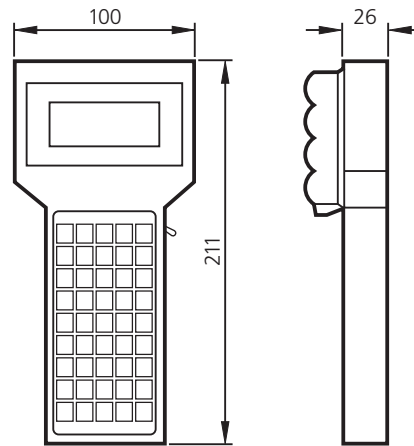




**EC2036**

**CAN Analyser**  
 Nutzbar für  
 die physikalische Schicht  
 und CANopen  
 Anzeige der Buslast und  
 der prozentualen Häufig-  
 keit von Error-Frames  
 Parametrierung  
 von CAN-Knoten  
 Klartext-Ausgabe  
 der CAN-Telegramme



**Verwendung**

**Handheld-Terminal zur Überwachung und Eingabe von Daten-Telegrammen in CAN-Systemen**

Anschaltung
CAN-Schnittstelle
Spannungsversorgung
Übertragungsgeschwindigkeit
Protokolle
Bedienung
Tasten
LCD-Display
Controller zur Protokollverarbeitung
ROM / RAM
Abmessungen (BxHxT)
LCD-Abmessungen
Schutzart
Anschlußtechnik
Software
Anschlußbelegung

CAN-Bus nach ISO 11898																				
CAN-Controller 82527																				
4 Mignon Batterien (LR6, AA) oder über CAN-Bus (max. 24 V DC)																				
10 kBit/s ... 1 MBit/s																				
CANopen und Schicht 2																				
Folientastatur																				
alphanumerischer Tastenblock																				
grafikfähige Anzeige mit 128 x 64 Pixel																				
DS80C320																				
64 kByte / 32 kByte																				
100 x 210 x 50 mm																				
56,2 x 38,3 mm																				
IP 40																				
1 x 9-pol. D-SUB (Stift)																				
<ul style="list-style-type: none"> <li>• menügesteuerte Benutzerführung</li> <li>• Anzeigen und Senden von Service- und Datentelegrammen</li> <li>• Anzeige der Busstatistik mit Daten- und Error-Frames sowie Buslast</li> <li>• verschiedene Triggermodi zur Telegrammaufzeichnung sowie Zeitstempel                         <ul style="list-style-type: none"> <li>• Filter für unterschiedliche Telegrammtypen</li> <li>• Automatische Baudratenerkennung</li> </ul> </li> <li>• Parametriermodus für E/A-Module der ifm electronic (z.B. CR2010)</li> </ul>																				
<table border="1"> <thead> <tr><th>Pin</th><th>Potential</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>CAN_L</td></tr> <tr><td>3</td><td>CAN_GND</td></tr> <tr><td>4</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>-</td></tr> <tr><td>6</td><td>GND (optional)</td></tr> <tr><td>7</td><td>CAN_H</td></tr> <tr><td>8</td><td>-</td></tr> <tr><td>9</td><td>supply (≤ +24 V DC)</td></tr> </tbody> </table>	Pin	Potential	1	-	2	CAN_L	3	CAN_GND	4	-	5	-	6	GND (optional)	7	CAN_H	8	-	9	supply (≤ +24 V DC)
Pin	Potential																			
1	-																			
2	CAN_L																			
3	CAN_GND																			
4	-																			
5	-																			
6	GND (optional)																			
7	CAN_H																			
8	-																			
9	supply (≤ +24 V DC)																			





**EC2036**

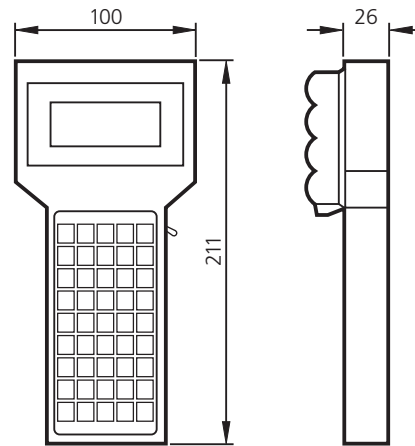
CAN analyser

Can be used for the physical layer and CANopen

Display of the bus load and the frequency of error frames in per cent

Parameter setting of CAN nodes

Display of the CAN messages in plain text



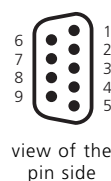
**Application**

**Hand-held terminal to monitor and enter data messages in CAN systems**

Interface connection	CAN bus to ISO 11898
CAN interface	CAN controller 82527
Supply voltage	4 Mignon batteries (LR6, AA) or via CAN bus (max. 24 V DC)
Transmission speed	10 Kbits/s ... 1 Mbits/s
Protocols	CANopen and layer 2
Handling	membrane keys
Keys	alphanumeric keypad
LCD display	display with graphic capabilities 128 x 64 pixels
Controller for protocol processing	DS80C320
ROM / RAM	64 Kbyte / 32 Kbyte
Dimensions (wxhxd)	100 x 210 x 50 mm
LCD dimensions	56.2 x 38.3 mm
Protection	IP 40
Connection	1 x 9-pole D-SUB (pin)

- menu-driven user guidance
- display and transmission of service and data telegrams
- display of the bus statistics with data and error frames as well as bus load
  - different trigger modes for message recording as well as time stamp
    - filter for different message types
    - automatic baud rate detection
- parameter setting mode for I/O modules of ifm electronic (e.g. CR2010)

**Wiring**



Pin	Potential
1	-
2	CAN_L
3	CAN_GND
4	-
5	-
6	GND (optional)
7	CAN_H
8	-
9	supply (≤ +24 V DC)



**EC2036**

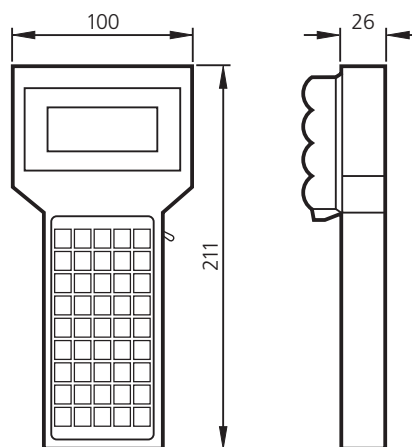
**Analyseur CAN**

Utilisable pour la couche physique CAN et CANopen

Affichage de la charge du bus et de la fréquence des trames d'erreurs en pourcentage

Paramétrage des nœuds CAN

Affichage des télégrammes CAN en langage clair



**Application**

**Terminal portatif de surveillance et de saisie de télégrammes de données dans les systèmes CAN**

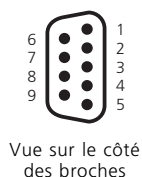
Connexion
Interface CAN
Alimentation en tension
Débit de transmission
Protocole
Utilisation
Touches
Afficheur LCD
Contrôleur pour le traitement de protocoles
ROM / RAM
Dimensions (LxHxP)
Dimensions LCD
Indice de protection
Raccordement

Bus CAN selon ISO 11898
Contrôleur CAN 82527
4 batteries Mignon (LR6, AA) ou via le bus CAN (max. 24 V DC)
10 Kbits/s...1 Mbits/s
CANopen et couche 2
Clavier à membrane
Pavé alphanumérique
Afficheur avec possibilité graphique, 128 x 64 pixels
DS80C320
64 Koctets / 32 Koctets
100 x 210 x 50 mm
56,2 x 38,3 mm
IP 40
1 x 9 pôles SUB-D (broche)

Logiciel
----------

- Guidage utilisateur par menu
- Affichage et transmission de télégrammes de service et de données
  - Affichage de la statistique du bus avec trames de données et d'erreurs ainsi que la charge du bus
- Différents modes déclencheurs pour l'enregistrement des télégrammes et marquage temporel
  - Filtre pour différents types de télégrammes
  - Détection automatique du débit de transmission
- Mode de paramétrage pour des modules E/S d'ifm electronic (par ex. CR2010)

Schéma de branchement
-----------------------



Vue sur le côté des broches

Broche	Potentiel
1	-
2	CAN_L (niveau bas)
3	CAN_GND
4	-
5	-
6	GND (en option)
7	CAN_H (niveau haut)
8	-
9	alimentation (≤ +24 V DC)