

Robot interface cards



DESCRIPCIÓN GENERAL

La comunicación por bus de campo entre la fuente de potencia y el controlador del robot se lleva a cabo con módulos. El protocolo se puede elegir basándose en la preferencia del cliente. Los módulos se montan dentro del chasis de interfaz de robot KempArc.

Código pedido	Descripción
9774120CAN	TARJETA DE INTERFAZ CAN ABIERTA
9774120DEV	ADAPTADOR DE BUS DE CAMPO DEVICENET
9774120ETC	INTERFAZ DE BUS DE CAMPO ETHERCAT
9774120ETH	ADAPTADOR DE BUS DE CAMPO ETHERNET
9774120IBC	ADAPTADOR DE BUS DE CAMPO INTERBUS DE COBRE
9774120IBO	ADAPTADOR DE BUS DE CAMPO INTERBUS OPTICO
9774120PRF	ADAPTADOR DE BUS DE CAMPO PROFIBUS
9774120PRN	ADAPTADOR DE BUS DE CAMPO PROFINET