

マシンにWi-Fiコネクティビティを容易に構築



AWK-1137C ワイヤレスクライアントによりマシンに信頼性の高い Wi-Fi コネクティビティを提供

マシンビルダおよびシステムインテグレータは、常に安定した信頼性の高いオペレーションを維持するためにマシンに組み込むことができるコンパクトで堅牢なWi-Fiデバイスを探しています。AWK-1137Cワイヤレスクライアントは、マシンビルダに対して信頼性の高いWi-Fiコネクティビティを提供することで様々な産業用アプリケーションに適用することができます。



インストールと統合が容易

- パームサイズフォームファクタによりインストールに必要なスペースが最小限に抑えられる
- エンドデバイスに接続するためのイーサネットおよびシリアルインターフェースの提供
- インストールの柔軟性を提供するDINレールマウントとウォールマウンティングオプション



シームレスなWi-Fiモビリティ

- AP間150ミリ秒のハンドオフの実現
- 車載バッテリーからの安定した9~30 VDCのワイド電源入力範囲の電力の供給
- 恒久的に振動が発生する環境でのWi-Fiデバイスの安定したオペレーションの提供



Wi-Fiネットワークの導入が容易

- 複数のデバイスのワンステップセットアップが可能
- Wi-Fiチャンネルのワンクリックによる最適化
- ゼロコンフィギュレーションによる既存のネットワークに新しいWi-Fiデバイスの追加が可能

多様な通信要件を満たすWi-Fiデバイス

食品および飲料水倉庫

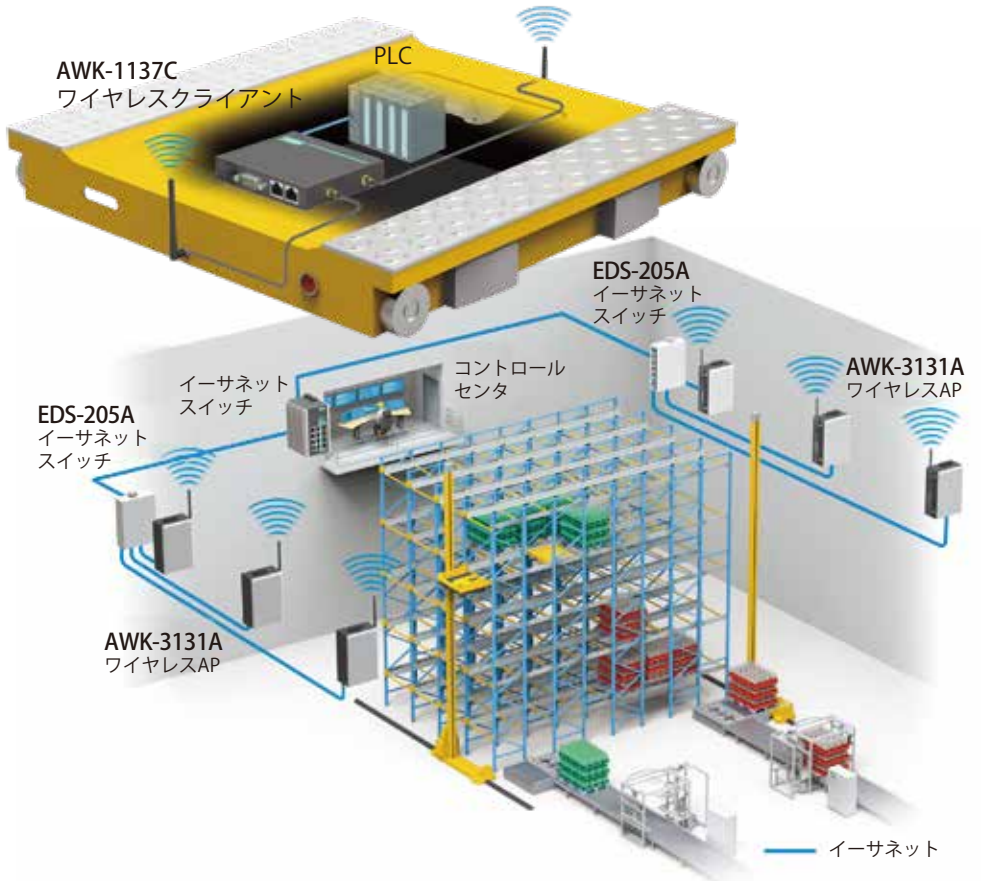
自動倉庫システム (AS/RS) は、食品および飲料水を保管する倉庫に配備されオペレーションの効率を向上させることができます。コントロールセンタのオペレータは、事故を防止し、円滑なオペレーションを確保するためにシャトルシステムの位置とステータスに関する情報を必要とします。AS/RSシャトルの位置とステータス情報をリアルタイムでコントロールセンタに送信するには、信頼性の高いWi-Fiネットワークが必要とされます。

システムの要件

- ・スペースに制約のあるシャトルシステムにフィットするデバイス
- ・シャトルシステムのシームレスな接続性を提供できるWi-Fiネットワークの構築
- ・低温貯蔵倉庫の極端な低温下で動作する能力

MoxaのAWK-1137Cを選択した理由とは?

- ・シャトルの内部に収まるコンパクトサイズで容易にインストールできるWi-Fiデバイス
- ・シャトルシステムのシームレスな移動を可能にする高速150ミリ秒のハンドオフタイム
- ・-40の低温下でのオペレーションの安定性・振動からの保護するIEC 60068-2-6規格の認定



パッケージソーティングロボット

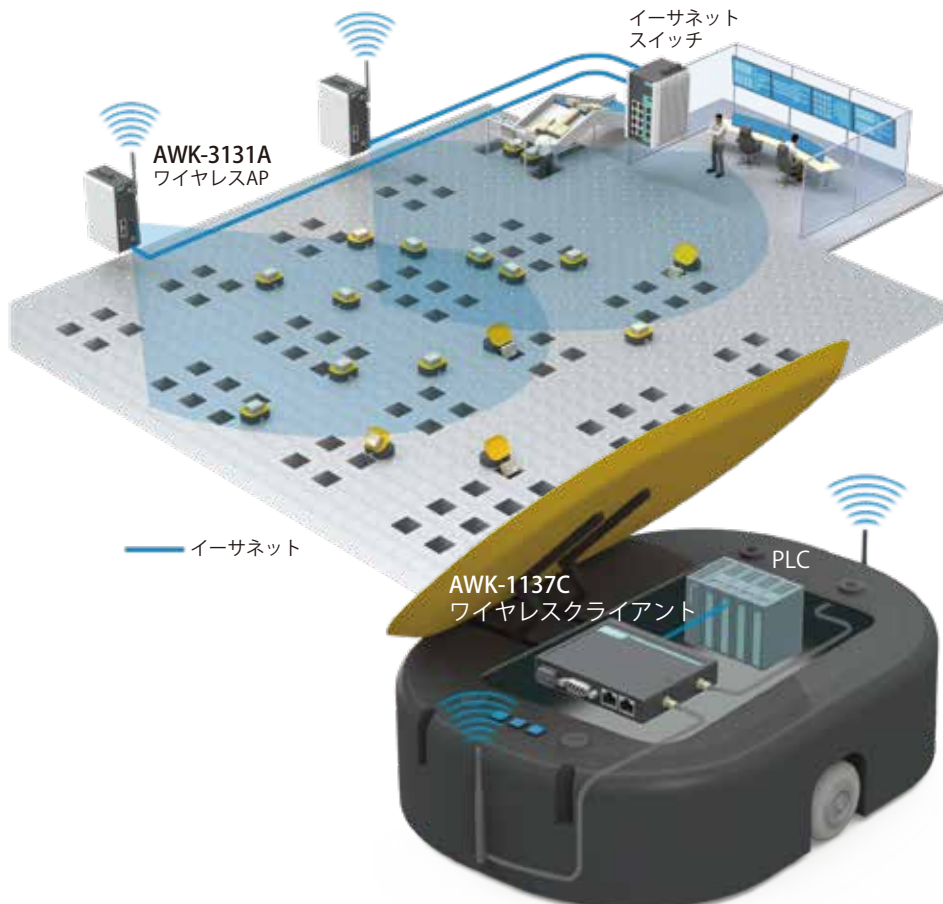
パッケージソーティングロボットは、物流倉庫で使用されピッキングおよびソーティングプロセスの効率を高め、商品を可能な限り最短時間でカスタマにデリバリーすることができます。各ロボットにWi-Fiデバイスをインストールすることによりコントロールセンタからの指示を受け取り、位置とステータス情報をコントロールセンタに送り返すことでオペレータがロボットの管理を容易に実現できます。

システムの要件

- ・限られたスペースのロボット内に設置可能なデバイス
- ・モバイル機器のシームレスなオペレーションを保証する高速ローミング機能
- ・安定したデータ伝送を保証する信頼性の高いデバイス
- ・最適な接続を確保するためのWi-Fiネットワーク設定とチャンネル選択

MoxaのAWK-1137Cを選択した理由とは?

- ・ロボットにフィットするコンパクトなデバイス
- ・AP間150ミリ秒のハンドオフタイムの実行によりロボットのシームレスなオペレーションが可能
- ・車載バッテリーからの安定した9~30 VDCのワイド電源入力範囲の電力供給
- ・AeroMag技術を使った基本的なデバイス設定と最適チャンネル選択を簡単かつエラーフリーによるコンフィギュレーションを実現



※ 掲載されているイラスト・画像についての著作権は各社メーカーに帰属します。
※ 記事内容（日本語翻訳分）についての著作権はアイ・ピー・エス・ジャパン株式会社帰属します。
※ 製品内容・製品仕様は、予告なく変更いたします。最新情報については、お問い合わせください。