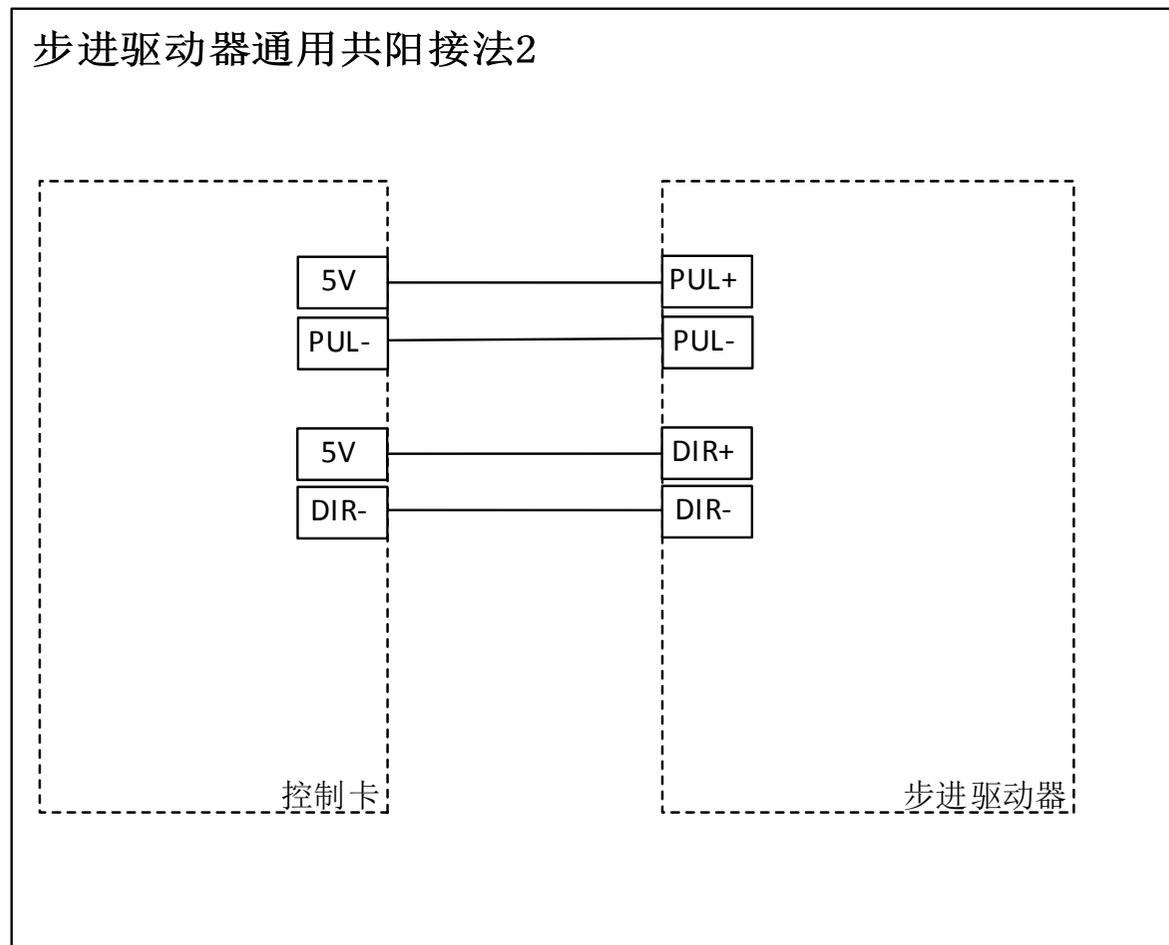
## 步进驱动器通用差分接法



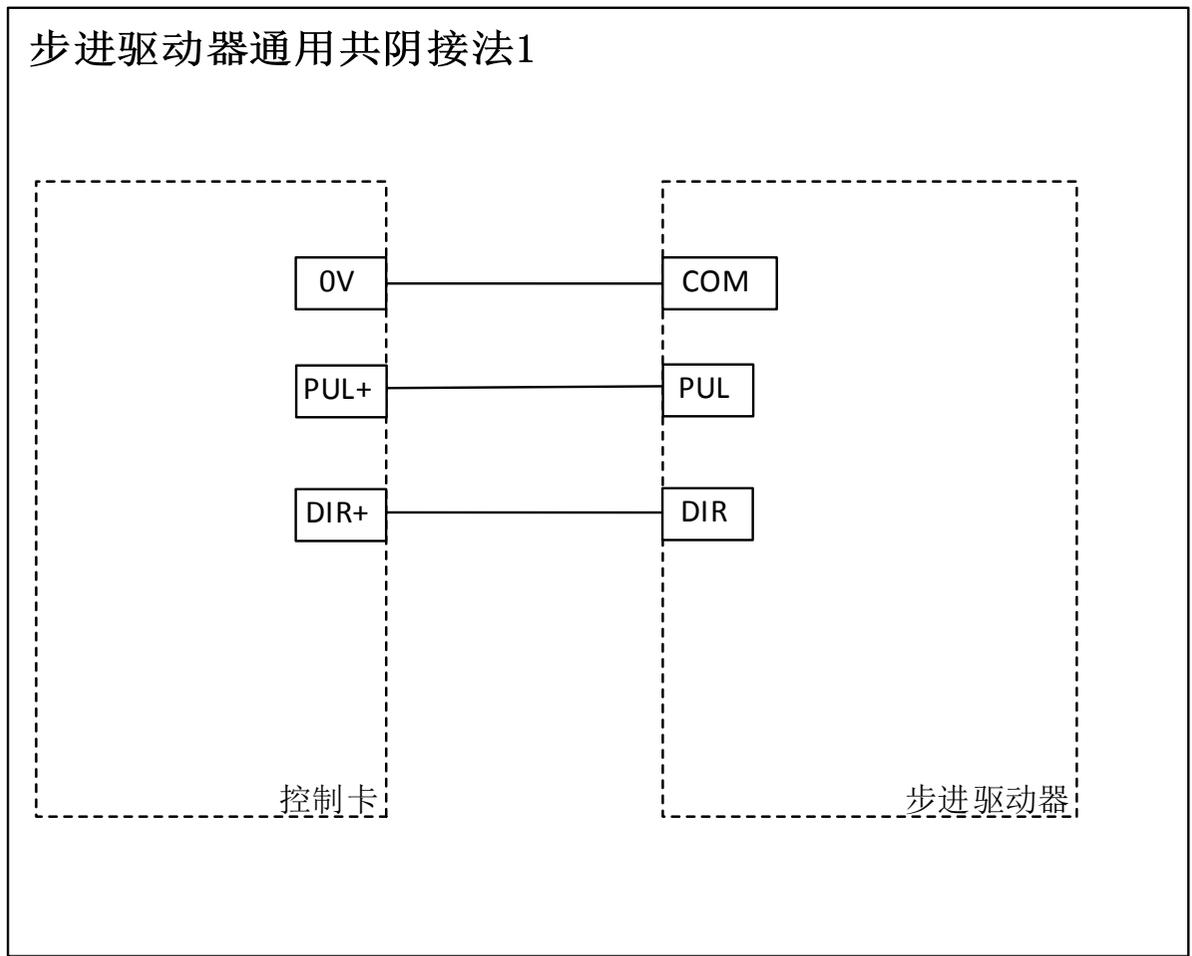
## 步进驱动器通用共阳接法 1



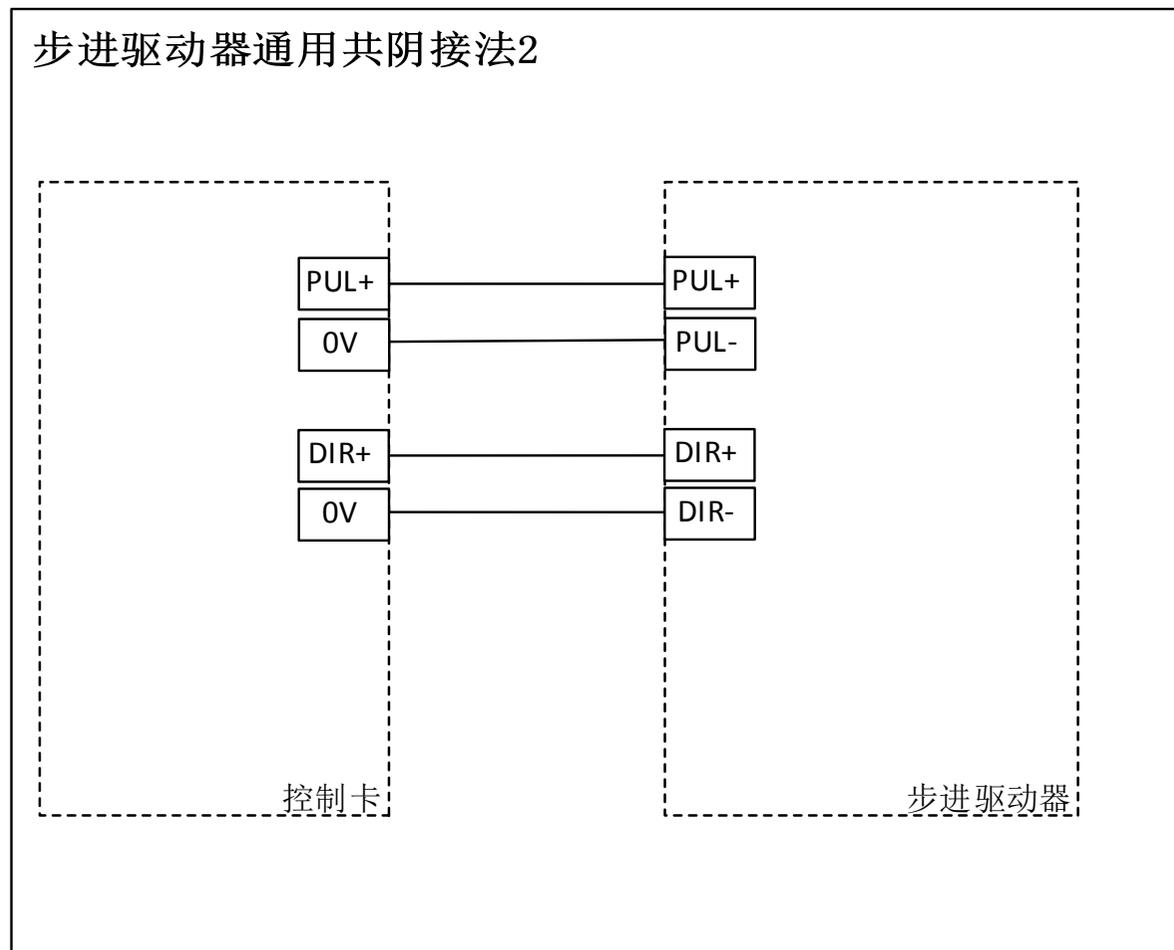
## 步进驱动器通用共阳接法 2



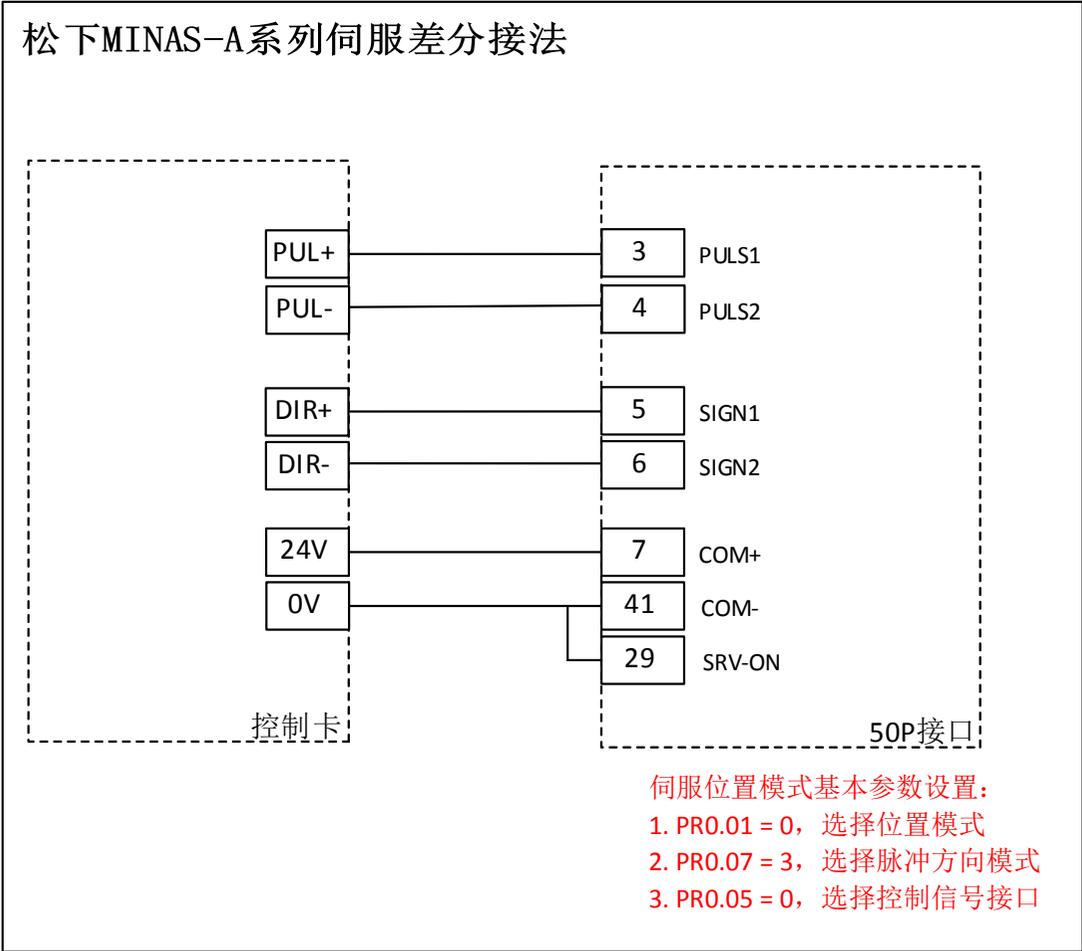
# 步进驱动器通用共阴接法 1



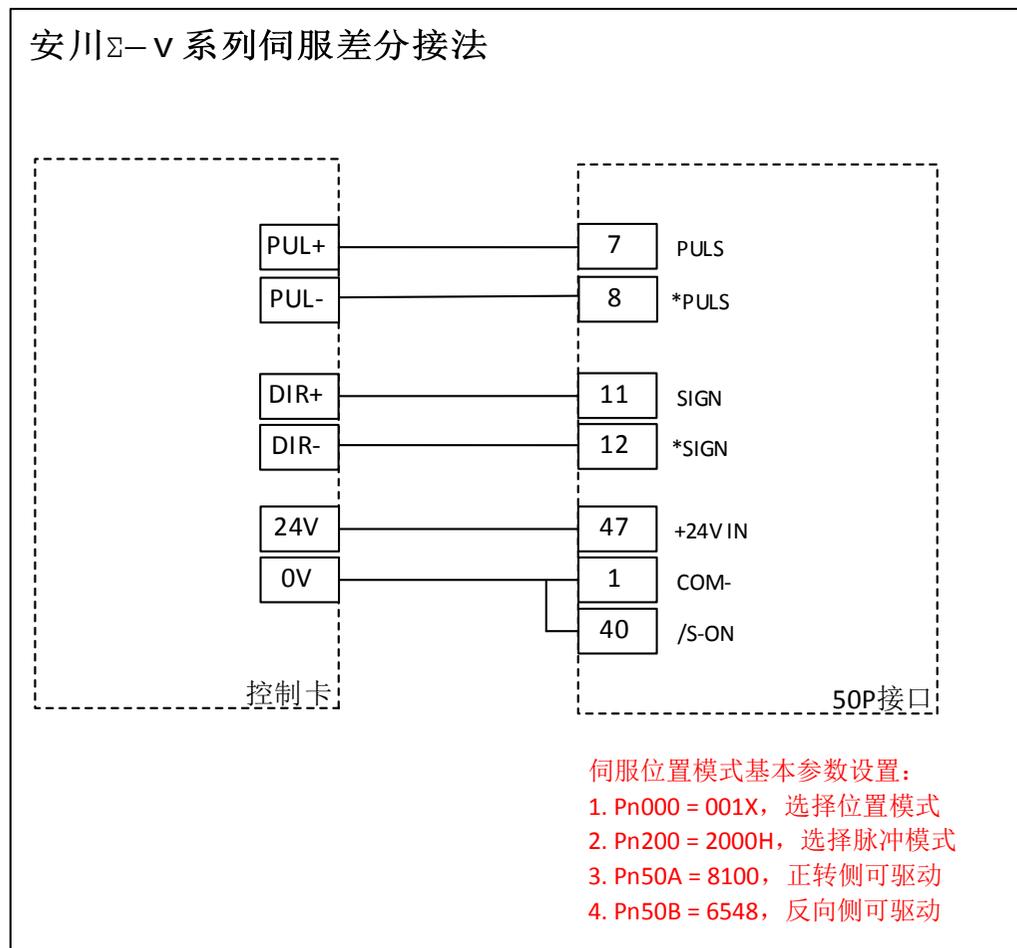
## 步进驱动器通用共阴接法 2



# 松下 MINAS-A 系列伺服差分接法



## 安川Σ—v 系列伺服差分接法



## 富士 A5 系列伺服差分接法

