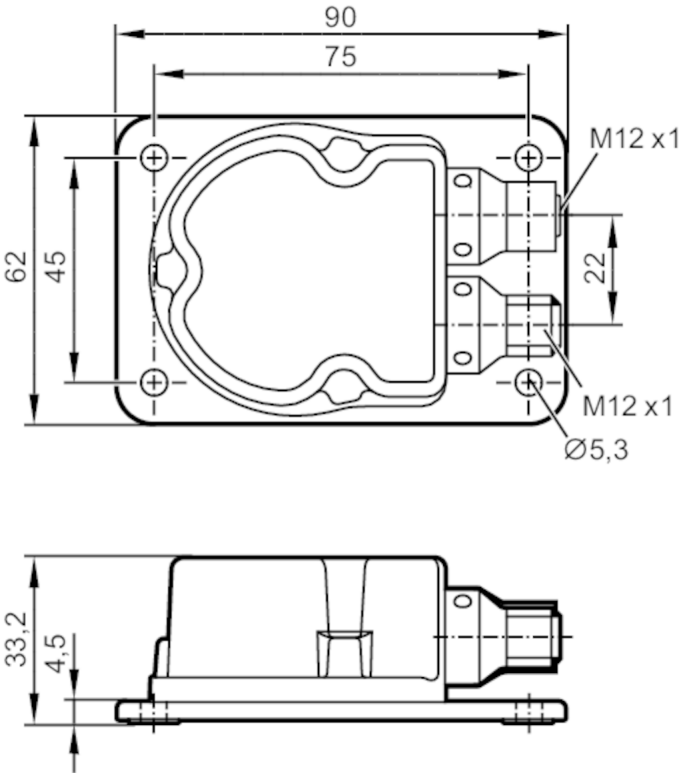


JN2101

傾角感測器

INC-M2M090C -KG/US



產品特徵		
測量原理		微機電系統電容式
通信接口		CAN
傾角測量		
測量軸數量		2
角度範圍	[°]	-45...45
應用		
功能原理		靜態
應用		適用於移動領域2個軸向的高精度傾斜測量
電氣數據		
工作電壓	[V]	9.2...30 DC
電流損耗	[mA]	70; (24 V DC, 25 °C)
電流消耗最大值	[mA]	405; (9,2 V DC; -40 °C)
絕緣電阻最小值	[MΩ]	100; (500 V DC)
防護等級		III
反相保護		是
反相保護		是
開機延遲時間	[s]	300; (暖機時間; 初始化時間最大值: 1000 ms)
測量/設定範圍		
測量原理		微機電系統電容式



傾角感測器

INC-M2M090C -KG/US

傾角測量		
測量軸數量		2
角度範圍	[°]	-45...45
限制頻率	[Hz]	0.5...10; (可設定參數)
精度/偏差		
精確度	[°]	$\leq \pm 0,01$; (絕對式)
遲滯	[°]	$\leq \pm 0,05$
重複精度	[°]	$\leq \pm 0,01$
分辨率	[°]	0.01; (可設定參數)
溫度係數	[1/K]	$\leq \pm 0,0008^{\circ}$
介面		
通信接口		CAN
CAN接口數		1
終端電阻		是; (內部的; 可設定參數)
CAN		
協議		CANopen
出廠設定		波特率: 125 kBit/s 節點ID: 10
版本		CiA DS301 V4.2.0; DSP-410 V2.0.0; CiA 306 V1.3.0
工作條件		
環境溫度	[°C]	-40...85
存儲溫度	[°C]	-40...85
外殼防護等級		IP 65; IP 67; IP 68; IP 69K
認證/測試		
EMC電磁兼容	DIN EN 61000-4-2 ESD	4 kV CD / 8 kV AD
	DIN EN 61000-4-3 射頻電磁耐受測試	10 V/m
	DIN EN 61000-4-4 Burst	2 kV
	DIN EN 61000-4-6 高頻傳導	10 V
	DIN EN 55022 等級B / CISPR 16-2-3	30 - 1000 MHz
	CISPR 25 ECE R 10	30 - 1000 MHz 窄帶和寬帶
	ISO 11452-2 ECE R 10	20 - 2000 MHz / 30 V/m
	ISO 7637-2 ECE R 10	運行、接通、關斷期間的脈衝 1, 2a, 2b, 3a, 3b, 4及脈衝發射
	ISO 7637-3	- 80 V 脈衝a / + 80 V 脈衝b
	DIN EN 60068-2-27	100 g 1 ms / 10000 每個軸(X/Y)的影響
抗衝擊	DIN EN 60068-2-29	30 g 6 ms / 24000 抗衝擊(持續衝擊)
抗震	DIN EN 60068-2-64	10...2000 Hz Test VII / 隨機, 安裝位置車身
	DIN EN 60068-2-6	10...500 Hz / 10 g 10個周期/軸, 正弦
噴鹽試驗	DIN EN 60068-2-52	嚴格等級5 (機動車)
濕熱	DIN EN 60068-2-30	55 °C 循環溫度 / 95 % rh 2個循環24小時
MTTF	[年]	372
標準		符合ECE R10, 修訂版5機動車輛; ISO 7637-3: 2007-07
機械技術數據		
重量	[g]	415.5
尺寸	[mm]	90 x 62 x 33.2

JN2101



傾角感測器

INC-M2M090C -KG/US

材質	外殼：模壓鑄鋅 鍍銀的
安裝方向	水平的

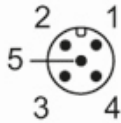
顯示器/操作件		
顯示	準備運作模式	1 x LED, 綠色
	運作模式	1 x LED, 綠色 閃爍
	故障	1 x LED, 紅色

附件	
供貨範圍	保護蓋：1

注釋	
包裝單位	1 件數

電氣連接 - CAN-In

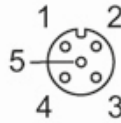
連接器：1 x M12; 編碼：A



1	CAN 屏蔽
2	+ UB
3	CAN_GND
4	CAN_H
5	CAN_L

電氣連接 - CAN-Out

連接器：1 x M12; 編碼：A



1	CAN 屏蔽
2	+ UB
3	CAN_GND
4	CAN_H
5	CAN_L

JN2101

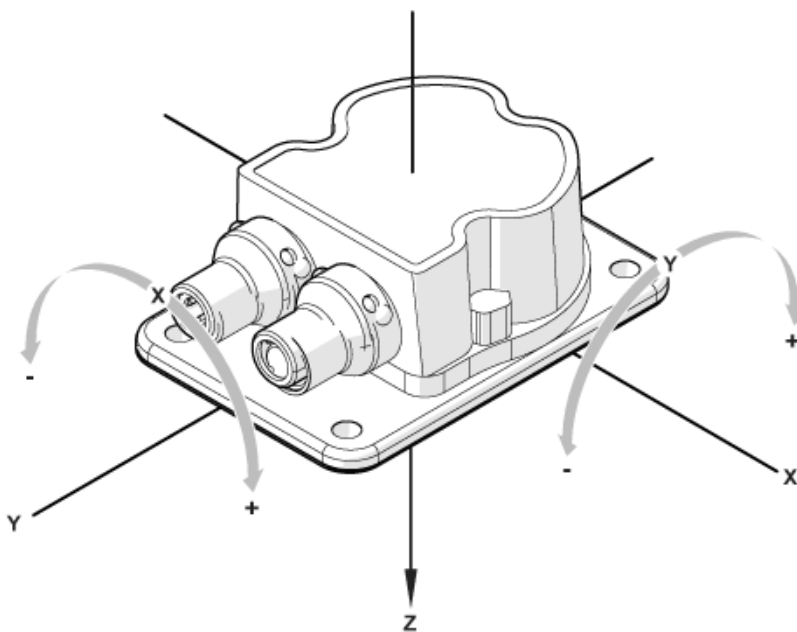
傾角感測器

INC-M2M090C -KG/US



圖表

測量和安裝方向



水平安裝位置 / 繞x軸或y軸旋轉