

ZD SAFELINK CAN

Produktbeschreibung

Der ZD SafeLink CAN wird verwendet, um während der funktionalen Verifikation im Fahrzeug bequem zwischen Original-Fahrzeug-CAN-Knoten und Test-CAN-Knoten zu wechseln. Auf dieser Basis ermöglicht es, in Verbindung mit Rapid-Prototyping-Geräten wie dem ZD Virtual Gateway Signalintervention, Routing und Anpassung der Multi-Route -CAN-Bus-Kommunikation. ZD SafeLink CAN bietet integrierte Abschlusswiderstände und vereinfacht so die Konfiguration des CAN-Link-Widerstands. Zusätzlich bietet das Gerät 8 redundante CAN-Ports, die die Überwachung und Aufzeichnung der 8-Route CAN-Kommunikation durch Geräte von Drittanbietern unterstützen.

Funktionen

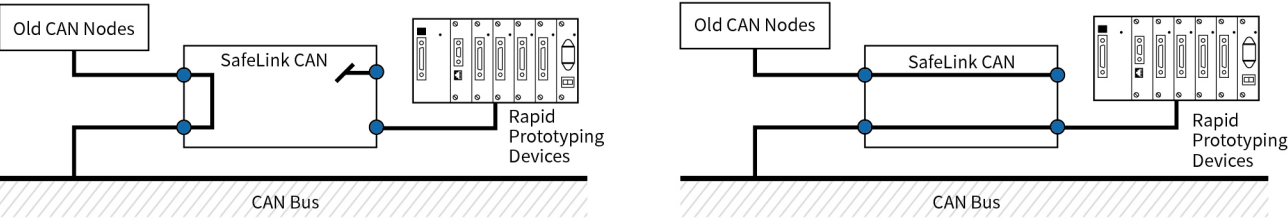
- | 8 CAN-Bus-Schnittstellen, erfüllt vollständig die vielfältigen Kundenanforderungen an die physikalische Trennung der CAN-Topologie
- | Drei Steuerungsmodi: DIP-Schalter-Steuerung, Kabel-Steuerung und serieller USB-Port
- | LED-Leuchten zeigen den Verbindungsstatus in Echtzeit an
- | Jeder CAN-Bus hat 2 Sätze von Abschlusswiderständen mit DIP-Schaltern, die 60Ω oder 120Ω Widerstandswerte für CAN-Abschlusswiderstände ermöglichen
- | Eine breite Palette von Bordnetzspannungen
- | DB9-Stecker und -Buchsen erleichtern die Wiederherstellung der ursprünglichen CAN-Bus-Architektur des Fahrzeugs



Anwendungsbereich

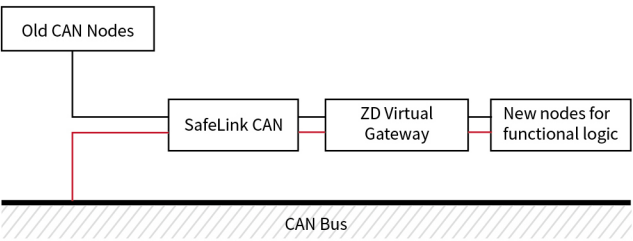
I Szenario 1: Schneller Knotentausch

Da ZD SafeLink CAN die einzelnen CAN-Knoten physikalisch vom Bus trennt, kann der Anwender schnell zwischen verschiedenen CAN-Knoten umschalten und die CAN-Bus-Architektur einfach ändern. Wie in der Abbildung gezeigt, kann SafeLink CAN den alten CAN-Knoten mit dem CAN-Bus verbinden, ohne dass ein Rapid-Prototyping-Gerät angeschlossen ist. Ebenso ist es möglich, den CAN-Knoten auf dem Rapid-Prototyping-Gerät umzuschalten und den alten CAN-Knoten vom Bus zu trennen.



I Szenario 2: Signalbasierte Funktionserweiterung auf Basis bestehender Knoten

ZD SafeLink CAN kann in Verbindung mit dem Rapid-Prototyping-Gerät und dem ZD Virtual Gateway verwendet werden. Hiermit wird eine Funktionserweiterung auf Signalebene auf Basis des ursprünglichen Knotens, wie z.B. Eingriffe auf Signalebene, Weiterleitung und Anpassung der Kommunikation mehrerer CAN-Busse, erreicht.



Spezifikationen

Parameter	
Datenschnittstellen	8 CAN, einzelner DB9-Anschluss (fahrzeugseitig); 1x 40-PIN-Anschluss für 8 Signalinjektions-CAN und 8 Beobachtungs-CAN (fahrzeugseitig)
Steuerungsschnittstelle	Hardware DIP-Schalter-Steuerung, serielle USB Typ C Programmiersteuerung, Kabel- und Programmsteuerung
Betriebstemperatur	-40°C~70°C
Stromversorgung	VBAT 8V~24V DC
Leistung (12V, 0,2A)	2W
Abmessungen	170*170*52mm
Gewicht	850g