

赛程一附表 1-1 主控单元 PLC 硬件地址配置表(裁判用)

输入点	信号	说 明	备注
I0.0	CEMG	急停	
I0.4	SEN1	托盘流水线入口托盘检测光电开关	
I0.5	SEN2	托盘流水线拍照工位托盘检测光电开关	
I0.6	SEN3	机器人抓取工位托盘检测光电开关	
I1.0	ORG1	装配流水线原点信号光电开关	
I1.1	ELP1	托盘流水线拍照工位阻挡气挡上升位置检测磁性开关	
I1.2	ELN1	托盘流水线拍照工位阻挡气挡下降位置检测磁性开关	
I1.3	ELP2	机器人抓取工位阻挡气挡上升位置检测磁芯开关	
I1.4	ELN2	机器人抓取工位阻挡气挡下降位置检测磁芯开关	
输出点	信号	说 明	备注
Q0.4	ALMHL	报警指示灯	线缆缺失
Q0.5	YV1	拍照工位阻挡气挡电磁阀	
Q0.6	YV2	机器人抓取工位阻挡气挡电磁阀	
Q0.7	LAS	机器人单元激光笔输出	线缆缺失
Q1.0	STOP_U	变频器停止	线缆缺失
Q2.0	START_RB	机器人启动	线缆缺失
Q2.2	RESET_RB	机器人复位	线缆缺失
Q2.5	LED	背光源控制	线缆缺失
Q3.0	FWD_U	托盘流水线正转启动	
Q3.1	REV_U	托盘流水线反转启动	
Q3.2	SP1_U	托盘流水线速度选择 1	

赛程一附表 1-2 步进驱动器引脚说明(裁判用)

引脚	线号	说 明
VDC	24V	步进驱动器供电电源 24V
GND	GND	步进驱动器供电电源 GND
PUL+	CP1	步进驱动器脉冲输入信号(高电平)
PUL-	GND	步进驱动器脉冲输入信号 COM 端
DIR+	DIR1	步进驱动器脉冲方向输入信号
DIR-	GND	步进驱动器脉冲方向输入信号 COM 端
A+	A1+	步进电机 A 相
A-	A1-	步进电机 A 相
B+	B1+	步进电机 B 相
B-	B1-	步进电机 B 相