

Robot interface module for AX



OPIS

Dzięki różnym typom modułów możliwa jest komunikacja między źródłem prądu a kontrolerem robota za pośrednictwem magistrali sterującej. Protokół można wybrać na podstawie preferencji klienta.

Najczęściej jest wykorzystywany Ethernet IP. Urządzenia KUKA i Beckhoff używają Ethercat. Profinet i Profibus są typowe dla urządzeń Siemens, a Modbus jest popularny w Universal Robot. DeviceNet to protokół sieciowy powszechnie spotykany w starszych urządzeniach.

KODY DO ZAMÓWIEŃ.

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

DANE TECHNICZNE

Robot interface module for AX

Kod produktu

Patrz „Dane techniczne”.