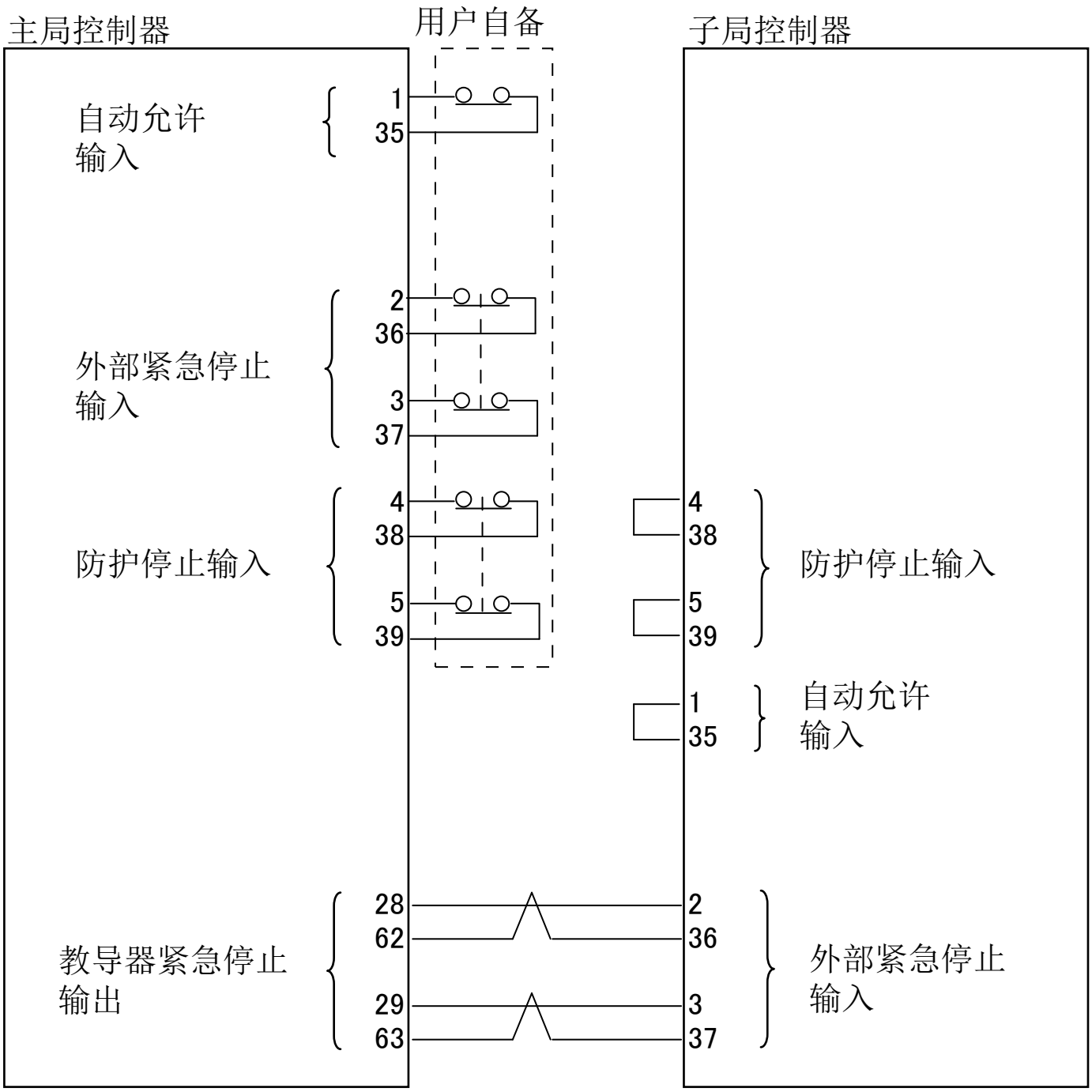
2台机器人的配线示例


主局控制器
用户自备
子局控制器
自动允许
输入
1
35
外部紧急停止
输入
2
36
3
37
防护停止输入
4
38
5
39
4
38
防护停止输入
5
39
1
35
自动允许
输入
教导器紧急停止
输出
28
62
29
63
2
36
3
37
外部紧急停止
输入