

JXM-IO-E30

Erweiterungsmodul für mobile Arbeitsmaschinen

Kurzbeschreibung

Das Erweiterungsmodul JXM-IO-E30 ist der universelle dezentrale Baustein für mobile Arbeitsmaschinen. Mit seiner ausgewogenen E/A-Konfiguration kann es nahezu alle dezentralen Aufgaben übernehmen und den Verkabelungsaufwand massiv senken. Durch den Referenz Ausgang lassen sich übliche Sensoren nutzen und vorverarbeitende Anwendungen ermöglichen.

Die Kommunikation mit dem JXM-IO-E30 erfolgt über CANopen®. Damit lässt sich das Modul in übliche CAN-Netzwerke mobiler Arbeitsmaschinen einbinden.

Durch das robuste, vergossene Gehäuse lässt sich das Erweiterungsmodul äußerst flexibel bei rauen Umgebungsbedingungen einsetzen.



Merkmale

- 12 Eingänge und 14 diagnosefähige Ausgänge - darunter Hochstrompfade und PWM mit Stromregelung
- Hohe Schaltleistung durch parallele Verwendbarkeit von Ausgängen und hohem Dauer-Gesamtstrom
- Die CAN-ID-Adressierung über Tristate-Eingänge erlaubt bis zu neun Nodes in einem Netzwerk ohne softwaretechnische Konfiguration und untermauert damit die Gleichteilestrategie
- Kurzschlussfeste Sensorversorgungen
- Robustes, vergossenes Gehäuse

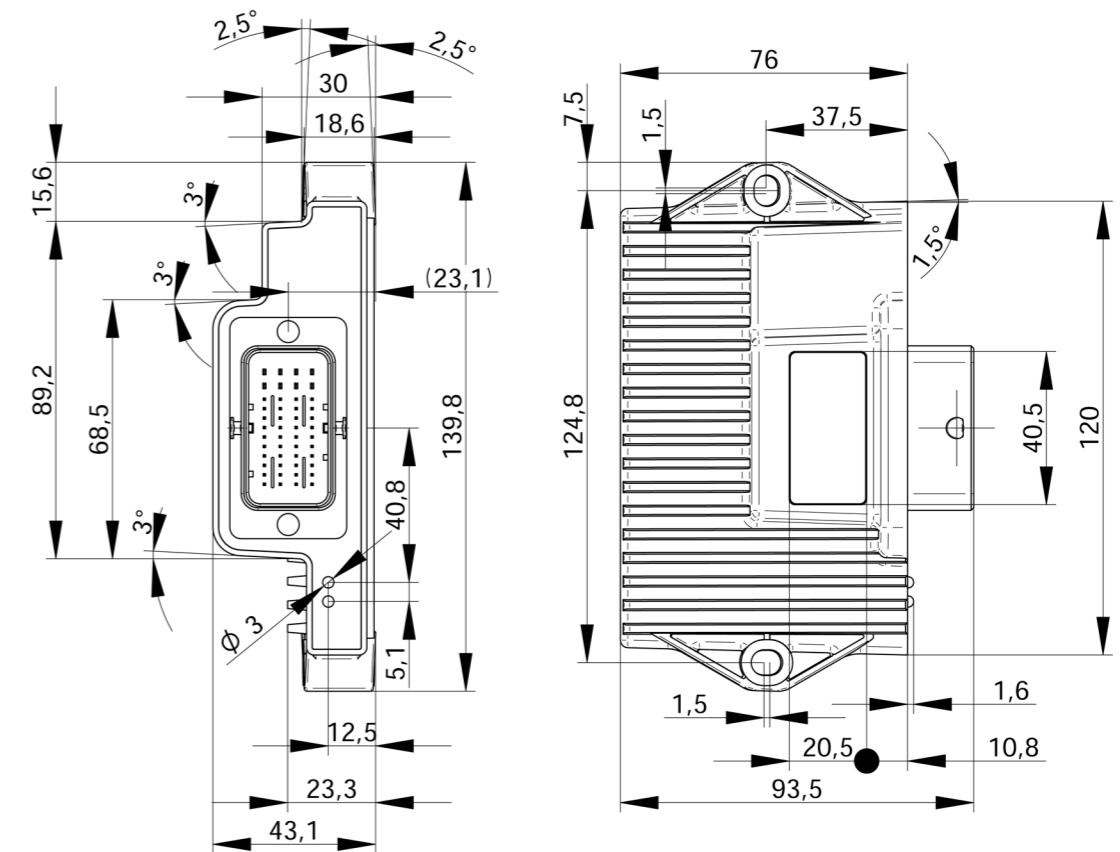
JXM-IO-E30

Technische Daten

| JXM-IO-E30 | |
|--|--|
| Betriebsspannungsbereich | DC 8 ... 32 V, ECU-Spannung getrennt versorgt |
| Betriebs-/Lagertemperaturbereich | -40 ... +85 °C |
| Schnittstellen CAN | 1 CANopen® |
| Maximale Anzahl Ein-/Ausgänge | 26 |
| Eingänge | |
| ▪ Analog | 8 <ul style="list-style-type: none"> 0 ... 5 V/0 ... 20 mA, einzeln konfigurierbar Auflösung 12 Bit, Eingangsimpedanz 35 kΩ, Bürde 120 Ω |
| ▪ Digital / Frequenz | 4 <ul style="list-style-type: none"> Active-high, Eingangsimpedanz 5,6 kΩ 0,1 Hz ... 10 kHz |
| ▪ Digital / CAN-Codierung | 2 Codierung der CAN-ID, Tristate |
| Ausgänge, diagnosefähig (Kurzschluss, Kabelbruch) | |
| ▪ PWM, Präzisionsstrommessung | 4 <ul style="list-style-type: none"> 3 A, max. 1,5 kHz, Dithering, stromgeregelt, diagnosefähig, kurzschlussfest alternativ zu verwenden als <ul style="list-style-type: none"> Digitaleingang active-low, Eingangsimpedanz 10 kΩ Digitalausgang 3 A PNP-Eingang |
| ▪ PWM | 6 <ul style="list-style-type: none"> 7 A, max. 1,5 kHz, Dithering, diagnosefähig, kurzschlussfest alternativ zu verwenden als <ul style="list-style-type: none"> Digitaleingang active-low, Eingangsimpedanz 10 kΩ Digitalausgang 7 A PNP-Eingang |
| ▪ Digital (50%ED) | 4 <ul style="list-style-type: none"> 3 A High-side, diagnosefähig, kurzschlussfest, (mit 50 % ED) alternativ zu verwenden als <ul style="list-style-type: none"> Digitaleingang active-low, Eingangsimpedanz 10 kΩ PNP-Eingang |
| ▪ Sensorversorgung | 3 unabhängige VBAT-Versorgung für Sensoren |
| ▪ Maximal zulässiger Gesamtstrom | 25 A |
| ▪ Schutzart | IP65 |
| Vibration | ISO 16750-3 |
| Schock | ISO 16750-3 |
| Verpolschutz | Ja |
| Diagnose der Ausgänge | Kurzschluss, Kabelbruch |

Weitere Informationen und genaue Bestellangaben erhalten Sie auf Anfrage. Technische Änderungen und Irrtümer vorbehalten.

Maßzeichnung



JXM-IO-E30

Steckerbelegung

| JXM-IO-E30 | |
|-----------------|----|
| CAN High-Signal | A1 |
| CAN Low-Signal | B1 |
| PWMI_H3_4 | C1 |
| PWMI_H3_3 | D1 |
| PWMI_H3_2 | E1 |
| PWMI_H3_1 | F1 |
| DO_H3_4 | G1 |
| DO_H3_3 | H1 |
| DO_H3_2 | J1 |
| DO_H3_1 | K1 |
| VBAT PWR | L1 |
| VBAT PWR | M1 |
| CAN_TERM2 | A2 |
| CAN_TERM1 | B2 |
| DI_P_1 | C2 |
| DI_P_2 | D2 |
| DI_P_3 | E2 |
| DI_P_4 | F2 |
| GND_SEN | G2 |
| VEXT_SEN_3 | H2 |
| VEXT_SEN_2 | J2 |
| VEXT_SEN_1 | K2 |
| VBAT PWR | L2 |
| PWM_H7_1 | M2 |

| JXM-IO-E30 | |
|------------|----|
| n.c. | A3 |
| AI_1 | B3 |
| AI_2 | C3 |
| AI_3 | D3 |
| AI_4 | E3 |
| AI_5 | F3 |
| AI_6 | G3 |
| AI_7 | H3 |
| AI_8 | J3 |
| VBAT ECU | K3 |
| GND_PWR | L3 |
| PWM_H7_2 | M3 |
| PWM_H7_5 | A4 |
| PWM_H7_5 | B4 |
| PWM_H7_6 | C4 |
| PWM_H7_6 | D4 |
| PWM_H7_4 | E4 |
| PWM_H7_4 | F4 |
| PWM_H7_3 | G4 |
| PWM_H7_3 | H4 |
| CFG1_IN | J4 |
| CFG2_OUT | K4 |
| GND_PWR | L4 |
| GND_PWR | M4 |

Steckerbelegung JXM-IO-E30-G20-K00-O01

| JXM-IO-E30 | |
|-----------------|----|
| CAN High-Signal | A1 |
| CAN Low-Signal | B1 |
| PWMI_H3_4 | C1 |
| PWMI_H3_3 | D1 |
| PWMI_H3_2 | E1 |
| PWMI_H3_1 | F1 |
| DO_H3_4 | G1 |
| DO_H3_3 | H1 |
| DO_H3_2 | J1 |
| DO_H3_1 | K1 |
| VBAT PWR | L1 |
| VBAT PWR | M1 |
| CAN_H_OUT | A2 |
| CAN_L_OUT | B2 |
| DI_P_1 | C2 |
| DI_P_2 | D2 |
| DI_P_3 | E2 |
| DI_P_4 | F2 |
| GND_SEN | G2 |
| VEXT_SEN_3 | H2 |
| VEXT_SEN_2 | J2 |
| VEXT_SEN_1 | K2 |
| VBAT PWR | L2 |
| PWM_H7_1 | M2 |

| JXM-IO-E30 | |
|------------|----|
| n.c. | A3 |
| AI_1 | B3 |
| AI_2 | C3 |
| AI_3 | D3 |
| AI_4 | E3 |
| AI_5 | F3 |
| AI_6 | G3 |
| AI_7 | H3 |
| AI_8 | J3 |
| VBAT ECU | K3 |
| GND_PWR | L3 |
| PWM_H7_2 | M3 |
| PWM_H7_5 | A4 |
| PWM_H7_5 | B4 |
| PWM_H7_6 | C4 |
| PWM_H7_6 | D4 |
| PWM_H7_4 | E4 |
| PWM_H7_4 | F4 |
| PWM_H7_3 | G4 |
| PWM_H7_3 | H4 |
| CFG1_IN | J4 |
| CFG2_OUT | K4 |
| GND_PWR | L4 |
| GND_PWR | M4 |

