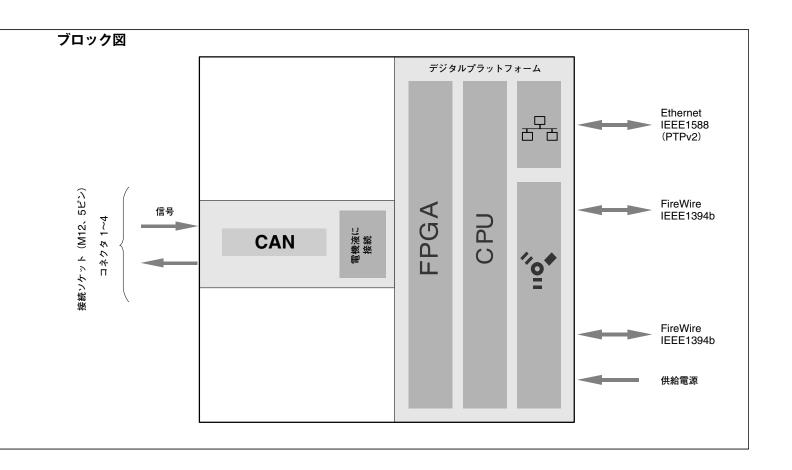
SOMAT X N

耐環境型 4ch CANbus入出力モジュール



特長

- 4つの独立入力チャンネル(電気的に絶縁)
- 一 入力: 収集メッセージ一 出力: システム信号送信
- CAN 2.0A/B
- CCP / xCP-on-CAN
- J1939(catman®Easy/APによる)





MX471B-R仕様

一般仕様							
CANポートの数		4(チャンネル間は電気的に絶縁)					
対応プロトコル		CAN 2.0A(1-Bit-Identifier) CAN 2.0B(29-Bit-Identifier("extended format") CAN Calibration Protocol CCP 拡張Calibraiton Protocol(xCP-on-CAN) SAE J1939					
バスリンク		2線式、ISO 11898-2に基づく					
変換器コネクタ		M12,5ピン					
供給電圧範囲(DC)	V	10~30(推奨(定格)電圧24V)					
供給電圧瞬断		24V時に最大5ms					
消費電力	W	<6					
Ethernet(データリンク)		10Base-T / 100Base-TX					
プロトコル/アドレス	_	TCP/IP					
プラグ接続	_	ODU MINI-SNAP、8ピン					
モジュールへの最大ケーブル長	m	100					
同期オプション							
FireWire		IEEE1394b					
Ethernet		IEEE1588 (PTPv2)、またはNTP					
IEEE1394b FireWire(オプショナル供給電圧)		IEEE 1394b(HBMモジュールのみ)					
モジュール間の最大電流 コネクタ	Α	1.5 ODU MINI-SNAP、8ピン					
接続間の最大ケーブル長	m	5					
接続可能なモジュールの最大数(連続)	_	12(=11ホップ ¹⁾)					
公称(定格)温度範囲	°C [°F]	-40~+80 [-40~+176] 結露なきこと					
許容温度範囲	°C [°F]	-40~+85 [-40~+185]					
相対湿度	%	5~100					
保護クラス		III					
保護等級		IP65/IP67 per EN 60529					
EMC対策		EN 61326-1に基づく					
機械試験							
振動		MIL-STD202G、Method 204D、Test condition C					
加速度	m/s²	100					
継続期間	min	450					
周波数	Hz	5 bis 2,000					
衝撃		MIL-STD202G、Method 213B、Test condition B					
加速度	m/s ²	750					
パルス幅	ms	6					
衝突回数	-	18					
動作高度(最大)	m	5,000					
寸法、水平方向にて(W×H×D)	mm	205×80×140					
重量(概算)	g	1,850					

¹⁾ ホップ:モジュールからモジュールへの遷移またはシグナルコンディショニング/IEEE1394b FireWire(ハブ、バックプレーン)経由

MX471B-R仕様(続き)

CANbus														
Bus 終端抵抗(内部、選択可)	Ω	約120												
ボーレート	kBit/s	1,000	800	666.6	500	400	250	125	100	50	20	10		
許容ケーブル長	m	25	50	80	100	100	250	500	600	1,000	2,500	5,000		
フォーマット		Motorola, Intel												
接続(node)毎の入力値														
最大サンプリングレート(計測値/秒) 32bitフローティングポイント、CAN標準フレーム	1/s	10,000												
最大入力信号数		128												
入力信号用CANシグナルタイプ		標準、モード依存、モード信号												
パラメータ化		手動または*.dbcファイル経由												
CCP / xCP-on-CAN Input														
対応プロトコル														
CCP		Version 2.1												
xCP-on-CAN		Version 1.1												
パラメータ化		*.dbcファイル Vector InformatikからCANapeを使用した必要なステップ (A2Lファイルを読み、dbcファイルを作成)												
CANポート(node)毎の出力値	·													
信号源		入力はMXのみ(例:計測値)またはMXシステムでの演算信号												
パラメータ化		MXアシスタントソフトウェアによる、ドラック&ドロップで信号を CANポートにコピーし、CAN IDを手動でパラメータ化、 その後MXアシスタントでデータベースを生成												
最大出力信号数		200												
出力信号用CANシグナルタイプ		PDO毎に1信号、フロート												
最大サンプリングレート	1/s	4,800												
接続SAE J1939														
パラメータ化		catman [®] Easy/AP、内蔵の信号データベース												

©Hottinger Baldwin Messtechnik GmbH. All rights reserved

記載内容は変更される場合があります。 本仕様書の記述はすべて当社製品の一般的な説明です。製品の 補償を示すものとして理解されるべきものではなく、また、い かなる法的責任を成すものでもありません。

記述に差異が有る場合にはドイツ語原本が正となります。

12.15-01-00T

スペクトリス株式会社HBM事業部

部 〒101-0048 東京都千代田区神田司町2-6 司町ビル 4階

TEL 03-3255-8156 FAX 03-3255-8159

関西営業所 〒532-0003 大阪府大阪市淀川区宮原3-5-24

新大阪第一生命ビル 11F TEL 06-6396-8507

FAX 06-6396-8509

名古屋営業所 〒460-0003 愛知県名古屋市中区錦1-20-19

名神ビル 6F TEL 052-220-6086 FAX 03-3255-8159

URL www.hbm.com/jp E-mail hbm-sales@spectris.co.jp

