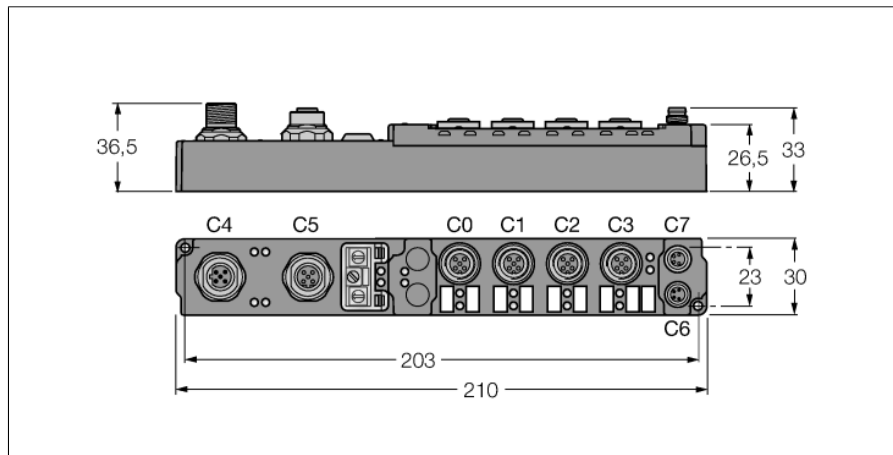


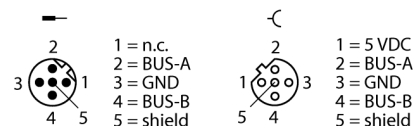
для автономного модуля piconet
4...20 mA 4 аналоговых выхода
SDPB-04A-1009



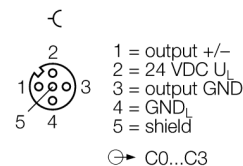
- 4 аналоговых выхода 0/ 4...20 mA
- Конфигурационный интерфейс
- Функции с настройкой параметров
- Поддерживается через I/O-ASSISTANT 2
- непосредственное присоединение к полевой шине
- корпус, усиленный стекловолокном
- испытан на ударопрочность и виброустойчивость
- капсулированные электронные модули
- металлический разъем
- степень защиты IP67

Тип	SDPB-04A-1009
ID №	6824442
Количество каналов	4
Рабочее напряжение	20...29 В DC
Рабочий ток	≤ 40 mA
Скорость передачи данных полевой шины	9.6 кбит/с ... 12 Мбит/с
Адресация полевой шины	0 to 99
Сервисный интерфейс	параметризация при помощи I/O-ASSISTANT
Электрическая изоляция	Fieldbus операционное напряжение
Количество каналов	4...20 mA аналоговый выход
Сопротивление нагрузки	< 500 Ω
Электрическая изоляция	Fieldbus операционное напряжение
Время преобразования	< 3,5 мс
Относительная погрешность	< ± 0.3 % полной шкалы
Питание привода	нагрузочное напряжение
Размеры (Ш x Д x В)	30 x 210 x 26.5 мм
Испытание на виброустойчивость	В соотв. с EN 60068-2-6
Испытание на удароустойчивость	в соответствии со стандартом DIN EN 60068-2-27
электро-магнитная совместимость	В соотв. с EN 61000-6-2/EN 61000-6-4
Степень защиты	IP67
Approvals	CE, cULus

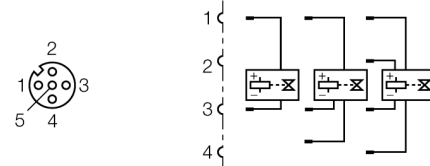
M12 × 1 Fieldbus



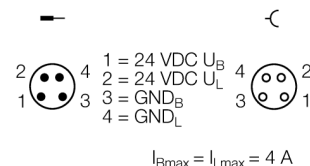
Выход M12 × 1



соединение - выходы



Электропитание M8 × 1



$$I_{Bmax} = I_{Lmax} = 4 \text{ A}$$

для автономного модуля piconet
4...20 mA 4 аналоговых выхода
SDPB-04A-1009

Данные в образе процесса

Valid for the setting "Motorola format"

SBn: Status byte channel n
CBn: Control byte channel n
Chn D0: channel n,
least significant data byte
Chn D1: channel n,
most significant data byte

	Address	Input data		Output data	
Pre-conditions	Word	High-Byte	Low-Byte	High-Byte	Low-Byte
Compact mapping: Starting with Ch0 D1 in "Low-Byte" word 0 all other bytes follow immediately. Only the user data are mapped (greyed in the table). Complex mapping: Data are mapped with control and status byte.	0	Ch0 D1	SB0	Ch0 D1	CB0
	1	SB1	Ch0 D0	CB1	Ch0 D0
	2	Ch1 D0	Ch1 D1	Ch1 D0	Ch1 D1
	3	Ch2 D1	SB2	Ch2 D1	CB2
	4	SB3	Ch2 D0	CB3	Ch2 D0
	5	Ch3 D0	Ch3 D1	Ch3 D0	Ch3 D1