

JXM-IO-E31

Module d'extension pour machines de travail mobiles

Description succincte

Le module d'extension JXM-IO-E31 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 convient particulièrement bien à la commande de moteurs DC à balais dans des machines de travail mobiles.

La communication avec le JXM-IO-E31 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

- 15 entrées et 12 sorties avec diagnostic possible – dont des voies de courant fort à demi-pont performantes et MLI avec régulation du courant
- Augmentation de la flexibilité de l'application à l'aide d'une entrée de capteur de température pour capteurs PT1000
- 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
- Puissance de commutation élevée par la possibilité d'utilisation parallèle des demi-ponts et un courant continu total élevé pour commander les moteurs DC
- Grâce à la commutation aisée des entrées de fréquence NPN/PNP avec le logiciel, il est notamment possible de lire les signaux de vitesse de véhicules
- Trois alimentations de capteur autorisent une connexion élargie de réseaux de capteurs
- Boîtier monobloc robuste avec connecteur Automotive éprouvé

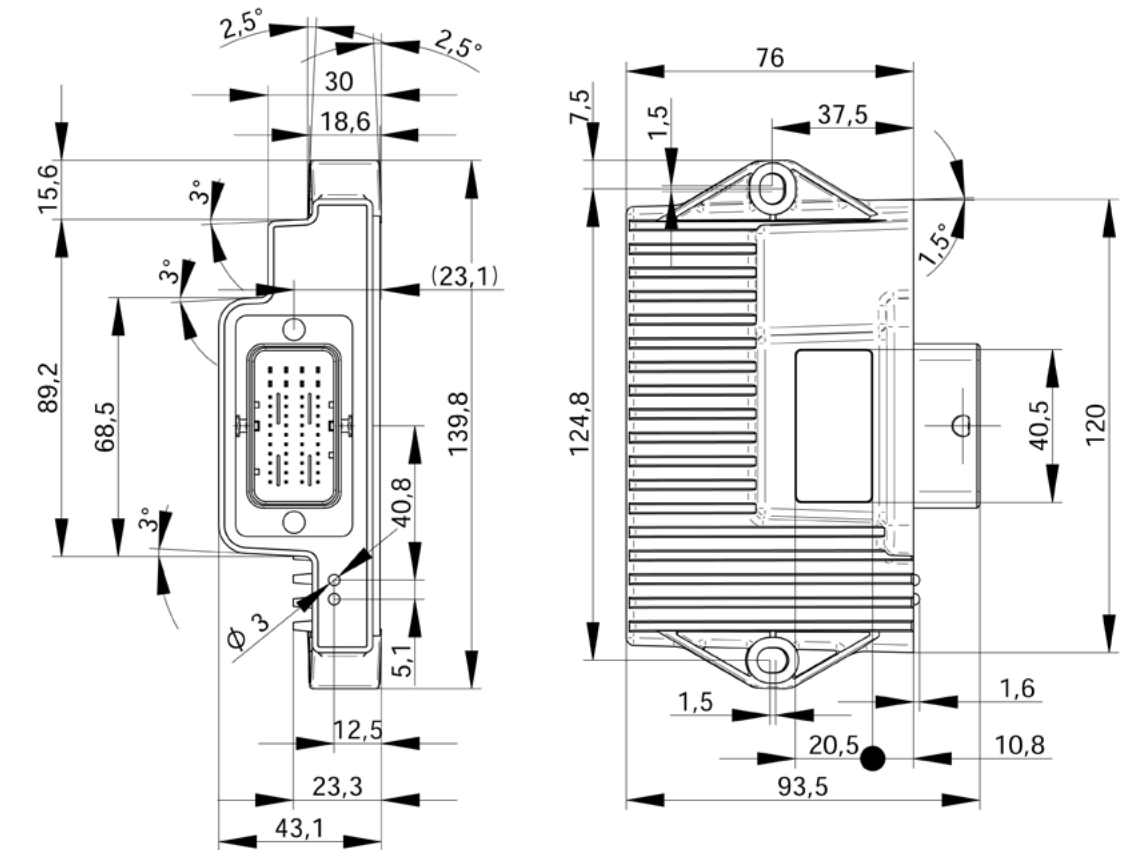
JXM-IO-E31

Caractéristiques techniques

JXM-IO-E31	
Plage de tension de service	DC 8 ... 32 V, tension ECU alimentée séparément
Plage de température de service/stockage	-40 °C ... +85 °C
Interfaces CAN	1 CANopen®
Nombre maximum d'entrées/sorties	27
Entrées	
Analogique	6 ; 0 ... 10 V/0 ... 20 mA, configuration individuelle ; résolution 12 bits, impédance d'entrée 35 kΩ, charge 120 Ω
Entrées de capteur de température	1; PT1000
Numérique / fréquence	8 ; impédance d'entrée 5,6 kΩ 0,1 Hz ... 10 kHz Entrée NPN/PNP commutable par logiciel
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 ; 3 A, min. 10 Hz, max. 1,5 kHz, Dithering, courant régulé, diagnostic possible, résistant aux courts-circuits, à utiliser en alternative comme entrée numérique active low, impédance d'entrée 10 kΩ ; sortie numérique 3 A
MLI, demi-pont	4 ; 12 A, min. 10 Hz, max. 15 kHz, Dithering, diagnostic possible, résistant aux courts-circuits, en alternative relier deux demi-ponts pour en faire un pont complet pour commander les moteurs DC (Open Loop Control), commutation parallèle possible
MLI, demi-pont	4 ; 5 A, min. 10 Hz, max. 5 kHz, Dithering, diagnostic possible, résistant aux courts-circuits, en alternative relier deux demi-ponts pour en faire un pont complet pour commander les moteurs DC (Open Loop Control), commutation parallèle possible
Alimentation des capteurs	3 alimentations en tension pour capteurs (dont 1 x sortie de référence 10 V)
Courant total maximal admissible	24 A
Classe de protection	IP66
Vibrations	ISO 16750-3
Choc	ISO 16750-3
Protection contre l'inversion de polarité	Oui
Certifications	E1 (ECE R10), CE ISO 14982
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-E31

Connectique JXM-IO-E31-G20-K00

JXM-IO-E31	
CAN1_H	A1
CAN1_L -	B1
PWMI_HL5_1	C1
PWMI_HL5_2	D1
PWMI_HL5_3	E1
PWMI_HL5_4	F1
DI_5	G1
DI_6	H1
DI_7	J1
DI_8	K1
VBAT PWR	L1
VBAT PWR	M1
CAN1_TERM2	A2
CAN1_TERM1 -	B2
DI_1	C2
DI_2	D2
DI_3	E2
DI_4	F2
GND_SEN	G2
VREF_SEN	H2
VEXT_SEN_1	J2
VEXT_SEN_2	K2
PWMI_HL12_1	L2
PWMI_HL12_2	M2

JXM-IO-E31	
n.c.	A3
AI_1	B3
AI_2	C3
AI_3	D3
AI_4	E3
AI_5	F3
AI_6	G3
AI_PT1000	H3
GND_PT1000	J3
VBAT ECU	K3
PWMI_HL12_4	L3
PMWi_HL12_3	M3
n.c.	A4
n.c.	B4
n.c.	C4
n.c.	D4
PWMI_H3_1	E4
PWMI_H3_2	F4
PWMI_H3_3	G4
PWMI_H3_4	H4
CFG_1	J4
CFG_2	K4
GND	L4
GND	M4

Connectique JXM-IO-E31-G20-K00-001

JXM-IO-E31	
CAN1_H	A1
CAN1_L	B1
PWMI_HL5_1	C1
PWMI_HL5_2	D1
PWMI_HL5_3	E1
PWMI_HL5_4	F1
DI_5	G1
DI_6	H1
DI_7	J1
DI_8	K1
VBAT PWR	L1
VBAT PWR	M1
CAN_H_OUT	A2
CAN_L_OUT	B2
DI_1	C2
DI_2	D2
DI_3	E2
DI_4	F2
GND_SEN	G2
VREF_SEN	H2
VEXT_SEN_1	J2
VEXT_SEN_2	K2
PWMI_HL12_1	L2
PWMI_HL12_2	M2

JXM-IO-E31	
n.c.	A3
AI_1	B3
AI_2	C3
AI_3	D3
AI_4	E3
AI_5	F3
AI_6	G3
AI_PT1000	H3
GND_PT1000	J3
VBAT ECU	K3
PWMI_HL12_4	L3
PMWi_HL12_3	M3
n.c.	A4
n.c.	B4
n.c.	C4
n.c.	D4
PWMI_H3_1	E4
PWMI_H3_2	F4
PWMI_H3_3	G4
PWMI_H3_4	H4
CFG_1	J4
CFG_2	K4
GND	L4
GND	M4

