



Introduzione al CANbus

Definizione & Applicazioni

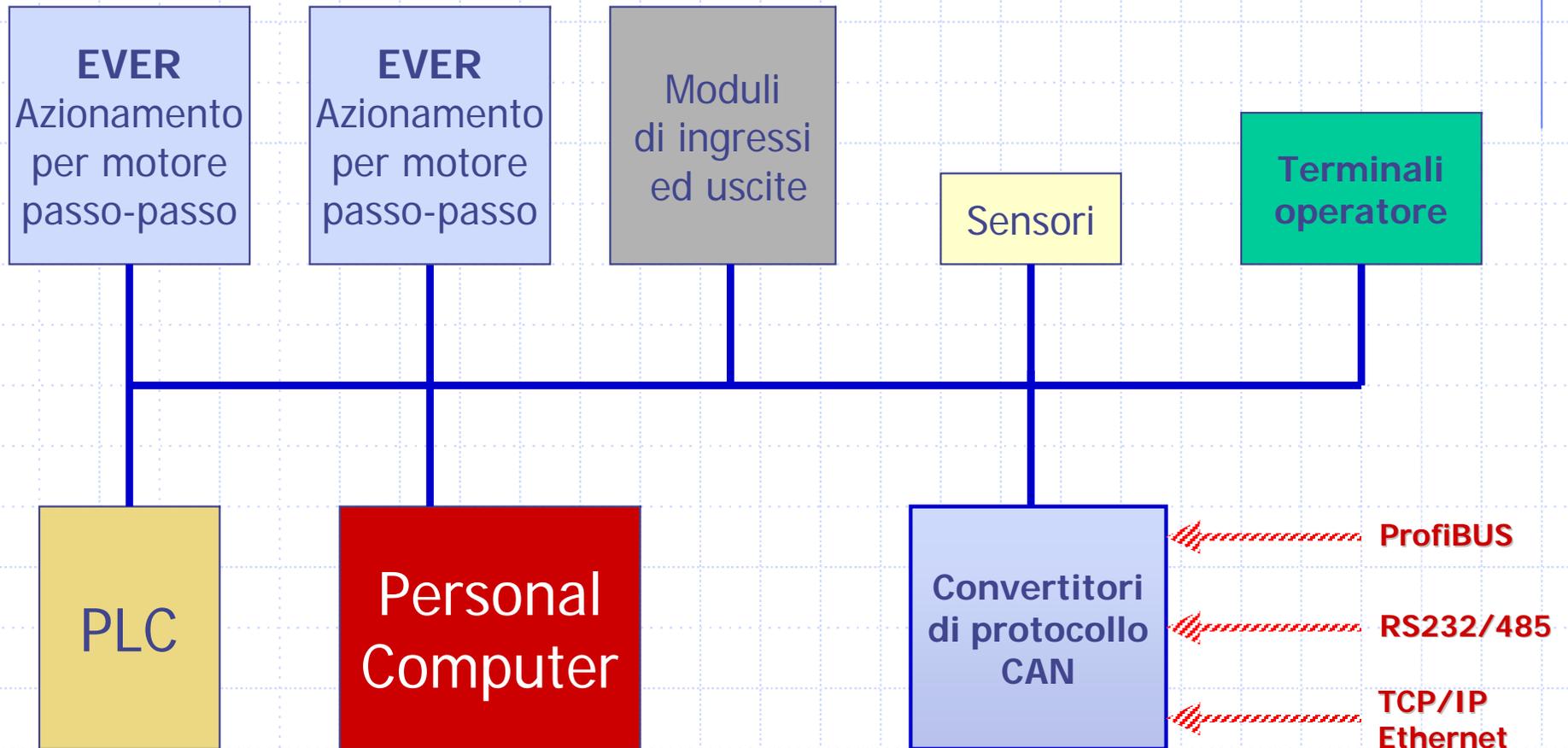
Caratteristiche del CANBus

- ◆ Sviluppato nel 1983 da Bosch & Intel
- ◆ Standard ISO 11898
- ◆ Struttura del bus a Multi-Master
- ◆ Velocità fino a 1 Mbit/s
- ◆ Semplice cablaggio (doppino ritorto)
- ◆ Gestione hardware degli errori
- ◆ Arbitrio non distruttivo dei messaggi

Benefici del CANbus

- ◆ Bassi costi di interfaccia
- ◆ Reti con connessioni fino a 127 dispositivi
- ◆ Cablaggio semplificato
- ◆ Affidabilità anche in installazioni difficili
- ◆ Diffusione mondiale
- ◆ Standards: CANopen, DeviceNET, etc.

Esempio di rete CANBus



Azionamenti EVER con CANbus

- ◆ Conforme alle specifiche CAN 2.0A & B
- ◆ Conforme al protocollo CANopen
- ◆ Baud Rate & Node Id configurabili
- ◆ Profili di dispositivi CANopen supportati:
 - DS 301, DS 401, DSP 402, DS 406
- ◆ Versioni Master (solo per SDH) & Slave

EVER usa il CANBus

- ◆ Per sincronizzare il movimento dei motori
- ◆ Per avere un ritorno dai sensori CANBus
- ◆ Per avere comandi da PLC, PC, ecc.
- ◆ Per condividere informazioni
- ◆ Per controllare lo stato dei propri dispositivi
- ◆ Per migliorare il sistema di comunicazione
- ◆ **Per ridurre i costi!**

Applicazioni EVER con CANBus

- ◆ Macchine da stampa flexografiche
- ◆ Macchine e telai tessili
- ◆ Macchine etichettatrici
- ◆ ...

Organizzazioni CANBus

- ◆ CAN in Automation:
 - <http://www.can-cia.de/>



Ever
ELETTRONICA