

# Robot interface module for AX



## OVERZICHT

Fieldbuscommunicatie tussen de stroombron en robotbesturing wordt mogelijk gemaakt met verschillende typen modules. Het protocol kan afhankelijk van de voorkeur van de klant worden gekozen.

Het meest gebruikte protocol is Ethernet IP. KUKA en Beckhoff maken gebruik van Ethercat. Profinet&Profibus is kenmerkend voor Siemens en Modbus wordt gebruikt in Universal Robot. DeviceNet is een gangbaar netwerkprotocol in oudere systemen.

## BESTELCODES

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 SPECIFICATIES

### Robot interface module for AX

Productcode

Zie de technische specificaties.