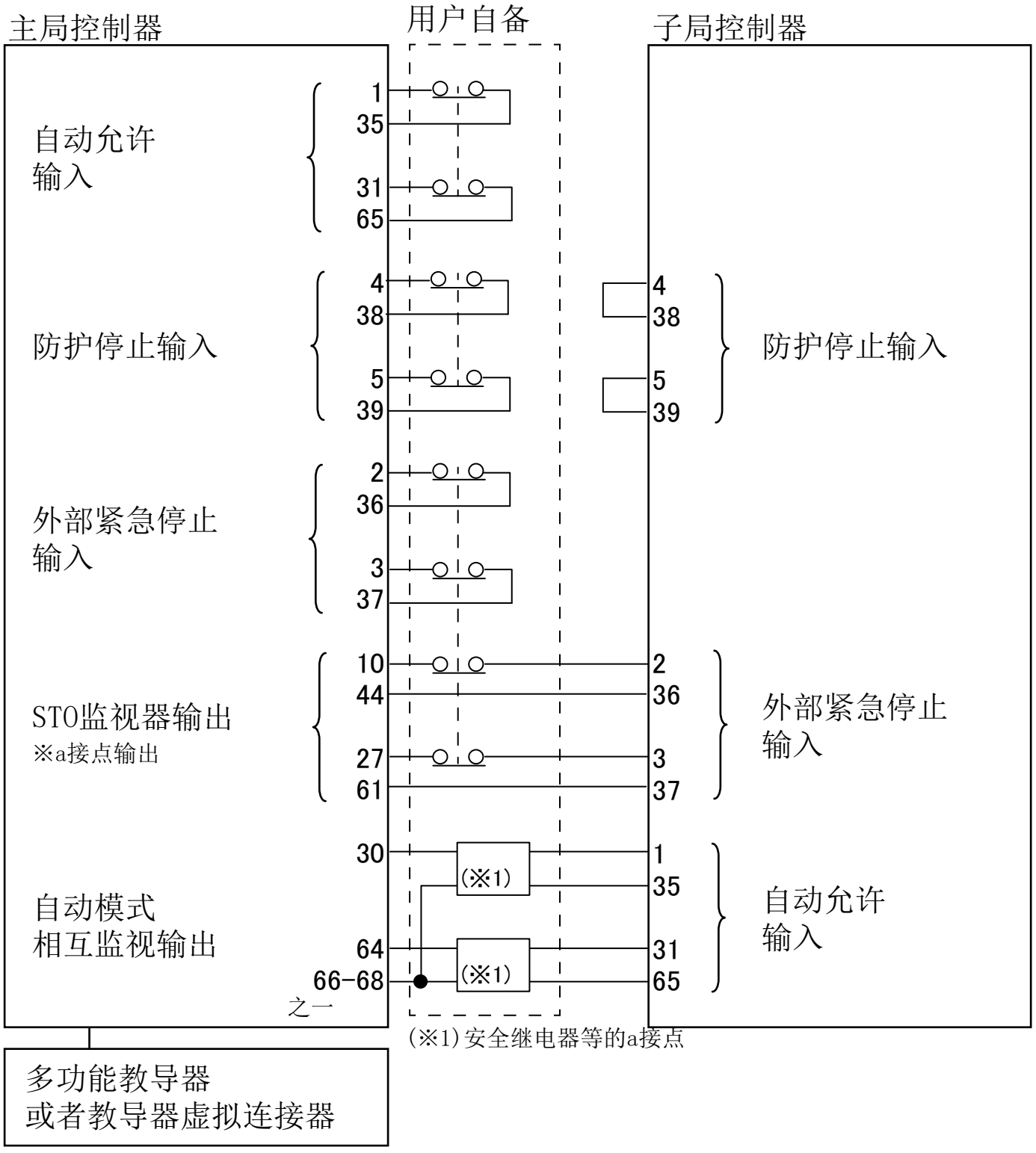
2台机器人的配线示例


主局控制器
用户自备
子局控制器
自动允许
输入
1
35
31
65
防护停止输入
4
38
5
39
4
38
5
39
防护停止输入
外部紧急停止
输入
2
36
3
37
STO监视器输出
※a接点输出
10
44
27
61
2
36
3
37
外部紧急停止
输入
自动模式
相互监视输出
30
64
66-68
之一
(※1)
(※1)
1
35
31
65
自动允许
输入
(※1)安全继电器等的a接点
多功能教导器
或者教导器虚拟连接器