

Robot interface module for AX



ÖVERSIKT

Fältbusskommunikation mellan strömkällan och robotstyrenheten möjliggörs med olika typer av moduler. Protokollet kan väljas utifrån kundens önskemål.

Det vanligaste är Ethernet IP. KUKA och Beckhoff använder Ethercat. Profinet&Profibus är vanligt för Siemens, och Modbus används i Universal Robot. DeviceNet är ett vanligt nätverksprotokoll i äldre system.

ARTIKELNUMMER

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

TEKNISKA DATA

Robot interface module for AX

Produktkod

Se tekniska data.