

JXM-IO-E31

Moduł rozszerzeń do maszyn mobilnych

Opis

Moduł rozszerzeń JXM-IO-E31 to uniwersalny lokalny moduł do maszyn mobilnych. Dzięki wyważonej konfiguracji wejść/wyjść jest w stanie realizować niemal wszystkie zadania. Nadaje się szczególnie do sterowania silnikami szczotkowymi DC w maszynach mobilnych.

Komunikacja z JXM-IO-E31 odbywa się za pośrednictwem CANopen®. Dzięki temu moduł można włączyć do zwyczajnych sieci CAN maszyn mobilnych.

Dzięki solidnej, zalewanej obudowie moduł rozszerzeń można stosować w trudnych warunkach otoczenia.



Cechy

- 15 wejść i 12 wyjść z możliwością diagnostyki, w tym wydajne ścieżki wysokoprądowe do mostków H i PWM z regulacją prądu
- Zwiększenie elastyczności aplikacji dzięki wejściu do czujników temperatury PT1000
- Adresowanie IP w sieci CAN poprzez wejścia trójstanowe umożliwia utworzenie do dziewięciu węzłów w jednej sieci bez konfiguracji oprogramowania, wspierając tym samym strategię COP
- Wysoka zdolność łączeniowa dzięki możliwości równoległego używania mostków H oraz wysokiemu całkowitemu prądowi ciągłemu do sterowania silnikami DC
- Komfortowe przełączanie wejść częstotliwościowych pomiędzy NPN/PNP za pomocą oprogramowania umożliwia między innymi odczyt sygnałów prędkości pojazdu
- Trzy układy zasilania czujników pozwalają na podłączenie sieci czujników
- Solidna, zalewana obudowa z wysokiej klasy złączem motoryzacyjnym

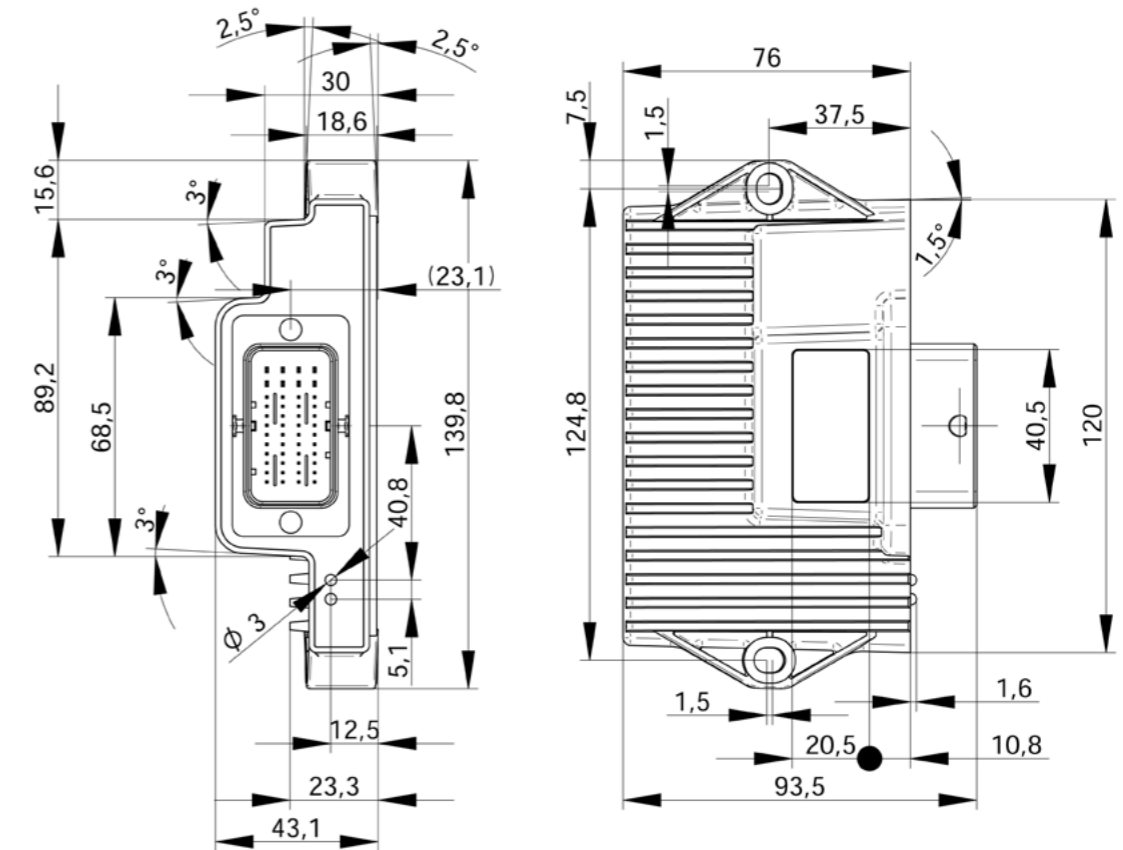
JXM-IO-E31

Dane techniczne

JXM-IO-E31	
Zakres napięcia roboczego	DC 8 ... 32 V, osobne zasilanie ECU
Zakres temperatury pracy/przechowywania	-40°C ... +85°C
Interfejsy CAN	1 CANopen®
Maksymalna liczba wejść/wyjść	27
Wejścia	
Analogowe	6, 0 ... 10 V/0 ... 20 mA, konfigurowane niezależnie, rozdzielczość 12 bit, impedancja wejściowa 35 kΩ, obciążenie 120 Ω
Wejścia czujnika temperatury	1; PT1000
Cyfrowe/częstotliwość	8; impedancja wejściowa 5,6 kΩ 0,1 Hz ... 10 kHz Wejście NPN/PNP przełączane w oprogramowaniu
Cyfrowe/kodowanie CAN	2 kodowanie CAN-ID, trójstanowe
Wyjścia, z możliwością diagnostyki (zwarcie, przerwanie ciągłości przewodu)	
PWM, precyzyjny pomiar prądu	4, 3 A, min. 10 Hz, maks. 1,5 kHz, dithering, z regulacją prądu, możliwość diagnostyki, odporne na zwarcie, alternatywnie możliwość używania jako wejście cyfrowe active low, impedancja wejściowa 10 kΩ, wyjście cyfrowe 3 A
PWM, półmostek	4; 12 A, min. 10 Hz, maks. 15 kHz, dithering, możliwość diagnostyki, odporne na zwarcie; alternatywnie możliwość połączenia dwóch półmostków w jeden pełny mostek do sterowania silnikami DC (Open Loop Control), możliwość połączenia równoległego
PWM, półmostek	4; 5 A, min. 10 Hz, maks. 5 kHz, dithering, możliwość diagnostyki, odporne na zwarcie; alternatywnie możliwość połączenia dwóch półmostków w jeden pełny mostek do sterowania silnikami DC (Open Loop Control), możliwość połączenia równoległego
Zasilanie czujników	3 układy zasilania do czujników (w tym 1 x wyjście referencyjne 10 V)
Maksymalny dopuszczalny prąd całkowity	24 A
Stopień ochrony	IP66
Wibracje	ISO 16750-3
Udary	ISO 16750-3
Zabezpieczenie przed odwrotną polaryzacją	Tak
Certyfikaty	E1 (ECE R10), CE ISO 14982
Diagnostyka wyjść	Zwarcie, przerwanie ciągłości przewodu

Dalsze informacje i dokładne dane do zamówienia dostępne na zapytanie. Zastrzegamy możliwość zmian technicznych i błędów.

Rysunek z wymiarami



JXM-IO-E31

Wyprowadzenie złączy 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

Wyprowadzenie złączy 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

