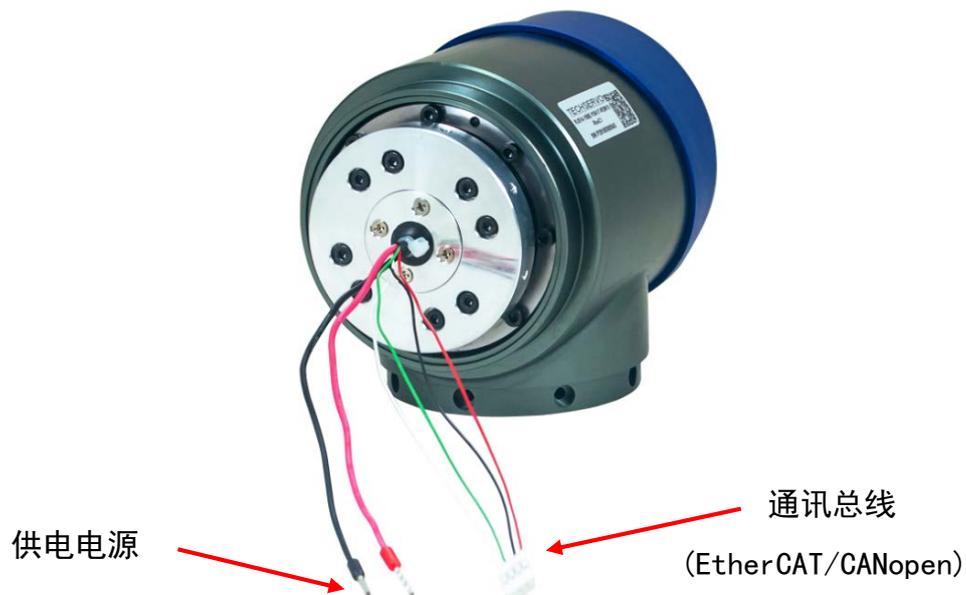


RJS 系列机器人关节模组接线定义说明

1. RJS 系列关节模组接线说明

RJS 系列关节模组采用内部中空走线，包括电源线（DC48V）和通讯总线，通讯总线可使用 EtherCAT 或 CANopen，如下图所示：



1) 供电电源线定义：

颜色	描述
红色	供电电源正 V+ (14-48VDC)
黑色	供电电源负 V- (GND)

2) EtherCAT 通讯总线定义：

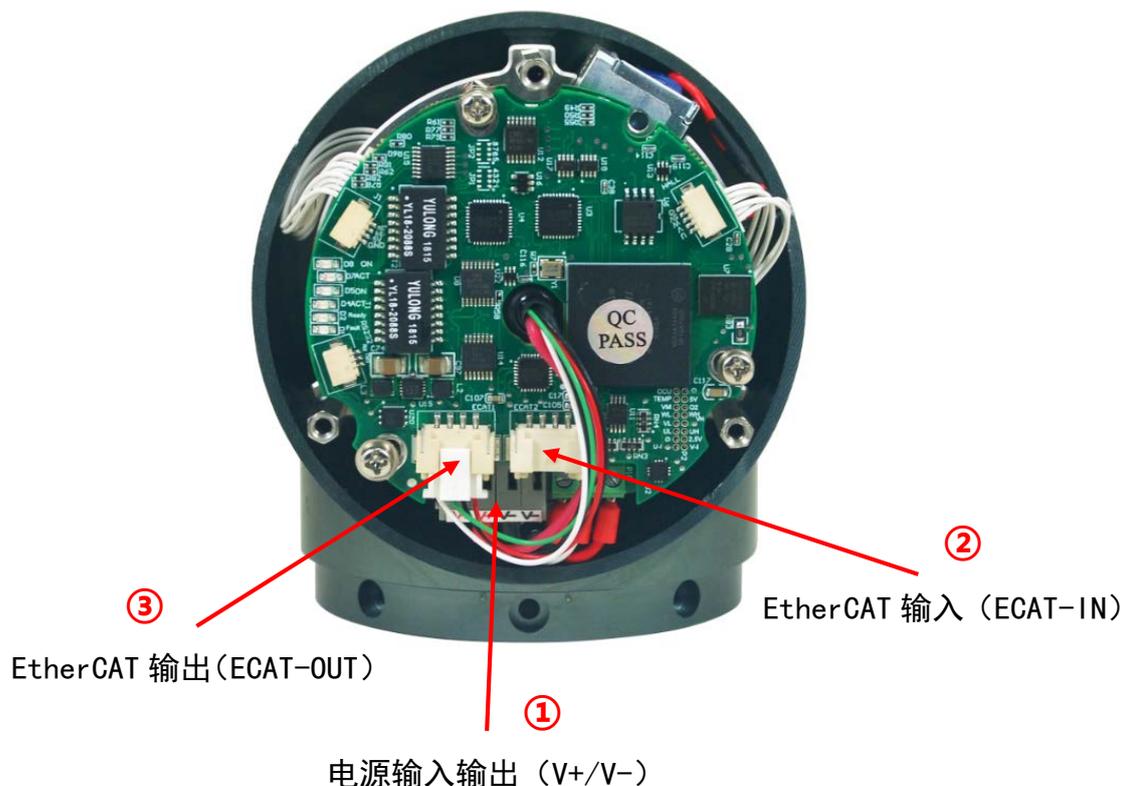
颜色	描述
红色	RX+
黑色	RX-
绿色	TX+
白色	TX-

3) CANopen 通讯总线定义：

颜色	描述
白色	CAN_H
绿色	CAN_L

2. RJS 系列关节模组接线端口定义

如下图所示，关节模组级联时需要连接电源线和通讯线。



- ① 电源输入输出：外部输入电源以及给后一级关节模组供电使用，两组 V+/V- 是并联在一起。
- ② EtherCAT 输入：连接前一级关节模组 EtherCAT 输出。
- ③ EtherCAT 输出：连接后一级关节模组 EtherCAT 输入。

如下图所示，级联时需要将前一级关节模组的输出端线连接到后一级关节模组的输入端。



1) 电源输入输出 (V+/V-)

端口定义	描述
V+	供电电源正 (14-48VDC)
V+	供电电源正 (14-48VDC)
V-	供电电源负 (GND)
V-	供电电源负 (GND)

2) EtherCAT 通信输入接口定义 (ECAT-IN):

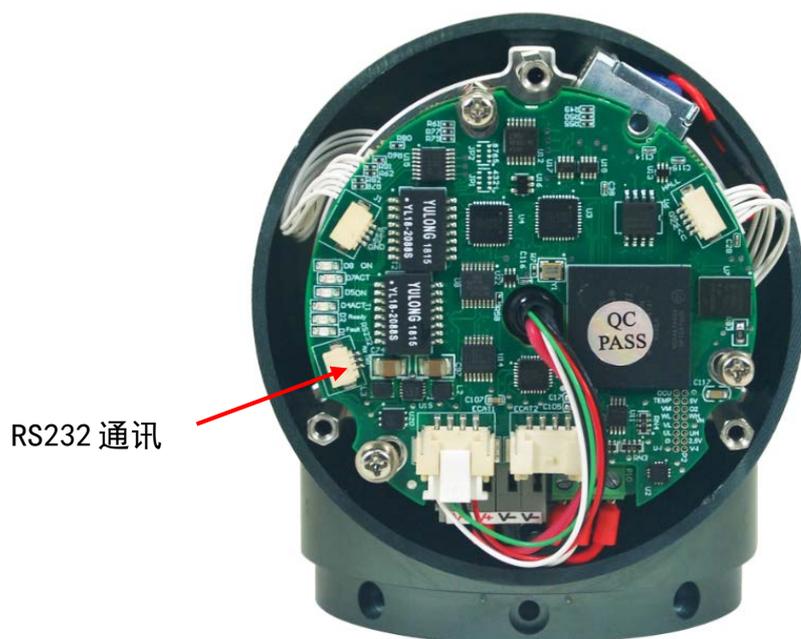
管脚号	颜色	描述
1	红色	RX1+
2	黑色	RX1-
3	绿色	TX1+
4	白色	TX1-

3) EtherCAT 通信输出接口定义 (ECAT-OUT):

管脚号	颜色	描述
1	红色	RX2+
2	黑色	RX2-
3	绿色	TX2+
4	白色	TX2-

3. RJS 系列关节模组 RS232 通讯端口

RJS 系列关节模组支持 RS232 串口通讯，可以通过它连接我们的上位调试软件监控关节模组的运行状态。



RS232 接口定义

管脚号	描述
1	GND
2	RX
3	TX

感谢您选用我们公司的产品，如有疑问，请及时与我们沟通，谢谢！

如您还需要了解RJS关节模组的更多信息，请登录网站：<http://www.techsoft-robots.com>.