

CAN GATEWAY

CAN-GW A CAN-GW LOG



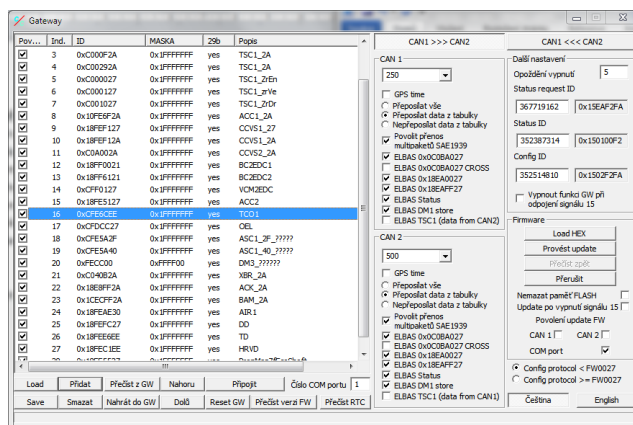
- Jednotka CAN-GW funguje jako ‚brána‘ zajišťující přeposílání zpráv mezi dvěma sběrnicemi CAN.
- Rozšířená varianta CAN-GW LOG plní stejné funkce a navíc zapisuje do své vnitřní paměti záznamy o základních provozních událostech a o chybách hlášených diagnostickými protokoly DM1 a EDM.

Gatewaying

V paměti CAN-GW je pro každou z CAN sběrnic uložena informace o přenosové rychlosti CAN a tabulka zpráv, které se přeposílají na druhou sběrnicí poté, co se vyskytnou na té první. Sběrnice mohou mít rozdílnou přenosovou rychlost; tabulka může být formulována jako výčet všech zpráv, které mají být přeposlány nebo naopak jako výčet zpráv, které být přeposlány nemají. Přeposílání lze nastavit i pro multi-paketové zprávy (podle SAE J1939/21).

Některé CANové zprávy podle protokolu SAE J1939 mají v datovém poli byte, který uvádí ‚pořadí‘ zprávy a tzv. kontrolní součet. Naprogramovat takovou funkčnost ve vysokoúrovňových vývojových prostředích pro programování řídicích systémů nebývá možné. Řešením může být použití CAN-GW, kde lze zvolit přidávání těchto informací do datového pole přeposílané zprávy.

Analogicky může CAN-GW měnit identifikátor zpráv nebo modifikovat datové pole podle specifických požadavků.



Varianty

CAN-GW

- přeposílá zprávy mezi dvěma sběrnicemi CAN

CAN-GW L (LIN)

- obsahuje navíc rozhraní sběrnice LIN včetně napájecího zdroje 12V (pro moduly komunikující po sběrnicí LIN).
- př. Snímač deště a okolního světla pro automatické řízení stěračů a světel na autobusech.

CAN-GW T (Time)

- obsahuje navíc obvod RTC (hodiny reálného času), včetně baterie nezávislého napájení, informace o čase může být vysílána na CANy ve standardní zprávě TD (dle SAE J1939/71), k nastavení aktuálního datumu/času slouží aplikace „GwSet“

CAN-GW G (GPS)

- obsahuje navíc obvod GPS, informace o aktuální poloze může být vysílána na CANy ve standardní zprávě xxx (dle SAE J1939/71), pokud je osazen i obvod RTC, je nastavení času řízeno podle informace z GPS.

Logování

Do interní paměti 4 MB se ukládají záznamy:

- Zapnutí / Vypnutí klíčku
- Začátek / Konec jízdy
- Začátek / Konec výskytu chybového kódu diagnostiky DM1 a EDM (SA, DTC)

Všechny záznamy mohou být doplněny informací o čase a poloze, získávané ze signálu GPS (je-li instalována).

Záznamy o jízdě a diagnostikovaných chybách navíc obsahují údaj odometru.

Záznamy z paměti CAN-GW lze číst a spravovat přes CAN.

Označení produktu	CAN-GW, CAN-GW LOG
Oblast použití	Užitková vozidla, mobilní stroje
Datové vstupy	2x CAN podle ISO 11898 (SAE J1939, ISO 11519, ISO11992, ISO 15765 ...) Sériová linka DTCO (D8, podle věstníku EU 1360/2002) GPS (je-li instalována)
Indikace	4 vícebarevné LED: Napájení, CAN
Krabička	Slitina (hliník)
Napájení	+16 – +30 V DC
Konektory	Zásuvka Tyco 173853-1 (MUL 70 18 pól. bílá), kontakt (dutinka) 173631-1, 1x GPS
Pracovní prostředí	-20 - +60°C, relativní vlhkost do 90%, IP 42, odolnost vůči chvění do 5 g

LED indikace



Rozměry a pinout

