

# 昂峰订制版本说明书

密级：内部

文件编号：	DOC-
文件版本：	V1.0
编制人：	李东盛
编制部门：	研发中心
编制日期：	2024/9/13



## 修订记录表

版本	作者	日期	修订说明
1.0	李东盛	2024/9/13	Init

# 目录

<b>1</b>	<b>简介</b> .....	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>机器人控制柜急停信号的接线描述</b> .....	<b>1</b>
2.1	接线原理图.....	1
2.2	接线示意图.....	1
<b>3</b>	<b>软件的使用说明</b> .....	<b>2</b>
3.1	绑定急停状态的系统 IO 信号.....	2
3.1.1	功能描述.....	2
3.1.2	绑定系统 IO 的方法.....	2
3.2	绑定急停状态的寄存器信号.....	3
3.2.1	功能描述.....	3
3.2.2	绑定寄存器信号的方法.....	3

文件编号	DOC-
文件版本	V1.0
编制日期	2024/9/13
文件页码	1/4

## 1 简介

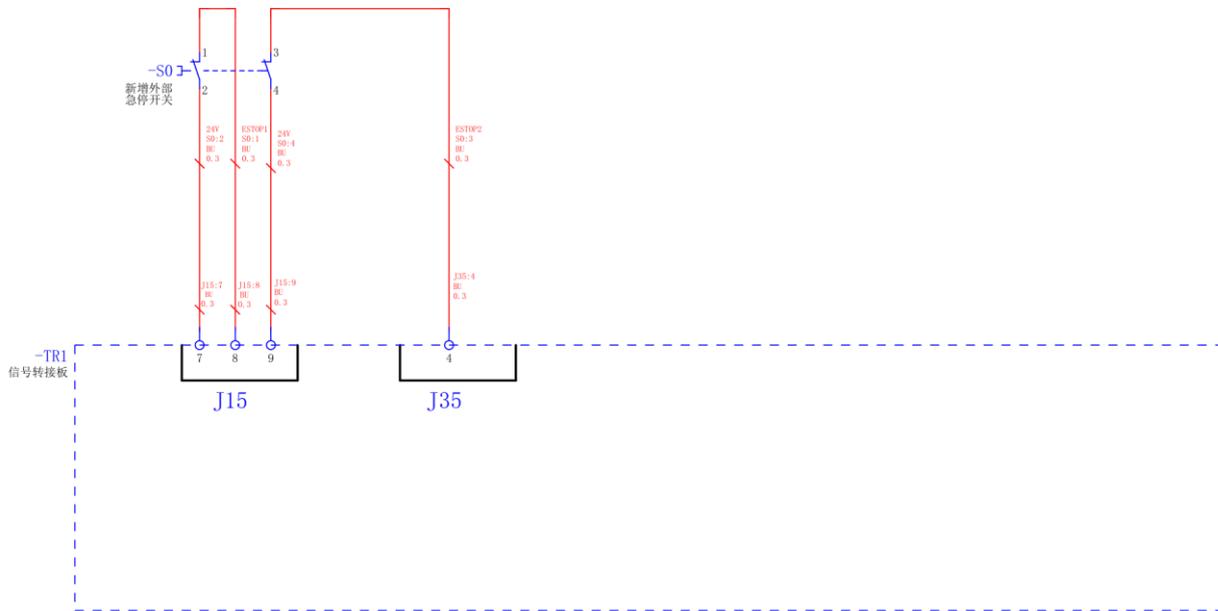
该文档主要描述昂峰定制版本机器人的控制柜急停信号的接线方式，以及配置三种急停状态输出使用的说明。需要注意的是：该功能的软件版本和安全板固件版本均为定制版本，需要匹配使用，暂时不支持合并到主功能分支。

使用前的准备工作：

- (1) 升级安全板固件，固件版本号：1.3.9.2；
- (2) 升级控制器，控制器版本号：2.2.2.C125.20240909；
- (3) 调整机器人控制器急停信号的接线；

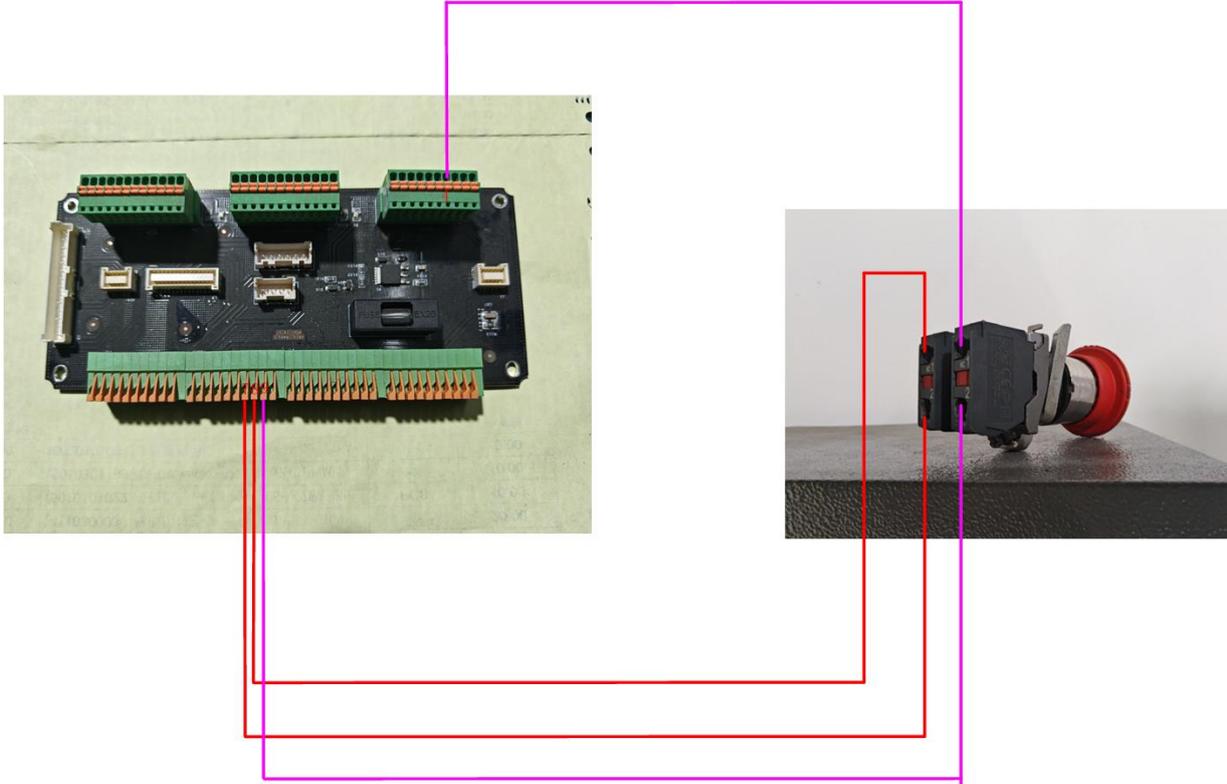
## 2 机器人控制柜急停信号的接线描述

### 2.1 接线原理图



### 2.2 接线示意图

文件编号	DOC-
文件版本	V1.0
编制日期	2024/9/13
文件页码	2/4



### 3 软件的使用说明

#### 3.1 绑定急停状态的系统 IO 信号

##### 3.1.1 功能描述

定制版本上一共支持 4 种急停状态的系统 IO 信号，分别是：机器人急停状态输出、手持急停状态输出、控制柜急停状态输出、外部急停状态输出。

##### 3.1.2 绑定系统 IO 的方法

进入“通信-系统 IO-系统输出”界面，如下图所示，找到对应的系统 IO 选项，指定需要绑定的 IO 信号即可完成绑定，单击“确定”后，配置立刻生效。

文件编号	DOC-
文件版本	V1.0
编制日期	2024/9/13
文件页码	3/4



## 3.2 绑定急停状态的寄存器信号

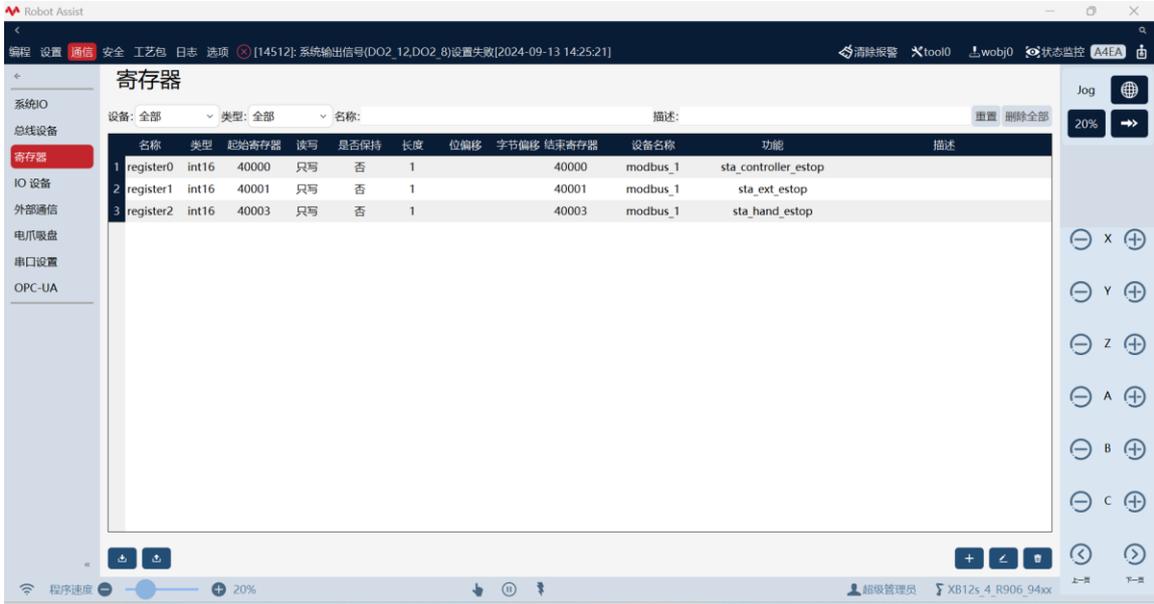
### 3.2.1 功能描述

定制版本上一共支持 4 种急停状态的只写寄存器，分别是：机器人急停状态输出 (sta\_estop)、手持急停状态输出(sta\_hand\_estop)、控制柜急停状态输出(sta\_controller\_estop)、外部急停状态输出(sta\_ext\_estop)。

### 3.2.2 绑定寄存器信号的方法

进入“通信-寄存器”界面，如下图所示，可以看到已经创建的寄存器和其绑定的功能码。

文件编号	DOC-
文件版本	V1.0
编制日期	2024/9/13
文件页码	4/4



通过创建或者修改寄存器，可以在寄存器的设置里，依次选择寄存器的类型、选择为只写寄存器、修改寄存器的地址、选择绑定的功能码，点击“完成”后，即可将对应急停状态输出到绑定的寄存器上，配置立刻生效。

