

## JXM-IO-E30

### Modulo di espansione per macchine da lavoro mobili

#### Breve descrizione

Il modulo di espansione JXM-IO-E30 è il componente distribuito universale per macchine da lavoro mobili. Con la sua configurazione I/O bilanciata, può gestire quasi tutte le attività distribuite e ridurre notevolmente il lavoro di cablaggio. L'uscita di riferimento consente di utilizzare sensori standard ed eseguire applicazioni di pre-elaborazione.

La comunicazione con il modulo JXM-IO-E30 avviene tramite CANopen®. Ciò consente l'integrazione nelle comuni reti CAN utilizzate nelle macchine da lavoro mobili.

Grazie al robusto alloggiamento incapsulato, il modulo di espansione è utilizzabile in modo estremamente flessibile anche in condizioni ambientali difficili.



#### Caratteristiche

- 12 ingressi e 14 uscite idonee alla diagnosi - inclusi percorsi ad alta corrente e PWM con regolazione di corrente
- Elevata capacità di commutazione grazie all'utilizzabilità in parallelo delle uscite e all'elevata corrente totale continua
- L'indirizzamento CAN ID tramite ingressi a tre stati consente fino a nove nodi in una rete senza la necessità di una configurazione software, supportando la strategia delle parti comuni
- Alimentazioni dei sensori a prova di cortocircuito
- Robusto alloggiamento incapsulato

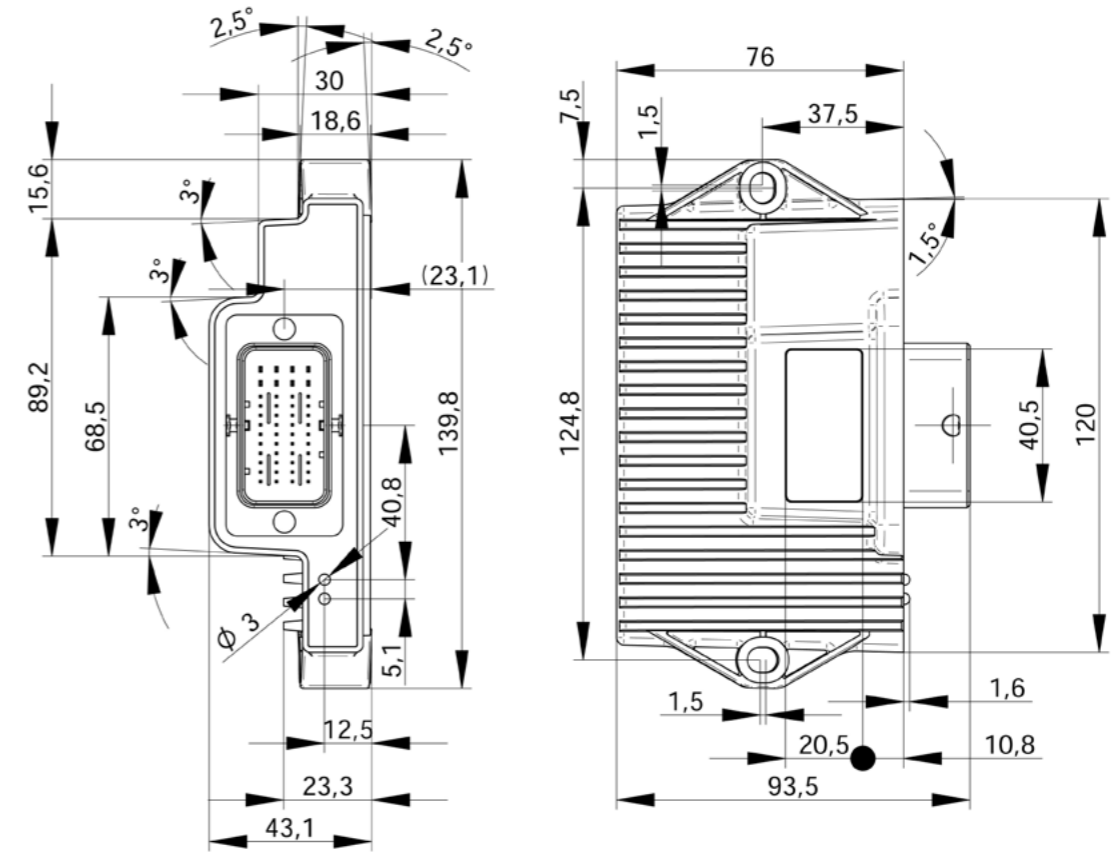
# JXM-IO-E30

## Dati tecnici

JXM-IO-E30	
Intervallo tensione di esercizio	DC 8 ... 32 V, tensione ECU fornita separatamente
Intervallo temperatura di esercizio/ stoccaggio	-40 ... +85 °C
Interfacce CAN	1 CANopen®
Numero massimo di ingressi/uscite	26
Ingressi	
▪ Analogici	8 <ul style="list-style-type: none"> <li>0 ... 5 V/0 ... 20 mA, configurabili singolarmente</li> <li>Risoluzione 12 bit, impedenza di ingresso 35 kΩ, resistenza di carico 120 Ω</li> </ul>
▪ Digitali / Frequenza	4 <ul style="list-style-type: none"> <li>Active-high</li> <li>Impedenza di ingresso 5,6 kΩ</li> <li>0,1 Hz ... 10 kHz</li> </ul>
▪ Digitali / Codifica CAN	2 Codifica del CAN ID, tre stati
Uscite idonee alla diagnosi (cortocircuito, rottura cavo)	
▪ PWM, misurazione della corrente di precisione	4 <ul style="list-style-type: none"> <li>3 A, max. 1,5 kHz, dithering, corrente variabile, idoneità alla diagnosi, a prova di cortocircuito</li> <li>utilizzo alternativo come <ul style="list-style-type: none"> <li>Ingresso digitale active-low, impedenza di ingresso 10 kΩ</li> <li>Uscita digitale 3 A</li> <li>Ingresso PNP</li> </ul> </li> </ul>
▪ PWM	6 <ul style="list-style-type: none"> <li>7 A, max. 1,5 kHz, dithering, idoneità alla diagnosi, a prova di cortocircuito</li> <li>utilizzo alternativo come <ul style="list-style-type: none"> <li>Ingresso digitale active-low, impedenza di ingresso 10 kΩ</li> <li>Uscita digitale 7 A</li> <li>Ingresso PNP</li> </ul> </li> </ul>
▪ Digitali (50% TA)	4 <ul style="list-style-type: none"> <li>3 A high-side, idoneità alla diagnosi, a prova di cortocircuito (con 50% TA)</li> <li>utilizzo alternativo come <ul style="list-style-type: none"> <li>Ingresso digitale active-low, impedenza di ingresso 10 kΩ</li> <li>Ingresso PNP</li> </ul> </li> </ul>
▪ Alimentazione sensori	3 alimentazione VBAT indipendente per i sensori
▪ Corrente totale max. consentita	25 A
▪ Grado di protezione	IP65
Vibrazione	ISO 16750-3
Urto	ISO 16750-3
Protezione contro l'inversione di polarità	Sì
Diagnosi delle uscite	Cortocircuito, rottura cavo

Ulteriori informazioni e i dettagli per l'ordinazione sono disponibili su richiesta. Con riserva di modifiche tecniche ed errori.

## Disegno quotato



# JXM-IO-E30

## Configurazione dei pin

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

## Configurazione dei pin 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

