



AnaGate CAN quattro Ethernet / CAN Gateway

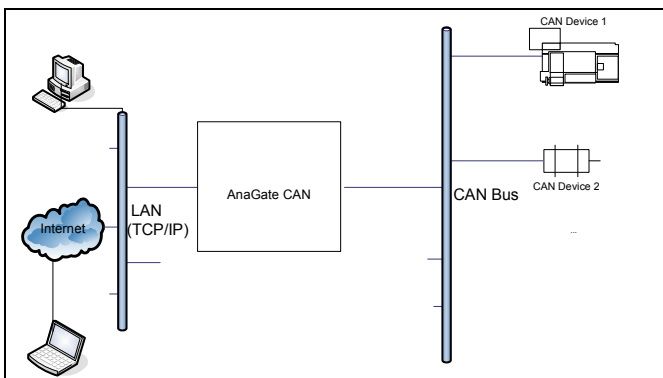
Produktbeschreibung

Das AnaGate CAN quattro realisiert die Anbindung eines PCs, eines Embedded Computers, einer Simatic S7 o. ä. an bis zu vier CAN Bussen über das TCP/IP Netzwerk Protokoll. Das AnaGate CAN quattro arbeitet dabei grundsätzlich als passiver Teilnehmer 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. Ebenso können hierbei auch höhere Protokollschichten wie z.B. CANopen, Devicenet oder J1939 auf PC Ebene realisiert werden.

Die Anbindung an den CAN Bus über das Internet ist ebenso realisierbar, wie der zeitgleiche Zugriff von mehreren verschiedenen PCs über das Netzwerk.

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

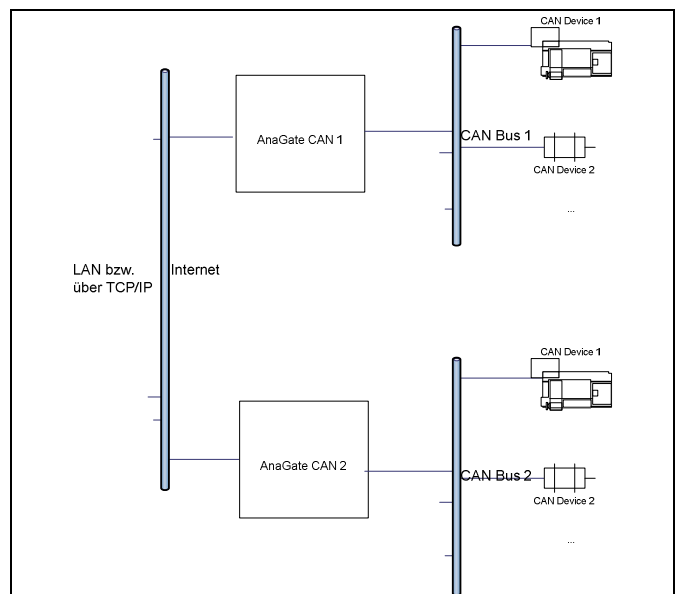
Im Listen Modus werden Daten auf dem CAN Bus ohne dessen Beeinflussung aufgezeichnet.

Bridge Modus

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

LAN Bridge Modus

Im LAN Bridge-Modus können beide CAN-Schnittstellen jeweils mit einem beliebigen CAN Bus über ein weiteres AnaGate CAN/CAN uno/duo/quattro miteinander verbunden werden.



Über entsprechende Filterlisten kann der Informationsaustausch zwischen dem LAN und dem CAN Bus geregelt werden.

Software-Interface

Das auf dem TCP/IP Protokoll basierende Anwendungsprotokoll ist dokumentiert und offen gelegt. Somit kann der Zugriff auf das AnaGate CAN quattro 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 (Windows-DLL), die mittels einer konventionellen Programmiersprache angesprochen wird.



Technische Daten

Maße:	L x B x H	155 mm x 105 mm x 40 mm
	Gewicht	ca. 250 g
Temperaturbereich:	Commercial / Industrial	0 bis 60°C / -20 bis 70°C
Spannungsversorgung	Eingangsspannung	9 .. 28V DC oder per Steckernetzteil (EU, UK, US)
CAN Bus:	Baudrate	10, 20, 50, 62,5, 100, 125, 250, 500, 800 kbps bzw. 1 Mbps einstellbar per Software bzw. Web-Oberfläche
	CAN Controller	4x Microchip MCP 2515
	CAN Interface	4x ISO 11898-2, galvanisch entkoppelt
	Schnittstelle	4x steckbare Anschlußklemme mit CAN_H, CAN_L
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 Koppelung von bis zu 4 CAN Bussen.
	LAN Bridge Modus	Koppelung via LAN oder Internet von 2 beliebigen CAN Bussen.
LAN Interface:	Baudrate	10/100 Mbps
	TCP/IP	statische oder dynamische (DHCP) IP Adresse
	Schnittstelle	RJ45 Buchse
Digital IO:	Eingänge	4, galvanisch getrennt
	Ausgänge	4, galvanisch getrennt (max. 400mA pro Kanal, max. 500mA insgesamt)
EG-Richtlinien:	RoHS, CE	
Software:	Konfiguration	Web-Oberfläche.
	CAN Monitor	Windows-Programm, um CAN Telegramme via AnaGate CAN zu senden und empfangen.
Programmierung:	Nativ	Per Socket-Interface über offengelegtes Protokoll.
	Windows	Per Windows-DLL über herkömmliche Programmiersprache (z.B. C/C++, Delphi, VB.NET).
	Linux (i568)	Statische Bibliothek (g++ 4.1).
	CANopen	OpenSource-Treiber für CANFestival.
	Embedded Linux	Unterstützung auf Anfrage (z.B. ARM9).
	Simatic S7	Unterstützung auf Anfrage.

Bestellinformationen

Bestellnummer	Lieferumfang
GT-CAN4-HW-XX	AnaGate CAN quattro mit galvanischer Entkopplung inkl. CD-Rom mit Dokumentation, Software-API als DLL für Windows 7/XP/2003
GT-CAN4-HWI-XX	AnaGate CAN quattro (industrieller Temperaturbereich) mit galvanischer Entkopplung inkl. CD-Rom mit Dokumentation, Software-API als DLL für Windows 7/XP/2003 XX = EU: Steckernetzteil für Deutschland/Europa (230V/50Hz) XX = US: Steckernetzteil für Vereinigte Staaten/Kanada (110/60Hz) XX = UK: Steckernetzteil für United Kingdom (230V/50Hz)
GT-CAN-AH	Adapter für Hutschienenmontage