

# Robot interface module for AX



## PANORAMICA

La comunicazione del fieldbus tra la fonte di alimentazione e il controller del robot è abilitata con vari tipi di moduli. Il protocollo può essere scelto in base alle preferenze del cliente.

Il più comunemente usato è EtherNet/IP. KUKA e Beckhoff utilizzano Ethercat. Profinet?ofibus è tipico di Siemens e Modbus viene utilizzato da Universal Robot. DeviceNet è un tipico protocollo di rete nei sistemi meno recenti.

## CODICI DI ORDINAZIONE

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

## SPECIFICHE TECNICHE

### Robot interface module for AX

Codice prodotto

Vedere le specifiche tecniche.