

JXM-IO-E30

Moduł rozszerzeń do maszyn mobilnych

Opis

Moduł rozszerzeń JXM-IO-E30 to uniwersalny lokalny moduł do maszyn mobilnych. Dzięki wyważonej konfiguracji wejść/wyjść jest w stanie realizować niemal wszystkie zadania, co pozwala na znaczne zredukowanie okablowania. Wyjście referencyjne pozwala na używanie standardowych czujników i umożliwia aplikacje przetwarzania wstępnego.

Komunikacja z JXM-IO-E30 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

- 12 wejść i 14 wyjść z możliwością diagnostyki, w tym ścieżki wysokoprądowe i PWM z regulacją prądu
- Wysoka zdolność łączeniowa dzięki możliwości równoległego korzystania z wyjść i wysokiemu prądowi całkowitemu
- Adresowanie IP w sieci CAN poprzez wejścia trójstanowe umożliwia utworzenie do dziewięciu węzłów w jednej sieci bez konfiguracji oprogramowania, wspierając tym samym strategię COP
- Układy zasilania czujników odporne na zwarcia
- Solidna, zalewana obudowa

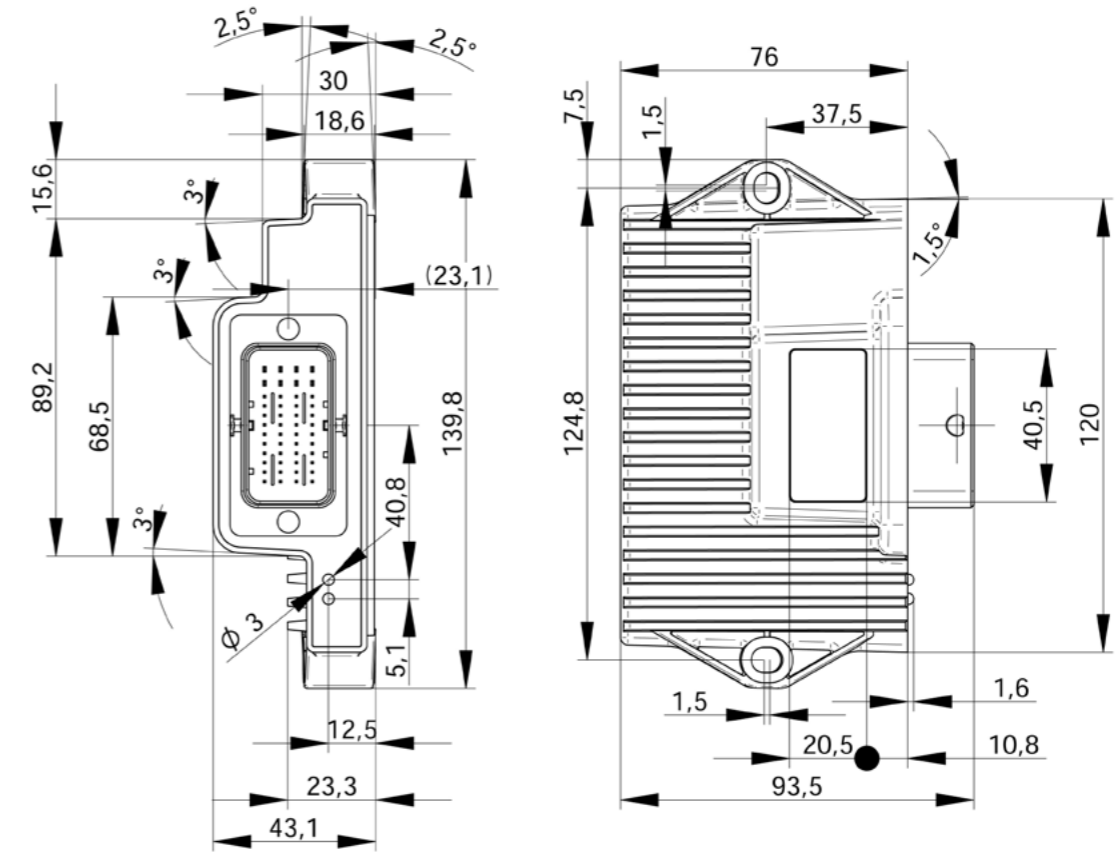
JXM-IO-E30

Dane techniczne

| JXM-IO-E30 | |
|---|---|
| Zakres napięcia roboczego | DC 8 ... 32 V, osobne zasilanie ECU |
| Zakres temperatury pracy/przechowywania | -40 ... +85°C |
| Interfejsy CAN | 1 CANopen® |
| Maksymalna liczba wejść/wyjść | 26 |
| Wejścia | |
| ▪ Analogowe | 8 <ul style="list-style-type: none"> ▪ 0 ... 5 V/0 ... 20 mA, konfigurowane niezależnie ▪ Rozdzielczość 12 bit, impedancja wejściowa 35 kΩ, obciążenie 120 Ω |
| ▪ Cyfrowe/częstotliwość | 4 <ul style="list-style-type: none"> ▪ Active-high, ▪ impedancja wejściowa 5,6 kΩ ▪ 0,1 Hz ... 10 kHz |
| ▪ Cyfrowe/kodowanie CAN | 2 Kodowanie CAN-ID, trójstanowe |
| Wyjścia, z możliwością diagnostyki (zwarcie, przerwanie ciągłości przewodu) | |
| ▪ PWM, precyzyjny pomiar prądu | 4 <ul style="list-style-type: none"> ▪ 3 A, maks. 1,5 kHz, dithering, z regulacją prądu i możliwością diagnostyki, odporne na zwarcie ▪ może być używane alternatywnie jako <ul style="list-style-type: none"> ▪ wejście cyfrowe active-low, impedancja wejściowa 10 kΩ ▪ wyjście cyfrowe 3 A ▪ wejście PNP |
| ▪ PWM | 6 <ul style="list-style-type: none"> ▪ 7 A, maks. 1,5 kHz, dithering, z możliwością diagnostyki, odporne na zwarcie ▪ może być używane alternatywnie jako <ul style="list-style-type: none"> ▪ wejście cyfrowe active-low, impedancja wejściowa 10 kΩ ▪ wyjście cyfrowe 7 A ▪ wejście PNP |
| ▪ Cyfrowe (czas pracy 50%) | 4 <ul style="list-style-type: none"> ▪ 3 A high-side, z możliwością diagnostyki, odporne na zwarcie, (czas pracy 50%) ▪ może być używane alternatywnie jako <ul style="list-style-type: none"> ▪ wejście cyfrowe active-low, impedancja wejściowa 10 kΩ ▪ wejście PNP |
| ▪ Zasilanie czujników | 3 niezależny układ zasilania VBAT do czujników |
| ▪ Maksymalny dopuszczalny prąd całkowity | 25 A |
| ▪ Stopień ochrony | IP65 |
| Wibracje | ISO 16750-3 |
| Udary | ISO 16750-3 |
| Zabezpieczenie przed odwrotną polaryzacją | Tak |
| 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-E30

Wyprowadzenie złączy

| 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 |

Wyprowadzenie złączy 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 |

