

**SOMAT XR**

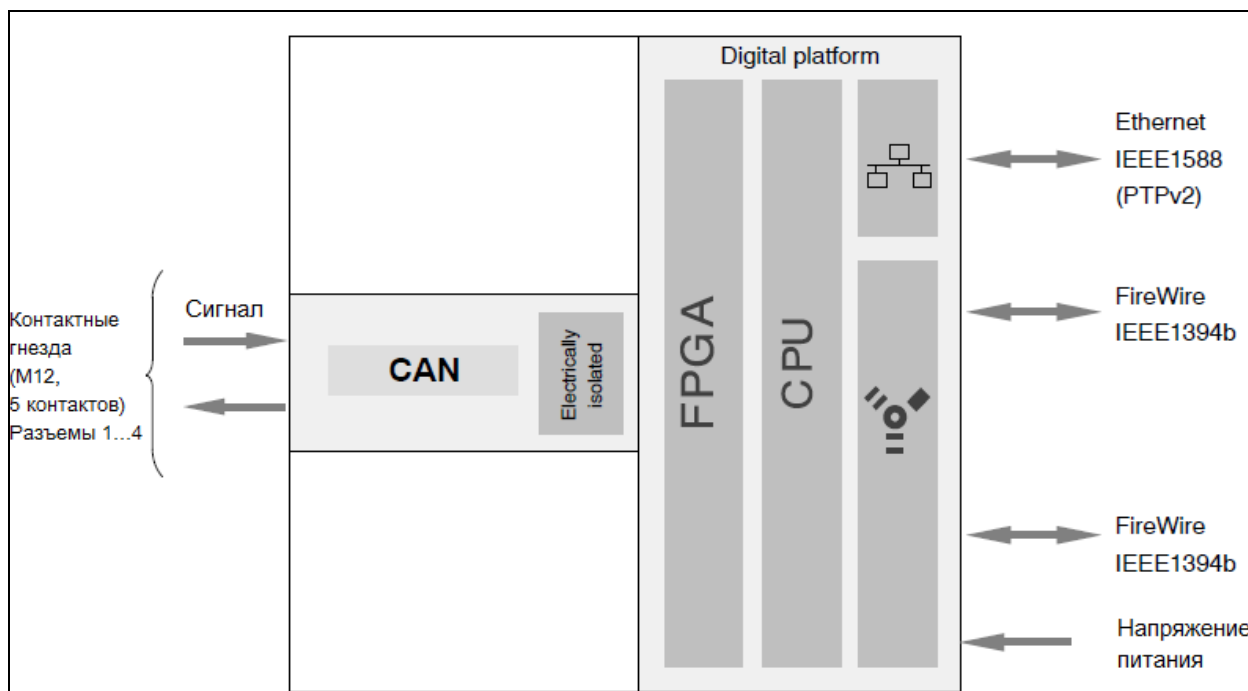
**MX471B-R**

**модуль с шиной CAN**



- 4 индивидуально конфигурируемых изолированных канала
- вход: получение сообщений
- выход: посылка системных сигналов
- CAN 2.0A/B
- CCP/xCP-on-CAN
- J1939 (через catman® Easy/AP)

**Структурная схема**



## Технические характеристики МХ471В-Р

Общие технические характеристики		
<b>Количество портов CAN</b>		4, электрически изолированы
<b>Протокол</b>		CAN 2.0A (11-Bit-Identifier) CAN 2.0B (29-Bit-Identifier "расширенный формат") Калибровочный протокол CAN (CCP) Расширенный калибровочный протокол (xCP-on-CAN) SAE J1939
<b>Шина</b>		двухпроводная, в соотв. с ISO11898-2
<b>Разъём преобразователя</b>		M12, 5-контактный
<b>Напряжение питания постоянного тока</b>	В	10...30 (ном. 24 В)
<b>Перерыв напряжения питания</b>		макс. 5 мс при 24 В
<b>Потребляемая мощность</b>	Вт	< 6
<b>Ethernet</b> (канал передачи данных) Протокол Разъём Макс. длина кабеля к модулю	- - м	10Base-T/100Base-TX TCP/IP ODU MINI-SNAP, 8-контактный 100
<b>IEEE1394b FireWire</b> (доп. напряжение питания) Макс. ток от модуля к модулю Разъём Макс. длина кабеля между модулями Макс. количество модулей, включенных последовательно	A - м -	IEEE 1394b (только для модулей НВМ) 1,5 ODI MINI-SNAP, 8-контактный 5 12 (=11 хопов)
<b>Синхронизация</b> FireWire Ethernet		IEEE1394b NTP, PTPv2 IEEE 1588
<b>Ном. диапазон температур</b>	°C	-40...+80
<b>Диапазон температур хранения</b>	°C	-40...+85
<b>Отн. влажность</b>	%	5 ... 100
<b>Класс защиты</b>		III
<b>Степень защиты</b>		IP65/67 в соотв. с EN 60529
<b>Механические испытания</b> Вибрация Ускорение Продолжительность Частота Удар Ускорение Длительность импульса Количество ударов	м/с <sup>2</sup> мин Гц м/с <sup>2</sup> мс -	По MIL-STD202G, метод 204D, условия С 100 450 от 5 до 2000 По MIL-STD202G, метод 213В, условия В 750 6 18
<b>Требования ЭМС</b>		в соотв. с EN 61326-1
<b>Макс. рабочая амплитуда</b>	м	5000
<b>Размеры, в горизонт. положении (Ш x В x Г)</b>	мм	205 x 80 x 140
<b>Вес, ориент.</b>	г	1850

<b>CANbus</b>												
<b>Согласующий резистор шины</b> (встроенный, выбирается пользователем)	Ом	ориент. 120										
<b>Скорость передачи данных</b>	кбит/с	1000	800	666,6	500	400	250	125	100	50	20	10
<b>Допустимая длина кабеля</b>	м	25	50	80	100	100	250	500	600	1000	2500	5000
<b>Форматы</b>		Motorola, Intel										
<b>Характеристики входов на один CAN-порт (узел)</b>												
<b>Макс. скорость измерения 32-бит. плав. запятая, стандартный CAN-фрейм</b>	1/с	10000										
<b>Макс. кол-во входных сигналов</b>		128										
<b>Тип входных CAN-сигналов</b>		standard, mode-dependent, mode-signal										
<b>Параметризация</b>		через файл *.dbc										
<b>Вход CCP/xCP-on-CAN</b>												
<b>Протоколы</b> CCP xCP-on-CAN		Версия 2.1 Версия 1.1										
<b>Параметризация</b>		Файл *.dbc Требуется использование CANape от Vector Informatik (чтение файла A2L, генерация файла dbc)										
<b>Характеристики выходов на один CAN-порт (узел)</b>												
<b>Источники сигнала</b>		Только MX-входы (например, измеряемые величины) или сигналы, вычисленные в системе MX										
<b>Параметризация</b>		В программном обеспечении MX Assistant (перетащите сигналы на CAN-порт и вручную сконфигурируйте CAN ID). Используйте MX Assistant для создания базы данных (файла *.dbc)										
<b>Макс. кол-во выходных сигналов</b>		200										
<b>Тип выходных CAN-сигналов</b>		один сигнал на PDO, float										
<b>Макс. скорость передачи данных</b>	1/с	4800										
<b>Вход SAE J1939</b>												
<b>Параметризация</b>	1/с	Catman® Easy/AP, встроенная база данных сигналов										