

24腳介面接線 (母側/CNC側)

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

24腳介面接線 (公側/ROBOT側)

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

CNC輸入訊號

號碼圈	CNC X2腳位	X2 TB腳位	CNC位址	ROBOT腳位	ROBOT位址	說明
190	X2-19	TB1-1	I16	Y20	Y20	FEED END
191	X2-17	TB1-2	I17	Y21	Y21	PROGRAM END
192	X2-15	TB1-3	I18	Y22	Y22	CHUCK CLAMP
193	X2-13	TB1-4	I19	Y23	Y23	CHUCK UNCLAMP
194	X2-11	TB2-1	I20	Y24	Y24	SPINDLE JOG/ AIR BLOW
195	X2-9	TB2-2	I21	Y25	Y25	LOCK DURING LOADING

ROBOT繼電器板TB2接腳 (共24V)

接腳號	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
號碼圈	24		190	191	192	193	194	195		0

ROBOT繼電器板TB3接腳 (共24V)

接腳號	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
號碼圈			90	91	92	93	94	95		24V

CNC輸出訊號

號碼圈	CNC Y2腳位	CNC Y2 TB腳位	CNC位址	ROBOT腳位	ROBOT位址	說明
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 Pre-Call
179	Y2-9	TB-5	O21	X15	X15	empty

備註 2019.10.31位址修改

機型	MT-Series		
規格	MT-52新代控制器		
設計	日期		
製圖	許聖杰	日期	2019.10.31
校對	日期		



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