



Descripción:

El Interfaz de Robot IR-5000 permite la comunicación entre una fuente de potencia de GPS 4000/5000 DR y un Controlador de Robot o PLC utilizando señales cableadas analógicas y digitales, así como mediante el bus de campo Modbus.

Uso:

La comunicación entre la interfaz IR-5000 y el Sistema Automatizado (Robot/PLC) se puede realizar mediante el bus de campo Modbus o mediante tensiones digitales y analógicas.

En Sistemas con Modbus el Robot/PLC trabaja llamando Jobs o Programas predefinidos de los distintos Modos de Soldadura, sobre los que puede aplicar correcciones, así como Programa MIG STANDARD MANUAL sobre el que pueden ajustar parámetros.

En Sistemas Cableados el Robot/PLC trabaja llamando Jobs. Cada Job tiene definido un Modo de Soldadura y ha sido previamente grabado por el usuario.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Referencia	66216015
Conexión de control	TELENET
Tensión entrada alimentación U1	18 ÷ 24Vac. Típica 20Vac (Integrada en conexión TELENET)
Tensión de trabajo interna	24Vdc, aislado de entrada U1
Salida auxiliar de alimentación	24Vdc, 200mA máx., aislada galvánicamente de la tensión de entrada U1 y del resto del interfaz
Fusible protección entrada U1	T1A, 1A retardado
Grado de Protección de envolvente	No incluye envolvente.
Conexión de entradas/salidas	Fichas enchufables con fijación de cable por tornillo.
Tipo de anclaje	Clip para Carril DIN
Dimensiones aprox. (Al x An x Pr)	105x181x70 mm
Peso	0,315 kg

Todas las entradas están aisladas galvánicamente entre sí, de la alimentación interna y del resto del interfaz

DIMENSIONES EXTERNAS

