

COMPLIANT

JS6000手柄CAN 输出 产品电气安装技术手册 目录

产品概述

产品外观	38-3
描述/操作理论	38-3
电气规格	38-3

电气安装

引脚说明	38-4
针脚兼容性	38-4
配套接插件	38-4

参考文献

更多详细的产品电气及机械规格，
请参考**JS6000** 操纵杆底座技术文献 **520L0760**。

兼容功能块的使用信息，
请参考**JS6000** 兼容功能块使用指南 **11007140**。

查看相关技术文献，您可访问我们的网站：www.sauer-danfoss.com

版本

版本

Date	Page	Changed	Rev.
27 Oct, 2006		Theory of operation; supply voltage; maximum survival voltage; pin compatibility	B
26 May, 2006			(Initial) A

© 2006 萨澳 – 丹佛斯版权所有

萨澳 – 丹佛斯对于其产品目录，介绍小册子和其它印刷品中可能出现的错误不承担责任。萨澳 – 丹佛斯保留不预先通知而更改产品的权利。如果这种更改不会影响到已认可的技术规范。那么，这点也同样适用于已订购的产品。出现在此份资料中的所有的商标是相关公司的财产。萨澳 – 丹佛斯，萨澳 – 丹佛斯标记，萨澳 – 丹佛斯 S-icon，PLUS+1™ 以及 what really matters is inside® 和 Know-How in Motion™ 是萨澳 – 丹佛斯集团的商标。

JS6000手柄CAN 输出 产品电气安装技术手册 产品概述

产品外观



描述/操作理论

萨澳-丹佛斯JS6000手柄一般用于行走机械的控制。该手柄可配置Y轴及XY轴两种运动方向，有4种手柄可选。

JS6000操纵杆有2种电气输出可选：模拟量输出及CAN输出。该技术手册包括了JS6000关于CAN输出的内容。

在Y轴和XY轴两种配置中，每个轴上都有一个独立的霍尔效应传感器。传感器用于检测手柄的模拟量输入。霍尔传感器、手柄开关及模拟量输入都接到JS6000底座的微控制器上。

手柄微控制器处理用于检测手柄在Y轴及XY轴上冗余位置的传感器信号。JS6000 PLUS+1™ GUIDE 兼容功能块经过编程可以检测操纵杆的故障。更多细节请查看JS6000 兼容功能块用户指南。如在两个传感器之间检测到不相符的情况，则功能块报错，且操纵杆的输出信号为0。

带CAN输出端口的JS6000手柄支持SAE J1939 CAN报文协议。最多向手柄发布2个CAN报文：J1939基本手柄报文1(手柄位置和操纵杆手柄开关状态)及J1939扩展手柄报文1(手柄模拟量输入端口位置)。

JS6000 PLUS+1 GUIDE 兼容功能块可以选择模拟量或CAN输出。前者支持手柄模拟量输出，后者支持手柄CAN输出。

电气规格

JS6000 CAN 电气规格选项

支持SAE J1939的报文协议的CAN 2.0B	
电源电压(Vs)	9到36 Vdc
最大工作电压	36 Vdc
最大电流损耗	90 mA
CAN总线比特率	要求250 KB

JS6000手柄CAN 输出

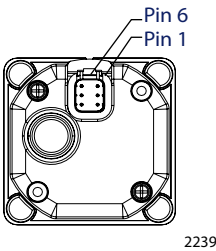
产品电气安装技术手册

电气安装

引脚说明

JS6000 CAN 输出引脚说明

引脚	描述
1	接地
2	电源
3	CAN高电平
4	CAN低电平
5	CAN屏蔽
6	无连接



针脚兼容性

PLUS+1 模块针脚类型/JS6000 CAN 输出针脚兼容性

PLUS+1模块针脚类型	可用设备针脚号
CAN0 +	3 (通常使CAN0或CAN1保持连接)
CAN0 -	4 (通常使CAN0或CAN1保持连接)
CAN1 + (可配套使用MC50-01或MC50-20)	3 (通常使CAN0或CAN1保持连接)
CAN1 - (可配套使用MC50-01或MC50-20)	4 (通常使CAN0或CAN1保持连接)
AIN/CAN0屏蔽	5
AIN/CAN1屏蔽	5

配套接插件

JS6000 CAN 输出配套接插件零件清单

6针脚Deutsch® 接插件	数量	订货号
接插件	1	Deutsch, DTM06-6S
端子(20到24规格)	6	Deutsch, 0462201203
锁	1	Deutsch, WM6S
Sauer-Danfoss配套接插件组装	1	10101551