



УНИВЕРСАЛЬНЫЙ ЭЛЕКТРОННЫЙ КОНТРОЛЬ

ДЛЯ НЕПРЕРЫВНЫХ ДОЗИРУЮЩИХ СИСТЕМ И ВЕСОВЫХ УСТАНОВОК



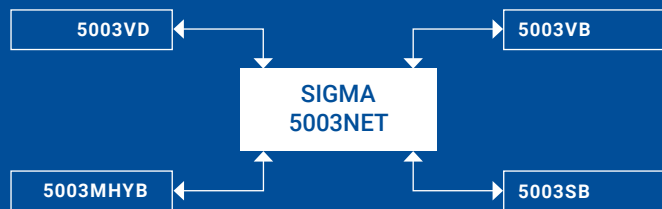
ЦЕМЕНТ | СТАЛЬ | АЛЮМИНИЙ | УДОБРЕНИЯ | СТЕКЛО | ТАБАК | КАРЬЕРЫ

DOSATEC®

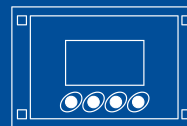
УНИВЕРСАЛЬНЫЙ ЭЛЕКТРОННЫЙ КОНТРОЛЬ

ТИП : SIGMA 5003NET

Управление тремя отдельными ленточными системами взвешивания, экстракцией и бункером
Управление 5 двигателями
Сегментация ленты
Измерение скорости
Автоматическая процедура калибровки материала (AKM)
Конфигурация аварийных сигналов
Ежедневные и постоянные сумматоры



SIGMA 5003VD



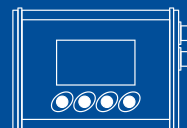
- Дисплейный модуль на шине CAN Open
- 16-разрядный микропроцессор, работающий на частоте 20 МГц
- Основная шина CAN Open промышленная оптоизолированная (+/-36 В)
- Протокол Profibus DP с оптопарой (опционально)
- Сервисный канал RS-232
- 24В микропроцессор

SIGMA 5003MHVB



- Плата ввода / вывода на шине CAN Open.
- 16-разрядный микропроцессор, работающий на частоте 20 МГц
- 24В фильтрующие / оптоизолированные цифровые входы
- 8 цифровых выходов 24В 500 мА фильтрующие / оптоизолированное / защищенные
- 2 аналоговых входа «тензодатчик» 24 бит
- 2 аналоговых входа 12 бит
- 2 аналоговых выхода 16 бит 0..20mA / 4..20mA / 0..10V
- Главная шина CAN Open промышленная оптоизолированная (+/-36 В)
- Сервисный канал RS-232
- 24В микропроцессор / входы

SIGMA 5003VB



- Портативная консоль HMI на шине CAN Open.
- 16-разрядный микропроцессор, работающий на частоте 20 МГц
- Главная шина CAN Open промышленная оптоизолированная (+/-36 В)
- Сервисный канал RS-232
- Микропроцессор 24В

SIGMA 5003SB



- Локальные команды по шине CAN Open.
- 16-разрядный микропроцессор, работающий на частоте 20 МГц
- 4-ре одно- или двухпозиционных привода (левый-правый-правый)
- 1 привод аварийного останова
- 5 приводов со светодиодами
- Главная шина CAN Open промышленная оптоизолированная (+/-36 В)
- Сервисный канал RS-232
- 24В микропроцессор / входы



DOSATEC SA

Entre-deux-Rivières 1
2114 Fleurier
Switzerland

T + 41 32 732 16 20
F + 41 32 732 16 29

info@dosatec.ch
www.dosatec.ch