

Robot interface module for AX



PRÉSENTATION

La communication de bus de terrain entre le poste à souder et le contrôleur du robot est activée avec différents types de modules. Le protocole peut être choisi en fonction des préférences du client.

Ethernet IP est le plus couramment employé. KUKA et Beckhoff emploient Ethercat. Profinet&Profibus est utilisé par Siemens et Modbus est utilisé par Universal Robot. DeviceNet est un protocole réseau habituel dans les anciens systèmes.

RÉFÉRENCES DE COMMANDE

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

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Robot interface module for AX

Code du produit

Voir les caractéristiques techniques.