


0	1	2	3	4	5	6	7	8	9																			
A	24腳介面接線 (母側/CNC側)																								A			
	腳針	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24			
	號碼圈	R3	S3	T3	B24	B20	177	176	175	174	179			178	190	192	193	191	194	195				0	24			
B	24腳介面接線 (公側/ROBOT側)																								B			
	腳針	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24			
	號碼圈	U	V	W	24V	0V	177	176	175	174	179			178	190	192	193	191	194	195				0	24			
C	CNC輸入訊號																								C			
D	號碼圈	CNC X2腳位	X2 TB腳位	CNC位址	ROBOT腳位	ROBOT位址	說明																			D		
E	195	X2-19	TB1-1	I16	Y20	Y20	FEED END																			E		
	194	X2-17	TB1-2	I17	Y21	Y21	PROGRAM END																					
	193	X2-15	TB1-3	I18	Y22	Y22	CHUCK CLAMP																					
	192	X2-13	TB1-4	I19	Y23	Y23	CHUCK UNCLAMP																					
	191	X2-11	TB2-1	I20	Y24	Y24	SPINDLE JOG/ AIR BLOW																					
	190	X2-9	TB2-2	I21	Y25	Y25	LOCK DURING LOADING																					
F	CNC輸出訊號																								F			
G	號碼圈	CNC Y2腳位	CNC Y2 TB腳位	CNC位址	ROBOT腳位	ROBOT位址	說明																			G		
	177	Y2-19	TB-0	O16	X10	X10	READY FOR LOADING (M48)																					
	176	Y2-17	TB-1	O17	X11	X11	SP. CHUCK UNCLAMP READY																					
	175	Y2-15	TB-2	O18	X12	X12	SP. CHUCK CLAMP READY																					
	174	Y2-13	TB-3	O19	X13	X13	SP. STOP SIGNAL																					
	178	Y2-11	TB-4	O20	X14	X14	Pre-Call (FEED HOLD)																					
	179	Y2-9	TB-5	O21	X15	X15	empty																					
H																									H			
I					備註	2019.10.31位址修改																			I			
	機型		MT-Series										規格		MT-52新代控制器										 光鉛企業股份有限公司 KEEN CHIEF CO., LTD.		圖名 MT機械手臂介面(建興安泰) 圖號 MT-CON-CL2014017162012	
	設計												日期															
	製圖		許聖杰										日期		2019.10.31													
	校對												日期															
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9																			