

# Robot interface module for AX



## OVERSIGT

Feltbuskommunikation mellem strømkilden og robotstyringsenheden aktiveres med forskellige typer af moduler. Kunden kan vælge protokol efter eget ønske.

Den mest almindeligt anvendte er Ethernet IP. KUKA og Beckhoff anvender Ethercat. Profinet?ofibus er typisk for Siemens, og Modbus anvendes i Universal Robot. DeviceNet er en typisk netværksprotokol i ældre systemer.

## ORDRENUMRE

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 SPECIFIKATIONER

### Robot interface module for AX

Produktkode

Se de tekniske specifikationer.