



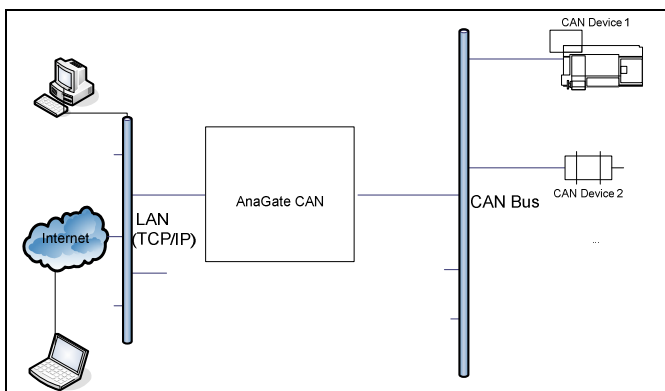
AnaGate CAN X2

Ethernet / CAN Gateway

Produktbeschreibung

Das AnaGate CAN X2 Gateway verbindet einen PC, einen Embedded Computer, eine SPS o. Ä. mit bis zu 2 CAN Bussen über das TCP/IP Netzwerk-Protokoll (Ethernet). Das AnaGate CAN X2 arbeitet dabei grundsätzlich als passiver Busteilnehmer ohne eigene CAN Bus ID.

Die CAN-Telegramme werden transparent in TCP/IP Telegramme eingebettet, so daß die Kommunikation mit beliebigen CAN Teilnehmern möglich ist. Hierbei können auch höhere Protokollschichten wie z.B. CANopen, Devicenet oder J1939 realisiert werden.



Die Anbindung an den CAN Bus über das Internet ist ebenso möglich, wie der zeitgleiche Zugriff von mehreren verschiedenen PCs über das Netzwerk. Über optional aufsteckbare USB-Sticks wird WLAN und WWAN unterstützt.

Gateway Modus

Im Gateway Modus werden die Daten zwischen dem CAN Bus und dem Host System (z. B. PC) transparent in beide Richtungen übertragen.

Listen Modus

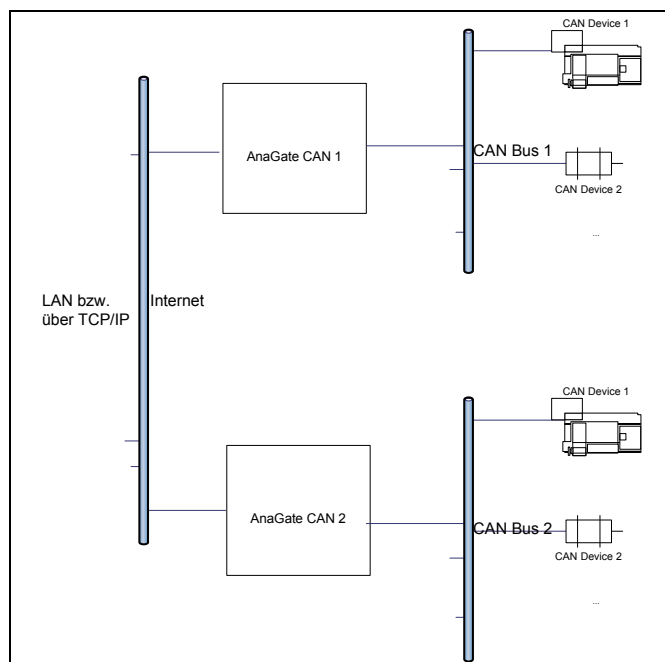
Im Listen Modus werden Daten auf dem CAN Bus ohne dessen Beeinflussung aufgezeichnet.

Bridge Modus

Im internen Bridge Modus können zwei beliebige CAN Busse direkt miteinander gekoppelt werden.

LAN Bridge Modus

Im LAN Bridge Modus können die vorhandenen CAN-Schnittstellen jeweils mit einem beliebigen CAN Bus über ein weiteres AnaGate-Modell miteinander verbunden werden.



Software-Interface

Das auf dem TCP/IP Protokoll basierende Anwendungsprotokoll ist dokumentiert und offen gelegt. Somit kann der Zugriff auf das AnaGate CAN X2 direkt per TCP/IP-Socket Interface programmiert werden. Sämtliche Partner, die über einen TCP/IP-Anschluß verfügen, können also mit dem Gerät kommunizieren.

Komfortabler ist der alternative Zugriff über eine mitgelieferte Anwendungsbibliothek für Windows/Linux, die mittels einer konventionellen Programmiersprache angesprochen wird.



Technische Daten

| | | |
|---------------------|------------------|---|
| Maße | L x W x H | 125 mm x 128 mm x 50 mm |
| | Gewicht | ca. 272 g |
| Spannungsversorgung | Eingangsspannung | 9 ..28 V DC |
| Temperaturbereich | Betrieb/Lagerung | -20 .. +70°C / -40 .. +85°C |
| System | Prozessor | ARM9 (32bit ,400MHz), 64Mb RAM DDR2, 256Mb NAND Flash |
| | Betriebssystem | Linux kernel 3.9 |
| CAN Bus | Baudrate | 50, 100, 125, 250, 500, 800 kbps bzw. 1 Mbps einstellbar per Software oder Web-Oberfläche |
| | CAN Controller | 2x FPGA (analog zu SJA1000) |
| | CAN Interface | 2x ISO 11898-2, galvanisch entkoppelt |
| | Schnittstelle | 2x 4-polige Anschlußklemme mit CAN_H, CAN_L (Pitch 3.81) |
| Funktionsarten | Gateway Modus | Mehrere Host-Systeme können CAN Telegramme senden und empfangen. |
| | Listen Modus | Protokollierung von Nachrichten ohne Beeinflussung des CAN Busses. |
| | Bridge Modus | Interne Kopplung von jeweils 2 CAN Bussen. |
| | LAN Bridge Modus | Kopplung via LAN oder Internet von 2 beliebigen CAN Bussen. |
| LAN Schnittstelle | Baudrate | 10/100 Mbps |
| | TCP/IP | Statische oder dynamische (DHCP) IP Adresse. |
| | Schnittstelle | RJ45 Buchse |
| Analoge IO | Eingänge | 4 (0-24V , $R_i \sim 500k\Omega$) |
| | Ausgänge | 4 (0- V_{input} , $I_{max}=250mA$), kurzschlußfest |
| EG-Richtlinien | | CE, RoHS. |
| Software | Konfiguration | Web-Oberfläche. |
| | CAN Monitor | Windows-Programm, um CAN Telegramme via AnaGate CAN X2 zu senden und empfangen. |
| Programmierung | Native | Per Socket-Interface über offengelegtes Protokoll. |
| | Windows (PC) | Per Windows-DLL (32/64-bit DLL) über herkömmliche Programmiersprache (z.B. C/C++, Delphi). |
| | Linux (PC) | Statische Bibliothek (g++ V4.6, 32/64bit) oder socketCAN. |
| | CANopen | OpenSource-Treiber für CANFestival. |
| | Embedded Linux | Unterstützung auf Anfrage (z.B. ARM9). |
| | Simatic S7 | Unterstützung auf Anfrage. |

Bestellinformation

| Bestellnummer | Lieferumfang |
|---------------|---|
| GT-CAN-X2 | AnaGate CAN X2 inkl. CD-ROM with documentation, software API as a DLL for Windows 7/8 (32/64bit), Netzwerkkabel |