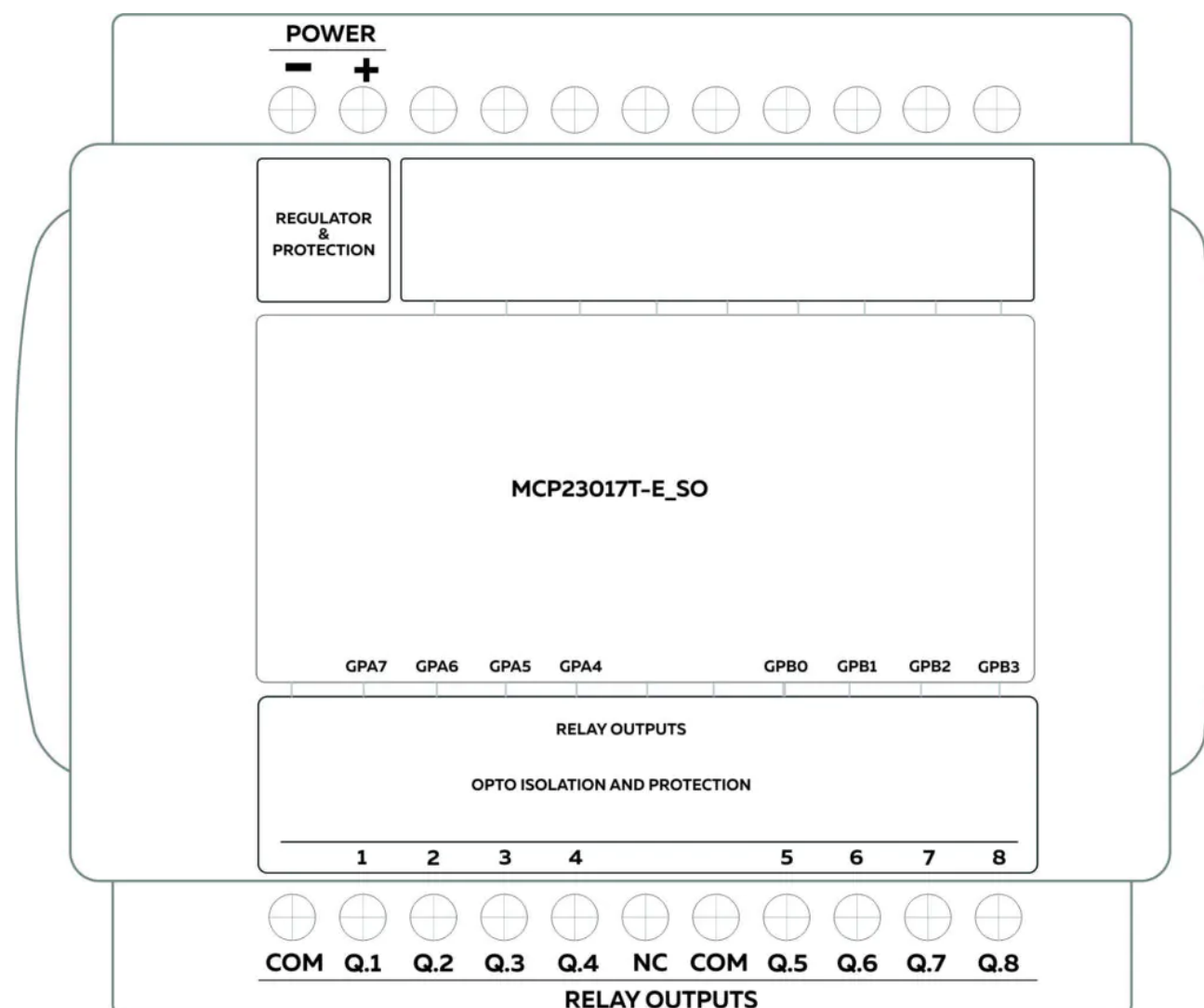


NORVI-EX-R8 – FICHA TÉCNICA

Características del Producto



- Salidas a Relé Normalmente Abiertas
- Cargas de hasta 5 A 30 VCC / 250 VCA resistivas
- Expansor de Puerto MCP23008
- Dirección configurable mediante interruptor DIP

Expansiones Admitidas

- Salidas Relé



Inicio

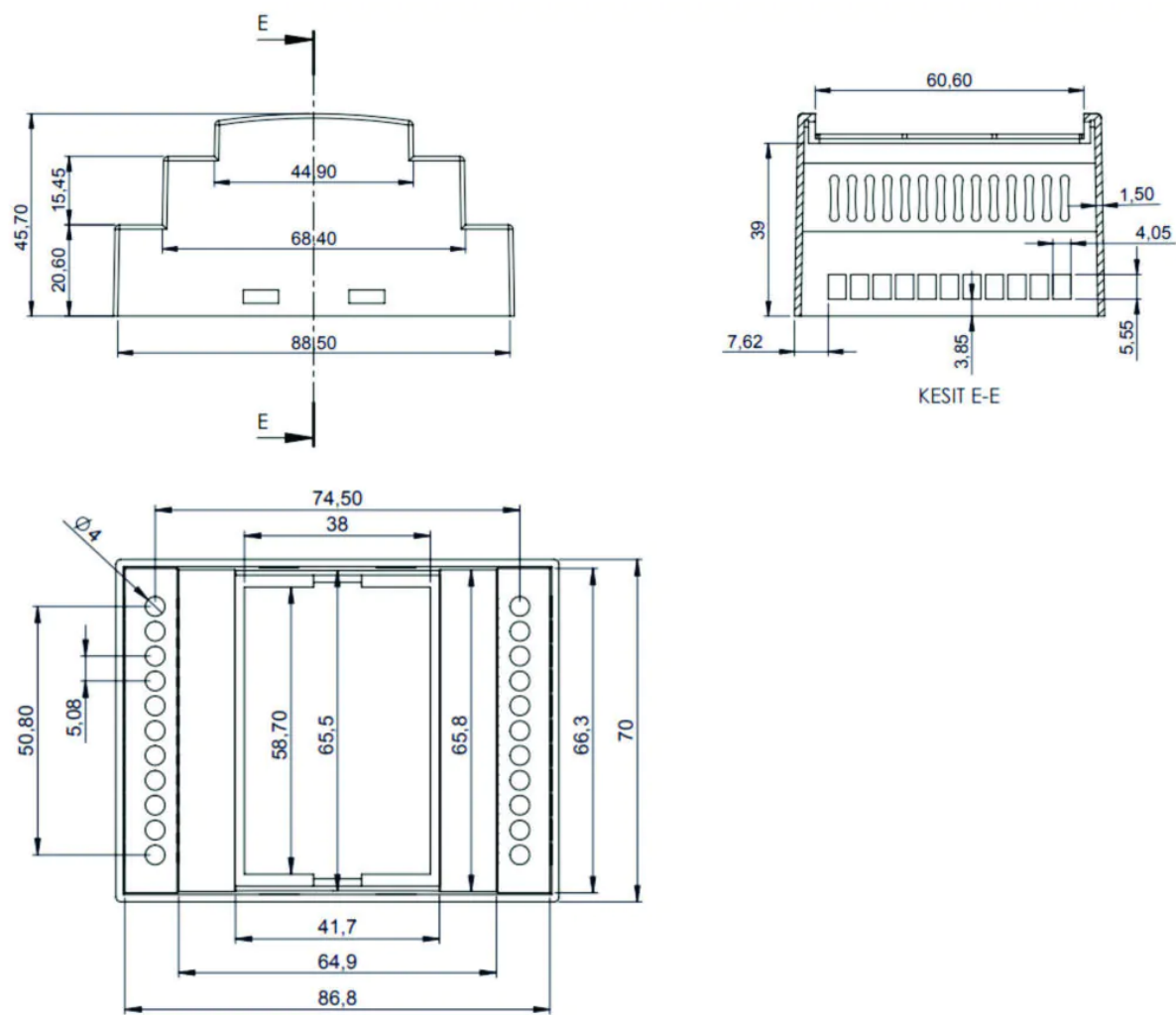
Gama de Producto	NORVI Expansion
Tipo de Producto	Modulo de Expansi3n
Certificaciones	EN 61131-2:2007 EN 61010-1:2010+A1:2019 EN IEC 61010-2-201:2018 2014/30/EU- Compatibilidad Electromagn3tica (EMC) Anexo III, Parte B, Modulo C
Tensi3n Nominal de Alimentaci3n	24V DC
Comunicaci3n	I2C
Entradas y Salidas	8 x Salidas Rel3
Pantallas e Indicadores Visuales	1 LED verde

Complementarios

Producto C3digo Unificado	NORVI EX-R8
N3meros de Pieza de Producto	NORVI EX-R8

Caracter3sticas Mec3nicas

Carcasa	NORVI 202
Montaje / M3todo de Instalaci3n	RIEL DIN / PESTAÑAS DE MONTAJE
Tipo de Terminal	Carril tipo sombrero TH35-15 conforme a IEC 60715 Carril tipo sombrero TH35-7.5 conforme a IEC 60715 Placa o panel con kit de fijaci3n
Disposici3n de Terminales	Arriba y abajo
Largo	59.00 mm
Alto	86.00 mm
Ancho	35.00 mm



Entorno

Grado de Protección IP	IP20
Altitud de Operatividad	0 – 2000 metros
Temperatura de Operación	– –10 ... +85° C (14...185 °F)
Altitud de Almacenaje	0 – 3000 metros
Resistencia a Golpes	15 gn para 11ms
Resistencia a Descargas Electrostáticas	4kV en contacto 8kV en aire
Resistencia a Campos Electromagnéticos	10 V/m (80 MHz 1GHz) 3 V/m (1.4 MHz 2 GHz) 1 V/m (2 MHz 3 GHz)

Características Eléctricas

Dispositivos con Alimentación de Red

Tensión de Alimentación (V)	24V DC
Consumo Corriente (mA)	400mA
Fuente de Alimentación Recomendada	1A 24V DC

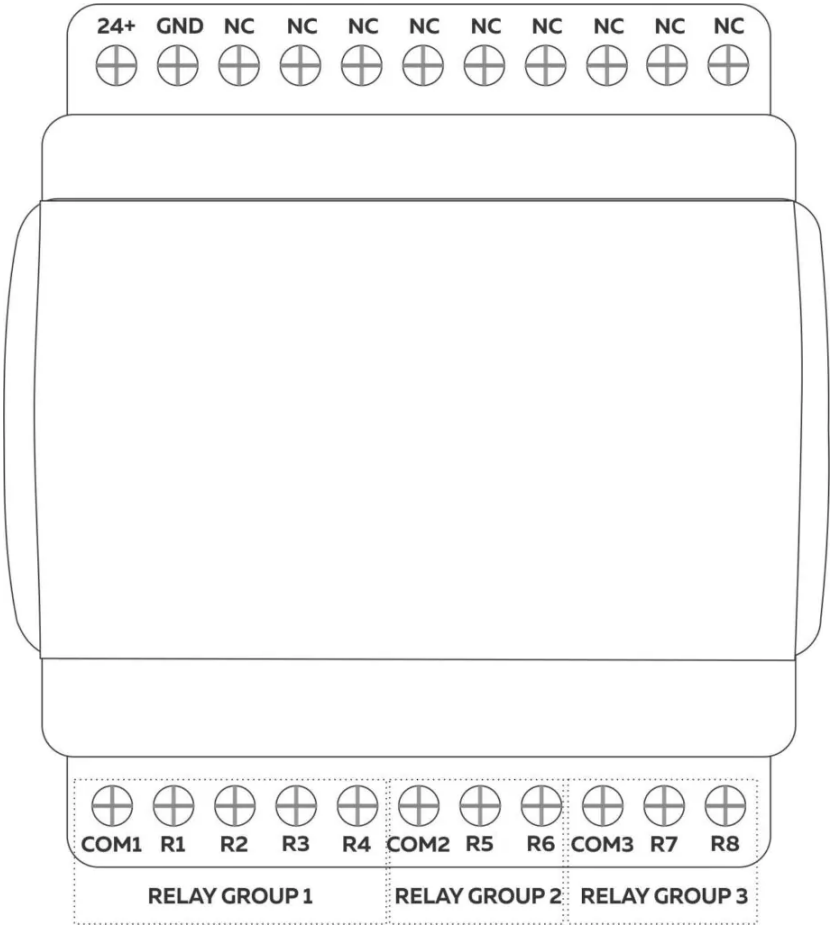
Procesamiento

SOC / MCU	Expansor de I/O (In/Out) de 16 bits con interfaz serie
Modulo	MCP23017T-E_SO
Tensión de alimentación de funcionamiento	2.4V a 3.6V
Resolución	16bit
I2C SDA	GPIO16
I2C SCL	GPIO17

ENTRADAS y SALIDAS

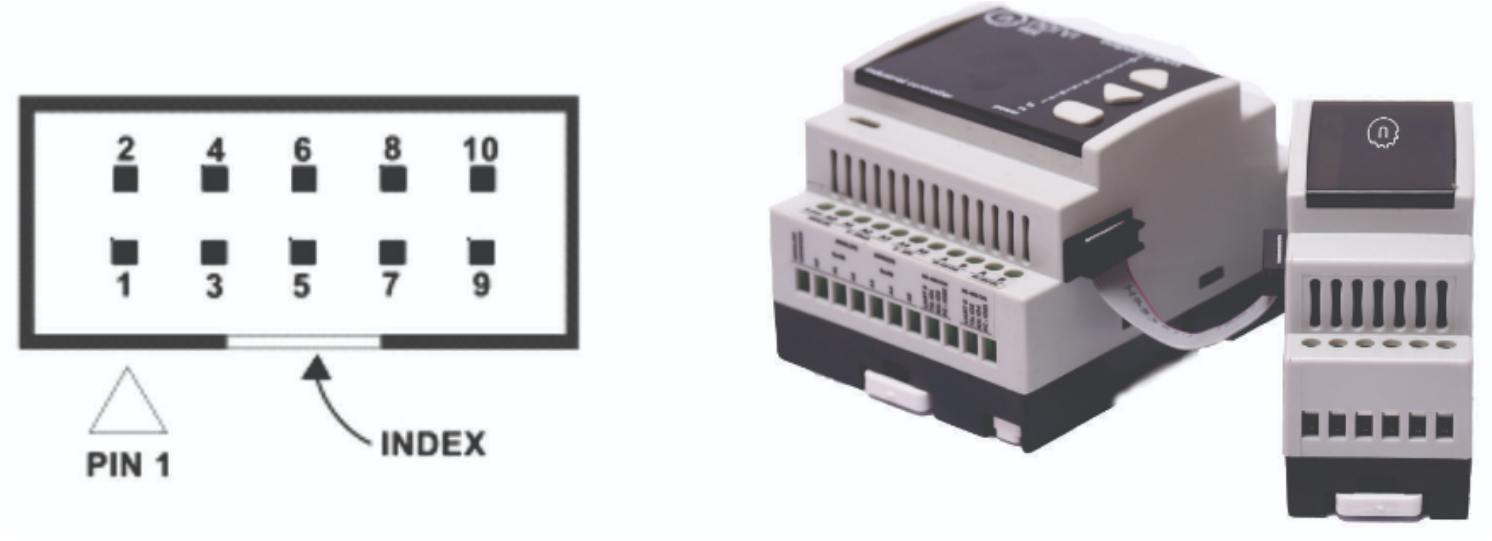
Salidas Relé

Número de Salidas Relé	8
Tipo de Salida Relé	Normally Open / SPST / Electro-mechanical
Corriente Nominal de Contacto (Resistiva)	5 A 30V DC/250V AC
Tensión Máxima de Contacto	270V AC, 125V DC
Frecuencia Máxima de Conmutación	60 Hz
Disposición de Terminales	Salida Relé 0 – GPA0 Salida Relé 1 – GPA1 Salida Relé 2 – GPA2 Salida Relé 3 – GPA3 Salida Relé 4 – GPB7 Salida Relé 5 – GPB6 Salida Relé 6 – GPB5 Salida Relé 7 – GPB4



NORVI-EX-R8

Puerto de Expansi3n



PIN	ESP32 Conexi3n
1	TXD0
2	GPIO25
3	RXD0
4	AUX1
5	GPIO15
6	NRST
7	SCL2
8	AUX2
9	SDA2
10	GND


```

mcp.pinMode(OUTPUT3, OUTPUT);
mcp.pinMode(OUTPUT4, OUTPUT);
mcp.pinMode(OUTPUT5, OUTPUT);
mcp.pinMode(OUTPUT6, OUTPUT);
mcp.pinMode(OUTPUT7, OUTPUT);
mcp.pinMode(OUTPUT8, OUTPUT);

Serial.println("Looping...");
}

void loop() {
  mcp.digitalWrite(OUTPUT1, HIGH);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
  delay(500);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT2, HIGH);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
  delay(500);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT3, HIGH);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
  delay(500);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT4, HIGH);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
  delay(500);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT5, HIGH);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
  delay(500);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
  mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);

```

```

mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT6, HIGH);
mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
delay(500);
mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT7, HIGH);
mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
delay(500);
mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT8, HIGH);
delay(500);
mcp.digitalWrite(OUTPUT1, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT2, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT3, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT4, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT5, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT6, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT7, LOW);
mcp.digitalWrite(OUTPUT8, LOW);
delay(500);

Serial.println("Looping...");
}

```