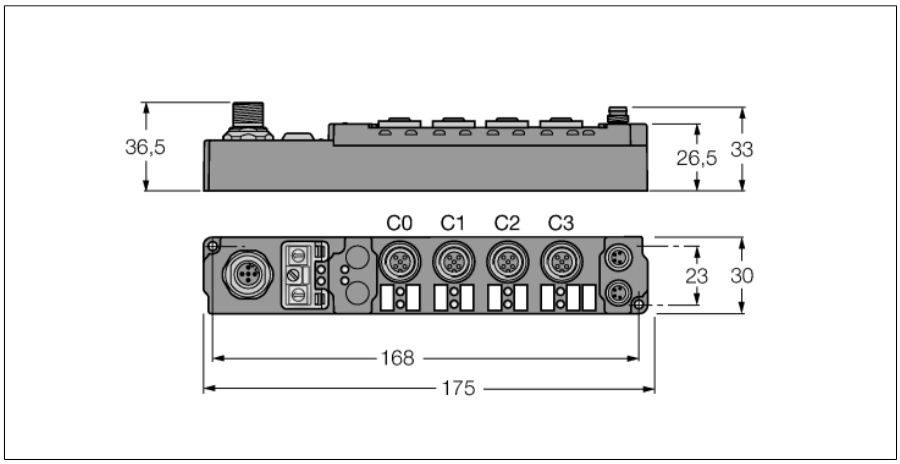
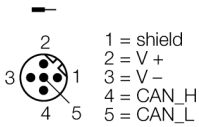
Автономный модуль piconet для CANopen
4 цифровых входных фильтров, 3 мс
4 цифровых выходов, 0.5 A
SCOB-0404D-0004



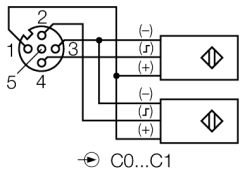
- **Конфигурационный интерфейс**
- **Функции с настройкоц параметров**
- **Поддерживается через I/O-ASSISTANT 2**
- **непосредственное присоединение к полевой шине**
- **корпус, усиленный стекловолокном**
- **испытан на ударопрочность и вибро-устойчивость**
- **капсулированные электронные моду-ли**
- **металлический разъем**
- **степень защиты IP67**

Тип	SCOB-0404D-0004
Идент. №	6824138
Количество каналов	8
Рабочее напряжение	20…29 В DC
Скорость передачи данных полевой шины	10 кбит/с … 1 Мбит/с
Адресация полевой шины	0 to 99
Сервисный интерфейс	параметризация при помощи I/O-ASSISTANT
Электрическая изоляция	Fieldbus опреационное напряжение
Количество каналов	4 цифровых выхода в соответствии с EN 61131-2
Напряжение на входе	20…29 В DC от рабочего напряжения
Минимальный уровень напряжения сигнала	-3…5 В DC (EN 61131-2, тип 2)
Максимальный уровень напряжения сигнала	11…30 В DC (EN 61131-2, тип 2)
Задержка на входе	3 мс
Макс. входной ток	6 мА
Количество каналов	4 цифровых выхода в соответствии с EN 61131-2
Напряжение на выходе	20…29 В DC от напряжения нагрузки
Выходной ток на канал	0.5 A, тест на короткое замыкание
Тип нагрузки	резистивный, индуктивный, световая нагрузка
Частота переключения	≤ 500 Гц
Коэффициент одновременности	1
Размеры (Ш x Д x В)	30 x 175 x 26.5мм
Рабочая температура	0…+55 □
Температура хранения	-25 до 85 °C
Испытание на виброустойчивость	соотв. EN 60068-2-6
Испытание на ударостойкость	в соответствиисо стандартом DIN EN 60068-2-27
электро-магнитная совместимость	в соответствии с EN 61000-6-2/EN 61000-6-4
Степень защиты	IP67
Approvals	CE, cULus

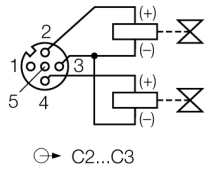
M12 × 1 Fieldbus



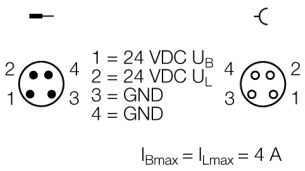
Вход M12 × 1



Выход M12 × 1



Электропитание M8 × 1



Edition • 2020-11-20T01:34:44+01:00

Автономный модуль piconet для CANopen
4 цифровых входных фильтров, 3 мс
4 цифровых выходов, 0.5 A
SCOB-0404D-0004

Данные в образе процесса

			Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
The 4 most significant bits are not used, but require memory allocation.	**Input**	**Byte n** (M8)	idle	idle	idle	idle	C3P4	C2P4	C1P4	C0P4
		Byte n (M12)	idle	idle	idle	idle	C1P2	C1P4	C0P2	C0P4
	Output	**Byte n** (M8)	idle	idle	idle	idle	C7P4	C6P4	C5P4	C4P4
		Byte n (M12)	idle	idle	idle	idle	C3P2	C3P4	C2P2	C2P4

C... = Connector no., P... = Pin no.

Edition • 2020-11-20T01:34:44+01:00

 Hans Turck GmbH & Co.KG ● D-45472 Mülheim an der Ruhr ● Witzlebenstraße 7 ● Tel. 0208 4952-0 ● Fax 0208 4952-264 ● more@turck.com ● www.turck.com