

# Robot interface module for AX



## ÜBERSICHT

Die Feldbuskommunikation zwischen Stromquelle und Robotersteuerung erfolgt über spezifische Module. Das Protokoll ist kundengemäß wählbar.

Am häufigsten wird Ethernet IP verwendet. KUKA und Beckhoff nutzen Ethercat. Profinet & Profibus ist typisch für Siemens und Modbus kommt bei Universal Robot zum Einsatz. DeviceNet ist ein typisches Netzwerkprotokoll in älteren Systemen.

## BESTELLNUMMERN

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

## TECHNISCHE DATEN

### Robot interface module for AX

Bestellnummer

Siehe dazu die Technischen Daten.