



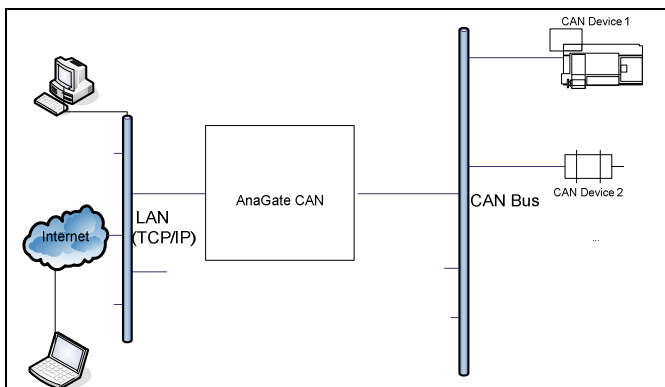
## AnaGate CAN X4

Ethernet / CAN Gateway

### Produktbeschreibung

Das AnaGate CAN X4 Gateway verbindet einen PC, einen Embedded Computer, eine SPS o. Ä. mit bis zu 4 CAN Bussen über das TCP/IP Netzwerk-Protokoll (Ethernet). Das AnaGate CAN X4 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

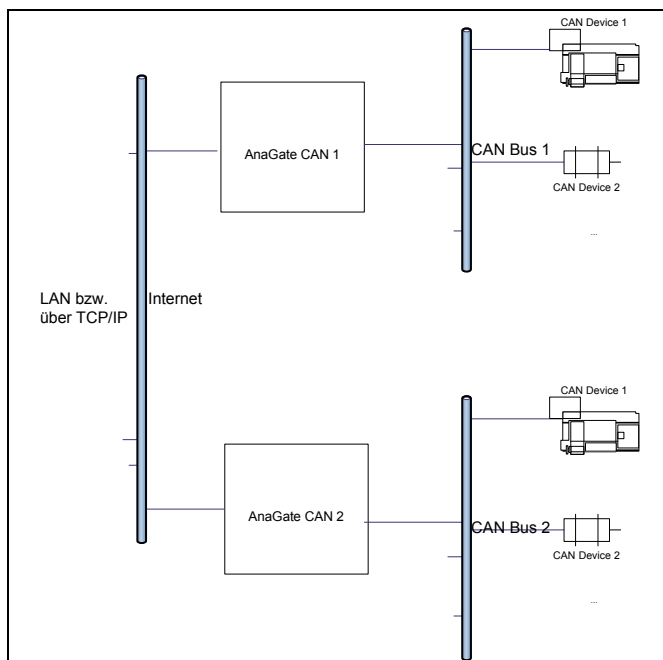
Im Listen Modus werden Daten auf dem CAN Bus ohne dessen Beeinflussung aufgezeichnet.

### 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 X4 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	150 mm x 128 mm x 50 mm
	Gewicht	ca. 332 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	4x FPGA (analog zu SJA1000)
	CAN Interface	4x ISO 11898-2, galvanisch entkoppelt
	Schnittstelle	4x 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 <sub>input</sub> , I <sub>max</sub> =250mA), kurzschlußfest
EG-Richtlinien		CE, RoHS.
Software	Konfiguration	Web-Oberfläche.
	CAN Monitor	Windows-Programm, um CAN Telegramme via AnaGate CAN X4 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-X4	AnaGate CAN X4 inkl. CD-ROM with documentation, software API as a DLL for Windows 7/8 (32/64bit), Netzwerkkabel