



CANblue II

主动式蓝牙接口

1 x CAN (高速)

CANblue II是一款设计合理的和灵活多功能的CAN-Bluetooth模块，因为支持三种操作模式，可以在大量应用中使用。

对于服务应用，它可以使用许多笔记本电脑都有的标准蓝牙接口实现对CAN系统的无线访问。基于此，诊断数据可以被读取，或者系统配置任务可以很简单、灵活的实现，即使是一些很难访问到的组件。

通过使用多个CANblue II设备，各个网段可以实现互联。这实现了旋转或移动部件的可靠连接，比如风力涡轮机，以及相距最远200米的不同子系统之间的较大距离桥接。易出故障的滑环连接或昂贵的大型CAN线路的安装问题也因此可避免。

特别值得提出的是，同传统的无线局域网解决方案相比，就范围和抗干扰度而言，基于蓝牙的通讯也具有极大的优势。



- 快速启动和连接
- 高传输范围
- 低延迟传输和高数据吞吐
- 灵活的配置选项(与多个CANblue II组合)

- CANblue模块与用户手册
- Windows平台下的CAN驱动VCI
- 简单的CAN工具"canAnalyser Mini"

蓝牙接口	蓝牙规格V4.0 EDR, 200 m max. 传输范围
微控制器	32位微控制器
CAN控制器	CAN 2.0 A/B
CAN总线接口	ISO 11898-2, Sub D9 plug根据CiA 303-1
电气隔离	1 kV, 1 sec.
电源	9 - 30 V DC, 0.6 W
温度范围	-40 °C to +85 °C
发送延迟(平均)	约4 ms (最短的延迟模式下)
1 Mbit CAN性能	100 %总线负载

认证	CE, FCC, Telec
外壳	具有安装孔的塑料外壳
防护等级	IP20
尺寸	82 x 64 x 26 mm

桥接模式

桥接模式允许用户使用两个CANblue II设备来建立一个CAN-Bluetooth-CAN的桥接。报文通过第二层进行交换，而且是透明的。设备同样可以用于CANopen、DeviceNet或客户自定义协议的系统中。CAN-ID过滤器可以通过蓝牙设置用于数据交换。使用超过两个CANblue设备，多个总线可以实现相互连接。

ASCII/Binary协议模式

在这种模式下，用户可以基于简单的ASCII命令和优化的CAN二进制报文实现CAN报文传送和接收功能以及CANblue II的配置。CANblue II也是“非Windows”操作系统和嵌入式平台的理想选择。

VCI驱动支持的PC操作模式

因为VCI CAN驱动的支持，CANblue II可以与IXXAT的所有工具和用户的定制程序一起使用。此外，凭借现有的基于VCI的应用程序和工具实现通过蓝牙无线访问CAN系统也能够轻松实现。



对于CANBLUE II版本具有外置天线

- **天线**
PR SMA插头、90度倾斜的短截线天线。(技术数据：长10cm，1dBi，2.4Ghz，50欧阻抗，半波振子，线性极化)
- **磁座天线**
具有极强的磁场安装脚，1.5米电缆和RP-SMA连接器的天线。(技术数据：重109克，直径47mm，高度45mm，设计用于室内使用和室外使用，保证该天线防水和湿气。)
- **拧入式天线脚**
拧入式天线脚配有M8的螺丝，1.5米电缆和RP-SMA连接器。(技术数据：重50克，直径27毫米，高度47毫米，设计用于室内使用和室外使用，以保证天线防水和湿气。)



File

Version

Size

Read online

货

1.01.0126.12000	CANblue II - 带有内置天线
1.01.0126.12001	CANblue II - 具有针对使用的外置天线(不在交付范围之内)

配件订货号

(对于CANblue II版本具有外置天线)

1.04.0085.00001	外置天线
1.04.0085.00000	磁座天线, 1.5m线缆与RP-SMA连接件
1.04.0085.00003	拧入式天线脚, 2m线缆与RP-SMA连接件

配件

产品图片	种类	订货号
	带有CAN终端的Sub-D9连接器	1.04.0075.03000
	CAN线缆	1.04.0076.00180
	Y CAN线缆	1.04.0076.00001
更多配件和详细信息		

Copyright © 2020 HMS Industrial Networks - All rights reserved.