

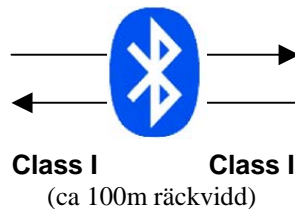


Specifikation		Specification	
Matningsspänning	Power supply	10-30	VDC
Spänningsrippel	Voltage ripple	<3	V t-t
CAN protokoll	CAN protocol	2.0B	150Kbit
CAN drivkrets	CAN driver	82C251	Philips
I/O adress	I/O address	1-25	ID
Modulkontaktidon	Module connectors	G4A5M	Hirschmann
Kabelkontaktidon	Cable connectors	G4W1F	Hirschmann
Operativsystem	Operating system	CanCom	CanPro
CPU	CPU	98AZ60	Motorola
Flashminne	Flash memory	60	kB
Kapsling	Housing	White	Plastic
Egenförbrukning	Internal consumption	60	mA
Vikt	Mass	0.35	Kg
Omgivningstemp.	Operating temp.	-30 - +50	Celcius
<b>LED</b>			
LED	CAN	Green	colour
LED	Bluetooth	Blue	colour
Steady green: Only power supply			
Flashing green: CAN communication			
Flashing blue: Bluetooth communication			
D-Sub	pin 2	RX data	Input
D-Sub	pin 3	TX data	Output
D-Sub	pin 5	GND	Ground (-)
D-Sub	pin 9	+5V *	Output
* max 100mA			
			
Mini Hirschmann:			
1: CAN High	2: CAN Low	3: +	4: -
<b>EMC</b>			
Emission	Emission	Industrial	EN61000-6-4
Immunitet	Immunity	Industrial	EN61000-6-2
ISO 11452-4 95/54/EG	Conducted immunity	100mA /80%	0.15-200MHz
EN61000-4-3	Radiated	50V/m 80%	200-2000MHz
EN61000-4-2	ESD	Air/Contact	8/4 KV
ENV 50204	Radiated pulse	30V/m	900MHz / 200
EN61000-4-8	Magnetic field	30A/m	50Hz
ISO 7637-1	12V system	Pulse	4
ISO 7637-2	24V system	Pulse	1a,1b,3a,3b

Med *CanCom* Bluetooth system går det att skicka data till och från kretskort C721  
En lämpligt lösning för manöverlådor då analoga och digitala signaler kan hanteras.



CAN-buss



## *CanCom*® Bluetooth Transceiver

- CAN anslutning mot *CanCom* styrsystem
- Matningsspänning 10-30V
- Unik adressering
- Minnesfunktion

## *CanCom*® Bluetooth C721

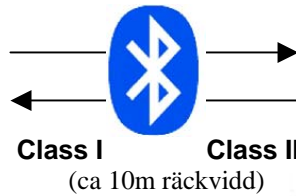
- 14 analoga ingångar 0-5V
- 8 digitala ingångar
- 8 digitala programmerbara utgångar
- Anslutning för grafisk display BW 64x128
- RS232/Bluetooth samt CAN-buss utgång för kabelstyrning
- Inbyggd Ni-MH batteriladdare
- Batteri indikator, samt LED och summer utgångar

# JÖRGENSEN

Med *CanCom* Bluetooth system går det att skicka data till och från PocketPC handdatorer för att manövrera funktioner, samt övervaka och logga signaler. För att programmera Pocket-PC datorerna efter önskemål finns en mjukvara speciellt utvecklad för *CanCom* styrsystem. Utöver detta finns det även möjlighet att använda GPS och GSM/GPRS för övervakning och datahantering mot värddator.



CAN-buss



Standard pocket-PC för mindre miljökrävande applikationer

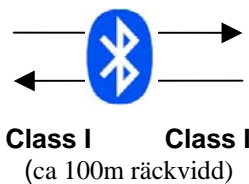


CanCom ruggad pocket-PC med maximal stryktålighet för tuffa miljöer. IP67 Uppfyller även MIL-STD

Genom att ansluta två *CanCom*® Bluetooth mottagare skapas enkelt en radiolänkfunktion som då ersätter CAN-bus kabeln. -Ett bra val då det av praktiska skäl inte går eller inte är önskvärt med ett kablage.



CAN-buss



CAN-buss