

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	IR50-CE56	0690-CE56	CNC位址	ROBOT腳位	ROBOT位址	說明
195	8	B4	X4.5	Y20	Y20	FEED END
194	7	A4	X4.4	Y21	Y21	PROGRAM END
193	6	B3	X4.3	Y22	Y22	CHUCK CLAMP
192	5	A3	X4.2	Y23	Y23	CHUCK UNCLAMP
191	4	B2	X4.1	Y24	Y24	SPINDLE JOG/ AIR BLOW
190	3	A2	X4.0	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	TB16OUT	TB16OUT-CNI	IR20號碼圈	IR50-CE56	0690-CE56	CNC位址	ROBOT腳位	ROBOT位址	說明
177	0+	19	60	31	A16	Y0.0	X10	X10	READY FOR LOADING (M48)
176	1+	17	61	32	B16	Y0.1	X11	X11	SP. CHUCK UNCLAMP READY
175	2+	15	62	33	A17	Y0.2	X12	X12	SP. CHUCK CLAMP READY
174	3+	13	64	34	B17	Y0.3	X13	X13	SP. STOP SIGNAL
178	4+	11	65	35	A18	Y0.4	X14	X14	Pre-Call (FEED HOLD)
179	5+	9	66	36	B18	Y0.5	X15	X15	empty

機型	MT-Series		
規格	MT-52 FANUC		
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.

備註

圖名 MT機械手臂介面(建興安泰)

圖號 MT-CON-CL2014017162012-FAN