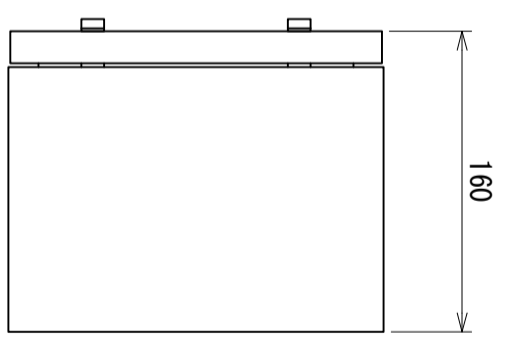
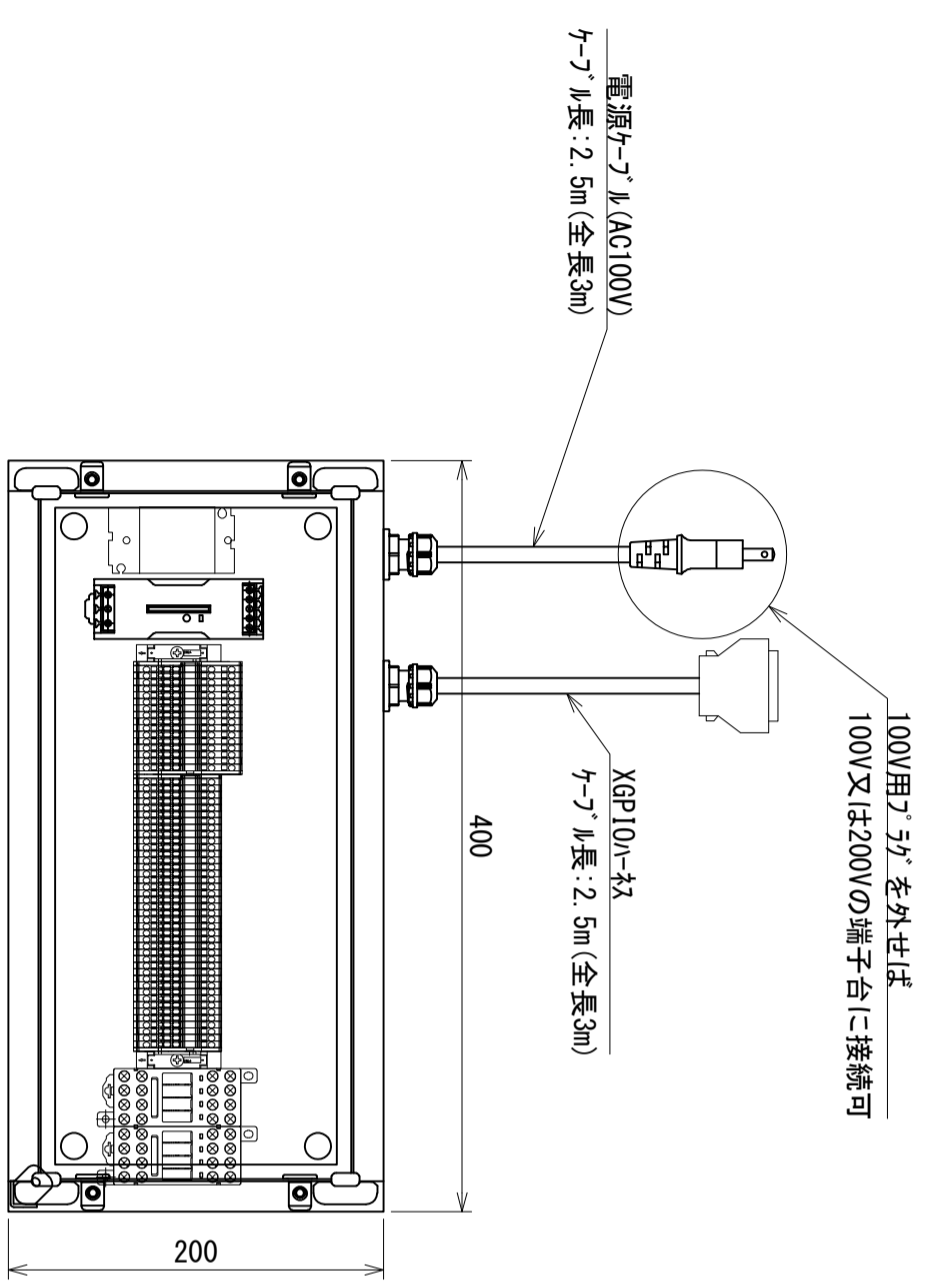
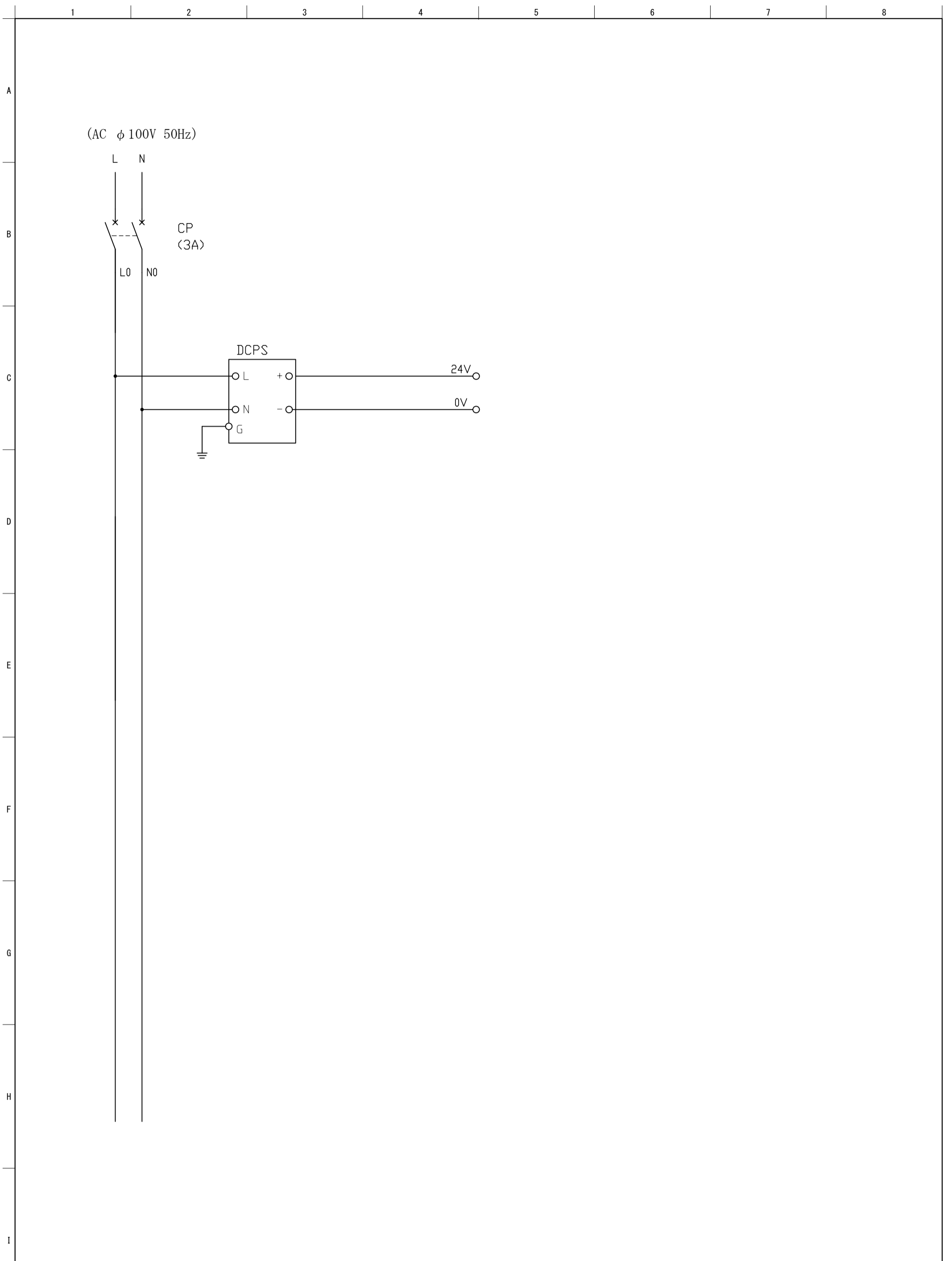


任意の大きさに変更可能です。



REVISION	1																										
	2																										
	3																										
Mark																											
Reason																											
Date																											
Perm											Insp		Desi		Draw		Scale		Date		Construction Name			Name		Draw. No.	
															仲久保		1/4		22/11		Kawasaki Robotics F60型コントローラ中継BOX			2AB/2AEボードXGP10 外形図		Robot product sensor 32 inout4	

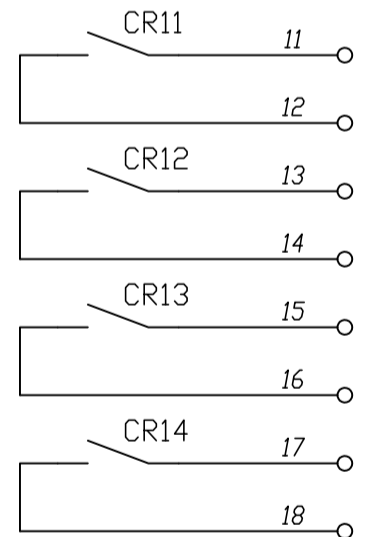
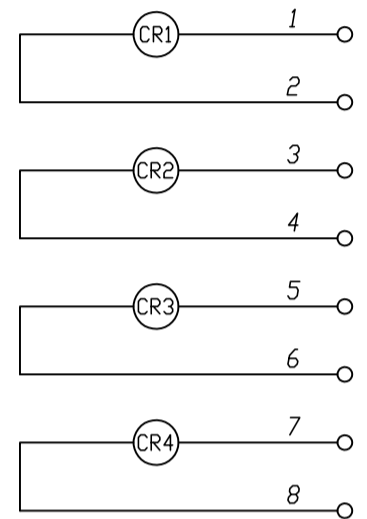
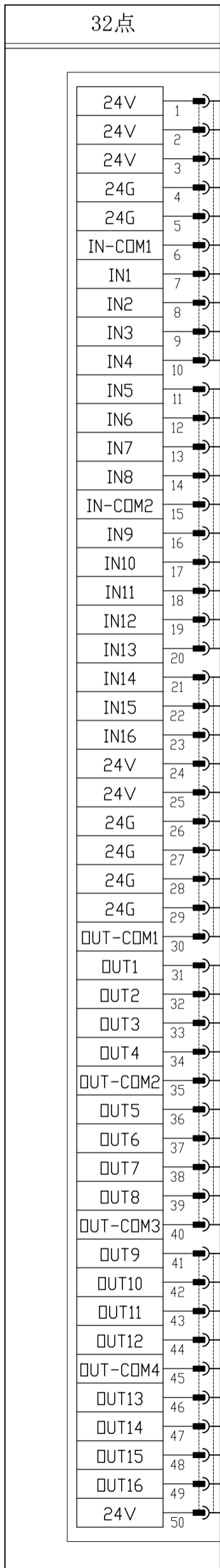


1 2 3 Mark	△		Perm	Insp	Desi	Draw	Scale	Date	Construction Name	Name	Draw. No.
	△					仲久保	1/1	22/10	Kawasaki Robotics F60型コントローラ中継BOX	2AB/2AEボードXGPIO 中継BOX接続展開図	Robot product sensor 32 inout4
	△										

A  
B  
C  
D  
E  
F  
G  
H  
I

XGPIO コネクタピン配列

24V or 0V



1 2 3 Mark	Reason	Date	Perm	Insp	Desi	Draw	Scale	Date	Construction Name	Name	Draw. No.
						仲久保	1/1	22/10	Kawasaki Robotics F60型コントローラ中継BOX	2AB/2AEボードXGPIO 汎用信号接続図	Robot product sensor 32 inout4

A  
B  
C  
D  
E  
F  
G  
H  
I

TB-1  
(VTX-15/3 \* 16P)

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
24V	24V	24V	24V	24V	24V	24V	24V	24G	24G	24G	24G	24G	24G	24G	24G

TB-2  
(VTX-15/2 \* 41P)

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
1	2	3	4	5	6	7	8	IN5	IN6	IN7	IN8	IN9	IN10	IN11	IN12	IN13	IN14	IN15	IN16	11	12	13	14	15	16	17	18	OUT5	OUT6

31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41
OUT7	OUT8	OUT9	OUT10	OUT11	OUT12	OUT13	OUT14	OUT15	OUT16	SLD

\*NPNの場合：IN-COM1,2に24V OUT-COM1,2,3,4に0Vを接続して下さい。  
 \*PNPの場合：IN-COM1,2に0V OUT-COM1,2,3,4に24Vを接続して下さい。

\*端子台に配線する際は、被覆を8~10mm剥いて頂き奥までしっかり差込して下さい。

REVISION	1									Construction Name Kawasaki Robotics F60型コントローラ中継BOX	Name 2AB/2AEボードXGPIO 汎用信号接続図	Draw No. Robot product sensor 32 inout4
	2											
	3											
Mark	Reason	Date	Perm	Insp	Desi	Draw 仲久保	Scale 1/1	Date 22/10				