

# Robot interface module for AX



## DESCRIPCIÓN GENERAL

La comunicación por bus de campo entre la fuente de potencia y el controlador del robot se lleva a cabo con distintos tipos de módulos. El protocolo se puede elegir basándose en la preferencia del cliente.

El más usado es Ethernet IP. KUKA y Beckhoff utilizan Ethercat. Profinet y Profibus es típico de Siemens, y Modbus se utiliza en Universal Robot. DeviceNet es un protocolo de red típico en sistemas antiguos.

## CÓDIGOS DE PEDIDO

RX 701 1200 – M40 EtherNet/IP RJ45 2  
RX 702 1200 – M40 PROFINET RJ45 2  
RX 703 1200 – M40 EtherCAT RJ45 2  
RX 704 1200 – M40 Modbus TCP RJ45 2  
RX 705 4100 – M40 PROFIBUS D89 1  
RX 706 3100 – M40 DeviceNet 1  
RX 707 2200 – M40 DeviceNet M12 2

## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

### Robot interface module for AX

Código de producto

Consulte las especificaciones técnicas.