

# BiBox boîtiers d'acquisition ESDEP

Boîtier d'entrées/sorties déportées



## CARACTÉRISTIQUES GÉNÉRALES

- Boîtiers métalliques à clipser sur rail DIN
- Alimentation 24V DC ou 48V (optionnel)
- Raccordement par borniers à visser débrochables au pas de 5mm
- Opérationnels de  $-20^{\circ}\text{C}$  à  $+70^{\circ}\text{C}$
- Dimensions : 210mm x 90mm x 30mm (cas général)

## COMMUNICATION

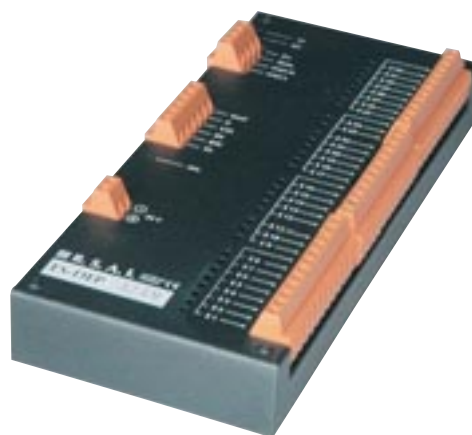
- MODBUS sur RS485 ou RS422 avec fonctions logiciel de comptage, logique, détection de front, filtrage, etc..
- CAN, CANopen 1Mb/s
- ETHERNET TCP-IP (MODBUS) 10/100 Mb/s
- Adressage des boîtiers par dipswitches (sans configurateur)

### ESDEP 32DI (ESD 32E000x)

- 32 entrées TOR optocouplées
- Gamme de tensions : 24V=, 48V=

### ESDEP 24RO (ESD 00024Rx)

- 24 sorties TOR à relais
- Capacité coupure 48V AC/DC 2A max
- Protection des contacts par MOV



### ESDEP 21DI 8RO (ESD 21E08Rx)

- Modèle mixte
- 21 entrées TOR optocouplées dont 2 entrées de comptage (500Hz)
- 8 sorties TOR à relais (ou transistor)

### ESDEP 24 TO (ESD 00024Tx)

- 24 sorties Transistors de puissance
- Coupure 48V DC 2A
- Protection contre les surcharges automatique

### ESDEP CANVAR (400MCV)

- Pilotage d'un axe complet
- Retour position par codeur incrémental ou absolu (ENDAT ou SSI) ou potentiométrique
- Interface variateur  $\pm 10V$  (14 bits)
- Entrées JOYSTICK
- 10 entrées TOR + 4 sorties TOR Transistors
- Algorithme interne de positionnement complet
- Possibilité d'interpolation entre axes

### ESDEP 8AI 4AO (ESD 08A04Ax)

- 8 entrées Analogiques 0/10V – 0/20mA ou  $\pm 10V$
- 4 sorties Analogiques 0/10V – 0/20mA  $\pm 10V$
- Résolution 12 bits
- Sélection de la gamme d'entrées par switches ou par le bus de terrain (2 par 2 pour les entrées, 4 par 4 pour les sorties)

### ESDEP 4PP multifonctions (ESD 16E04Px)

- Pilotage de 4 moteurs pas à pas avec puissance intégrée de 125 mA à 4A/phase
  - Courant moteur paramétrable (sur bornier)
  - Fonction course de butée + à butée –
  - Paramétrage course en profil trapézoïdal + surcourse avec accélération et décélération
  - 4 entrées TOR + 1 entrée analogique par axe
- Pilotage de 8 moteurs à courant continu avec pont de pilotage 4A intégré (inversion de sens)
  - Course de butée à butée contrôlée (Time Out)
  - 2 entrées fin de course par moteur
- Pilotage de 16 actionneurs Tout Ou Rien 4 A maxi
  - 1 entrée état par actionneur
- Il est possible de mixer par \_ de boîtier les possibilités de pilotage :  
Par exemple : 2 moteurs pas à pas, 2 moteurs CC+, 4 actionneurs TOR sur le même boîtier.

