

JXM-IO-E30

Module d'extension pour machines de travail mobiles

Description succincte

Le module d'extension JXM-IO-E30 constitue le module décentralisé universel pour les machines de travail mobiles. Avec sa configuration E/S équilibrée, il prend en charge presque toutes les tâches décentralisées et réduit nettement les efforts de câblage. La sortie de référence permet d'utiliser des capteurs courants et autorise les applications de préparation du travail.

La communication avec le JXM-IO-E30 a lieu via CANopen®. Le module s'intègre ainsi dans les réseaux CAN usuels des machines de travail mobiles.

Grâce au boîtier monobloc robuste, le module d'extension s'utilise avec une flexibilité extrême dans des conditions ambiantes difficiles.



Caractéristiques

- 12 entrées et 14 sorties avec diagnostic possible – dont des voies de courant fort et MLI avec régulation du courant
- Puissance de commutation élevée par la possibilité d'utilisation parallèle des sorties et un courant continu total élevé
- L'adressage ID CAN par des entrées Tristate autorise jusqu'à neuf nœuds dans un réseau sans configuration technique logicielle et soutient ainsi la stratégie de pièces similaires
- Alimentations de capteur résistantes aux courts-circuits
- Boîtier monobloc robuste

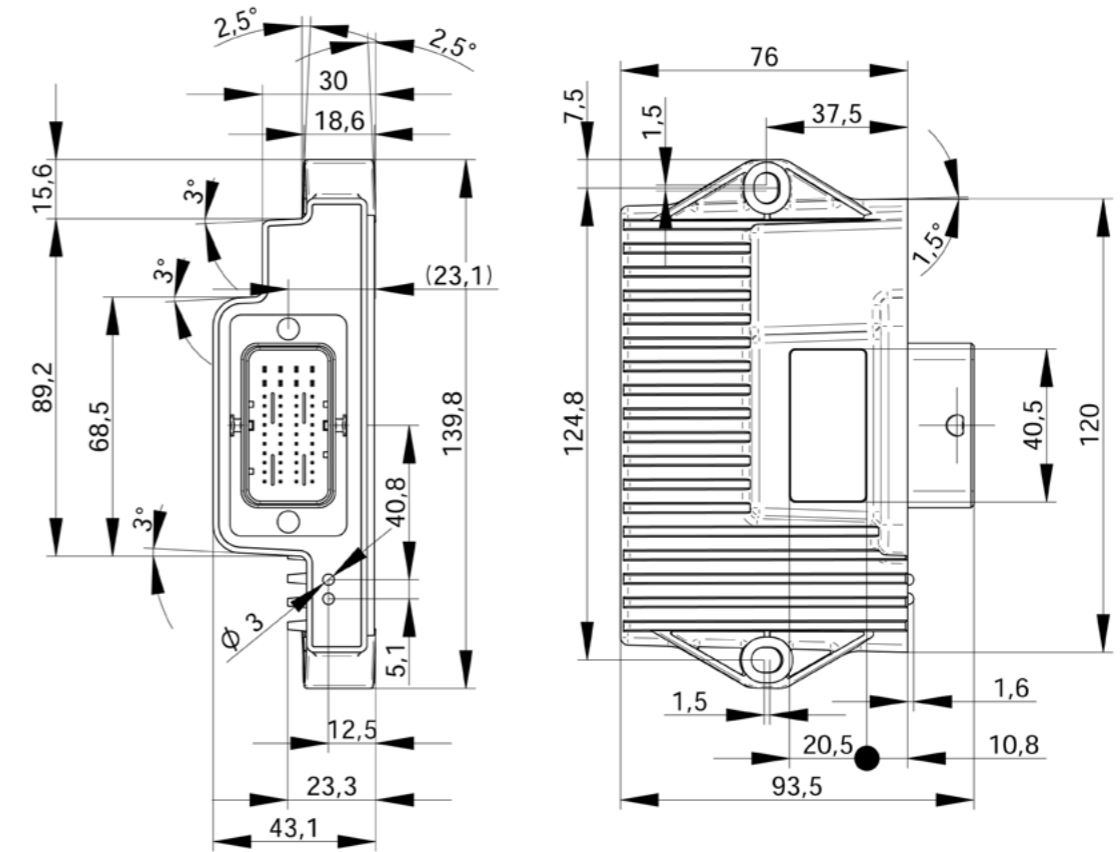
JXM-IO-E30

Caractéristiques techniques

JXM-IO-E30	
Plage de tension de service	DC 8 ... 32 V, tension ECU alimentée séparément
Plage de température de service/stockage	-40 ... +85 °C
Interfaces CAN	1 CANopen®
Nombre maximum d'entrées/sorties	26
Entrées	
▪ Analogique	8 <ul style="list-style-type: none"> 0 ... 5 V/0 ... 20 mA, configuration individuelle Résolution 12 bits, impédance d'entrée 35 kΩ, charge 120 Ω
▪ Numérique / fréquence	4 <ul style="list-style-type: none"> Active-high, impédance d'entrée 5,6 kΩ 0,1 Hz ... 10 kHz
▪ Numérique / codage CAN	2 Codage de l'ID CAN, Tristate
Sorties, diagnostic possible (court-circuit, rupture de câble)	
▪ MLI, mesure de courant de précision	4 <ul style="list-style-type: none"> 3 A, max. 1,5 kHz, Dithering, courant régulé, diagnostic possible, résistant aux courts-circuits à utiliser en alternative comme <ul style="list-style-type: none"> entrée numérique active-low, impédance d'entrée 10 kΩ sortie numérique 3 A entrée PNP
▪ MLI	6 <ul style="list-style-type: none"> 7 A, max. 1,5 kHz, Dithering, diagnostic possible, résistant aux courts-circuits à utiliser en alternative comme <ul style="list-style-type: none"> entrée numérique active-low, impédance d'entrée 10 kΩ sortie numérique 7 A entrée PNP
▪ Numérique (facteur de marche 50 %)	4 <ul style="list-style-type: none"> 3 A High-side, diagnostic possible, résistant aux courts-circuits (avec un facteur de marche de 50 %) à utiliser en alternative comme <ul style="list-style-type: none"> entrée numérique active-low, impédance d'entrée 10 kΩ entrée PNP
▪ Alimentation des capteurs	3 Alimentation VBAT indépendante pour capteurs
▪ Courant total maximal admissible	25 A
▪ Classe de protection	IP65
Vibrations	ISO 16750-3
Choc	ISO 16750-3
Protection contre l'inversion de polarité	Oui
Diagnostic des sorties	Court-circuit, rupture de câble

Des informations complémentaires et des précisions concernant la commande sont disponibles sur demande. Sous réserve de modifications techniques et d'erreurs.

Plan coté



JXM-IO-E30

Connectique

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

Connectique JXM-IO-E30-G20-K00-001

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

