

Robot interface module for AX



OVERSIKT

Feltbusskommunikasjon mellom strømkilden og robotkontrolleren muliggjøres med ulike typer moduler. Protokollen kan velges ut fra kundens preferanser.

Den mest brukte er Ethernet IP. KUKA og Beckhoff bruker Ethercat. Profinet?ofibus er typisk for Siemens, og Modbus brukes i universalroboter. DeviceNet er en typisk nettverksprotokoll i eldre systemer.

BESTILLINGSKODER

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

TEKNISKE SPESIFIKASJONER

Robot interface module for AX

Produktkode

Se Tekniske spesifikasjoner.