

JXM-IO-E31

Modulo di espansione per macchine da lavoro mobili

Breve descrizione

Il modulo di espansione JXM-IO-E31 è il componente distribuito universale per macchine da lavoro mobili. Con la sua configurazione I/O bilanciata, può gestire quasi tutte le attività distribuite ed è particolarmente adatto per il controllo di motori CC a spazzole nelle macchine da lavoro mobili.

La comunicazione con il modulo JXM-IO-E31 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

- 15 ingressi e 12 uscite idonee alla diagnosi - inclusi efficienti percorsi ad alta corrente nel ponte H e PWM con regolazione di corrente
- Aumento della flessibilità applicativa grazie a un ingresso sensore di temperatura per sensori PT1000
- 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
- Elevata capacità di commutazione grazie all'utilizzabilità in parallelo dei ponti H e all'elevata corrente continua totale per il controllo dei motori CC
- Grazie alla pratica commutazione degli ingressi di frequenza tra NPN/PNP tramite software è possibile ad es. leggere i segnali di velocità del veicolo
- Tre alimentazioni di sensori consentono una connessione estesa di reti di sensori
- Robusto alloggiamento incapsulato con collaudato connettore automotive

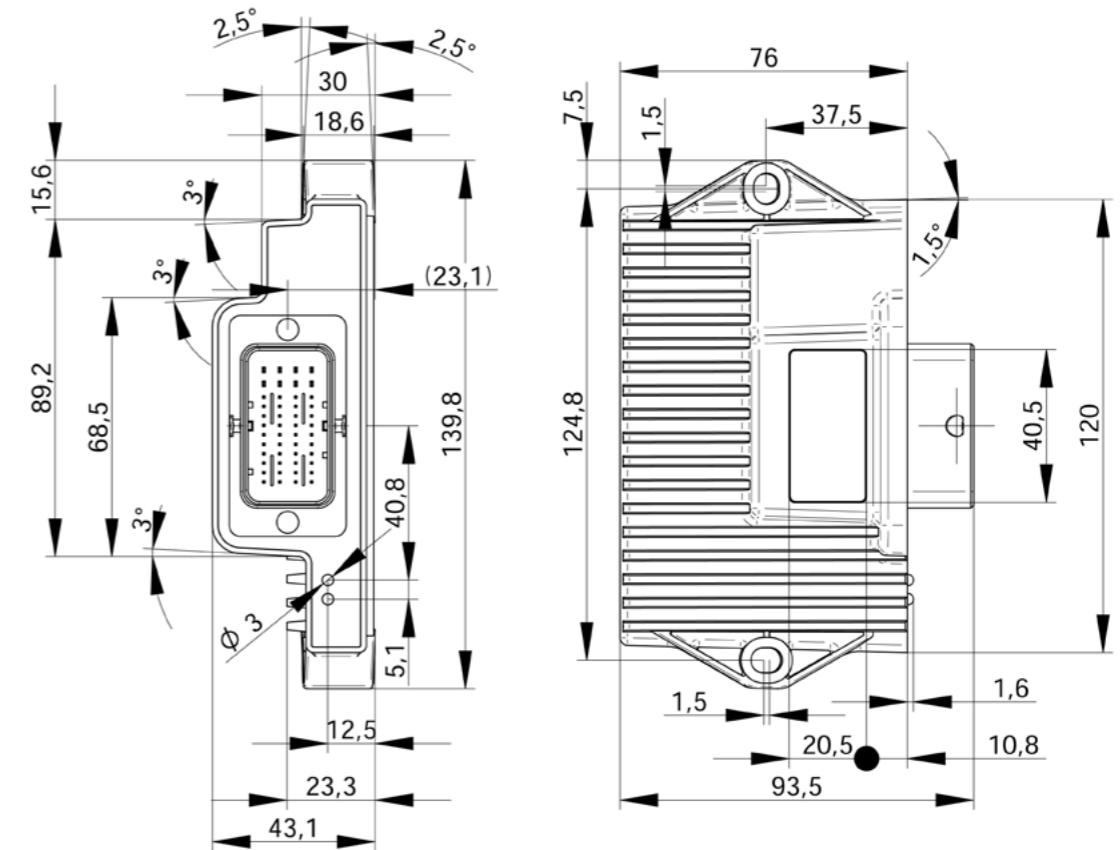
JXM-IO-E31

Dati tecnici

JXM-IO-E31	
Intervallo tensione di esercizio	DC 8 ... 32 V, tensione ECU fornita separatamente
Intervallo temperatura di esercizio/stoccaggio	-40 °C ... +85 °C
Interfacce CAN	1 CANopen®
Numero massimo di ingressi/uscite	27
Ingressi	
Analogici	6; 0 ... 10 V/0 ... 20 mA, configurabili singolarmente; risoluzione 12 bit, impedenza di ingresso 35 kΩ, resistenza di carico 120 Ω
Ingressi sensore di temperatura	1; PT1000
Digitali / Frequenza	8; impedenza di ingresso 5,6 kΩ 0,1 Hz ... 10 kHz Ingresso NPN/PNP commutabile tramite software
Digitali / Codifica CAN	2 codifica del CAN ID, tre stati
Uscite idonee alla diagnosi (cortocircuito, rottura cavo)	
PWM, misurazione della corrente di precisione	4; 3 A, min. 10 Hz, max. 1,5 kHz, dithering, corrente variabile, idoneità alla diagnosi, a prova di cortocircuito; utilizzo alternativo come ingresso digitale active-low, impedenza di ingresso 10 kΩ; uscita digitale 3 A
PWM, semiponte	4; 12 A, min. 10 Hz, max. 15 kHz, dithering, idoneità alla diagnosi, a prova di cortocircuito; in alternativa collegare due semiponti per formare un ponte intero per il controllo di motori CC (Open Loop Control), possibilità di collegamento in parallelo
PWM, semiponte	4; 5 A, min. 10 Hz, max. 5 kHz, dithering, idoneità alla diagnosi, a prova di cortocircuito; in alternativa collegare due semiponti per formare un ponte intero per il controllo di motori CC (Open Loop Control), possibilità di collegamento in parallelo
Alimentazione sensori	3 alimentazioni di tensione per sensori (inclusa 1 uscita di riferimento 10 V)
Corrente totale max. consentita	24 A
Grado di protezione	IP66
Vibrazione	ISO 16750-3
Urto	ISO 16750-3
Protezione contro l'inversione di polarità	Sì
Certificazioni	E1 (ECE R10), CE ISO 14982
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-E31

Configurazione dei pin 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

Configurazione dei pin JXM-IO-E31-G20-K00-O01

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

