BUCHER automation

Manuale d'istruzioni



60888390_00

JXM-IO-EX31

Modulo di espansione

Questo documento è stato redatto dalla Bucher Automation AG con la dovuta diligenza e sulla base dello stato dell'arte noto. Le modifiche e gli sviluppi tecnici dei nostri prodotti non vengono messi automaticamente a disposizione in un documento revisionato.
La Bucher Automation AG non si assume alcuna responsabilità per errori di contenuto o di forma, aggiornamenti mancanti e danni o svantaggi che possono derivare da tali errori.

Bucher Automation AG
Thomas-Alva-Edison-Ring 10
71672 Marbach am Neckar, Germania
T +49 7141 2550-0
info@bucherautomation.com

Supporto tecnico
T +49 7141 2550-444
support@bucherautomation.com

Distribuzione
T +49 7141 2550-663
sales@bucherautomation.com

www.bucherautomation.com

Traduzione del documento originale tedesco

Versione del documento	1.07.1
Data di pubblicazione	15/11/2024

Indice

1 Introduzione 5
1.1 Informazioni sul documento 5
1.2 Convenzioni di rappresentazione 5
2 Sicurezza 6
2.1 Generalità 6
2.2 Scopo d'uso 6
2.2.1 Uso conforme 6
2.2.2 Uso non conforme 6
2.3 Avvertenze utilizzate 7
2.4 Spegnimento di sicurezza 8
3 Descrizione del prodotto 10
3.1 Struttura 10
3.2 Caratteristiche 11
3.3 Opzioni di diagnosi tramite LED 11
3.4 Targhetta 14
3.5 Fornitura 14
4 Dati tecnici 15
4.1 Dimensioni 15
4.2 Proprietà meccaniche 16
4.3 Proprietà elettriche 16
4.4 Condizioni ambientali 17
4.5 Valori EMC 18
4.6 Uscite 19
4.6.1 Uscite a mezzo ponte 20
4.6.2 Diagnosi della corrente alle uscite 22
4.6.3 Spegnimento per sovracorrente alle uscite 22
4.7 Ingressi 23
5 Montaggio 25
5.1 Requisiti per il luogo di installazione e la superficie di montaggio 26
5.2 Posizioni di montaggio 26
5.3 Montaggio del modulo di espansione 27
6 Collegamento elettrico 28
6.1 Assegnazione dei pin 30
6.1.1 Connettori tipo Deutsch a 4 poli 30
6.2 Collegamento dei sensori a 2 fili 36
6.3 Collegamento dei sensori a 3 fili 38

7 Identificazione e configurazione ... 40
7.1 Identificazione ... 40
7.1.1 Informazioni sul dispositivo ... 40
7.1.2 Targhetta elettronica EDS ... 41
7.2 Sistema operativo ... 42
7.2.1 Aggiornamento del sistema operativo del modulo di espansione ... 42
8 Parametrizzazione ... 45
8.1 Concetto e azionamento ... 45
8.1.1 Possibilità di configurazione dei collegamenti ... 46
8.1.2 Porte I/O e immagine SDO ... 47
8.1.3 Panoramica – Interfacce I/O ... 48
8.1.4 Parametri, valori e stati ... 53
8.2 Impostazione del Node-ID ... 58
8.3 Diagnosi dei dispositivi ... 59
8.4 Salvare le impostazioni in modo permanente e ripristinare i valori predefiniti ... 60
8.5 Parametri del sistema ... 61
8.6 Mappatura degli oggetti dei dati di processo (PDO) ... 62
8.6.1 Parametri di comunicazione RPDO ... 63
8.6.2 Parametri di comunicazione TPDO ... 64
8.6.3 Tabelle di mappatura ... 65
8.6.4 Invio dei valori di ingresso di un'interfaccia tramite TPDO ... 65
8.7 Misura della frequenza sugli ingressi digitali ... 67
8.8 Rilevamento dei segnali dell'encoder ... 67
8.9 Comandi NMT ... 69
8.10 Gestione degli errori ... 69
8.10.1 Heartbeat ... 70
8.11 Regolazione della corrente con regolatore PID ... 72
8.11.1 Scenario di prova ... 72
8.11.2 Misurazione della corrente alle uscite PWMi_H3_X ... 75
8.12 Tecnologia di dithering per l'azionamento delle valvole idrauliche ... 75
9 Manutenzione ... 77
9.1 Riparazione ... 77
9.2 Stoccaggio e trasporto ... 77
9.3 Smaltimento ... 78
10 Servizio di assistenza ... 79
10.1 Supporto tecnico ... 79
11 Ricambi e accessori ... 80
11.1 Accessori ... 80

1 Introduzione

1.1 Informazioni sul documento

Questo documento è parte integrante del prodotto e deve essere letto e compreso prima di utilizzare il dispositivo. Contiene informazioni importanti e rilevanti per la sicurezza per un funzionamento del prodotto corretto e conforme.

Gruppi target

Questo documento è destinato a personale qualificato.
Il dispositivo può essere messo in funzione solo da personale qualificato e addestrato.
L'uso sicuro del dispositivo deve essere garantito in ogni fase della vita del prodotto. Conoscenze specialistiche e dei documenti assenti o insufficienti causano la perdita di qualsiasi diritto di garanzia.

Disponibilità di informazioni

Garantire la disponibilità di queste informazioni nelle vicinanze del prodotto durante l'intero periodo di utilizzo. Informarsi nell'area download della nostra homepage sulle modifiche e sull'attualità del documento. Il documento non è soggetto alla gestione automatica delle modifiche.

Avvio | www.bucherautomation.com

I seguenti prodotti informativi completano il presente documento:

– Guida online del software JetSym
  Funzioni dei prodotti software con esempi di applicazione
– Manuali tematici
  Documentazione valida per tutti i prodotti
– Aggiornamenti versione
  Informazioni sulle modifiche ai prodotti software e al sistema operativo del dispositivo

ⓘ Info

Ulteriori informazioni

Ulteriori informazioni sulla sicurezza dai guasti di un impianto sono riportate nell'Application Note 016 *Installazione dell'armadio di comando compatibile con EMC* all'indirizzo www.bucherautomation.com.

1.2 Convenzioni di rappresentazione

Diversi formati facilitano la ricerca e la classificazione delle informazioni. Di seguito è riportato un esempio di un'istruzione passo-passo:

✓ Questo simbolo indica una condizione che deve essere soddisfatta prima di poter eseguire l'azione successiva.

► Questo carattere o una numerazione all'inizio di un paragrafo indica un'istruzione che deve essere eseguita dall'utente. Eseguire le istruzioni operative nella sequenza indicata.

⇨ La freccia che segue le istruzioni operative indica le reazioni o i risultati di queste azioni.

ⓘ Info

Ulteriori informazioni e consigli pratici

Nel riquadro informativo sono riportate ulteriori informazioni utili e consigli pratici sul prodotto.

2 Sicurezza

2.1 Generalità

Al momento dell'introduzione sul mercato, il prodotto corrisponde allo stato attuale della scienza e della tecnica.
Oltre alle istruzioni per l'uso, per il funzionamento del prodotto valgono le leggi, i regolamenti e le direttive del Paese in cui viene utilizzato o dell'UE. L'operatore è responsabile del rispetto delle norme antinfortunistiche e delle regole di sicurezza generalmente riconosciute.

2.2 Scopo d'uso

2.2.1 Uso conforme

Il dispositivo amplia un sistema di controllo con ingressi e uscite multifunzionali.

Utilizzare il dispositivo solo secondo le indicazioni per un uso conforme e nel rispetto dei dati tecnici specificati.
L'uso conforme comprende il rispetto delle procedure riportate in queste istruzioni.

SELV

A causa della sua bassa tensione di esercizio, il dispositivo rientra nella categoria Safety Extra Low Voltage e quindi non nella Direttiva Bassa Tensione UE. Il dispositivo può essere azionato solo da una sorgente SELV.

2.2.2 Uso non conforme

Non utilizzare il dispositivo in sistemi tecnici per i quali è prescritto un elevato livello di sicurezza contro i guasti.

Direttiva Macchine

Il dispositivo non è un componente di sicurezza ai sensi della Direttiva Macchine 2006/42/CE. L'utilizzo ai sensi della protezione personale non è conforme e non è consentito.

2.3 Avvertenze utilizzate

⚠ PERICOLO



Alto rischio

Indica una situazione di pericolo immediato che, se non evitata, può provocare la morte o gravi lesioni.

⚠ AVVERTENZA



Rischio medio

Indica una situazione potenzialmente pericolosa che, se non evitata, può causare morte o gravi lesioni.

⚠ ATTENZIONE



Basso rischio

Indica una situazione potenzialmente pericolosa che, se non evitata, potrebbe causare lesioni minori o moderate.

NOTA



Danni materiali

Indica una situazione che, se non evitata, potrebbe causare danni materiali.

2.4 Spegnimento di sicurezza

Il JXM-IO-EX31 **non** è progettato di per sé per garantire un funzionamento sicuro.
Con uno spegnimento esterno della tensione di alimentazione dell'attuatore (VBAT_PWR) tramite un relè di sicurezza, è possibile raggiungere un Performance Level b secondo la norma ISO 13849.

⚠ ATTENZIONE



Spegnimento di sicurezza disabilitato

Lo spegnimento di sicurezza può essere disabilitato a causa di un guasto singolo.
Il Performance Level massimo raggiungibile secondo la norma ISO 13849 è b.

► Osservare le misure per il raggiungimento del Performance Level b secondo la norma ISO 13849.

Misure necessarie per raggiungere il Performance Level b secondo la norma ISO 13849

Osservare le seguenti misure per raggiungere il Performance Level b:

– Osservare il valore MTTF di JXM-IO-EX31 (87 anni).
– Sul lato dell'applicazione, definire se è necessario un azionamento monocanale o bicanale, un avvio manuale o automatico o un'applicazione con o senza rilevamento dei fili incrociati.
– Utilizzare un relè di sicurezza che soddisfi almeno il Performance Level b.
– Utilizzare un relè di sicurezza i cui contatti siano progettati per il carico di corrente di JXM-IO-EX31 .
– Cablare il relè di sicurezza in base alle specifiche contenute nelle relative istruzioni.
– Proteggere la capacità di corrente massima con dispositivi di sovracorrente a monte.
– Per disattivare esternamente la tensione di alimentazione dell'attuatore, disattivare sempre entrambi i pin **X2:1** e **X2:2** .
– Verificare la funzionalità della funzione di sicurezza durante la prima messa in funzione e documentare il risultato.
– Controllare ciclicamente (ad es. una volta all'anno) il corretto funzionamento della funzione di sicurezza e documentare il risultato.

Esempio di cablaggio

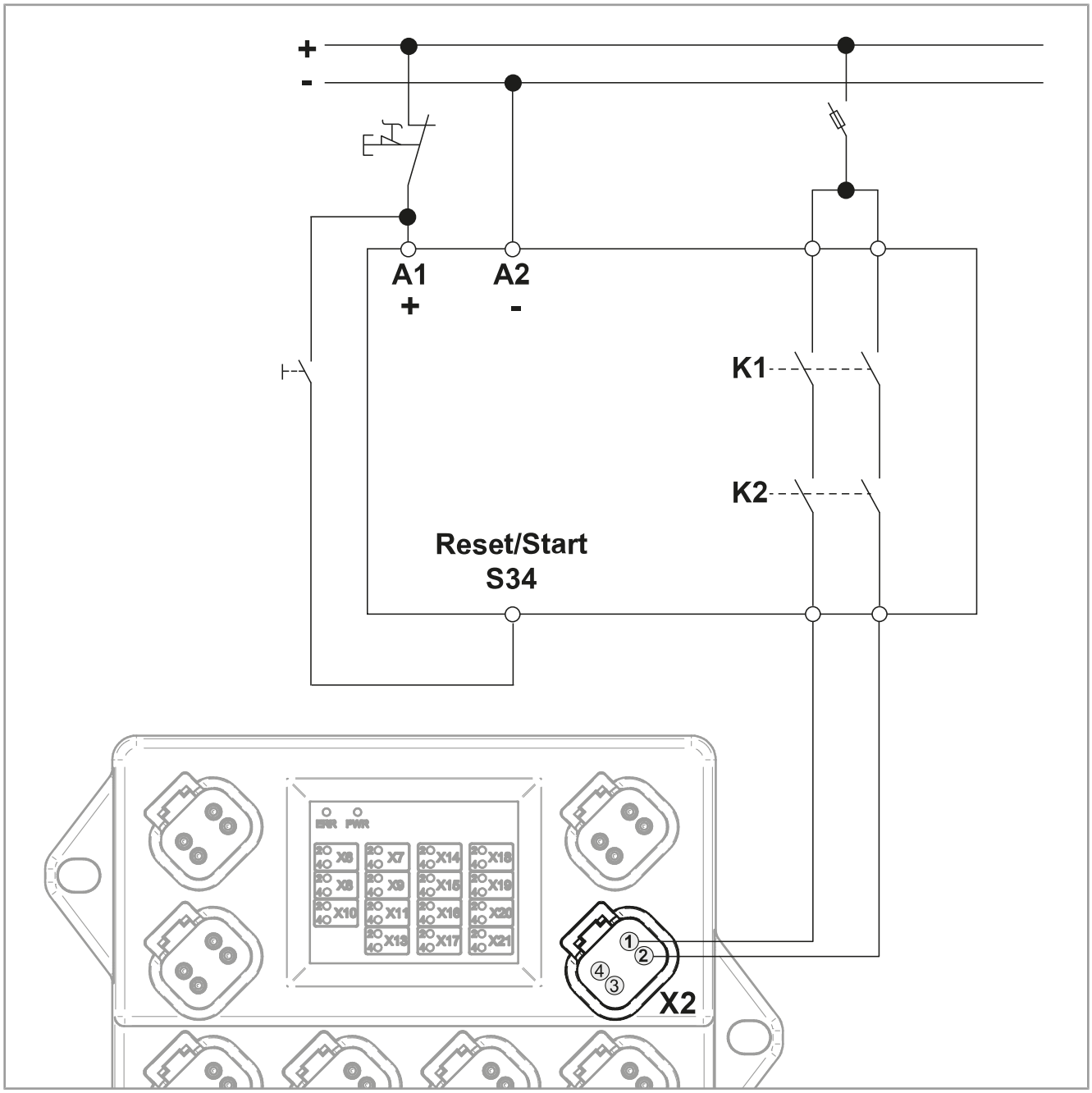


Fig. 1: Esempio di cablaggio del relè di sicurezza

Pin	Segnale
X2:1	**VBAT_PWR**
X2:2	**VBAT_PWR**
X2:3	GND_PWR
X2:4	GND_PWR

Tab. 1: Connettore X2 – VBAT_IN

3 Descrizione del prodotto

Il modulo di espansione JXM-IO-EX31 è un modulo universale decentralizzato per macchine mobili. Grazie alla sua configurazione I/O, può svolgere pressoché tutti i compiti decentralizzati.

3.1 Struttura

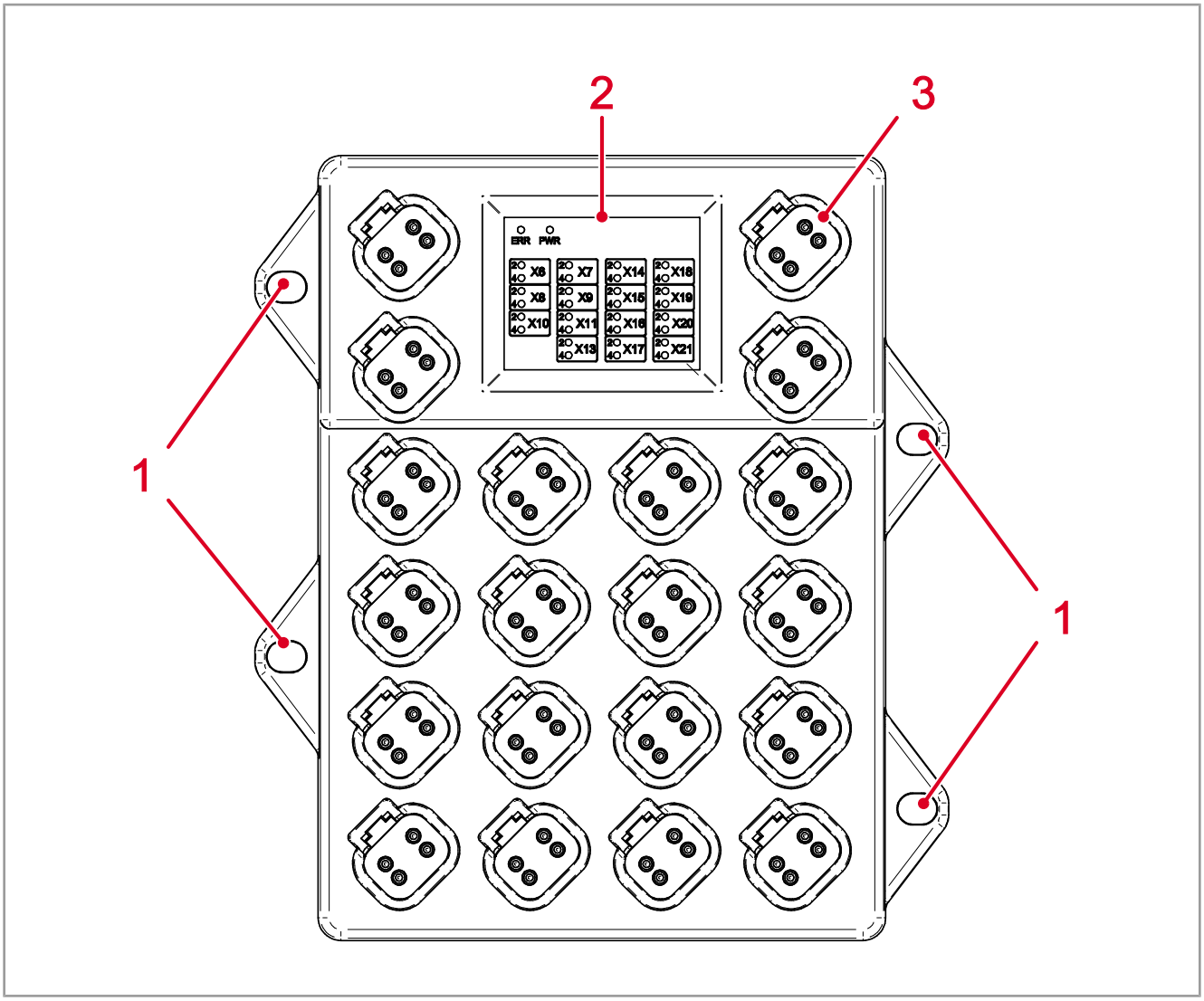


Fig. 2: Struttura

1	Occhielli di fissaggio
2	LED di errore e di stato [▶ 11]
3	Connettori tipo Deutsch a 4 poli [▶ 30]

3.2 Caratteristiche

– 1 connettore CAN, CAN 2.0
– 6 ingressi analogici per la misurazione di corrente o tensione
– 1 ingresso sensore PT1000 analogico
– 8 ingressi digitali per l'utilizzo come ingressi digitali, di frequenza, di periodo o contatore
– 8 PWM a mezzo ponte 12 A con monitoraggio della corrente (f_{max} = 5 kHz)
– 4 uscite PWM fino a 3 A con misurazione accurata della corrente e controllo della corrente PID
– Alimentazione del sensore 10 V/100 mA
– 2 tensioni di alimentazione monitorate per i sensori (tensione della batteria)
– 2 pin di configurazione tri-state per definire l'ID del nodo CAN nel fascio di cablaggio
– Connettori UB separate per l'alimentazione della logica e del driver di uscita
– Uscita di corrente totale fino a 26 A a 85 °C

3.3 Opzioni di diagnosi tramite LED

Il nodo dispone di 2 LED di stato (rosso e verde) per indicare vari stati ed errori e di 30 LED arancioni per indicare lo stato delle singole connessioni.

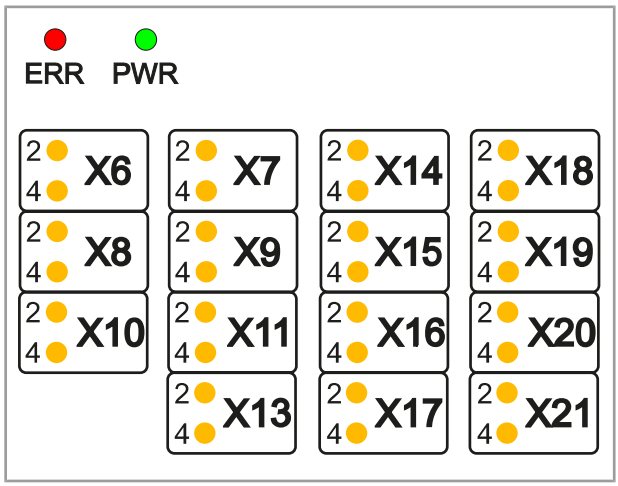


Fig. 3: Display a LED

Ciclo di lampeggiamento del LED rosso e verde

LED rosso	LED verde	Descrizione
●	○	– La tensione di esercizio è presente (VBAT_ECU). – Il boot loader non viene eseguito.
On	Off	
✸	○	– Viene eseguito il boot loader. – Il dispositivo non è dotato di firmware.
On/off: 200 ms	Off	

LED rosso	LED verde	Descrizione
☀	○	– Il processo di avvio viene completato senza errori. – Il dispositivo è nello stato di **arresto**.
On/off: 400 ms	Off	
○	☀	– Il processo di avvio viene completato senza errori. – Il dispositivo è nello stato **Pre-Operational**.
Off	On/off: 200 ms	
○	☀	– Il processo di avvio viene completato senza errori. – Il dispositivo è nello stato **Operational**.
Off	Acceso: 200 ms	
	Spento: 600 ms	
○	3x ☀	– Il processo di avvio viene completato senza errori. – Il dispositivo è in modalità di calibrazione.
Off	3x on/off: 200 ms	
	Pausa: 400 ms	
☀	☀	– Il dispositivo è nello stato **Bus Off**. – La comunicazione bus non è possibile. – È presente un errore di cablaggio.
Acceso: 200 ms Spento: 400 ms		
3x ☀	☀	I valori di misura non rientrano nei campi specificati. Possono verificarsi i seguenti errori: – La temperatura della scheda è troppo alta. – La temperatura della CPU è troppo alta.
3x on/off: 200 ms	On/off: 400 ms	

Ciclo di lampeggiamento dei LED arancioni

LED arancione	Descrizione
● On	Segnale I/O attivo: – Ingresso di corrente: corrente inserita – Ingresso di tensione: tensione inserita – Ingresso PNP: livello H – Ingresso NPN: livello L – Uscita PWM: Ciclo di lavoro > 0 % – Uscita digitale: livello H
○ Off	Nessun segnale I/O attivo: – Ingresso di corrente: corrente non inserita – Ingresso di tensione: tensione non inserita – Ingresso PNP: livello L – Ingresso NPN: livello H – Uscita PWM: Ciclo di lavoro = % – Uscita digitale: livello L
☼ On/off: 200 ms	Errore I/O: ERROR CONFIG OVERVOLTAGE OVERCURRENT SUPPLY_FAULT VEXT_SEN OPEN_CIRCUIT CC_UNLOCK

ⓘ Info

Rilevare l'errore LED

Nella fase di accensione (boot-up), tutti i LED arancioni si accendono per 2 secondi e poi si spengono per un secondo. In questo modo è possibile rilevare gli errori di funzionamento dei singoli LED.

3.4 Targhetta

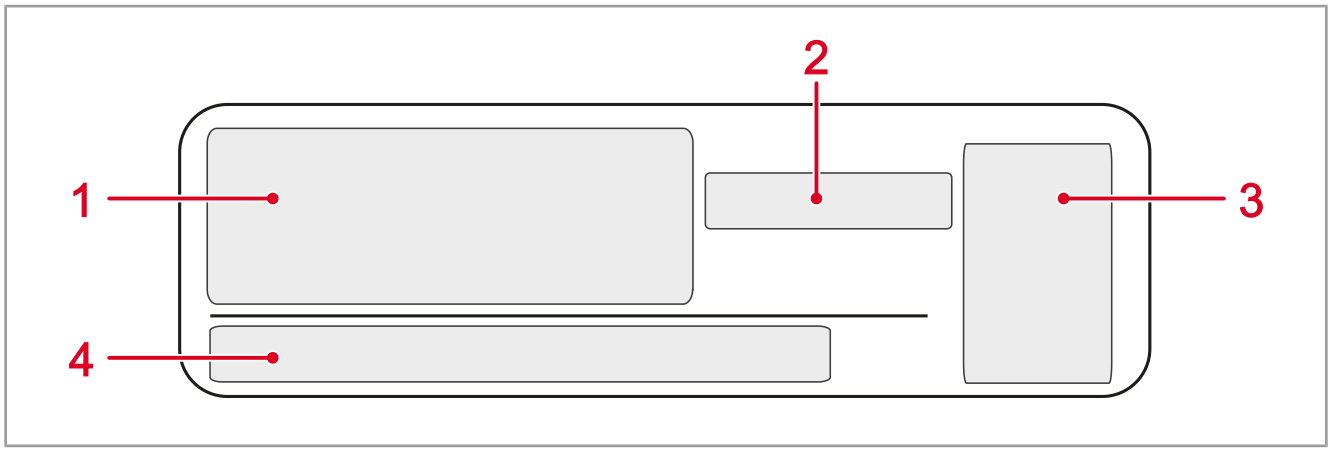


Fig. 4: Targhetta 1

1	Logo aziendale
2	Numero di omologazione
3	Marchio di controllo
4	Codice del tipo

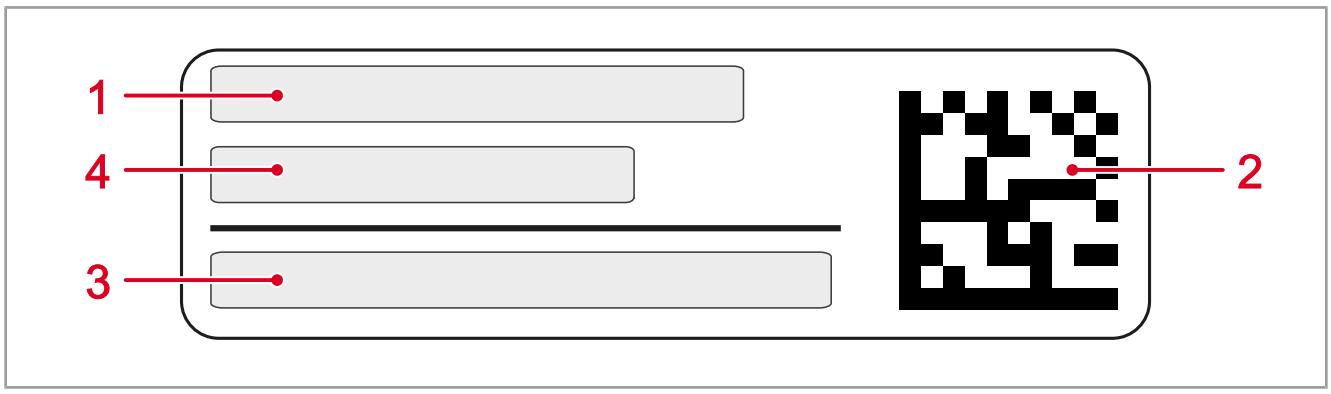


Fig. 5: Targhetta 2

1	Codice articolo
2	Codice matrice di dati
3	Numero di serie
4	Revisione hardware

3.5 Fornitura

Fornitura	Codice articolo	Quantità
JXM-IO-EX31	10002603	1

4 Dati tecnici

Questo capitolo contiene i dati elettrici e meccanici e i dati di esercizio del dispositivo JXM-IO-EX31.

4.1 Dimensioni

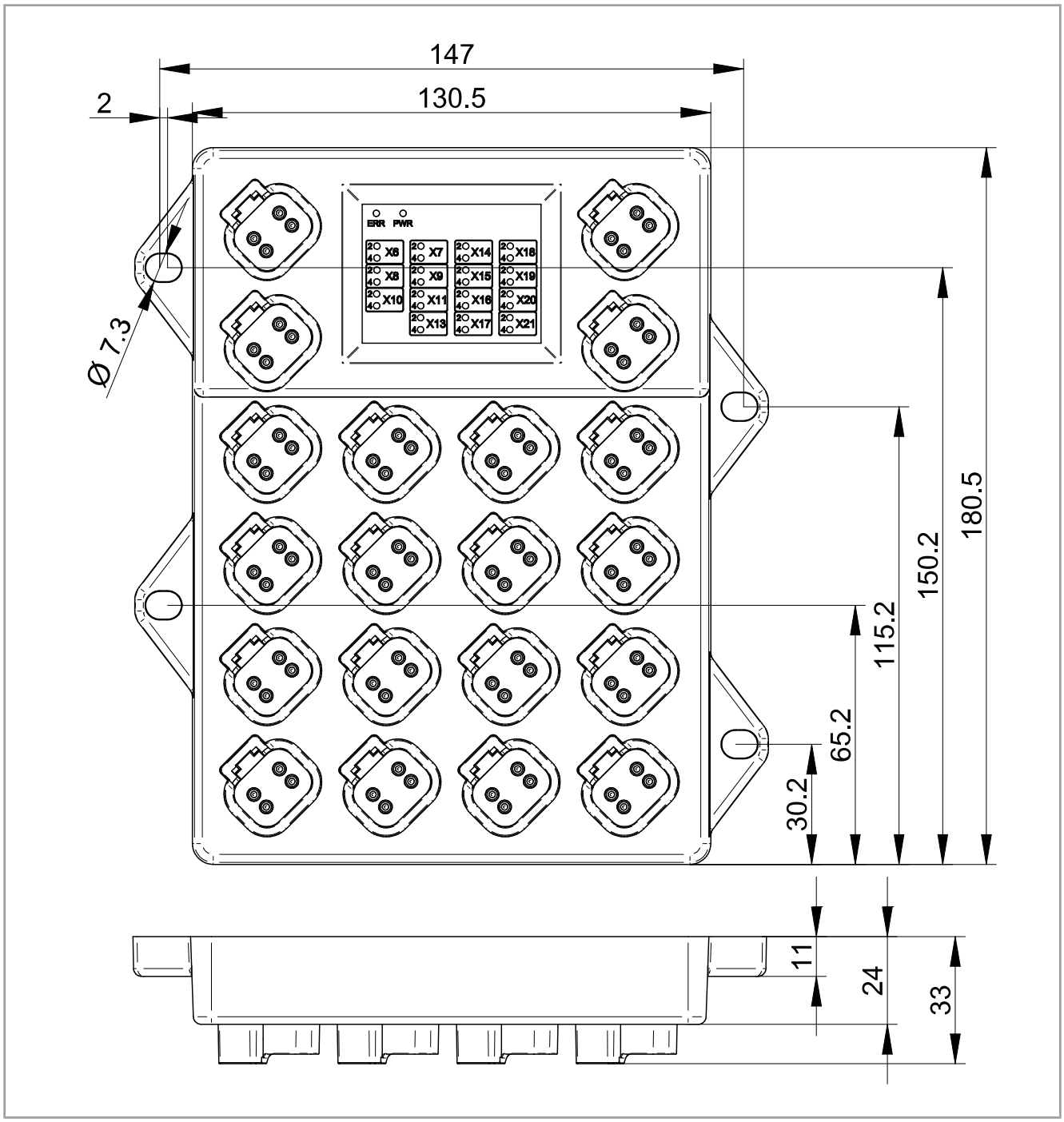


Fig. 6: Dimensioni in mm

Info

Dati CAD

I dati CAD del dispositivo sono riportati all'indirizzo www.bucherautomation.com alla *pagina prodotto JXM-IO-EX31 > Download*.

4.2 Proprietà meccaniche

Parametri	Descrizione	Norme
Peso	800 g	
Caratteristiche dell'alloggiamento		
Materiale	Poliammide	
Potenziale dell'alloggiamento	Isolato	
Resistenza alle vibrazioni	10 Hz ... 150 Hz, 6 h	ISO 16750-3
Resistenza agli urti		
Tipo di urto	Onda semisinusoidale	ISO 16750-3
Intensità e durata	50 g per 11 ms	
Numero e direzione	10 urti in tutte e 3 le direzioni degli assi spaziali	
Caduta libera		
Altezza di caduta	Da 1 m di altezza su terreno solido	ISO 16750-3

Tab. 2: Proprietà meccaniche

4.3 Proprietà elettriche

Alimentazione dei driver di uscita

Parametro	Descrizione
Abbreviazione	VBAT_PWR
Corrente totale	Max. 26 A
Tensione di esercizio	DC 8 V ... 32 V
Protezione contro l'inversione di polarità	Se la polarità viene invertita, sussiste il rischio di cortocircuito. Proteggere il circuito con un fusibile esterno da 30 A (in alternativa con 2x 15 A).
Protezione dalla tensione	+36 V per 1 ora a T_{max} -20 °C, stato di funzionamento C

Tab. 3: Alimentazione dei driver di uscita

Alimentazione dell'ECU

Parametro	Descrizione
Abbreviazione	VBAT_ECU
Tensione di esercizio	DC 8 V...32 V
Protezione contro l'inversione di polarità	Max. 32 V
	Se la polarità viene invertita, sussiste il rischio di cortocircuito. Proteggere il circuito con un fusibile esterno da 2 A.

Tab. 4: Alimentazione dell'ECU

Riferimento di massa

Pin	Scopo d'uso
GND_PWR	Riferimento di massa per VBAT_PWR e VBAT_ECU
GND_SEN	Riferimento di massa per VEXT_SEN

Tab. 5: Riferimento di massa

4.4 Condizioni ambientali

Parametri	Descrizione	Norme
Temperatura di esercizio	-40 °C … +85 °C	ISO 16750-4
Temperatura di stoccaggio	-40 °C … +85 °C	
Umidità relativa dell'aria	5 % … 95 %	
Resistenza alle intemperie	Il dispositivo è destinato all'uso in tutte le condizioni atmosferiche ed è adatto all'uso all'aperto.	
Resistenza all'acqua salata	Il dispositivo non è progettato per il funzionamento offshore.	
Altezza massima di installazione sul livello del mare (s.l.m.)	2000 m	
	L'altezza massima di installazione è rilevante solo in relazione allo spegnimento sicuro (vedere Spegnimento di sicurezza [▶ 8]).	
Livello di inquinamento	Livello 2	
Grado di protezione		
Senza controspina	IP65	
Con controspina	IP69K	

Tab. 6: Condizioni ambientali

4.5 Valori EMC

Il dispositivo ha l'omologazione E1 secondo ECE R10 Rev. 5 e la conformità CE secondo ISO 14982 e ISO 13766-2.

Impulso ISO 7637-2

Impulso di prova	Valori	Classe di funzione
1	-450 V	C
2a	+37 V	A
2b	+20 V	C
3a	-150 V	A
3b	+150 V	A

Tab. 7: Impulso ISO 7637-2

Impulso ISO 16750-2

Impulso di prova	Valori	Classe di funzione
4	Ua1: -12 V / 50 ms Ua2: -5 V / 500 ms	C (sistemi a 24 V, ECE R10)
4	Ua1: -6 V / 50 ms Ua2: -2,5 V / 500 ms	C (sistemi a 12 V, ECE R10)
5a	Sovraccarico 123 V / 2 Ω / 350 ms	A

Tab. 8: Impulso ISO 16750-2

Irradiazione ISO 11452

Parametro	Valori	Classe di funzione
Irradiazione	200 MHz ... 2 GHz 30 V/m	A

Tab. 9: Irradiazione ISO 11452

Alimentazione a corrente di interferenza ISO 11452-4

Parametro	Valori	Classe di funzione
Alimentazione di corrente di interferenza Test BIC	20 MHz ... 400 MHz 60 mA	A

Tab. 10: Alimentazione di corrente di interferenza ISO 11452-4

Radiazioni CISPR 25

Parametro	Valori	
Emissione a banda stretta	30 MHz ... 1.000 MHz	Min. 1 dB sotto il limite
Emissione a banda larga	30 MHz ... 1.000 MHz	Min. 1 dB sotto il limite

Tab. 11: Radiazioni CISPR 25

ESD EN 61000-4-2

Parametro	Valori	Classe di funzione
Scarica a contatto	±4 kV	A
Scarica nell'aria	±8 kV	A

Tab. 12: ESD EN 61000-4-2

4.6 Uscite

Uscita PWMi_H3

Parametro	Descrizione	
Uscita PWM high side con diagnostica accurata della corrente		
Abbreviazione	PWMi_H3	
Quantità	4	
Corrente massima	3 A per canale	
Campo di carico	0,2 A ... 3 A per canale	
Caratteristiche	Rilevamento rottura cavo	Compatibile con carico induttivo
	Rilevamento di sovracorrente, misurazione accurata della corrente	
Modulazione dell'ampiezza dell'impulso		
Frequenza PWM	5 Hz … 1.500 Hz	
Risoluzione	0,1 %	
Frequenza di dithering	50 Hz … 800 Hz	
Ampiezza di dithering	0 % … 50 %	
Controllo della corrente	Regolatore PID con parametri di regolazione configurabili	
Tempo di regolazione	≥ 5 ms, regolabile	
Diagnosi della corrente		
Risoluzione	12 bit	
Campo di misura	0,2 A … 3 A	
Precisione di misura	±2,5 % del 3 A	
Utilizzo come ingresso		
Ingresso NPN o PNP	**NOTA! La commutazione dell'interfaccia su NPN o PNP interessa l'intero gruppo PWMi_H3_x!**	
	Livello L ≤ 1,6 V	Livello H ≥ 4,6 V

Tab. 13: Uscite PWMi_H3_1 ... PWMi_H3_4

Uscita sensore VEXT_SEN

Parametro	Descrizione
Uscita per l'alimentazione dei sensori	
Abbreviazione	VEXT_SEN
Quantità	2
Precisione di misura (tensione)	1 %
Caratteristiche	A prova di cortocircuito

Tab. 14: Uscita sensore VEXT_SEN

Uscita VREF_10V

Parametro	Descrizione
Tensione di riferimento di 10 V	
Abbreviazione	VREF_10V
Quantità	1
Tensione di esercizio	10 V
Precisione	1 %
Corrente di esercizio	Min. 100 mA
Precisione	1 %
Diagnosi	La tensione generata sull'alimentatore da 10 V può essere letta tramite SDO. Ogni canale può essere controllato per individuare eventuali corto-circuiti.

Tab. 15: VREF_10V

4.6.1 Uscite a mezzo ponte

Tutti i driver a mezzo ponte sono dotati di un sensore di Hall per una misurazione più accurata della corrente.

ⓘ Info

Restrizione

Per i mezzi ponte da 12 A, si applica la limitazione che rispettivamente i mezzi ponte 1 e 2, nonché 3 e 4 devono funzionare alla stessa frequenza. La frequenza può quindi essere impostata separatamente per ciascun ponte intero.

Per ottenere una capacità di corrente doppia, le uscite selezionate possono essere collegate in parallelo.

Esempio:

Se il pin PWMi_HL12_**1** è configurato su PWMO_HB24, anche il pin PWMi_HL12_**2** viene assegnato automaticamente ed emette lo stesso segnale di PWMi_HL12_**1**.

Questa configurazione è possibile per i seguenti pin:

– PWMi_HL12_1 (assegnato PWMi_HL12_2)
– PWMi_HL12_3 (assegnato PWMi_HL12_4)
– PWMi_HL12_5 (assegnato PWMi_HL12_6)
– PWMi_HL12_7 (assegnato PWMi_HL12_8)

Uscita PWMi_HL12

Parametro	Descrizione	
Mezzi ponte PWM fino a 12 A con monitoraggio della corrente **NOTA! In modalità HL, è possibile misurare correnti negative.**		
Abbreviazione	PWMi_HL12	
Quantità	8	
Corrente massima	12 A per canale	
Campo di carico	0,02 A ... 12 A per canale, 30 A di carico di picco	
Caratteristiche	Compatibile con carico induttivo	
	Rilevamento di sovracorrente, misurazione della corrente	
Modulazione dell'ampiezza dell'impulso		
Frequenza PWM	10 Hz … 1 kHz	1 kHz ... 15 kHz
Risoluzione	0,1 %	1 %
Frequenza PWM minima	10 Hz	
Frequenza di dithering	50 Hz … 800 Hz	
Ampiezza di dithering	0 % … 50 %	
Diagnosi della corrente		
Risoluzione	12 bit	
Campo di misura	0 A … 15 A	
Precisione di misura	±15 %	

Tab. 16: Uscite PWMi_HL12_1 … PWMi_HL12_8

4.6.2 Diagnosi della corrente alle uscite

Le uscite hanno tolleranze diverse (vedere Uscite [▶ 19])

Tutte le uscite sono calibrate in fabbrica per ottenere la massima precisione possibile. Per piccoli valori di corrente la misurazione della corrente non è lineare. La misurazione viene quindi linearizzata dal firmware:

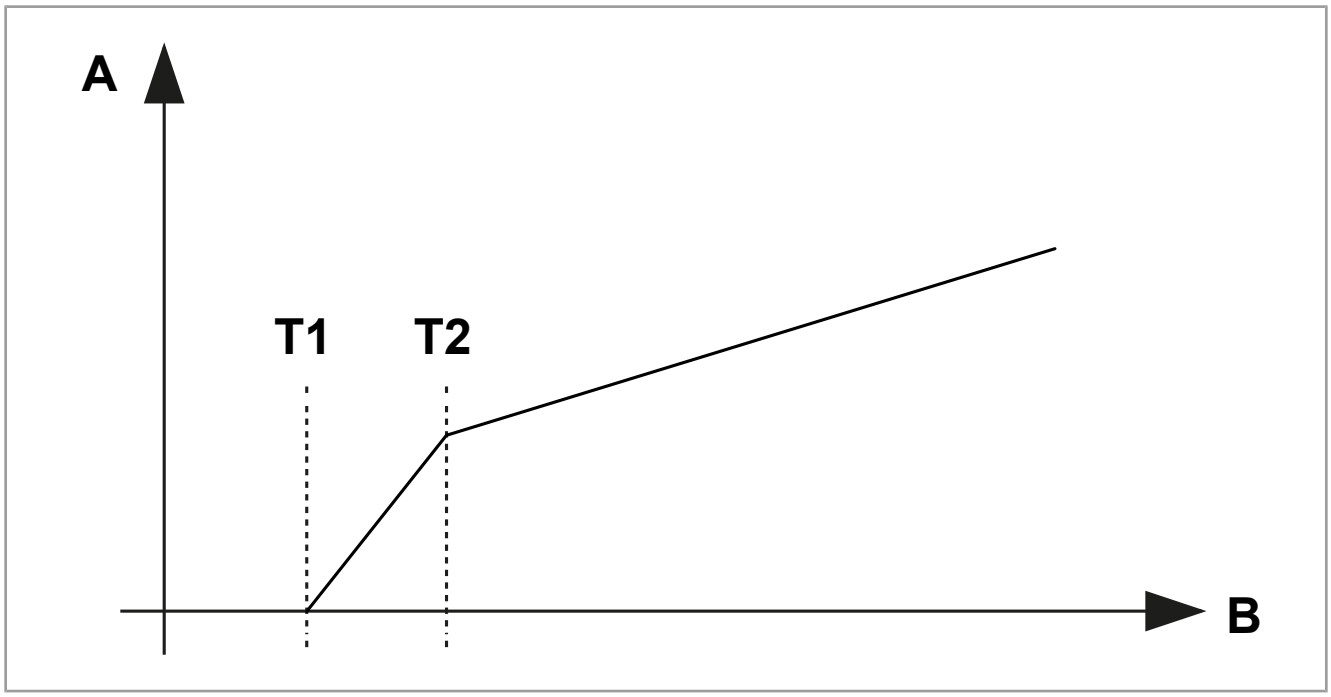


Fig. 7: Diagramma: Principio di linearizzazione

A	Valore corrente
B	Valore ADC

– T1 è a 200 mA, al di sotto del quale la corrente viene visualizzata come 0.
– T2 è a 500 mA. Da 200 mA a 500 mA il valore di corrente misurato viene linearizzato.

4.6.3 Spegnimento per sovracorrente alle uscite

Se la sovracorrente attraversa un'uscita per 500 ms (valore predefinito), viene attivato lo spegnimento per sovracorrente. Questo valore può essere modificato con il parametro OVERCURRENT_TIME. Se si verifica un evento di sovracorrente, l'uscita si spegne e il bit di sovracorrente è impostato per 10 s. Durante questo tempo la porta non può essere riaccesa.

Riaccensione della porta

✓ JXM-IO-EX31 è nello stato **Operational**.
✓ Sono trascorsi 10 s dallo spegnimento dell'uscita.
► Impostare nuovamente il valore di uscita (digitale o PWM) della porta corrispondente.

4.7 Ingressi

Nell'intervallo tensione di esercizio tutti gli ingressi sono protetti da tensione e sovracorrente. JXM-IO-EX31 dispone di 2 connettori VEXT_SEN separati, attraverso i quali devono essere alimentati i sensori. I collegamenti emettono la tensione della batteria tramite un conduttore a freddo. La tensione emessa può essere riletta nel dispositivo in modo da poter rilevare un'interruzione dell'alimentazione del sensore.

Gli ingressi analogici possono essere utilizzati in alternativa come ingressi digitali (DI_PNP).

Oltre ai sei ingressi analogici, è presente un ingresso analogico PT1000 (AI_PT1000) per l'utilizzo di un sensore di temperatura PT1000.

Ingressi analogici

Parametro	Descrizione
Ingressi analogici	
Abbreviazione	AI
Quantità	6
Risoluzione	12 bit
Misurazione della tensione	
Campo di misura nominale	0 V … 10 V
Misurazione della sovratensione	10 V … 12 V
Resistenza d'ingresso	≥ 35 kΩ
Tensione massima	+32 V
Precisione di misura	±2 % del 10 V
Misurazione della corrente	
Campo di misura	0 ... 20 mA
Intervallo di sovracorrente	21 ... 24 mA
Carico	120 Ω
Precisione di misura	±1,5 % del 20 mA
Comportamento in caso di rilevamento di sovracorrente	Se viene rilevata una sovracorrente, la misurazione della corrente viene interrotta. Al termine dell'evento di sovracorrente, la misurazione della corrente viene automaticamente ripristinata.
Come DI_PNP	
Livello H	≥ 4,6 V
Livello L	≤ 1,6 V
Frequenza di ingresso	Max. 10 Hz
Resistenza d'ingresso	≥ 35 kΩ

Tab. 17: Ingressi analogici

Ingresso analogico PT1000

Parametro	Descrizione
Ingresso analogico PT1000	
Abbreviazione	AI_PT1000
Quantità	1
Campo di misura	-45 °C … +150 °C
Risoluzione e precisione	±1 °C
Connettore	Tra AI_PT1000 e GND_PT1000

Tab. 18: Ingresso AI_PT1000 analogico

Ingressi digitali

Tutti gli ingressi digitali sono ingressi PNP. Tutte le uscite possono essere utilizzate con restrizioni anche come semplici ingressi digitali NPN o PNP.

Parametro	Descrizione
Ingressi digitali con misurazione della frequenza	
Abbreviazione	DI
Quantità	8
Resistenza di pull-down	< 5,6 kOhm
Livello H	≥ 4,6 V
Livello L	≤ 1,6 V
Frequenza di ingresso	0,1 Hz … 10 kHz
Rigidità dielettrica	Max. +32 V

Tab. 19: Ingressi digitali DI_1 ... DI_8

Ingressi di configurazione

Gli ingressi di configurazione sono ingressi tri-state e servono per impostare il Node-ID. L'indirizzo di base può essere impostato e ha il valore predefinito 0x60. Il Node-ID può essere spostato collegando gli ingressi di configurazione a VBAT_ECU o GND tramite un offset.

Parametro	Descrizione	
Ingressi per la configurazione del Node-ID		
Abbreviazione	CFG1	CFG2
Quantità	2	

Tab. 20: Ingressi di configurazione CFG1 ... CFG2

Ulteriori informazioni sono riportate al capitolo Impostazione del Node-ID [▶ 58].

5 Montaggio

⚠ AVVERTENZA



Pericolo di ustioni

Le superfici calde possono causare ustioni.

- ► Prendere precauzioni contro il contatto accidentale con il dispositivo.
- ► Lasciare raffreddare il dispositivo per un po' di tempo prima di eseguire qualsiasi lavoro su di esso.

NOTA



Danni materiali o malfunzionamento dovuti a lavori di saldatura

I lavori di saldatura sul telaio possono causare danni materiali o malfunzionamenti.

- ► Prima di eseguire lavori di saldatura, scollegare tutti i contatti del dispositivo dall'impianto elettrico del veicolo.
- ► Proteggere il dispositivo da scintille e perle di saldatura.
- ► Non toccare il dispositivo con l'elettrodo di saldatura o con il morsetto di terra.

NOTA



Sporco e umidità possono compromettere i collegamenti elettrici.

- ► Chiudere i pin inutilizzati con tappi ciechi.
- ► Proteggere tutti i collegamenti elettrici con guarnizioni a filo singolo adeguate.
- ► Pulire l'area intorno alle spine prima di scollegare la controspina.

NOTA



Malfunzionamento dovuto a magneti o motori con bobina

Magneti o motori con bobina in prossimità di JXM-IO-EX31 possono influenzare la misurazione della corrente degli ingressi e delle uscite.

- ► Assicurare una distanza sufficiente o una schermatura di JXM-IO-EX31.

5.1 Requisiti per il luogo di installazione e la superficie di montaggio

Requisiti per la superficie di montaggio

Parametri	Descrizione
Materiali adatti	Non sono necessari materiali speciali
Forma / caratteristiche	La superficie di appoggio deve essere piana.
Occhielli di fissaggio	Tutti gli occhielli di fissaggio esistenti devono essere avvitati. Il dispositivo può essere montato direttamente sul veicolo o su una piastra di montaggio.

Tab. 21: Requisiti per la superficie di montaggio

Requisiti per lo spazio di installazione

– Circolazione dell'aria sufficiente
– Distanza sufficiente da componenti con elevata generazione di calore
– Il dispositivo deve essere sempre accessibile per i lavori di manutenzione.

5.2 Posizioni di montaggio

JXM-IO-EX31 può essere installato in qualsiasi posizione.

Posizione di installazione orizzontale

NOTA

Penetrazione di umidità con posizione di installazione orizzontale

Se il dispositivo è installato in orizzontale, l'umidità può penetrare attraverso le prese.

► Nella posizione di installazione orizzontale, tutte le spine Bucher Automation devono essere inserite.

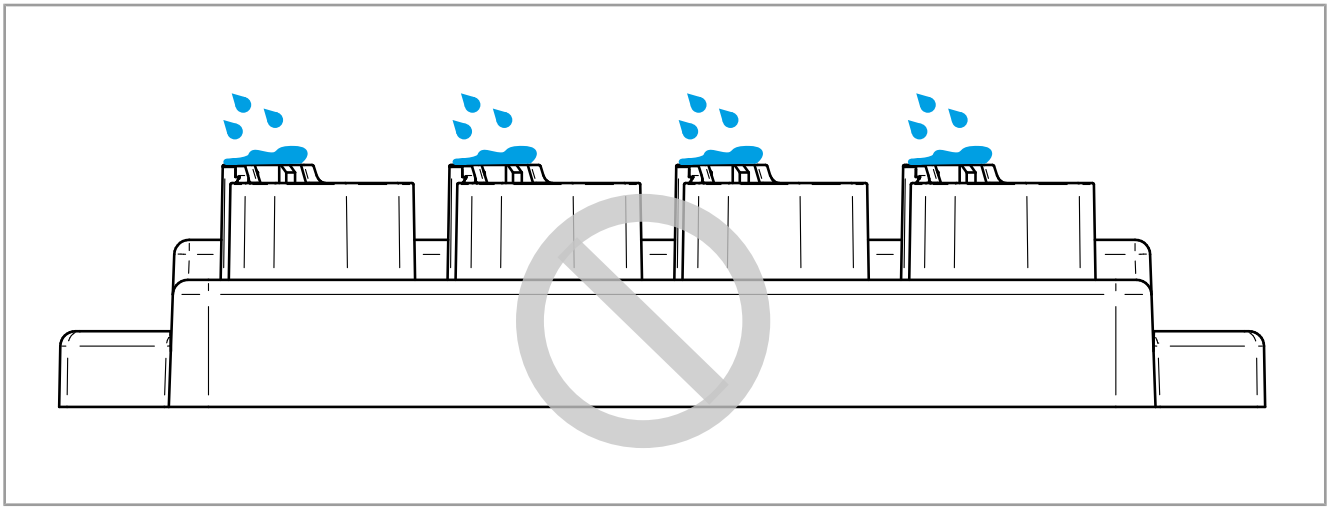


Fig. 8: Posizione di installazione orizzontale

Diversi JXM-IO-EX31

Se più JXM-IO-EX31 sono installati uno accanto all'altro, è necessario mantenere una distanza minima di 16 mm tra i singoli dispositivi.

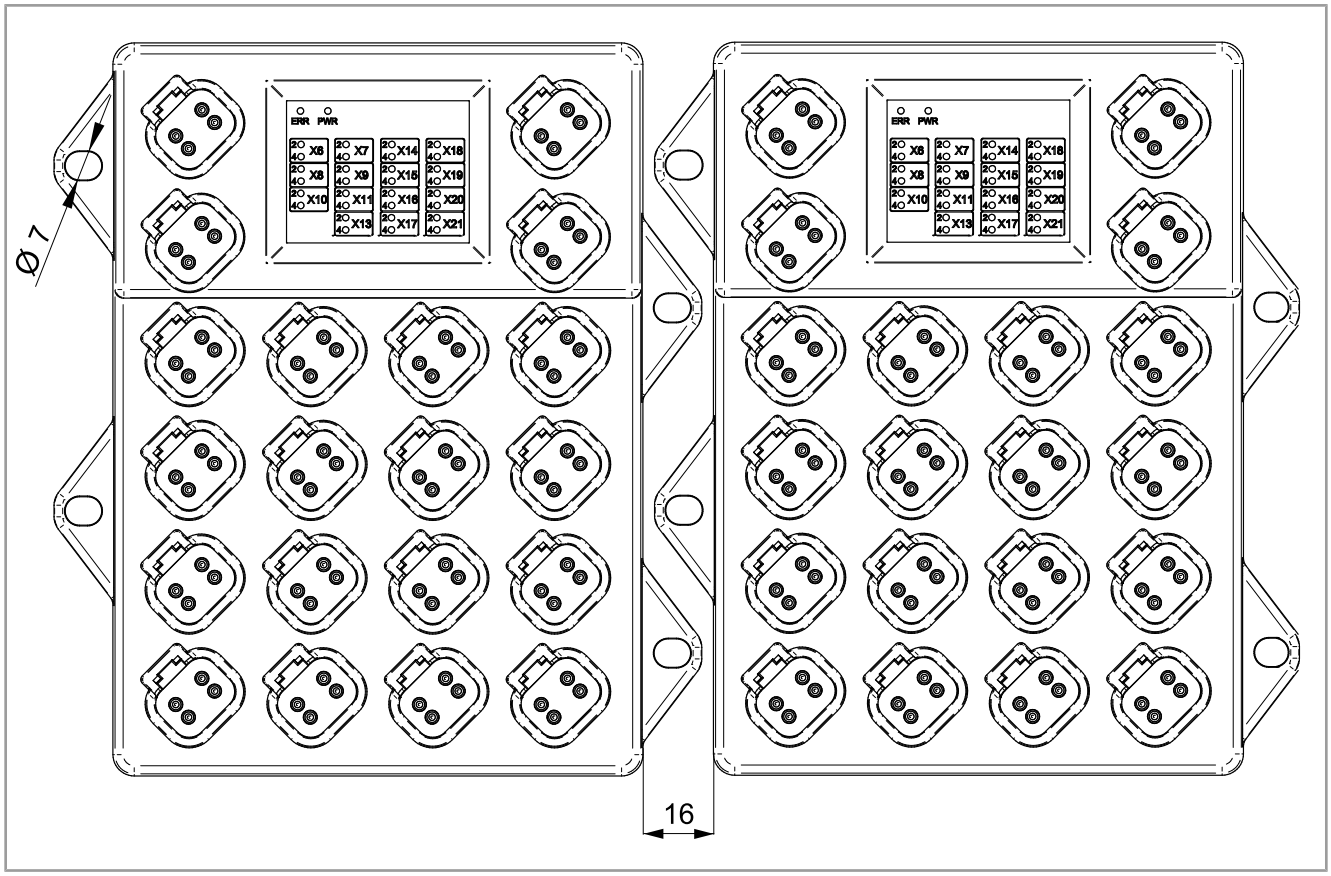


Fig. 9: Posizioni di installazione, dati in mm

5.3 Montaggio del modulo di espansione

Materiale di montaggio

Il materiale di montaggio non è compreso nella fornitura. Bucher Automation AG raccomanda il seguente materiale di montaggio:

Materiale	Caratteristiche
Viti	M6
Rondelle di sicurezza	Si consiglia di utilizzare rondelle di sicurezza per evitare l'allentamento delle viti dovuto alle vibrazioni.
Fissaggio dei cavi e scarico della trazione	Il fissaggio meccanico e lo scarico della trazione sono necessari per evitare la rottura del cavo a causa delle vibrazioni o del sovraccarico delle spine.

Tab. 22: Materiale di montaggio

Montaggio

- ► Fissare JXM-IO-EX31 a tutti gli occhielli di fissaggio. La coppia di serraggio è di massimo 4 Nm.

6 Collegamento elettrico

⚠ AVVERTENZA



Interferenza di segnale dovuta a cablaggio CAN difettoso

I cavi CAN non schermati o attorcigliati possono causare problemi di comunicazione. In casi estremi, un malfunzionamento del dispositivo può causare danni alle persone.

- ► Collegare le resistenze di terminazione di 120 Ω ad entrambe le estremità del CAN bus.

NOTA



Influenza sulla compatibilità elettromagnetica

Un fascio di cablaggio scorretto può influenzare la compatibilità elettromagnetica.

- ► Mantenere i cavi quanto più corti possibili.
- ► Posare le linee di segnale separatamente dalle linee di potenza.

NOTA



Rumore sugli ingressi analogici non collegati

Nella configurazione standard, tutti i PDO di JXM-IO-EX31 sono occupati. Ciò può causare rumori sugli ingressi analogici non collegati.

- ► Collegare a terra gli ingressi analogici non utilizzati per ridurre il carico del bus.
- ► Se necessario, aumentare il parametro MIN_DEVIATION.

NOTA



Danni materiali o malfunzionamento

Un fascio di cablaggio scorretto può causare a sollecitazioni meccaniche eccessive.

- ► Proteggere i cavi da pieghe, torsioni e sfregamenti.
- ► Montare gli scaricatori di tensione per i cavi di collegamento.

NOTA



Sovratensione dovuta alla mancanza di fusibili esterni

Valori di tensione elevati possono compromettere il funzionamento e causare danni al prodotto.

- ► Proteggere gli ingressi di tensione secondo i requisiti.
- ► Assicurarsi che il dispositivo venga usato in conformità alle norme ESD.

NOTA



Interferenze dovute a differenze di potenziale

Le differenze di potenziale possono causare interferenze.

► Cablare i sensori e gli attuatori, comprese le loro linee di alimentazione in configurazione a stella, per evitare differenze di potenziale.

6.1 Assegnazione dei pin

6.1.1 Connettori tipo Deutsch a 4 poli

Il JXM-IO-EX31 è dotato di 20 connettori tipo Deutsch a 4 poli.

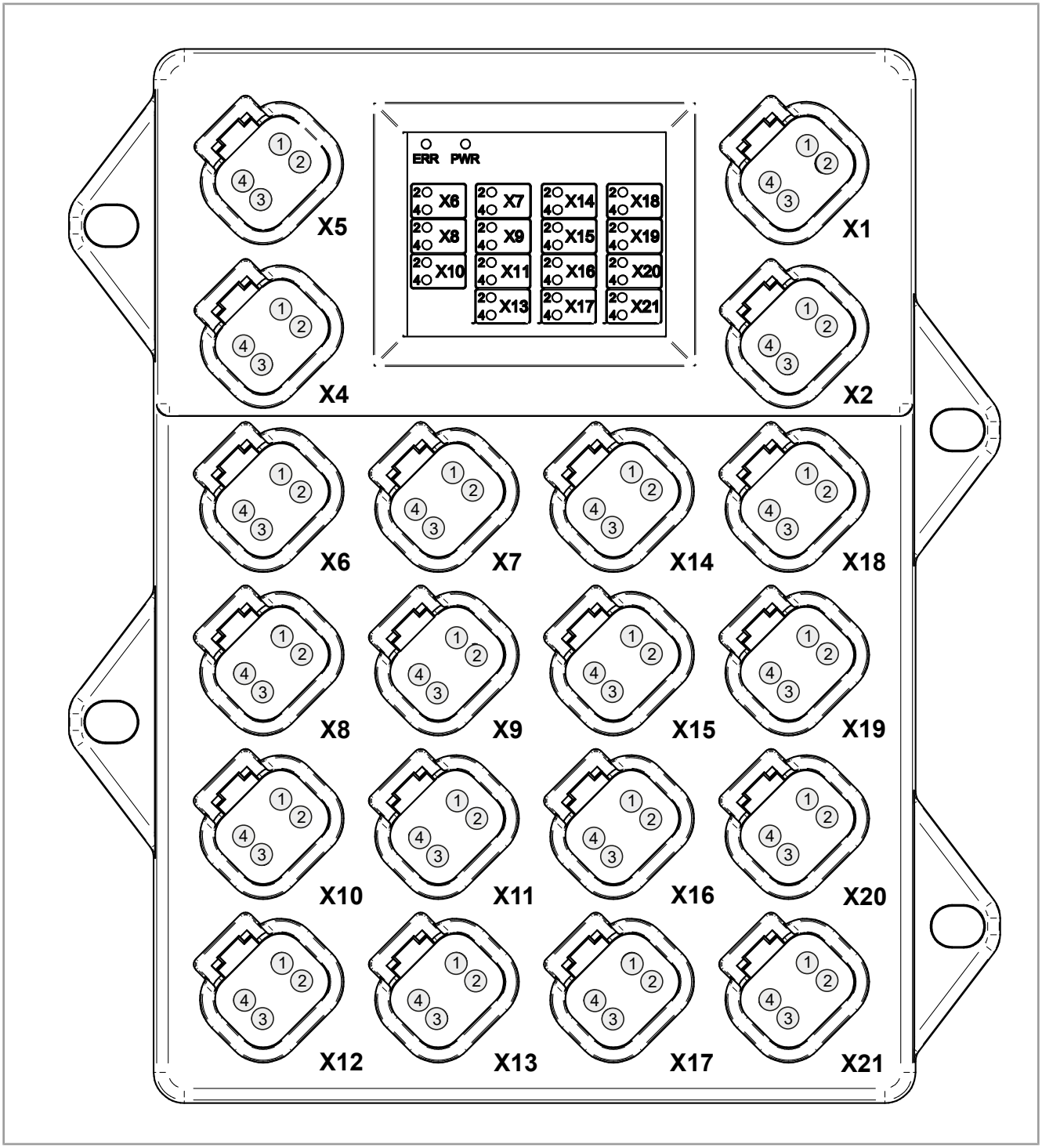


Fig. 10: Connettori

Connettore X1 – VBAT_OUT

Pin	Segnale
1	VBAT_PWR
2	VBAT_PWR
3	GND_PWR
4	GND_PWR

Tab. 23: Connettore X1 – VBAT_OUT

Connettore X2 – VBAT_IN

Pin	Segnale
1	VBAT_PWR
2	VBAT_PWR
3	GND_PWR
4	GND_PWR

Tab. 24: Connettore X2 – VBAT_IN

Connettore X4 – CAN

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	CAN_L
3	NC
4	CAN_H

Tab. 25: Connettore X4 – CAN

Connettore X5 – CAN

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	CAN_L
3	GND
4	CAN_H

Tab. 26: Connettore X5 – CAN

Connettore X6 – DI_1 … DI_2

Pin	Segnale
1	VEXT_SEN_1
2	DI_1
3	GND_SEN
4	DI_2

Tab. 27: Connettore X6 – DI_1 … DI_2

Connettore X7 – DI_3 … DI_4

Pin	Segnale
1	VEXT_SEN_1
2	DI_3
3	GND_SEN
4	DI_4

Tab. 28: Connettore X7 – DI_3 ... DI_4

Connettore X8 – DI_5 … DI_6

Pin	Segnale
1	VEXT_SEN_2
2	DI_5
3	GND_SEN
4	DI_6

Tab. 29: Connettore X8 – DI_5 ... DI_6

Connettore X9 – DI_7 … DI_8

Pin	Segnale
1	VEXT_SEN_2
2	DI_7
3	GND_SEN
4	DI_8

Tab. 30: Connettore X9 – DI_7 ... DI_8

Connettore X10 – AI_1 … AI_2

Pin	Segnale
1	VREF_SEN
2	AI_1
3	GND_SEN
4	AI_2

Tab. 31: Connettore X10 – AI_1 ... AI_2

Connettore X11 – AI_3 … AI_4

Pin	Segnale
1	VREF_SEN
2	AI_3
3	GND_SEN
4	AI_4

Tab. 32: Connettore X11 – AI_3 ... AI_4

Connettore X12 – CFG

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	CFG1
3	GND
4	CFG2

Tab. 33: Connettore X12 – CFG

Connettore X13 – AI_5 … AI_6

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	AI_5
3	GND_SEN
4	AI_6

Tab. 34: Connettore X13 – AI_5 ... AI_6

Connettore X14 – PWMi_HL12_1 … PWMi_HL12_2

Pin	Segnale
1	GND_PWR
2	PWMi_HL12_1
3	GND_PWR
4	PWMi_HL12_2

Tab. 35: Connettore X14 – PWMi_HL12_1 ... PWMi_HL12_2

Connettore X15 – PWMi_HL12_5 … PWMi_HL12_6

Pin	Segnale
1	GND_PWR
2	PWMi_HL12_5
3	GND_PWR
4	PWMi_HL12_6

Tab. 36: Connettore X15 – PWMi_HL12_5 ... PWMi_HL12_6

Connettore X16 – PWMi_H3_1 … PWMi_H3_2

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	PWMi_H3_1
3	GND_PWR
4	PWMi_H3_2

Tab. 37: Connettore X16 – PWMi_H3_1 ... PWMi_H3_2

Connettore X17 – AI_PT1000

Pin	Segnale
1	NC
2	AI_PT1000
3	GND_PT1000
4	NC

Tab. 38: Connettore X17 – AI_PT1000

Connettore X18 – PWMi_HL12_3 … PWMi_HL12_4

Pin	Segnale
1	GND_PWR
2	PWMi_HL12_3
3	GND_PWR
4	PWMi_HL12_4

Tab. 39: Connettore X18 – PWMi_HL12_3 ... PWMi_HL12_4

Connettore X19 – PWMi_HL12_7 … PWMi_HL12_8

Pin	Segnale
1	GND_PWR
2	PWMi_HL12_7
3	GND_PWR
4	PWMi_HL12_8

Tab. 40: Connettore X19 – PWMi_HL12_7 ... PWMi_HL12_8

Connettore X20 – PWMi_H3_3 … PWMi_H3_4

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	PWMi_H3_3
3	GND_PWR
4	PWMi_H3_4

Tab. 41: Connettore X20 – PWMi_H3_3 ... PWMi_H3_4

Connettore X21 – NC

Pin	Segnale
1	VBAT_ECU
2	NC
3	GND
4	NC

Tab. 42: Connettore X21 – NC

Abbreviazioni utilizzate

Abbreviazione	Significato
AI	Ingresso analogico per corrente e tensione
AI_PT1000	Ingresso analogico per sensore di temperatura PT1000
CAN_TERM	Questi due pin devono essere collegati tra loro per collegare la resistenza di terminazione da 120 Ω.
CFG	Pin di configurazione per l'impostazione dell'ID CAN
DI	Ingresso digitale e di frequenza PNP/NPN
GND_PT1000	Riferimento di terra per PT1000
GND_SEN	Messa a terra per l'alimentazione del sensore
NC	Pin riservato che non deve essere collegato. **NOTA! Sigillare i pin non utilizzati con un tappo.**
PWMi_H3	Uscita PWM high-side controllata da corrente fino a 3 A
PWMi_HL12	Uscita PWM a mezzo ponte fino a 12 A
VBAT_ECU	Alimentazione di tensione – solo ECU senza carico
VBAT_PWR	Alimentazione di corrente – carico
VEXT_SEN	Alimentazione del sensore (protetta tramite conduttori a freddo)
VREF_SEN	Alimentazione del sensore 10 V/100 mA

Tab. 43: Abbreviazioni utilizzate

6.2 Collegamento dei sensori a 2 fili

I seguenti esempi di connettori mostrano il cablaggio di un sensore a 2 fili sul JXM-IO-EX31.

NOTA

Compatibilità del sensore

► Osservare i dati tecnici del sensore e verificare la compatibilità con JXM-IO-EX31.

Esempio di connettore, sensore analogico su X10

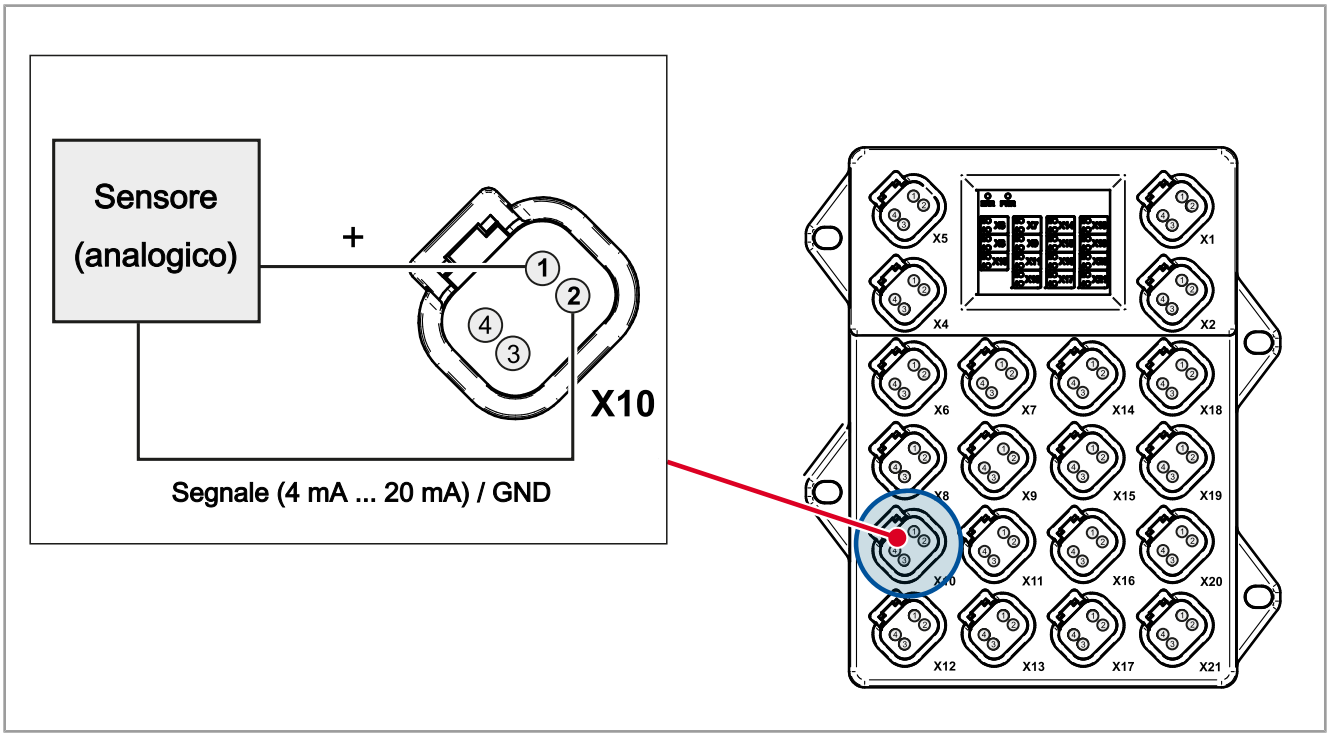


Fig. 11: Collegamento di sensori analogici a 2 fili

Connettore X10 – AI_1 … AI_2

Pin	Segnale
1	VREF_SEN
2	AI_1
3	GND_SEN
4	AI_2

Tab. 44: Connettore X10 – AI_1 ... AI_2

Esempio di connettore, sensori digitali su X6 e X7

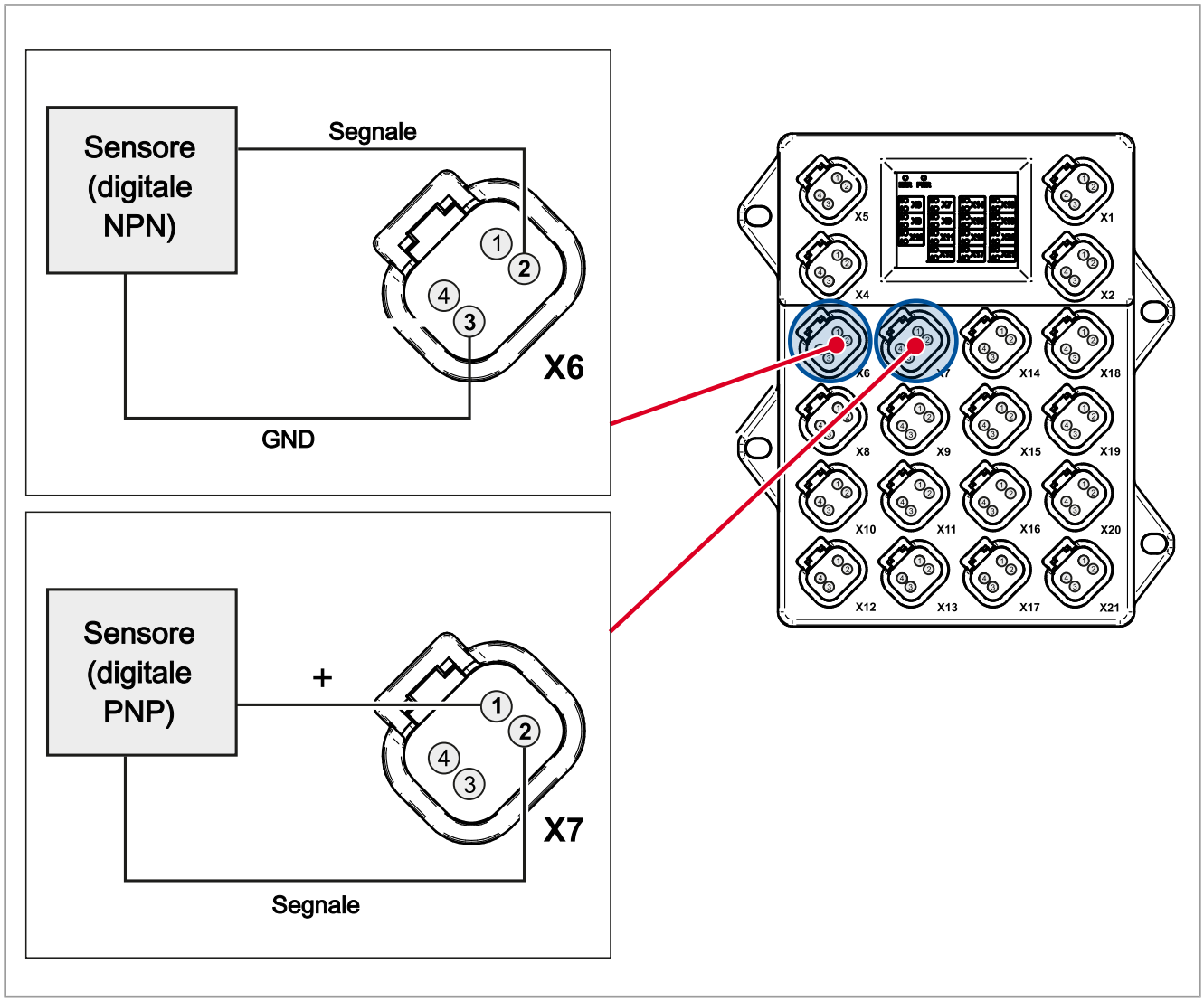


Fig. 12: Collegamento di sensori digitali a 2 fili

Connettore X6 – DI_1 … DI_2

Pin	Segnale
1	OUT_VEXT_SEN_1
2	DI_1
3	GND_SEN
4	DI_2

Tab. 45: Connettore X6 – DI_1 … DI_2

Connettore X7 – DI_3 ... DI_4

Pin	Segnale
1	OUT_VEXT_SEN_1
2	DI_3
3	GND_SEN
4	DI_4

Tab. 46: Connettore X7 – DI_3 ... DI_4

6.3 Collegamento dei sensori a 3 fili

Il seguente esempio di connettore mostra il cablaggio di un sensore a 3 fili sul JXM-IO-EX31.

NOTA

Compatibilità del sensore

► Osservare i dati tecnici del sensore e verificare la compatibilità con JXM-IO-EX31.

ⓘ Info

DI_1 come NPN

L'ingresso digitale DI_P_1 può essere configurato anche come ingresso NPN. Il cablaggio rimane invariato.

Esempio di connettore

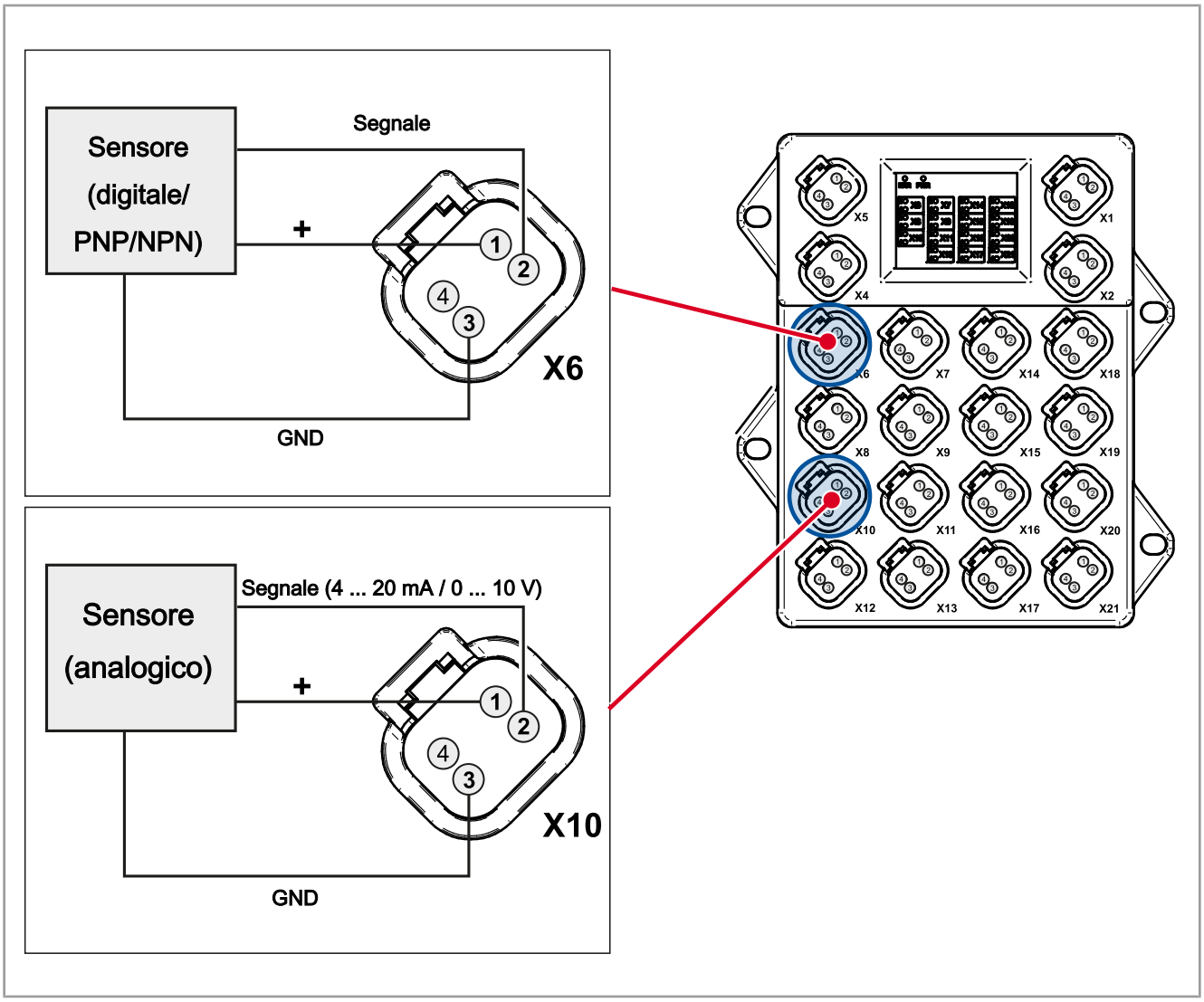


Fig. 13: Collegamento dei sensori a 3 fili

Connettore X6 – DI_1 … DI_2

Pin	Segnale
1	VEXT_SEN_1
2	DI_1
3	GND_SEN
4	DI_2

Tab. 47: Connettore X6 – DI_1 … DI_2

Connettore X10 – AI_1 … AI_2

Pin	Segnale
1	VREF_SEN
2	AI_1
3	GND_SEN
4	AI_2

Tab. 48: Connettore X10 – AI_1 ... AI_2

7 Identificazione e configurazione

7.1 Identificazione

Questo capitolo descrive come identificare il dispositivo JXM-IO-EX31:

– Determinazione della revisione hardware
– Leggere la targhetta elettronica EDS. Numerosi dati specifici della produzione sono memorizzati in modo permanente nell'EDS.
– Determinazione della versione del sistema operativo del dispositivo e dei componenti software

7.1.1 Informazioni sul dispositivo

Informazioni sul dispositivo

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Acces-so	Valore predefinito
0x1018	0	Numero di voci supportate	U8	R	
	1	ID del produttore	U32	R	0x000000B3
	2	Codice prodotto	U32	R	
	3	Numero di revisione	U32	R	
	4	Numero di serie	U32	R	
0x1000	0	Tipo di dispositivo	U32	R	
0x1008	0	Nome del dispositivo	Stringa	R	
0x1009	0	Revisione hardware	Stringa	R	
0x100A	0	Versione software	Stringa	R	

Tab. 49: Informazioni sul dispositivo

7.1.2 Targhetta elettronica EDS

Ogni JXM-IO-EX31 è dotato di una targhetta elettronica EDS. I dati specifici della produzione sono memorizzati negli indici oggetto CANopen 0x4555 e 0x4565.

Informazioni EDS

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso
0x4555	0	Numero di voci supportate	U8	R
	1	riservato		
	2	riservato		
	3	riservato		
	4	Codice del modulo	U16	R
	5	Nome del prodotto	Stringa	R
	6	Numero di versione PCB	I16	R
	7	Opzioni PCB	I16	R
	8	riservato		
	9	Numero di serie del prodotto	Stringa	R
	10	Timbro orario di produzione: Giorno	U8	R
	11	Timbro orario di produzione: Mese	U8	R
	12	Timbro orario di produzione: Anno	U16	R
	13	riservato		
	14	riservato		
	15	Versione minima del sistema operativo	U32	R
	16	Versione minima del boot loader	U32	R

Tab. 50: Informazioni EDS

Targhetta elettronica

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Predefinito
0x4565	0	Numero di voci supportate	U32	5
	1	Numero di versione della targhetta elettronica	U32	0
	2	Comando	U32	0
	3	Numero di serie del dispositivo	Stringa	0
	4	Codice articolo	Stringa	0
	5	Versione del dispositivo	Stringa	0

Tab. 51: Targhetta elettronica

7.2 Sistema operativo

I sistemi operativi dei nostri prodotti vengono costantemente sviluppati. Vengono aggiunte nuove funzioni, quelle esistenti vengono ampliate e migliorate. I file del sistema operativo attuali sono disponibili sulla nostra homepage alla rispettiva pagina prodotto.

ⓘ Info

Ulteriori informazioni

Ulteriori informazioni su questo argomento sono disponibili sulla nostra homepage.

Avvio | www.bucherautomation.com

7.2.1 Aggiornamento del sistema operativo del modulo di espansione

Questo capitolo descrive come aggiornare il sistema operativo del modulo di espansione JXM-IO-EX31. Per trasferire il file del sistema operativo al modulo di espansione sono disponibili diverse opzioni:

– Informazioni sul controllo
– Tramite lo strumento a riga di comando JetEasyDownload (dalla versione 1.00.0.15) di Bucher Automation

Aggiornamento del sistema operativo tramite JetEasyDownload

È possibile aggiornare il file del sistema operativo del dispositivo con un dongle CAN di PEAK e lo strumento a riga di comando JetEasyDownload (dalla versione 1.00.0.15) di Bucher Automation.

ⓘ Info

Versione del sistema operativo richiesta

Nel JXM-IO-EX31 non è possibile importare alcun file OS con una versione < 1.08.0.00. Cercando di importare un file OS con una versione < 1.08.0.00, si verifica quanto segue:

– JetEasyDownload si interrompe con un errore di timeout.
– Il sistema operativo precedente viene cancellato.
– Il dispositivo attende nel boot loader un file OS valido.

Dopo un'importazione di OS non riuscita, resettare JXM-IO-EX31. È quindi possibile ripetere l'aggiornamento con una versione OS ≥ 1.08.0.00.

Parametri di JetEasyDownload

Per richiamare JetEasyDownload sono necessari parametri specifici.

Parametro	Descrizione	Valori	
-H<Num>	Hardware	0 =	PCAN_ISA1CH
		1 =	PCAN_ISA2CH
		2 =	PCAN_PCI_1CH
		3 =	PCAN_PCI_2CH
		4 =	PCAN_PCC_1CH
		5 =	PCAN_PCC_2CH
		6 =	PCAN_USB_1CH
		7 =	PCAN_USB_2CH
		8 =	PCAN_Dongle Pro
		9 =	PCAN_Dongle
		10 =	PCAN_NET Bucher Automation
		11 =	Dispositivo predefinito PCAN_DEV
		20 =	IXXAT V2.18
		22 =	IXXAT V3
		100 =	Hardware CAN rilevato per primo
-T<nodeID>	Node-ID di destinazione	Il Node-ID viene indicato come numero decimale.	
-B<Num>	Velocità di trasmissione **Rispettare le velocità di trasmissione ammesse del dispositivo!**	0 =	10 kB
		1 =	20 kB
		2 =	50 kB
		3 =	100 kB
		4 =	125 kB
		5 =	250 kB
		6 =	500 kB
		7 =	1 MB
-S<Num>	Timeout SDO	Predefi-nito	300 ms
-L<nome>	Nome file OS	ad es. JXM-IO-EX31_Vx.xx.x.xx.os	

Tab. 52: Parametri di JetEasyDownload

Eseguire l'aggiornamento

```
JetEasyDownload -H100 –T96 -B5 -S8000 –LJXM-IO-E31_Vx.xx.x.xx.os
```

ⓘ Info

Selezione del dongle CAN

Il parametro –H100 seleziona il primo hardware CAN rilevato collegato al PC. Assicurarsi che al PC sia collegato solo il dongle CAN di PEAK. In caso contrario, è possibile che venga selezionato il dongle CAN sbagliato.

- ✓ Il collegamento tra il JXM-IO-EX31 e il controller è separato.
- ✓ JetEasyDownload e il dongle CAN di PEAK sono pronti all'uso.
- ✓ Esiste un collegamento CAN tra il dongle CAN di PEAK e JXM-IO-EX31.

1. Avviare JetEasyDownload con i parametri specificati sopra e un file OS valido.
   - ⇨ Il dispositivo esegue un reset.
   - ⇨ Il dispositivo si avvia nel boot loader con un singolo heartbeat nello stato di init (dati = 0x00).
2. Attendere circa 7 secondi mentre il dispositivo formatta la memoria flash.
   - ⇨ Il dispositivo avvia il processo di download.

⇨ Il dispositivo si avvia automaticamente con il nuovo firmware.

8 Parametrizzazione

8.1 Concetto e azionamento

Il concetto del dispositivo JXM-IO-EX31 si basa sull'assegnazione di interfacce agli ingressi e alle uscite del dispositivo. Ogni ingresso e uscita del dispositivo è chiamato porta e può essere configurato. La funzione di una porta viene determinata assegnandole un'interfaccia. Ogni interfaccia include parametri, tipi di valori e uno stato:

– Ad ogni interfaccia possono essere assegnati dei parametri.
– I valori possono essere utilizzati per trasmettere e impostare le informazioni su ogni interfaccia.
– Lo stato fornisce informazioni sullo stato dell'interfaccia.

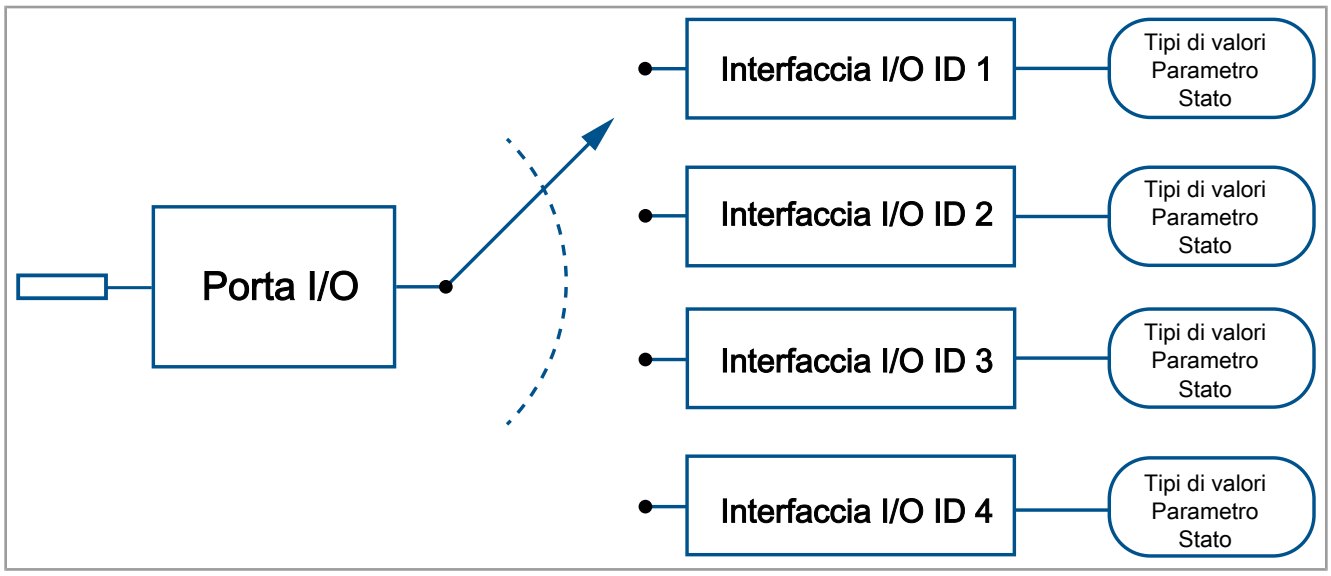


Fig. 14: Concetto e azionamento

8.1.1 Possibilità di configurazione dei collegamenti

La seguente tabella mostra una panoramica delle porte e delle rispettive interfacce consentite:

Porte	Descrizione	Interfacce consentite
AI_1 ... AI_6	Ingresso multifunzione 0 mA ... 24 mA o 0 V ... 10 V	INACTIVE AI_VOLTAGE AI_CURRENT DI_PNP
AI_R_1	Ingresso di temperatura PT1000	INACTIVE AI_TEMPERATURA
DI_1 ... DI_8	Ingressi digitali	INACTIVE DI_PNP DI_NPN FI_PNP FI_NPN ENCI_PNP (rispettivamente per DI_1 e DI_2 e per DI_3 e DI_4)
PWMi_H3_1 ... PWMi_H3_4	Uscita PWM high-side 3 A con misurazione accurata della corrente	INACTIVE PWMO_HS3 CPWMO_HS3 DO_HS3 DI_NPN
PWMi_HL12_1 … PWMi_HL12_8	Uscita PWM a mezzo ponte 12 A con misurazione della corrente	INACTIVE PWMO_HB12 PWMO_HB24 PWMO_HS12 PWMO_HS24 PWMO_LS12

Tab. 53: Panoramica delle porte e delle interfacce consentite

Per la configurazione delle uscite, osservare le informazioni del capitolo Uscite [▶ 19].

8.1.2 Porte I/O e immagine SDO

Ogni porta I/O è mappata con un indice SDO:

Porte I/O	Indice SDO
AI_1 ... AI_6	0x2100 ... 0x2105
DI_1 ... DI_8	0x2106 ... 0x210D
PWMi_H3_1 ... PWMi_H3_4	0x210e ... 0x2111
PWMi_HL12_1 … PWMi_HL12_8	0x2112 … 0x2119
AI_R_1 (PT1000)	0x211A

Tramite il sottoindice 1 si assegna una determinata interfaccia ad una porta. È possibile accedere ai parametri, ai valori e agli stati [▶ 53] tramite gli altri sottoindici.

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x2100 ... 0x2119	0	Numero di voci supportate	U8	R	
	1	Tipo di interfaccia I/O	U32	R/W	0 (inattivo)
	2	Stato I/O	U32	R	1 (bit inattivo impostato)
	10 … 29	Valori di ingresso		R	
	30 … 49	Valori di uscita		R/W	W solo nello stato **Operational**
	50 … 199	Parametro		R/W	

Tab. 54: Sottoindici per l'accesso a parametri, valori e stati

8.1.3 Panoramica – Interfacce I/O

ⓘ Info

Restrizioni

Le seguenti restrizioni devono essere rispettate nei diversi stati **Operational** e **Pre-Operational** :

– È possibile assegnare un'interfaccia solo durante il processo di avvio nello stato **Pre-Operational**.

– È possibile configurare i valori di uscita solo nello stato **Operational**.
È possibile configurare i parametri in entrambi gli stati.

– Se si esce dallo stato **Pre-Operational**, tutti i valori vengono impostati a 0.

– Tutte le uscite sono inattive nello stato **Pre-Operational**.
Gli ingressi rimangono attivi nello stato **Pre-Operational**.

ID	Interfaccia	Parametro	Valori	Stato
0	**INACTIVE IO**			è spento
1	**AI_VOLTAGE** Ingresso analogico tensione (0 V ... 12 V)	SENSOR_SUPPLY FILTER_DEEP MIN_DEVIATION	I_VOLTAGE I_RATIO	INACTIVE ERROR OVERVOLTAGE SUPPLY_FAULT
2	**AI_CURRENT** Ingresso di corrente analogico (0 mA ... 24 mA)	SENSOR_SUPPLY FILTER_DEEP MIN_DEVIATION	I_CURRENT	INACTIVE ERROR OVERCURRENT SUPPLY_FAULT
3	**DI_PNP** Ingresso digitale (active high con pull-down)	SENSOR_SUPPLY	I_DIGITAL	INACTIVE ERROR SUPPLY_FAULT

ID	Interfaccia	Parametro	Valori	Stato
4	**FI_PNP** Ingresso frequenza (active high con pull-down)	SENSOR_SUPPLY TIMEOUT_TIME GATE_TIME	I_FREQUENCY I_DUTY_CYCLE I_DIGITAL I_COUNTER I_PERIODIC_TIME I_H_PULSE_TIME I_L_PULSE_TIME	INACTIVE ERROR SUPPLY_FAULT TIMEOUT
5	**DI_NPN** Ingresso digitale (active low con pull-up)	SENSOR_SUPPLY	I_DIGITAL	INACTIVE ERROR SUPPLY_FAULT
6	**PWMO_HS3** Uscita PWM high-side fino a 3 A	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DUTY_CYCLE	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT
7	**DO_HS3** Uscita digitale high-side fino a 3 A	MAX_CURREN OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DIGITAL	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT

ID	Interfaccia	Parametro	Valori	Stato
10	**CPWMO_HS3** Uscita high-side fino a 3 A con controllo della corrente	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP CURRENT_CONTROL_P CURRENT_CONTROL_I CURRENT_CONTROL_D MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME CURRENT_CONTROL_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_HCURRENT	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT CC_UNLOCK
13	**FI_NPN** Ingresso frequenza (active low con pull-up)	SENSOR_SUPPLY TIMEOUT_TIME GATE_TIME	I_FREQUENCY I_DUTY_CYCLE I_DIGITAL I_COUNTER I_PERIODIC_TIME I_H_PULSE_TIME I_L_PULSE_TIME	INACTIVE ERROR SUPPLY_FAULT TIMEOUT

ID	Interfaccia	Parametro	Valori	Stato
16	**PWMO_LS12** Uscita PWM low-side fino a 12 A	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DUTY_CYCLE	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT
17	**PWMO_HS12** Uscita PWM high-side fino a 12 A	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DUTY_CYCLE	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT

ID	Interfaccia	Parametro	Valori	Stato
18	**PWMO_HB12** Uscita PWM a mezzo ponte fino a 12 A. Nota: low-side predefinito (solo in stato **Operational**)	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DUTY_CYCLE	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT
19	**AI_TEMPERATURA** Ingresso temperatura	MIN_DEVIATION **NOTA! Se necessario, ridurre il valore di MIN_DEVIATION!** MIN_TEMPERATURE MAX_TEMPERATURE	I_TEMPERATURE	INACTIVE ERROR TEMPERATUREFAULT
24	**PWMO_HS24** Collegamento in parallelo a mezzo ponte high-side uscita fino a 24 A (2x 12 A)	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DUTY_CYCLE	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT

ID	Interfaccia	Parametro	Valori	Stato
25	**PWMO_HB24** Collegamento in parallelo a mezzo ponte uscita PWM fino a 24 A (2x 12 A)	PWM_FRQ DITHER_FRQ DITHER_AMP MAX_CURRENT OVERCURRENT_TIME FILTER_DEEP MIN_DEVIATION MIN_CURRENT OPENCIRCUIT_DETECTION	I_HCURRENT O_DUTY_CYCLE	INACTIVE ERROR OVERCURRENT OPEN_CIRCUIT
26	**ENCI_PNP** Ingresso encoder incre-mentale	SENSOR_SUPPLY TIMEOUT_TIME RISOLUZIONE	I_COUNTER I_DIRECTION	INACTIVE ERROR SUPPLY_FAULT

Tab. 55: Interfacce, parametri, valori e stato disponibili

8.1.4 Parametri, valori e stati

Voci generali

Sottoindice	Tipo di parametro	Designazione	Tipo	Accesso	Unità
1	IO_TYPE	Tipo di porta	U32	R/W*1	
2	IO_STATUS	Stato della porta	U32	R	V. stato dell'interfaccia I/O

Valori di ingresso

Sottoindice		Descrizione	Tipo	Accesso	Campo di valori
10	I_VOLTAGE	Valore di tensione	U16	R	0 … 12000 Ampiezza passo 1 mV
11	I_RATIO	Rapporto con VBAT_ECU	U16	R	Ampiezza passo 0,1 %

Sottoindice		Descrizione	Tipo	Accesso	Campo di valori
12	I_CURRENT	Valore di corrente (piccolo campo di misura)	U16	R	0 … 20000 Ampiezza passo 1 µA
13	I_HCURRENT	Valore di corrente (grande campo di misura)	I16	R	Ampiezza passo 1 mA
14	I_FREQUENCY	Valore di frequenza; vengono contati gli impulsi nella finestra temporale del gate (GATE_TIME)	U32	R	0,1 … 10000 Ampiezza passo 0,1 Hz
15	I_DUTY_CYCLE	Ciclo di lavoro	U16	R	Ampiezza passo 0,1 %
16	I_DIGITAL	Valore digitale	Bool	R	0 o 1
17	I_COUNTER	Valore del contatore	U32	R	0…4294967295
18	I_PERIODIC_TIME	Tempo del periodo, viene misurata la durata del periodo	U32	R	Ampiezza passo 1 µs
19	I_HPULS_TIME	Tempo high-puls, viene misurata la durata high-puls	U32	R	Ampiezza passo 1 µs
20	I_LPULS_TIME	Tempo low-puls, viene misurata la durata low-puls	U32	R	Ampiezza passo 1 µs
21	I_TEMPERATURE	Campo di misura della temperatura	I32	R	-45 °C ... 150 °C Ampiezza passo 1 °C
22	I_DIRECTION	Direzione di marcia attuale	U8	R	0 ...2 0 = nessun movimento 1= avanti 2 = indietro

Tab. 56: Valori di ingresso

Valori di uscita

Sottoindice		Descrizione	Tipo	Campo di valori
30	O_DIGITAL	Valore digitale	Bool	1 o 0
31	O_DUTY_CYCLE	Ciclo di lavoro	U16	0,1 %
32	O_HCURRENT	Valore corrente impostato	U16	1 mA

Tab. 57: Valori di uscita

Parametro

Tipo di sottoindice		Descrizione	Tipo	Accesso	Unità/intervallo di valori
50	SENSOR_SUPPLY	Alimentazione del sensore associata, anch'essa monitorata.	U16	R/W	0 = off 1 = VEXT_SEN_1 2 = VEXT_SEN_2 3 = VREF_SEN Predefinito: 0
51	PWM_FRQ	Frequenza PWM	U32	R/W	0,1 Hz Predefinito: 1 kHz
52	DITHER_FRQ	Frequenza di dithering	U32	R/W	0,1 Hz Predefinito = 1.000
53	DITHER_AMP	Ampiezza di dithering	U16	R/W	0,1 %, Predefinito = 0
54	CURRENT_CONTROL_P	Controllo della corrente componente P x1000000	U32	R/W	Predefinito: 100000
55	CURRENT_CONTROL_I	Controllo della corrente componente I x1000000	U32	R/W	Predefinito: 10000
56	CURRENT_CONTROL_D	Controllo della corrente componente D x1000000	U32	R/W	Predefinito: 400
57	MAX_CURRENT	Corrente massima Non può superare i valori specificati nel tipo di interfaccia	U16	R/W	1 mA (max. 10.000) Predefinito: – 3 A per PWMi_H3 – 7 A per PWM_H7
58	OVERCURRENT_TIME	In caso di sovracorrente, si spegne dopo questo tempo	U32	R/W	Predefinito: 500 ms
59	TIMEOUT_TIME	Imposta il bit TIMEOUT nello stato durante la misurazione della frequenza quando non vi è alcuna variazione del segnale. Determina da quando I_DIRECTION segnala l'assenza di movimento.	U32	R/W	1 ms Predefinito: 1.000 ms

Tipo di sottoindice		Descrizione	Tipo	Accesso	Unità/intervallo di valori
60	CURRENT_CONTROL_TIME	Controllo della corrente tempo di ciclo	U32	R/W	5 ms Predefinito: ms
61	FILTER_DEEP	Profondità di calcolo della media mobile	U32	R/W	1 … 32 Predefinito: 1
62	GATE_TIME	Tempo di misurazione della frequenza	U32	R/W	1.000 ms
63	MIN_DEVIATION	Deviazione minima per i valori di ingresso AI	U16	R/W	uA, mV o °C Predefinito: 10
64	MIN_CURRENT	Se sull'uscita scorre una corrente inferiore alla soglia impostata, ciò viene riconosciuto come una rottura del cavo e viene impostato lo stato OPEN_LOAD.	U16	R/W	1 mA
65	OPENCIRCUIT_ DETECTION	Abilita/disabilita il rilevamento della rottura del cavo di una porta. La **modalità 1** controlla una volta durante l'avvio se l'uscita è tirata a GND da un carico. La **modalità 2** controlla inoltre nello stato acceso se il valore è sceso al di sotto di MIN_CURRENT. **NOTA! Non utilizzare il valore 2 (rilevamento della rottura del cavo permanente) per le uscite PWM e le uscite controllate dalla corrente. Questo può far sì che venga rilevata una rottura del cavo anche se non c'è.**	U16	R/W	0 = nessun rilevamento della rottura del cavo 1 = rilevamento della rottura del cavo solo nello stato **Pre-Operational** (non ammesso per i mezzi ponte) 2 = rilevamento della rottura del cavo permanente Predefinito: 1
66	MIN_TEMPERATURE	Se la temperatura scende al di sotto della temperatura minima consentita, viene impostato lo stato di TEMPERATUREFAULT.	I16	R/W	-45 °C Ampiezza passo 1 °C

Tipo di sottoindice		Descrizione	Tipo	Accesso	Unità/intervallo di valori
67	MAX_TEMPERATURE	Se la temperatura massima consentita viene superata, viene impostato lo stato TEMPERATURE-FAULT.	I16	R/W	150 °C Ampiezza passo 1 °C
68	RISOLUZIONE	Risoluzione, ad es. per l'ingresso dell'encoder	U8	R/W	0 … 2 0 = 1/4 di risoluzione 1 = 1/2 di risoluzione 2 = risoluzione totale Predefinito: 0

Stato

Bit	Stato	Descrizione
0x00000001	INACTIVE	La porta è spenta.
0x00000002	ERROR	Si è verificato un errore non definito.
0x00000008	OVERVOLTAGE	All'ingresso è presente una sovratensione.
0x00000010	OVERCURRENT	All'ingresso/uscita è presente una sovracorrente.
0x00000020	SUPPLY_FAULT	La tensione di alimentazione VEXT_SEN è difettosa.
0x00000040	TEMPERATUREFAULT	Temperatura al di fuori dell'intervallo impostato
0x00000080	OPEN_CIRCUIT	Assenza di carico in uscita, ad esempio in caso di rottura del cavo
0x00000100	TIMEOUT	Il tempo per la misurazione della frequenza è stato superato.
0x00000200	CC_UNLOCK	Il controllo della corrente non è nel campo di regolazione

Tab. 58: Stato

8.2 Impostazione del Node-ID

Il Node-ID di base può essere impostato tramite i Parametri del sistema [▶ 61]. Il valore predefinito è 0x60.

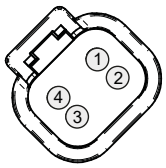
Gli ingressi di configurazione (CFG1 e CFG2) generano un offset rispetto al Node-ID di base impostato. CFG1 e CFG2 possono avere uno dei 3 stati seguenti:

– Da ponte a GND → Low L
– Ponte verso VBAT → High H
– Aperto → O

L'offset corrisponde alle specifiche della seguente tabella:

CFG1	CFG2	Offset dell'ID del modulo
O	O	0
L	O	1
H	O	2
O	L	3
L	L	4
H	L	5
O	H	6
L	H	7
H	H	8

Per realizzare gli stati, i pin del connettore CFG (X12) vengono collegati utilizzando le spine Node-ID [▶ 80] come segue:



X12:1	VBAT_ECU
X12:2	CFG1
X12:3	GND_PWR
X12:4	CFG2

Tab. 59: Spina CFG (X12) assegnazione dei pin

Cavallotti pin CFG	Offset Node-ID
-	0
2 – 3	1
1 – 2	2
3 – 4	3
2 – 3 – 4	4
1 – 2 e 3 – 4	5
1 – 4	6
2 – 3 e 1 – 4	7
1 – 2 e 1 – 4	8

Tab. 60: Cavallotti pin CFG

Info

Sigillare le spine inutilizzate

Sigillare le spine inutilizzate con una spina cieca [▶ 80] . Viene utilizzato anche per impostare il Node-ID 00.

8.3 Diagnosi dei dispositivi

Diagnosi dei dispositivi

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Unità
0x2000	0	Numero di voci supportate	U8	R	
	1	VBAT_PWR	U16	R	mV
	2	7V	U16	R	mV
	3	3V3	U16	R	mV
	4	3VD	U16	R	mV
	5	Temperatura PCB	I16	R	0,1 °C
	6	Temperatura CPU	I16	R	0,1 °C
	7	CPU VREF	U16	R	mV
	8	VEXT_SEN_1	U16	R	mV
	9	VEXT_SEN_2	U16	R	mV
	10	12V	U16	R	mV
	11	VBAT_ECU	U16	R	mV
	12	CFG1	U16	R	mV
	13	CFG2	U16	R	mV
	14	Corrente totale	U32	R	mA
	15	VREF_SEN_1	U16	R	mV

Tab. 61: Diagnosi dei dispositivi

Informazioni sullo stato

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso
0x1001	0	Registro errori	U8	R
	Bit 0	Errore generale		R
	Bit 1	Sovracorrente totale		R
	Bit 3	Temperatura		R
	Bit 4	Errore di comunicazione		R
	Bit 7	Errore CI (immissione non valida)		R

Tab. 62: Informazioni sullo stato

8.4 Salvare le impostazioni in modo permanente e ripristinare i valori predefiniti

I seguenti parametri sono salvati in modo permanente nella EEPROM :

– Mappatura DOP
– Tutte le assegnazioni e i parametri delle interfacce I/O
– Producer Heartbeat Time

Salvataggio delle impostazioni

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x1010	0	Numero di voci supportate	U8	R	1
	1	Salvare tutti i parametri	U32	R/W	
		Se viene scritta la firma specifica 0x65766173 ("salva"), viene eseguita la memorizzazione. **NOTA! Se viene usato CodeSys, scrivere la firma nella sequenza inversa: 0x73617665 (“evas”).**			

Tab. 63: Salvare le impostazioni in EEPROM

Ripristinare le impostazioni ai valori predefiniti

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x1011	0	Numero di voci supportate	U8	R	1
	1	Registro comandi	U32	R/W	1
		Quando viene scritta la firma specifica 0x64616F6C ("load"), tutte le impostazioni vengono riportate ai valori predefiniti. **NOTA! Se viene usato CodeSys, scrivere la firma nella sequenza inversa: 0x6C6F6164 (“daol”).**			

Tab. 64: Ripristinare le impostazioni ai valori predefiniti

ⓘ Info

Caricare le impostazioni dalla EEPROM

All'avvio vengono caricate automaticamente le ultime impostazioni salvate.
Durante un aggiornamento del firmware le impostazioni possono essere riportate ai valori predefiniti.

Impostazione dei parametri

L'impostazione dei parametri si effettua come segue:

1. Il sistema di controllo del veicolo configura i parametri del JXM-IO-EX31.
2. Il sistema di controllo del veicolo salva le impostazioni nella EEPROM tramite l'indice 0x1010.
3. Il sistema di controllo del veicolo legge il CRC tramite l'indice 0x4556 sottoindice 1 e salva questo valore localmente in modo permanente.
4. Dopo aver riavviato JXM-IO-EX31 , il sistema di controllo del veicolo confronta il valore CRC salvato localmente con il valore nell'indice 0x4556 sottoindice 1. Se questi non corrispondono, la parametrizzazione deve ricominciare da capo.

Info **Attivazione delle modifiche**

Le modifiche agli indici 0x1010 e 0x1011 diventano attive solo dopo un riavvio.

8.5 Parametri del sistema

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x4556	0	Numero di voci supportate	U8	R	4
	1	CRC delle impostazioni attuali dei parametri* Il CRC può essere utilizzato per verificare se le impostazioni devono essere ritrasmesse al dispositivo.	U32	R	
	3	Velocità di trasmissione CAN	U8	R/W	1
		0: 125 kBaud			
		1: 250 kBaud (predefinito)			
		2: 500 kBaud			
		3: 1 MBaud			
	4	Node-ID CANopen da utilizzare in futuro (senza pin di configurazione)	U8	R/W	0x60
	5	Node-ID CANopen attualmente utilizzato (senza pin di configurazione)	U8	R	0x60
	6	Offset per BasisID (pin di configurazione)	U8	R	0

Tab. 65: Parametri del sistema

*Il CRC viene calcolato utilizzando i valori attuali dei parametri descritti al capitolo Salvare le impostazioni in modo permanente e ripristinare i valori predefiniti [▶ 60].

Info **Attivazione dei parametri di sistema impostati**

I parametri di sistema impostati possono essere utilizzati solo dopo un riavvio del sistema.

8.6 Mappatura degli oggetti dei dati di processo (PDO)

I PDO di trasmissione (TPDO 1 ... 4) e di ricezione (RPDO 1 ... 4) vengono impostati tramite i seguenti parametri.

ⓘ Info

Ulteriori informazioni

Ulteriori informazioni sono riportate nel manuale tematico *CANopen-STX-API*.

I manuali tematici sono riportati all'indirizzo www.bucherautomation.com alla *pagina prodotto JXM-IO-EX31 > Documentazione di tutti i prodotti*.

Validità di un PDO

La validità di un PDO si determina attraverso l'MSB (most mignificant bit) del COB-ID. Per mappare un PDO, impostarlo prima su non valido (bit 31 = 1) e poi su valido (bit 31 = 0).

Bit	Valore	Significato
31 (MSB)	0	PDO esiste/è valido
	1	PDO non esiste/non è valido
30	0	RTR (Remote Transmission Request) consentita per questo PDO
	1	Nessuna RTR consentita per questo PDO
29	0	11-Bit-ID (CAN 2.0A)
	1	29-Bit-ID (CAN 2.0B)
28 … 11	0	Se bit 29 = 0
	X	Se bit 29 = 1: bit 28 … 11 di 29-Bit-COB-ID
10 … 0 (LSB)	X	Bit 10 ... 0 di COB-ID

Tab. 66: Validità di un PDO

8.6.1 Parametri di comunicazione RPDO

Indice	Sot-toindi-ce	Descrizione	Tipo	Acces-so	Unità	Valore predefinito	
0x1400 ... 0x1403	0	Numero di voci supportate	U8	R		0	
	1	COB-ID (valore configurabile a piacere per i PDO)	U32	R/W		RPDO 1: Indice 0x1400	0x200 + Node-ID
						RPDO 2: Indice 0x1401	0x300 + Node-ID
						RPDO 3: Indice 0x1402	0x400 + Node-ID
						RPDO 4: Indice 0x1403	0x500 + Node-ID
	2	Tipo di trasmissio-ne	U8	R		Tipo aciclico = 0	
	3	Inibire il tempo	U16	R/W	0,1 ms	10 (1 ms)	
	5	Tempo dell'evento	U16	R/W	1 ms	10 (10 ms)	

Tab. 67: Parametri di comunicazione RPDO

ⓘ Info

Descrizione dei parametri di comunicazione

I parametri di comunicazione sono scrivibili solo se il dispositivo JXM-IO-EX31 si trova nello stato **Pre-Operational**.

8.6.2 Parametri di comunicazione TPDO

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Unità	Valore predefinito	
0x1800 ... 0x1803	0	Numero di voci supportate	U8	R		0	
	1	COB-ID (valore configurabile a piacere per i PDO)	U32	R/W		TPDO 1: Indice 0x1800	0x180 + Node-ID
						TPDO 2: Indice 0x1801	0x280 + Node-ID
						TPDO 3: Indice 0x1802	0x380 + Node-ID
						TPDO 4: Indice 0x1803	0x480 + Node-ID
	2	Tipo di trasmissione	U8	R		Tipo aciclico = 0	
	3	Inibire il tempo	U16	R/W	0,1 ms	10 (1 ms)	
	5	Tempo dell'evento	U16	R/W	1 ms	10 (10 ms)	

Tab. 68: Parametri di comunicazione TPDO

ⓘ Info

Descrizione dei parametri di comunicazione

I parametri di comunicazione sono scrivibili solo se il dispositivo JXM-IO-EX31 si trova nello stato **Pre-Operational**.

8.6.3 Tabelle di mappatura

Tabella di mappatura RPDO

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x1600 ... 0x1603	0	Numero di voci supportate	U8	R/W	0
	1	1° oggetto da mappare	U32	R/W	
	2	2° oggetto da mappare	U32	R/W	
	…	…	U32	R/W	
	64	64° oggetto da mappare	U32	R/W	

Tab. 69: Tabella di mappatura RPDO

Tabella di mappatura TPDO

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x1A00 ... 0x1A03	0	Numero di voci supportate	U8	R/W	0
	1	1° oggetto da mappare	U32	R/W	
	2	2° oggetto da mappare	U32	R/W	
	…	…	U32	R/W	
	64	64° oggetto da mappare	U32	R/W	

Tab. 70: Tabella di mappatura TPDO

Voce di mappatura U32

Byte	0	1	2 e 3
Contenuto	Lunghezza bit	Sottoindice	Indice

Tab. 71: Voce di mappatura U32

8.6.4 Invio dei valori di ingresso di un'interfaccia tramite TPDO

Per inviare i valori di ingresso di un'interfaccia tramite TPDO, procedere come segue:

1. Portare JXM-IO-EX31 allo stato **Pre-Operational**.
2. Assegnare l'interfaccia desiderata.
3. Rendere non valido l'oggetto TxPDO.
4. Disattivare la mappatura.
5. Inserire il valore di mappatura.
6. Attivare la mappatura.
7. Rendere valido l'oggetto TxPDO.
8. Portare JXM-IO-EX31 allo stato **Operational**.

Esempio STX

Il seguente esempio STX mostra un esempio di come è possibile emettere il valore AI1 Voltage su TPDO1.

```
//Portare JXM-IO-EX31 allo stato Pre-Operational
CanOpenSetCommand(
cCanChannel,CAN_CMD_NMT,CAN_CMD_NMT_Value(
cJXMNodeId,CAN_NMT_PREOPERATIONAL));

//AI_1 Tipo di porta su AI_VOLTAGE (=1)
iTemp := 1;
CanOpenDownloadSDO(
cCanChannel, cJXMNodeId, 0x2100, 1, CANOPEN_DWORD, 4, iTemp, iBusy);
when SDOACCESS_FINISHED(iBusy) continue;

Invalidare l'oggetto //TxPDO, impostare il bit superiore su 1
dTemp := 0x80000000+0x180+0x60;
CanOpenDownloadSDO(
cCanChannel, cJXMNodeId, 0x1800, 1, CANOPEN_DWORD, 4, dTemp, iBusy);
when SDOACCESS_FINISHED(iBusy) continue;

Disattivare //Mapping
dTemp := 0;
CanOpenDownloadSDO(
cCanChannel, cJXMNodeId, 0x1a00, 0, CANOPEN_BYTE, 1, dTemp, iBusy);
when SDOACCESS_FINISHED(iBusy) continue;

Inserire //valore per AI1 Voltage
dTemp := 0x21000a10; // Indice: 0x2100, sottoindice 0x0a = 10, lunghezza
0x10 = 16 bit
CanOpenDownloadSDO(
cCanChannel, cJXMNodeId, 0x1a00, 1, CANOPEN_DWORD, 4, dTemp, iBusy);
when SDOACCESS_FINISHED(iBusy) continue;

Attivare //Mapping
dTemp := 1; // Numero di voci di mappatura
CanOpenDownloadSDO(
cCanChannel, cJXMNodeId, 0x1a00, 0, CANOPEN_BYTE, 1, dTemp, iBusy);
when SDOACCESS_FINISHED(iBusy) continue;

Validare l'//Oggetto, impostare il bit superiore su 0, indicare PDO-COB
dTemp := 0x180+0x60;
CanOpenDownloadSDO(
cCanChannel, cJXMNodeId, 0x1800, 1, CANOPEN_DWORD, 4, dTemp, iBusy);
when SDOACCESS_FINISHED(iBusy) continue;

//Portare JXM-IO-EX31 allo stato Operational
CanOpenSetCommand(
cCanChannel,CAN_CMD_NMT,CAN_CMD_NMT_Value(
cJXMNodeId,CAN_NMT_OPERATIONAL));
```

8.7 Misura della frequenza sugli ingressi digitali

Per la misurazione della frequenza sugli ingressi digitali sono disponibili 2 metodi di misurazione:

– Misurazione del tempo di gate
– Misura della lunghezza dell'impulso

Misurazione del tempo di gate

Il tempo di gate (GATE_TIME) è il periodo di tempo in cui vengono contati gli impulsi. In questo modo è possibile registrare bene le misurazioni di segnali ad alta frequenza. I valori I_FREQUENCY e I_PERIODIC_TIME vengono determinati tramite questa procedura.

Per raggiungere la risoluzione di 0,1 Hz per i segnali a bassa frequenza, il tempo di gate deve essere regolato di conseguenza. Il tempo di gate massimo è di 10 secondi.

ⓘ Info

Tempo di gate e velocità di aggiornamento

Un tempo di gate di 10 s significa che anche la velocità di aggiornamento è di 10 s.

Misura della lunghezza dell'impulso

Questo metodo è adatto alla risoluzione delle basse frequenze. Si basa sulla durata del tempo che intercorre tra i cambi di fianco. A tal fine, è necessario calcolare esternamente i valori I_HPULSE_TIME e I_LPULSE_TIME:

f [mHz] $=10^9$ / (I_HPULSE_TIME + I_LPULSE_TIME)

ⓘ Info

Peggioramento della risoluzione

Con la misurazione della lunghezza dell'impulso, la risoluzione peggiora con l'aumentare della frequenza.

8.8 Rilevamento dei segnali dell'encoder

Con l'interfaccia ENCI_PNP è possibile acquisire i segnali dell'encoder. Gli ingressi dell'encoder non sono dotati di debouncing.

ⓘ Info

Configurazione automatica degli ingressi come ENCI_PNP

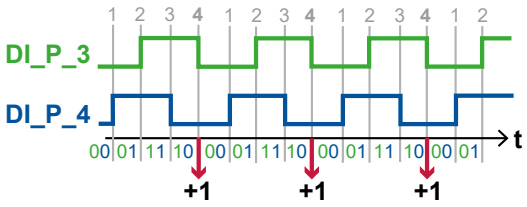
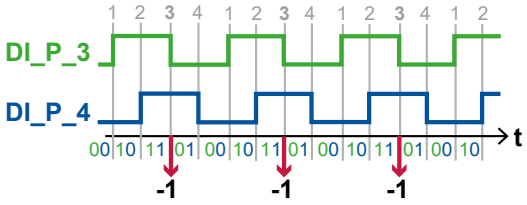
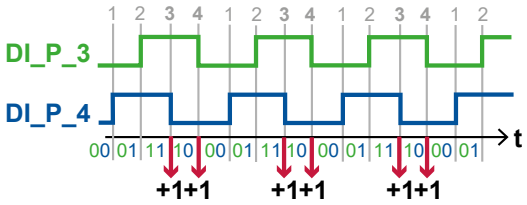
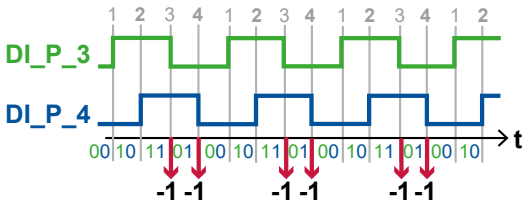
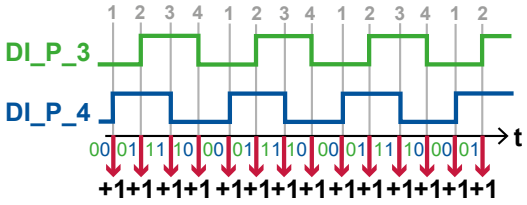
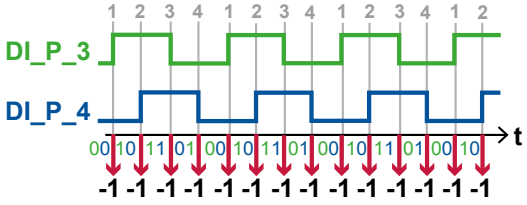
Per il rilevamento dei segnali dell'encoder sono sempre necessari 2 ingressi.

Se, ad esempio, si configura l'ingresso DI_P_3 come ENCI_PNP, anche il vicino ingresso DI_P_4 viene automaticamente configurato come ENCI_PNP.

Se ora si riconfigura uno dei due ingressi, l'ingresso adiacente diventa automaticamente INATTIVO – non vengono più rilevati segnali di encoder.

Risoluzione

La risoluzione viene impostata tramite il parametro RISOLUTION.

RISOLUZIONE	Direzione di marcia	Risoluzione
0 (Predefinito)	Avanti	
	Indietro	
1	Avanti	
	Indietro	
2	Avanti	
	Indietro	

Tab. 72: Risoluzione dei segnali dell'encoder

Valori di ingresso per ENCI_PNP

È possibile interrogare i seguenti valori di ingresso:

Valore di ingresso	Descrizione	Condizione di invio PDO
I_COUNTER	Contatore a 32 bit in avanti e all'indietro	Tempo dell'evento
I_DIRECTION	Direzione di marcia attuale	In caso di modifica

Tab. 73: Valori di ingresso per ENCI_PNP

Segnalazione di arresto

Con il parametro TIMEOUT_TIME si stabilisce dopo quanto tempo deve essere segnalato un arresto. Il valore predefinito è 1.000 ms, vale a dire che se non ci sono altri impulsi per 1.000 ms, allora I_DIRECTION = 0.

8.9 Comandi NMT

JXM-IO-EX31 supporta i seguenti comandi NMT:

Comandi NMT	Descrizione
RESET	Resetta JXM-IO-EX31
PREOPERATIONAL	Passa allo stato **Pre-Operational**
OPERATIONAL	Passa allo stato **Operational**
START	Avvia JXM-IO-EX31
STOP	Arresta JXM-IO-EX31, ma JXM-IO-EX31 continua a inviare heartbeat e ad accettare comandi NMT.

Tab. 74: Comandi NMT supportati

8.10 Gestione degli errori

Telegrammi Emergency Object (telegrammi EMCY)

I telegrammi EMCY vengono inviati con un tempo di inibizione di 50 ms all'inizio o dopo le modifiche.

Byte	Contenuti	
0 … 1 =	Emergency Error Code	
2 =	Registro errori	Oggetto 0x1001
3 =	Offset I/O 0x21nn, dove nn è l'offset	
4 … 7 =	"Error Field" specifico del produttore	
	Viene sempre inviato 0.	

Tab. 75: Valori dei byte degli emergency object

Memoria errori (Error History)

Gli errori EMCY sono memorizzati in una memoria a pila. È possibile accedere all'ultimo errore tramite il sottoindice 1.

Byte	Contenuti	
0 … 1 =	Emergency Error Code	
2 =	Registro errori	Oggetto 0x1001
3 =	Offset I/O 0x21nn, dove nn è l'offset	

Tab. 76: Valori dei byte della memoria errori

La memoria errori è accessibile tramite l'indice 0x1003.

Indice	Sottoindice	Descrizione	Tipo	Acces-so	Valore pre-definito
0x1003	0	Numero di errori	U8	R/W	0
		Inserendo 0 si cancella l'intera memoria. I valori > 0 non sono ammessi.			
	1	Ultima voce "Error Field"	U32	R	
	2 … 254	Ulteriori voci attuali "Error Field"	U32	R	

Tab. 77: Sottoindici della memoria errori

Codici Emergency Error

Codice	Descrizione
0x0000	Nessun errore o reset errori
0x1000	Errore generico
0x2300	La corrente totale è troppo alta
0x3100	Tensione al di fuori dell'intervallo di tolleranza richiesto
0x4200	Temperatura del dispositivo troppo alta
0x8110	Overrun dei dati CAN (oggetti persi)
0x8130	Errore lifeguard o errore heartbeat
0x8140	Ripristinato dallo stato **Bus-Off**
0x8210	Errore di elaborazione dovuto alla lunghezza errata dei DOP
0x8220	Lunghezza DOP superata
0xff00	Errore di configurazione sul dispositivo
0xff01	Porta I/O OVERVOLTAGE
0xff02	Porta I/O OVERCURRENT
0xff03	Porta I/O SUPPLYFAULT
0xff05	Porta I/O OPEN_CIRCUIT
0xff06	Porta I/O TIMEOUT
0xff07	Porta I/O CC_UNLOCK

Tab. 78: Codici Emergency Error

8.10.1 Heartbeat

Il dispositivo invia ciclicamente un messaggio di heartbeat non appena si trova nello stato **Pre-Operational**.

Indice	Sottoindi-ce	Descrizione	Tipo	Accesso	Valore predefi-nito
0x1017	0	Producer Heartbeat Time in ms	U16	R/W	1000

Tab. 79: Indice del messaggio di heartbeat

Monitoraggio heartbeat

Il numero di heartbeat da monitorare può essere impostato con il Node-ID master corrispondente e il timeout tramite l'unità di controllo. Se il dispositivo non rileva heartbeat entro il periodo di timeout specificato (ad esempio in caso di interruzione della comunicazione), il dispositivo passa allo stato **Arresto** e le uscite vengono commutate in assenza di energia.

Indice	Sottoindice	Descrizione				Tipo	Accesso	Valore predefinito
0x1016	0	Numero di heartbeat da monitorare				U8	R/W	0
	1 … 4	Node-ID da monitorare e timeout				U32	R/W	
			MSB		**LSB**			
		Bit	31 … 24	23 … 16	15 … 0			
		Valore	Riservato (Valore: 00h)	Node-ID	Timeout heartbeat			
		Tipo	-	U8	U16			

Tab. 80: Monitoraggio heartbeat

Campi di valore

– Node-ID: 0 … 127
– Timeout heartbeat: 0 ... 65535 (in ms)

Esempio

Comando	Descrizione
`r 0x1016 0`	Leggere il numero di Node-ID monitorabili.
`w 0x1016 1 4 0x007F03e8` – `1` = prima voce – `4` = 4 byte (U32) – `00` = riservato – `7F` = 127 (Node-ID) – `3e8` = 1000 (timeout in ms)	Impostare il primo Node-ID da monitorare su 127 con un timeout di 1.000 ms.
`r 0x1016 1`	Leggere la prima configurazione nella prima voce.

Tab. 81: Esempio di monitoraggio heartbeat

8.11 Regolazione della corrente con regolatore PID

I singoli regolatori P, I e D hanno di solito le seguenti caratteristiche:

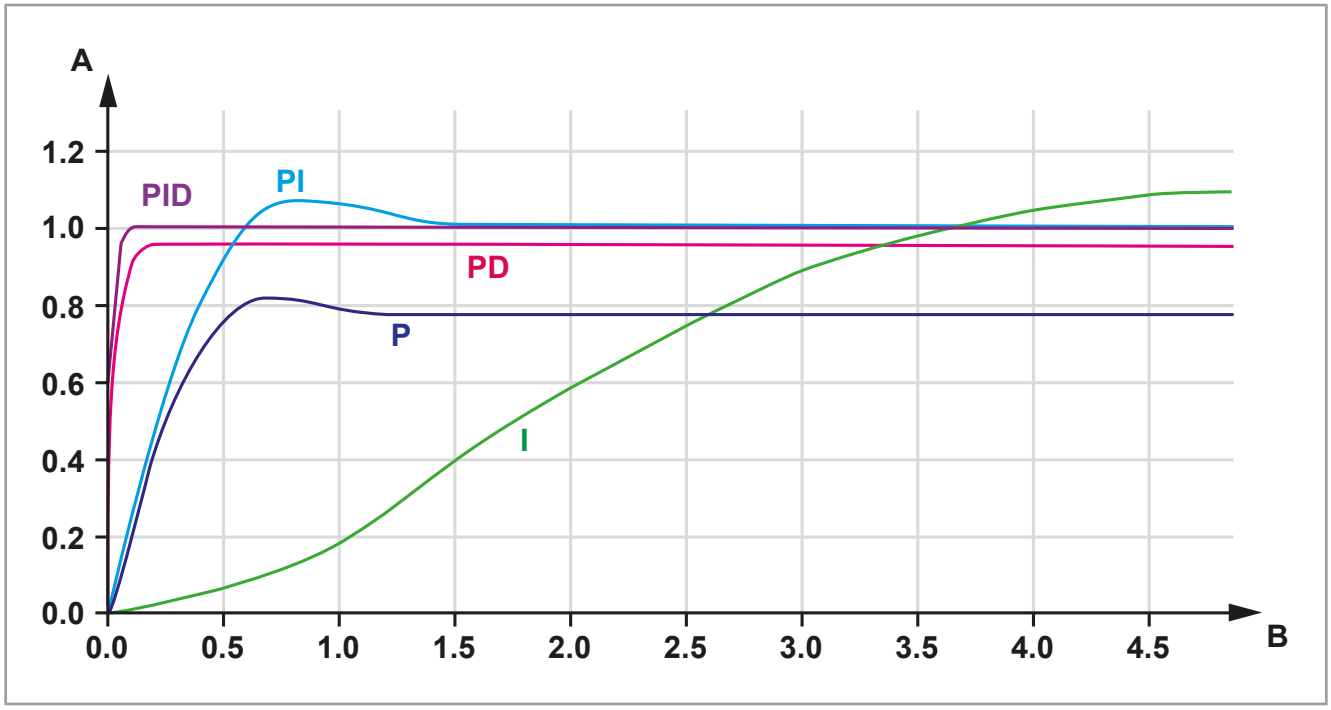


Fig. 15: Confronto dei tipi di regolatore in un circuito di regolazione

A	Risposta a gradini
B	Tempo

8.11.1 Scenario di prova

La regolazione è stata testata su JXM-IO-EX31 alle seguenti condizioni:

Condizione	Descrizione	
Uscita	PWM con 1 kHz	
Tempo di regolazione	10 ms	
Carico	induttivo	una bobina valvola non ulteriormente specificata
VBAT	24 V	La bobina produce 4,8 A → ~5 Ω in caso di cortocircuito

Tab. 82: Condizioni generali dello scenario di prova

Con JetSym è stato creato uno scenario di prova in cui il valore nominale commuta tra da 0,3 A e 0,7 A.

Parametri di regolazione: P = 100.000, I = 0, D = 0 Misurato: Blu=valore nominale, Rosso=valore effettivo

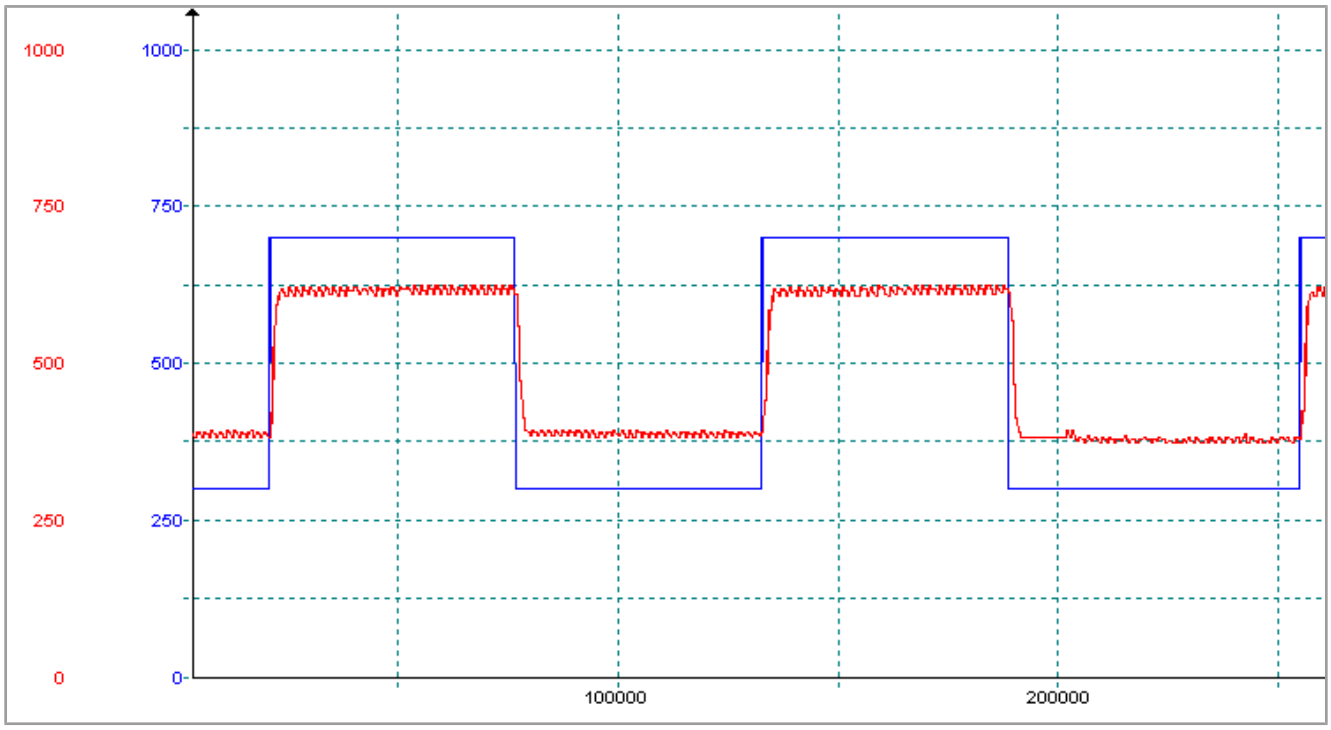


Fig. 16: Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 0, D = 0

Il regolatore P funziona bene con questo valore. Tuttavia, il valore nominale non viene raggiunto, il che corrisponde al comportamento tipico di un regolatore P (vedi Regolazione della corrente con regolatore PID [▶ 72]).

Parametri di regolazione: P = 100.000, I = 5.000, D = 0 Misurato: Blu=valore nominale, Rosso=valore effettivo

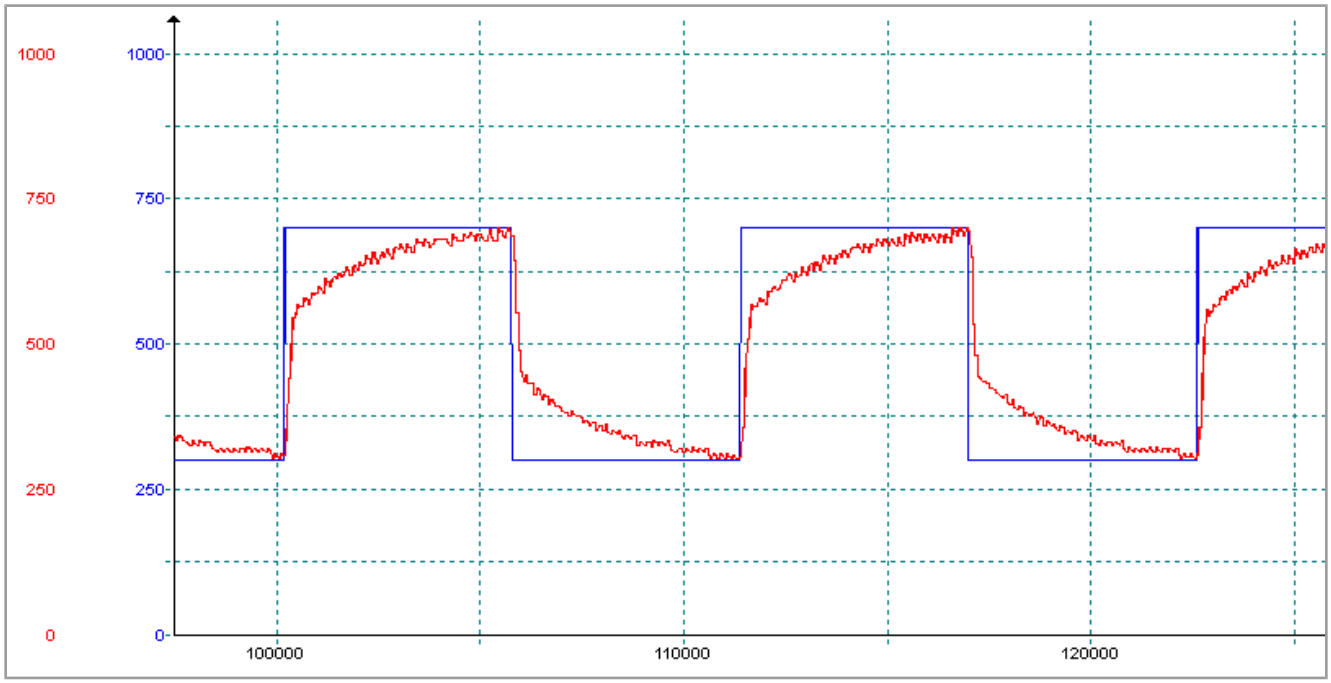


Fig. 17: Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 5.000, D = 0

Anche il regolatore I funziona in modo soddisfacente, con questa impostazione il valore nominale viene raggiunto.

Parametri di regolazione: P = 100.000, I = 5.000, D = 400 Misurato: Blu=valore nominale, Rosso=valore effettivo

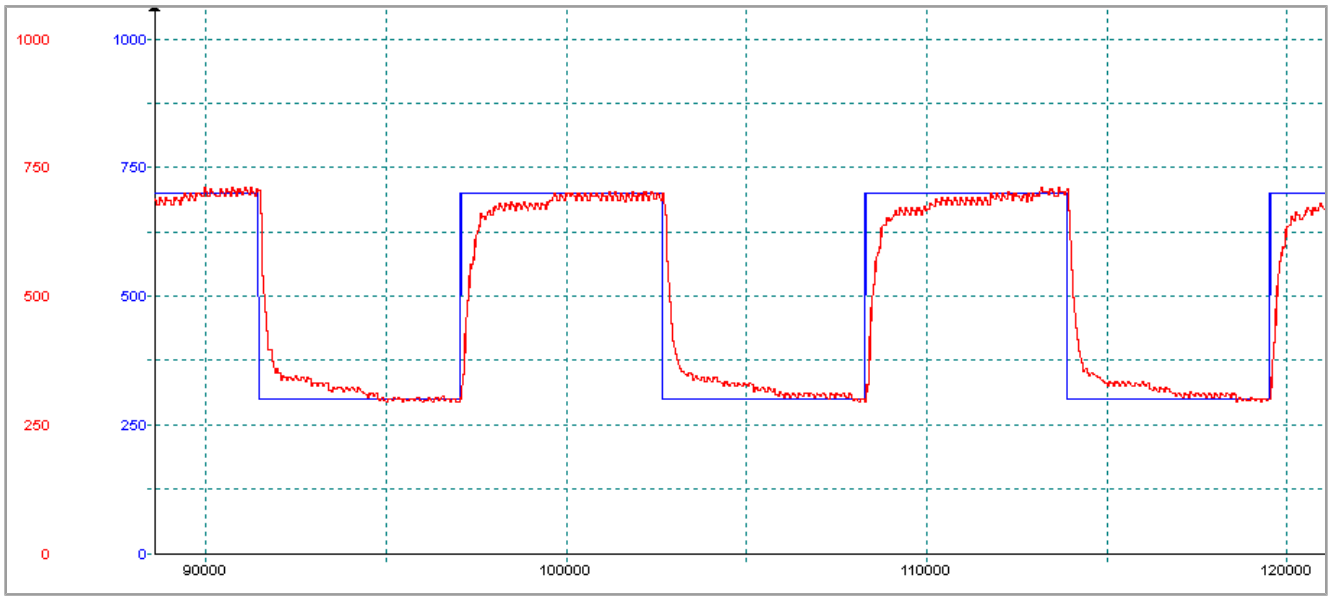


Fig. 18: Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 5.000, D = 400

Il regolatore D fa sì che il valore effettivo si avvicini più velocemente al valore nominale.

Parametri di regolazione: P = 100.000, I = 10.000, D = 400 Misurato: Blu=valore nominale, Rosso=valore effettivo

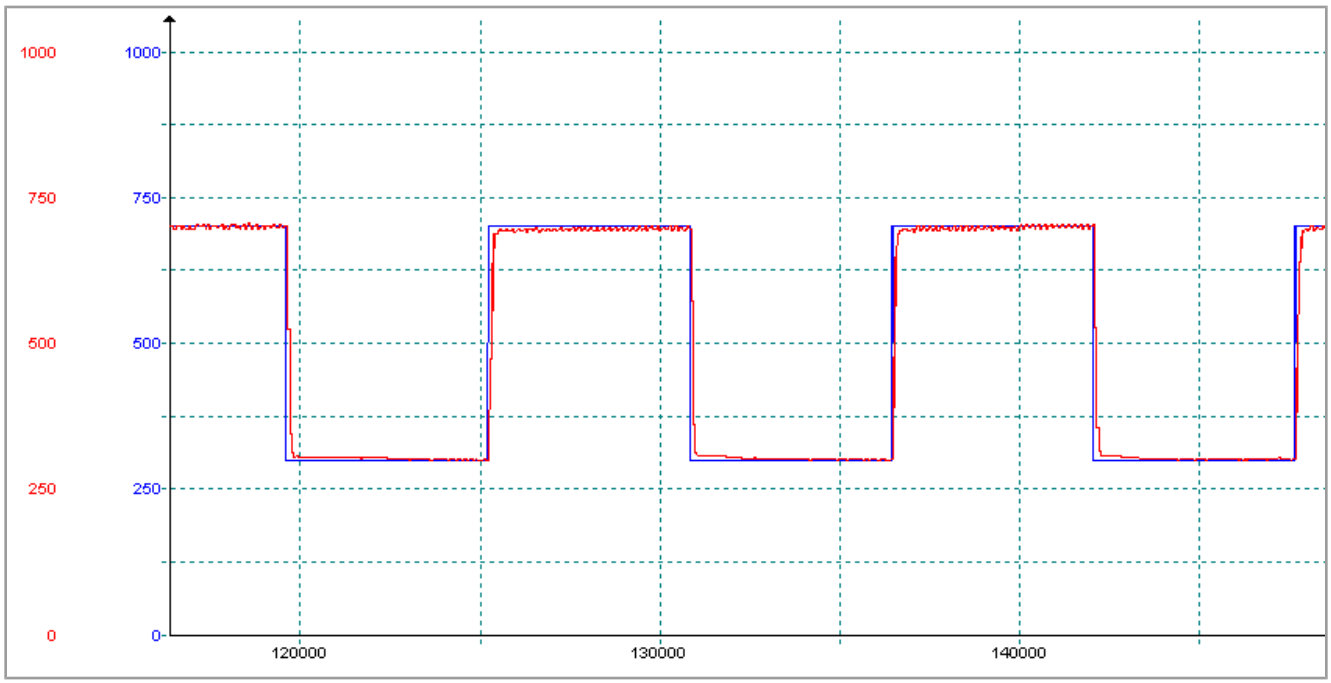


Fig. 19: Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 10.000, D = 400

In questo esempio è stato selezionato a scopo illustrativo il periodo del segnale nominale con circa 10 ms. Per una regolazione veloce, il valore P in particolare dovrebbe essere aumentato e il tempo di campionamento ridotto a 5 ms. Possono essere raggiunti tempi di inizializzazione < 50 ms.

8.11.2 Misurazione della corrente alle uscite PWMi_H3_X

La misurazione della corrente alle uscite PWMi_H3_X viene realizzata tramite una resistenza shunt. Sull'amplificatore di misura è presente un filtro passa-basso con R * C=1 ms. Questo filtro passa-basso garantisce una parte integrale.

La media aritmetica viene misurata. La CPU misura la corrente solo a metà del tempo di accensione del segnale PWM. Non viene calcolato nessun rapporto tra il tempo di accensione e il tempo di spegnimento, pertanto è necessaria una parte integrale per una misurazione il più corretta possibile.

Normalmente le valvole hanno già una buona media della corrente di carico grazie alla loro induttanza. I carichi puramente resistivi possono essere azionati sul regolatore se la frequenza PWM è impostata su 1 kHz. A tal scopo è previsto il filtro passa basso di cui sopra. Per frequenze più basse (ad es. 100 Hz), la misurazione della corrente su carichi puramente resistivi è troppo imprecisa.

8.12 Tecnologia di dithering per l'azionamento delle valvole idrauliche

Le valvole idrauliche proporzionali solitamente vengono azionate con segnali PWM di 100 Hz ... 200 Hz. La bassa frequenza fa sì che l'ago della valvola non si arresti completamente e che l'azionamento funzioni senza effetti di isteresi rilevanti.

Se la valvola può essere azionata solo con frequenze più alte (1 kHz), il segnale PWM può essere modulato. Questo azionamento, noto come tecnica di dithering, assicura anche che l'ago non si fermi. In JXM-IO-EX31 è possibile impostare la frequenza e l'ampiezza di questo segnale di dithering:

– L'ampiezza di dithering determina la variazione della lunghezza dell'impulso del segnale di uscita (max. 50 % della lunghezza del periodo).
– La frequenza di dithering determina la frequenza della variazione (100 Hz ... 200 Hz).

Esempi

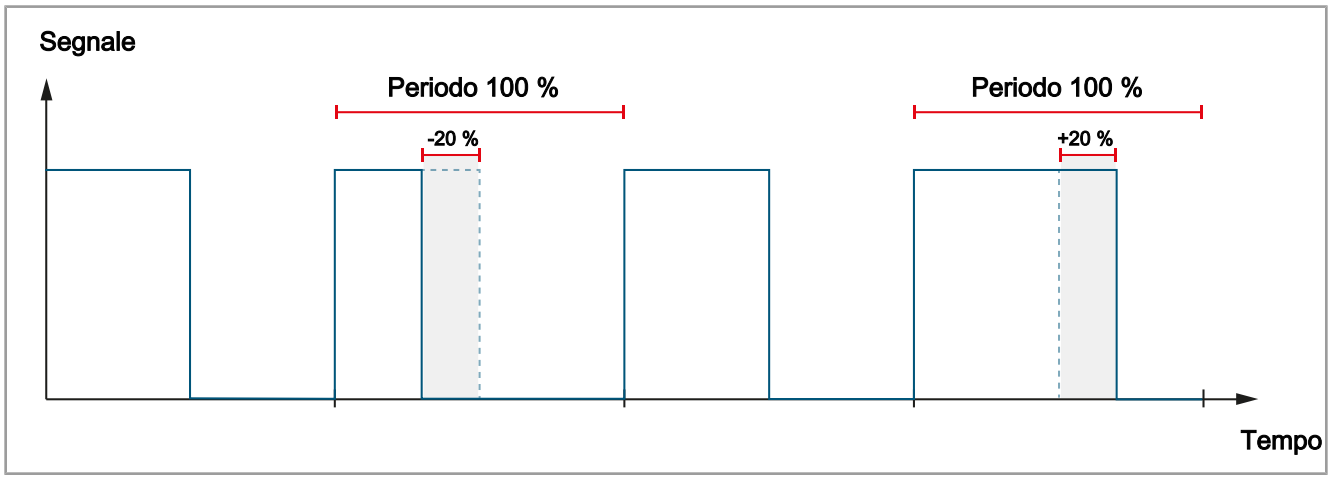


Fig. 20: Esempio di Dithering con 50 % O_DUTY_CYCLE e 20% DITHER_AMP

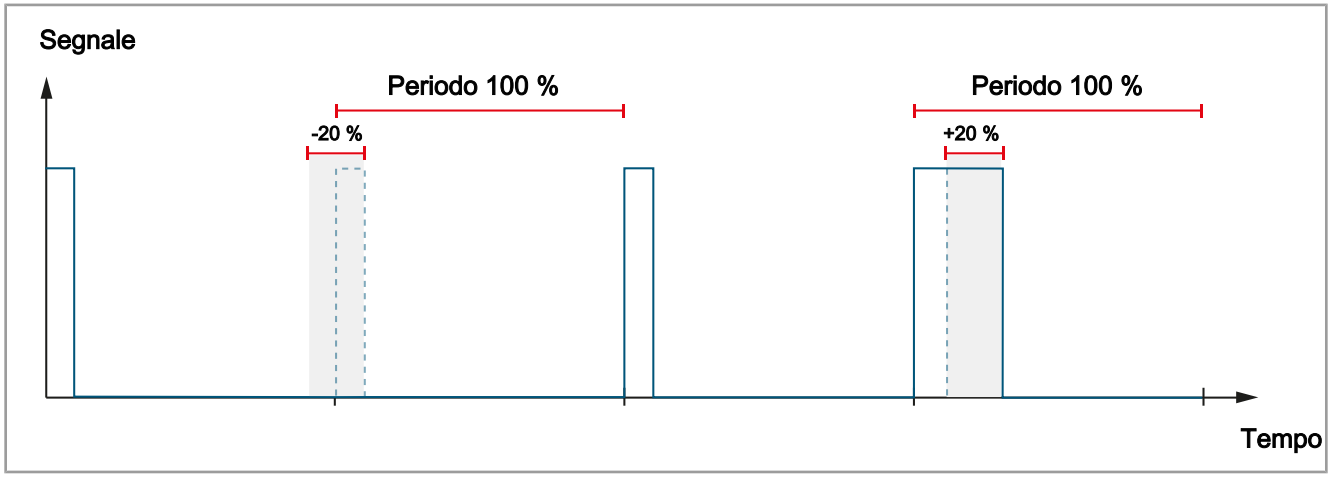


Fig. 21: Esempio di Dithering con 10 % O_DUTY_CYCLE e 20% DITHER_AMP

Adattamento automatico dell'ampiezza di dithering

Nei campi margine dei valori di uscita O_DUTY_CYCLE e O_HCURRENT, il parametro DITHER_AMP viene adattato automaticamente.

I campi margine sono:

– Per O_DUTY_CYCLE: 0 ‰ ≤ x ≤ 499 ‰ e 501 ‰ ≤ x ≤ 1.000 ‰

– Per O_HCURRENT: 0 mA ≤ x ≤ 1.499 mA e 1.501 mA ≤ x ≤ 3.000 mA su PWMi_H3

Deriva un campo della distanza dello 0 % … 50 %.

Se DITHER_AMP è maggiore della distanza dal rispettivo valore margine, DITHER_AMP viene limitato alla rispettiva distanza.

ⓘ Info

Se si desidera utilizzare la tecnica di dithering in combinazione con il regolatore PID, testare prima accuratamente il comportamento di regolazione. La modulazione modifica continuamente il valore effettivo del regolatore. Se la regolazione non funziona in modo soddisfacente, si può provare quanto segue:

– Ridurre l'ampiezza del segnale di dithering.

– Utilizzare il filtro del valore medio per la rilettura della corrente dell'uscita.

– Modificare i parametri PID.

9 Manutenzione

Il dispositivo non richiede manutenzione. Durante il funzionamento non sono necessari lavori di ispezione e manutenzione.

9.1 Riparazione

I componenti guasti possono causare malfunzionamenti pericolosi influendo sulla sicurezza.
I lavori di riparazione del dispositivo possono essere eseguiti solo dal produttore.
È vietato aprire il dispositivo.

Modifiche del dispositivo

Non sono consentite trasformazioni e modifiche al dispositivo e alla sua funzione. Le trasformazioni eseguite sul dispositivo comportano la perdita di qualsiasi diritto di garanzia.

I componenti originali sono progettati appositamente per il dispositivo. Non è consentito usare componenti ed equipaggiamenti di altri produttori.

Per danni causati dall'uso di componenti ed attrezzature non originali, è esclusa qualsiasi responsabilità.

9.2 Stoccaggio e trasporto

Stoccaggio

Per lo stoccaggio del dispositivo, osservare le condizioni ambientali riportate nel capitolo Dati tecnici.

Trasporto e imballaggio

Il prodotto contiene componenti sensibili a effetti elettrostatici, che possono essere danneggiati da un uso improprio. Danni al dispositivo possono comprometterne l'affidabilità.

Per proteggere da urti e scosse, il trasporto deve essere effettuato nell'imballaggio originale o in un imballaggio idoneo protetto da influenze elettrostatiche.
Se l'imballaggio è danneggiato, controllare che il dispositivo non presenti danni visibili e informare immediatamente il trasportatore e Bucher Automation AG dei danni di trasporto. In caso di danni o dopo una caduta, non è consentito usare il dispositivo.

9.3 Smaltimento

Possibilità di smaltimento

Rispedirci un prodotto di Bucher Automation AG per uno smaltimento corretto. Ulteriori informazioni e la bolla di consegna per il reso necessaria allo scopo sono riportate sulla nostra homepage.

Significato simbolo



Fig. 22: Simbolo “Bidone dell’immondizia cancellato”

Il prodotto deve essere smaltito tra i rifiuti elettronici da una ditta certificata specializzata nello smaltimento e non tra i rifiuti domestici. Le direttive per la tutela dell’ambiente in vigore e le prescrizioni del paese del gestore devono essere rispettate.

Batterie e batterie ricaricabili

Prima dello smaltimento rimuovere tutte le batterie e le batterie ricaricabili dai dispositivi usati se ciò è possibile senza pericoli e senza distruggerle. Convogliarle in un sistema di smaltimento specifico per le batterie.

Dati personali

Il cliente è responsabile personalmente della cancellazione dei dati personali presenti sui dispositivi usati da smaltire.

10 Servizio di assistenza

10.1 Supporto tecnico

Gli esperti del nostro supporto tecnico sono a vostra disposizione per eventuali domande, suggerimenti o problemi. Potete raggiungerli telefonicamente o utilizzando il modulo di contatto sulla nostra homepage:

Supporto tecnico | www.bucherautomation.com

Oppure scrivere un’e-mail:

support@bucherautomation.com

Il supporto tecnico ha bisogno delle informazioni seguenti:

– Revisione hardware e numero di serie
  Il numero di serie e la revisione hardware del vostro prodotto si trovano sulla targhetta.
– Versione del sistema operativo
  La versione del sistema operativo è riportata nell'indice 0x100A.

11 Ricambi e accessori

NOTA



Accessori non adatti possono causare danni al prodotto

Componenti ed attrezzature di altri produttori possono compromettere il funzionamento del prodotto causando danni.

► Utilizzare solo gli accessori consigliati da Bucher Automation AG.

11.1 Accessori

ⓘ Info

Ordina degli accessori

Gli accessori non sono compresi nella fornitura.

Gli accessori adatti sono reperibili presso Bucher Automation AG.

Componente	Codice articolo
Terminazione bus 120R DT4S	60885125_00
Spina Node-ID N01	60885131_00
Spina Node-ID N02	60885134_00
Spina Node-ID N03	60885135_00
Spina Node-ID N04	60885136_00
Spina Node-ID N05	60885137_00
Spina Node-ID N06	60885138_00
Spina Node-ID N07	60885139_00
Spina Node-ID N08	60885140_00
Spina cieca DT4 (grigio)	60885126_00

Tab. 83: Accessori

Indice delle figure

Fig. 1 Esempio di cablaggio del relè di sicurezza ... 9
Fig. 2 Struttura ... 10
Fig. 3 Display a LED ... 11
Fig. 4 Targhetta 1 ... 14
Fig. 5 Targhetta 2 ... 14
Fig. 6 Dimensioni in mm ... 15
Fig. 7 Diagramma: Principio di linearizzazione ... 22
Fig. 8 Posizione di installazione orizzontale ... 26
Fig. 9 Posizioni di installazione, dati in mm ... 27
Fig. 10 Connettori ... 30
Fig. 11 Collegamento di sensori analogici a 2 fili ... 36
Fig. 12 Collegamento di sensori digitali a 2 fili ... 37
Fig. 13 Collegamento dei sensori a 3 fili ... 38
Fig. 14 Concetto e azionamento ... 45
Fig. 15 Confronto dei tipi di regolatore in un circuito di regolazione ... 72
Fig. 16 Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 0, D = 0 ... 73
Fig. 17 Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 5.000, D = 0 ... 73
Fig. 18 Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 5.000, D = 400 ... 74
Fig. 19 Scenario di prova con i parametri di regolazione P = 100.000, I = 10.000, D = 400 ... 74
Fig. 20 Esempio di Dithering con 50 % O_DUTY_CYCLE e 20% DITHER_AMP ... 75
Fig. 21 Esempio di Dithering con 10 % O_DUTY_CYCLE e 20% DITHER_AMP ... 76
Fig. 22 Simbolo “Bidone dell’immondizia cancellato” ... 78

Indice delle tabelle

Tab. 1 Connettore X2 – VBAT_IN 9
Tab. 2 Proprietà meccaniche 16
Tab. 3 Alimentazione dei driver di uscita 16
Tab. 4 Alimentazione dell'ECU 16
Tab. 5 Riferimento di massa 17
Tab. 6 Condizioni ambientali 17
Tab. 7 Impulso ISO 7637-2 18
Tab. 8 Impulso ISO 16750-2 18
Tab. 9 Irradiazione ISO 11452 18
Tab. 10 Alimentazione di corrente di interferenza ISO 11452-4 18
Tab. 11 Radiazioni CISPR 25 18
Tab. 12 ESD EN 61000-4-2 19
Tab. 13 Uscite PWMi_H3_1 ... PWMi_H3_4 19
Tab. 14 Uscita sensore VEXT_SEN 20
Tab. 15 VREF_10V 20
Tab. 16 Uscite PWMi_HL12_1 … PWMi_HL12_8 21
Tab. 17 Ingressi analogici 23
Tab. 18 Ingresso AI_PT1000 analogico 24
Tab. 19 Ingressi digitali DI_1 ... DI_8 24
Tab. 20 Ingressi di configurazione CFG1 ... CFG2 24
Tab. 21 Requisiti per la superficie di montaggio 26
Tab. 22 Materiale di montaggio 27
Tab. 23 Connettore X1 – VBAT_OUT 31
Tab. 24 Connettore X2 – VBAT_IN 31
Tab. 25 Connettore X4 – CAN 31
Tab. 26 Connettore X5 – CAN 31
Tab. 27 Connettore X6 – DI_1 … DI_2 31
Tab. 28 Connettore X7 – DI_3 ... DI_4 32
Tab. 29 Connettore X8 – DI_5 ... DI_6 32
Tab. 30 Connettore X9 – DI_7 ... DI_8 32
Tab. 31 Connettore X10 – AI_1 ... AI_2 32
Tab. 32 Connettore X11 – AI_3 ... AI_4 32
Tab. 33 Connettore X12 – CFG 33
Tab. 34 Connettore X13 – AI_5 ... AI_6 33
Tab. 35 Connettore X14 – PWMi_HL12_1 ... PWMi_HL12_2 33
Tab. 36 Connettore X15 – PWMi_HL12_5 ... PWMi_HL12_6 33
Tab. 37 Connettore X16 – PWMi_H3_1 ... PWMi_H3_2 33
Tab. 38 Connettore X17 – AI_PT1000 34
Tab. 39 Connettore X18 – PWMi_HL12_3 ... PWMi_HL12_4 34

Tab. 40 Connettore X19 – PWMi_HL12_7 ... PWMi_HL12_8 34
Tab. 41 Connettore X20 – PWMi_H3_3 ... PWMi_H3_4 34
Tab. 42 Connettore X21 – NC 34
Tab. 43 Abbreviazioni utilizzate 35
Tab. 44 Connettore X10 – AI_1 ... AI_2 36
Tab. 45 Connettore X6 – DI_1 … DI_2 37
Tab. 46 Connettore X7 – DI_3 ... DI_4 37
Tab. 47 Connettore X6 – DI_1 … DI_2 39
Tab. 48 Connettore X10 – AI_1 ... AI_2 39
Tab. 49 Informazioni sul dispositivo 40
Tab. 50 Informazioni EDS 41
Tab. 51 Targhetta elettronica 41
Tab. 52 Parametri di JetEasyDownload 43
Tab. 53 Panoramica delle porte e delle interfacce consentite 46
Tab. 54 Sottoindici per l'accesso a parametri, valori e stati 47
Tab. 55 Interfacce, parametri, valori e stato disponibili 48
Tab. 56 Valori di ingresso 53
Tab. 57 Valori di uscita 54
Tab. 58 Stato 57
Tab. 59 Spina CFG (X12) assegnazione dei pin 58
Tab. 60 Cavallotti pin CFG 58
Tab. 61 Diagnosi dei dispositivi 59
Tab. 62 Informazioni sullo stato 59
Tab. 63 Salvare le impostazioni in EEPROM 60
Tab. 64 Ripristinare le impostazioni ai valori predefiniti 60
Tab. 65 Parametri del sistema 61
Tab. 66 Validità di un PDO 62
Tab. 67 Parametri di comunicazione RPDO 63
Tab. 68 Parametri di comunicazione TPDO 64
Tab. 69 Tabella di mappatura RPDO 65
Tab. 70 Tabella di mappatura TPDO 65
Tab. 71 Voce di mappatura U32 65
Tab. 72 Risoluzione dei segnali dell'encoder 68
Tab. 73 Valori di ingresso per ENCI_PNP 69
Tab. 74 Comandi NMT supportati 69
Tab. 75 Valori dei byte degli emergency object 69
Tab. 76 Valori dei byte della memoria errori 69
Tab. 77 Sottoindici della memoria errori 70
Tab. 78 Codici Emergency Error 70
Tab. 79 Indice del messaggio di heartbeat 70
Tab. 80 Monitoraggio heartbeat 71

Tab. 81 Esempio di monitoraggio heartbeat 71
Tab. 82 Condizioni generali dello scenario di prova 72
Tab. 83 Accessori 80

Bucher Automation AG
Thomas-Alva-Edison-Ring 10
71672 Marbach/Neckar, Germania
T +49 7141 2550-0
info@bucherautomation.com

www.bucherautomation.com