

Link do produktu: <https://bizongarage.pl/pulpit-pomiarowy-dynosw-pu-600-p-33068.html>

Pulpit pomiarowy DynoSW PU-600

Cena brutto	27 759,03 zł
Cena netto	22 568,32 zł
Dostępność	Na zamówienie
Numer katalogowy	331558770
Kod producenta	PU-600

Opis produktu

Pulpit pomiarowy PU-600

Pulpit pomiarowy PU - 600 służy do zabudowy układów pomiarowych w bardziej rozbudowanych stanowiskach pomiarowych, badawczych i dydaktycznych. Ze względu na wymiary nadaje się do montażu dodatkowych układów pomiarowych

Dane Techniczne	
Materiał	blacha stalowa
Szerokość	60 mm
Wysokość	1000 mm
Głębokość	400 mm
Kolor	RAL 7035
Stopień ochrony	IP 55

STEROWNIK HAMOWNI Wersja I - Parametry

Parametry sterownika hamowni 1
Komputer bazowy 4-rdzeniowy Cortex A76 2.4 GHz; 4GB RAM LPDDR4; Pamięć danych 64 GB 100MB/s; Mikrokontroler 32-bitowy RISC 64MHz
Układ Wejścia / Wyjścia
- Wi-Fi IEEE 802.11b/g/n/ac (2.4/5 GHz)
- Bluetooth 5.0 (Niski poziom energii (BLE))
- Gigabit Ethernet
- 2x USB 2.0
- 2 X USB 3.0 (Jeden zajęty przez pamięć danych)
- 2x Micro HDMI
- Czujnik warunków otoczenia / stacja pogodowa (temperatura, ciśnienie, wilgotność) dostarczany jako osobne dane
- CAN-BUS 2.0B
- Wejścia zasilania czujników 12V, 5V
- Wyjście analogowe 0-10V
- 2 wyjścia PWM po stronie niskiego napięcia 3A 40v
- Dodatkowe wyjście strony niskiego napięcia 3A 40v
- Dwuzaciskowe wyjście przekaźnikowe 250v 16A
- Wejście prędkości obrotowej rolki czujnika Halla/enkodera do 10MHz
- Wejście prędkości obrotowej silnika dla czujników Halla, VR,

indukcyjnych lub pojemnościowych czujników zaciskowych do 15 kHz
- Dedykowane wejście czujnika wagowego ze zintegrowanym wzmacniaczem
- Wejście analogowe ogólnego przeznaczenia 0-5 V
- 4 wejścia termopary z możliwością wejścia analogowego
- Wejście przełączników fizycznego
- Interfejsy typu PC: USB, Ethernet, micro HDMI, Interfejsy bezprzewodowe Wi-Fi i Bluetooth

STEROWNIKI HAMOWNI Wersja II - parametry

Parametry sterownika hamowni 2
Komputer bazowy 4 rdzeniowy 1.5 GHz klasy PC z systemem operacyjnym i dedykowanym oprogramowaniem oraz system sterowania i akwizycji danych oparty na mikrokontrolerze sterującym 32-bit RISC 64MHz
Układy Wejścia / Wyjścia
- Wi-Fi IEEE 802.11b/g/n/ac (2,4/5 GHz)
- Bluetooth 5.0 (niski poziom baterii (BLE))
- Gigabit Ethernet
- 2x port USB 2.0
- 2x port USB 3.0 (jeden zajęty przez pamięć danych)
- 2x port micro HDMI
- Złącze audio mini jack
- Czujnik warunków otoczenia (temperatura, ciśnienie, wilgotność)
- 2x interfejs CAN-BUS 2.0B
- Wejście zasilające 24V, 12V, 5V (2A) o sumarycznej wydajności 20W
- 4 wyjścia analogowe 0-10V
- 4 wyjścia PWM typu open collector 3A 40V
- 4 wyjścia PWM typu open collector 3A 28V
- 4 wyjścia dodatkowe typu open collector 3A, 40V
- 4 dwu pinowe wyjścia przekaźnikowe 250V 16A
- 4 wejścia czujników prędkości rolki typu hall lub enkodery
- 1 wejście częstotliwościowe ogólnego przeznaczenia
- 1 wejście prędkości obrotowej -czujnik hall, indukcyjny lub pojemnościowy do 15 kHz
- Dedykowane wejście z wbudowanym wzmacniaczem tensometru
- 12 wejść analogowych 0-5V ogólnego przeznaczenia
- 8 wejść dla termopar z możliwością pracy jako wejścia analogowe
- 4 wejścia dla przycisków sterujących