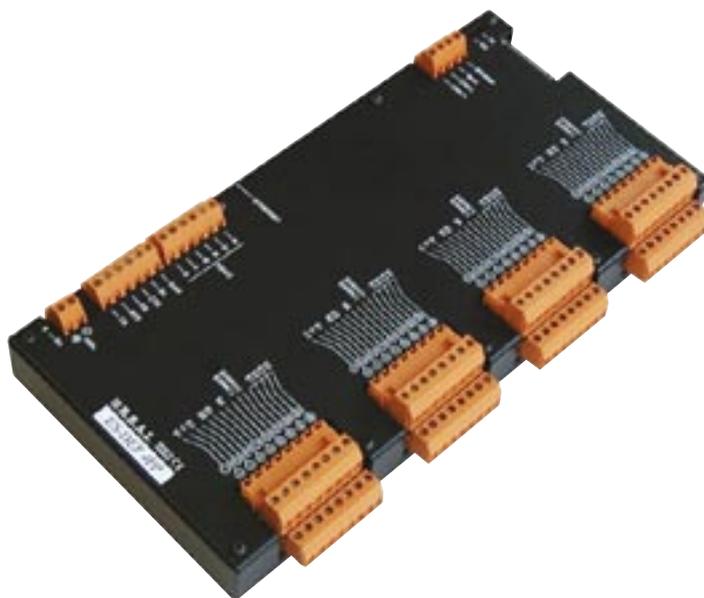


BiBox ESDEP

# ESDEP 4PP

Boîtier de pilotage de moteurs et d'actionneurs multifonctions

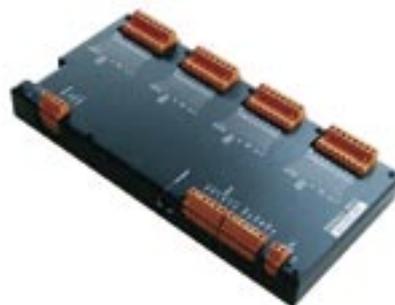


## PRESENTATION

- ESDEP 4PP est un concept original et économique pour le pilotage d'actionneurs quelconques moteurs courant continu, servo actionneurs PWM, électroaimants, électrovannes, etc...
- Le même produit va être polyvalent pour trois types de pilotage (pas à pas, moteur CC, servo positionneurs PWM, actionneurs TOR), le choix est fait par logiciel.
- Chacun des 4 connecteurs de sortie peut être programmé individuellement selon un des types définis, les configurations deviennent alors multiples avec des mixages de types actionneurs.
- Le produit fonctionne en autonome, par liaison série, CAN ou Ethernet, ou grâce à l'automate intégré IEC 1131.
- Retour de position analogique intégré et par codeur incrémental ou absolu

## CARACTERISTIQUES

- Boîtier à clipser sur rail DIN
- Dimensions : 270 x 140 x 40
- Alimentation 24V= (option 48V)
- Sorties de puissance 24V= ou 48V= 6A
- Possible sortie 48V= 12A en version bridée



DES SYSTEMES ET DES HOMMES

## Mode PAS à PAS

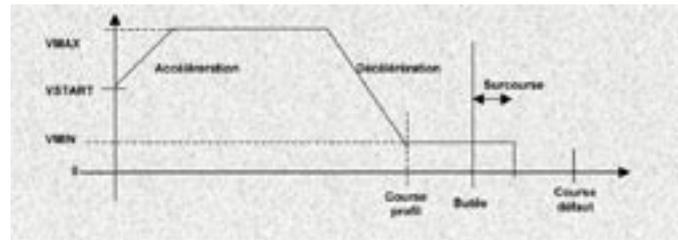
- Pilotage de 1 à 4 moteurs unipolaires ou bipolaires
- Alimentation de puissance indépendante sur chaque voie (12V à 48V)
- Paramétrage du courant de travail de chaque moteur de 250mA à 4A par logiciel ou par résistance
- A chaque moteur sont associés :
  - 2 entrées de butées (fin de course) + et -
  - 1 entrée de top origine
  - 1 entrée de commande de mouvement (mode autonome)
  - 1 entrée analogique 0/10V (indépendante ou pour contrôle des pertes de pas)
  - Retour de position par codeurs (option)

## Mode MOTEUR COURANT CONTINU

- Pilotage de 2 à 8 moteurs CC
- Alimentation puissance 12V à 48VCC
- Contrôle vitesse par PWM sans retour d'information de vitesse
- Gestion du sens alimentation moteur
- Arrêt sur butée (fin de course) + ou - pour chaque moteur
- Retour de position possible pour 4 moteurs par 4 entrées analogiques 0/10V
- Retour de position par codeur incrémental ou absolu (option)

## Profil type d'un mouvement

Tous les paramètres sont accessibles et modifiables



## Mode SERVO PWM

- Pilotage de 2 à 8 servos PWM (5 à 48 VDC)
- Retour de position par entrées PWM ou analogiques ou codeurs (option)
- Fréquence d'échantillonnage PWM programmable

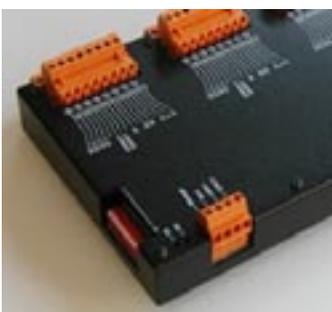
## Mode ACTIONNEUR TOR

- Pilotage de 4 à 16 actionneurs Tout Ou Rien quelconques (électrovannes, électroaimant, relais, etc...)
- Charge maxi : 48V 4A par sortie
- Acquisition de 4 à 16 entrées TOR 24V
- Acquisition de 1 à 4 entrées analogiques 0/10V

# FONCTIONNEMENT

## BUS DE TERRAIN

- Chaque fonction et paramétrage est accessible depuis un réseau ou bus de terrain :
  - Bus série sous MODBUS
    - \* RS232/422 ou 485
    - \* Vitesse jusqu'à 19200 bauds
  - Bus CAN sous CANopen
    - \* Version Cuivre ou Fibre Optique
    - \* Vitesse jusqu'à 1 Mbit/s
  - Bus Ethernet sous MODBUS/TCP-IP
    - \* 10 ou 100 Mbits/s
    - \* Connecteur RJ45 blindé
- Adressage programmable par interrupteurs DIL



## AUTONOME avec AUTOMATE

- Le boîtier est équipé d'un noyau automate puissant utilisant les 5 langages normés IEC 1131 :
  - Grafset
  - Ladder
  - Blocs fonctions
  - Littéral
  - Liste d'instructions
- Vous pouvez, à partir d'un atelier logiciel sur PC, développer votre application spécifique à votre besoin, le déboguer en ligne et l'archiver sur le produit

Dans ce cas d'utilisation, vous pouvez étendre le nombre d'entrées/sorties du produit grâce au réseau CAN intégré et aux boîtiers ESDEP déportés.

