

PASSERELLE CAN POUR ÉQUIPEMENTS TIERS

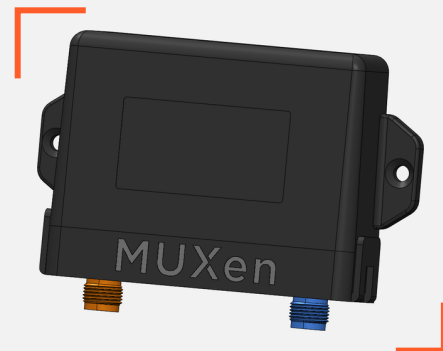
CAN-CAN

Intègre les équipements tiers au réseau MUXEN : ils se voient et se commandent comme n'importe quel appareil natif.

Une fois intégré, un appareil tiers se comporte à bord comme tous les autres : son état et ses défauts s'affichent sur les écrans et dans la liste des alarmes, ses valeurs alimentent les pages existantes, et le Brain peut les enregistrer au fil du temps.

Le CAN-CAN existe en deux versions. BASIC traduit d'un connecteur CAN à l'autre, rien de plus ; FULL ajoute deux sorties relais, deux entrées contact sec et deux entrées analogiques : le même boîtier peut aussi piloter une vanne ou lire une sonde de réservoir.

BASIC FULL



PASSERELLE CAN-CAN BASIC

CARACTÉRISTIQUES PRINCIPALES

CAN 1 — dorsale MUXEN	500 kbit/s, fixe · M12 orange, 5 broches
CAN 2 — bus de l'équipement	Vitesse et protocole selon l'application · M12 bleu, 5 broches
E/S intégrées	BASIC aucune — CAN vers CAN uniquement FULL 2 relais, 1,5 A/32 V · 2 contacts secs, 0 – 14 V · 2 entrées analogiques
Entrées analogiques	FULL 2 voies, 0 – 5 V, résolution 1 mV, alimentation capteur commutée
Connecteur E/S	FULL Amphenol AT16-18SC-EK02 (vert, détrompage C)
Configuration	Avec Raken
Tension d'alimentation	9 – 18 VDC
Firmware	Signé · mis à jour par le bus CAN
Diagnostic	Une LED système
Dimensions	120 × 75 × 30 mm
Poids	BASIC 100 g FULL 160 g
Indice de protection	IP65

MUXEN et le logo MUXEN sont des marques de MUXEN SAS. Le produit présenté est une création de MUXEN SAS.

LE CATALOGUE

APPLICATIONS DE LA PASSERELLE

Le matériel est le même pour toutes les applications ; c'est le firmware qui décide quel équipement tiers le boîtier intègre.

> NMEA 2000

BASIC

Reconnait les **équipements d'énergie** sur une dorsale NMEA 2000, puis crée l'**appareil MUXEN** correspondant : convertisseurs, régulateurs MPPT, contrôleurs de batterie Victron, alternateur Arco Zeus, propulseur d'étrave Vetus. Rien à déclarer : ils sont **détectés automatiquement**.

> AQUABASE

BASIC

Les paramètres d'état du **dessalinisateur**, ses heures de fonctionnement, ainsi que le **code défaut** signalé quand il s'arrête, sont disponibles sur l'écran MUXEN. Il garde son propre contrôleur et son panneau.

> J1939

FULL

J1939 est le bus des **moteurs thermiques** : la plupart sont pris en charge, moteurs de propulsion comme groupes électrogènes : état, régime, tension, température. Fischer Panda et Cummins Onan sont **reconnus par leur nom**, et chaque groupe prend sa **propre instance J1939**.

> ECO SISTEMS

BASIC

Un **dessalinisateur Eco Systems**, actualisé une fois par seconde : veille, production ou rinçage, salinité, débit et litres produits. **Marche, rinçage et arrêt** partent dans l'autre sens ; toute alarme qu'il déclenche devient un défaut MUXEN.

> SCHEIBER

BASIC

Les **interrupteurs muraux sans fil et sans pile** Scheiber SFSP deviennent des interrupteurs MUXEN, et les blocs auxiliaires des **appareils d'éclairage** MUXEN à six voies, marche/arrêt et variation. Et cela **va dans les deux sens** : un écran fait varier la sortie réelle.

> E/S GÉNÉRIQUES

FULL

Pas une passerelle en soi : une **extension** qu'embarque toute autre application, sur un boîtier **FULL**. Ses deux relais, deux contacts secs et deux entrées analogiques sont aussi publiés sur la **dorsale MUXEN** : flotteur de cale, sonde de réservoir, vanne pilotée depuis un écran.

> PROLONGATEUR DE BUS

BASIC

Sur un grand bateau, un seul tronçon CAN peut être trop long pour garder un signal propre. Ce boîtier réunit deux tronçons **en un seul bus** : **au-delà de 60 pieds**, on câble ainsi deux tronçons plus courts.

PAS DANS LA LISTE ?

Un CAN-CAN, c'est un boîtier avec deux connecteurs CAN ; ce qui se trouve derrière le second, c'est le firmware qui en décide. Dites-nous ce que vous devez raccorder et nous développerons l'application.

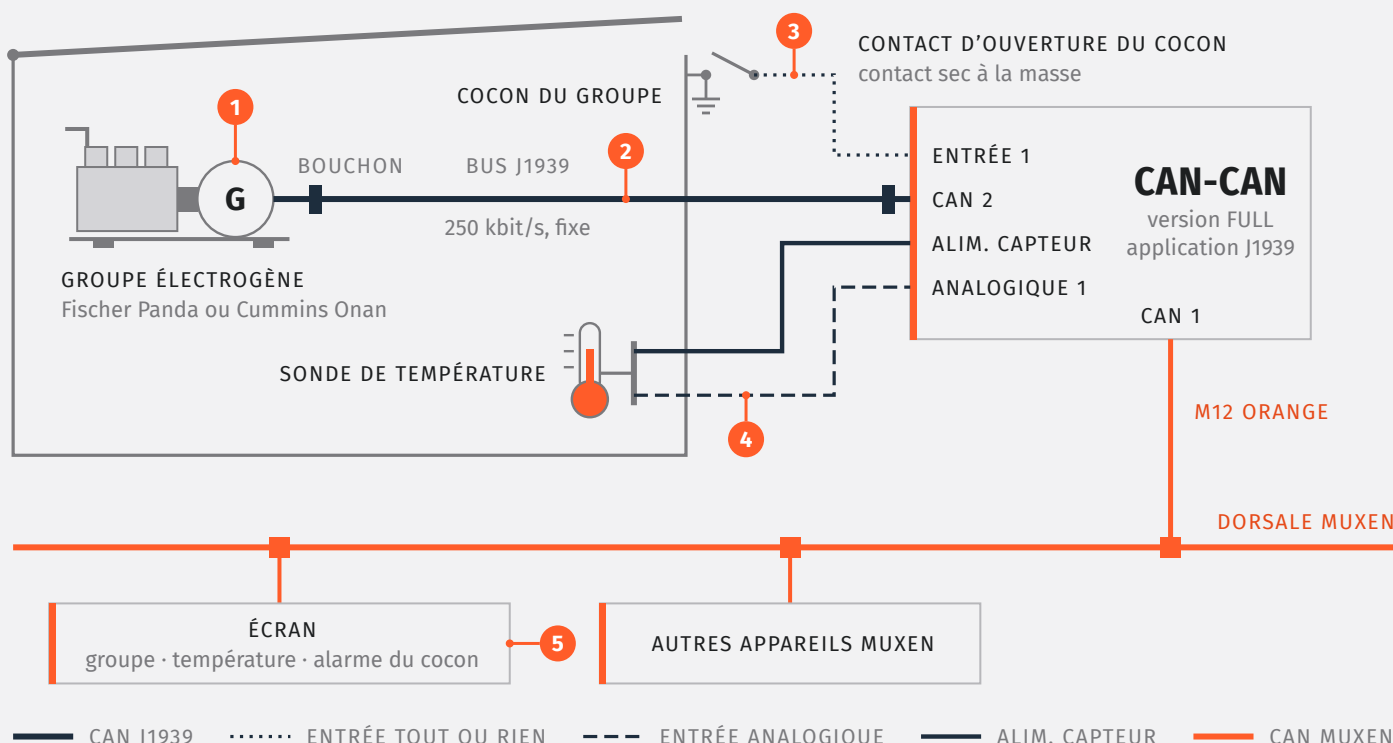
Contactez-nous par e-mail : contact@muxen.fr

LE CÂBLAGE

INSTALLATION TYPE

Un groupe électrogène dans son cocon, et un CAN-CAN en version FULL avec l'application J1939. Le même boîtier lit une sonde de température dans le cocon, et un contact pour l'alarme d'ouverture.

UN GROUPE, UN BOITIER, DEUX ENTRÉES



1 LE GROUPE ÉLECTROGÈNE

Un groupe Fischer Panda ou Cummins Onan, bus J1939 en service. Le boîtier le reconnaît **automatiquement**.

2 SON PROPRE BUS, SUR CAN 2

Le bus du groupe va sur CAN 2, à 250 kbit/s, vitesse fixée par le firmware. Un bus à part: il lui faut ses **bouchons de terminaison**, un à chaque extrémité.

3 LE CONTACT D'OUVERTURE DU COCON

Un **contact sec** sur le cocon, entre l'entrée 1 et la masse, sans résistance. Le boîtier signale son état; le projet du bateau déclenche l'alarme d'ouverture.

4 LA SONDE DE TEMPÉRATURE

Une sonde à l'intérieur du cocon. Le boîtier envoie des **millivolts**; le projet du bateau les convertit en degrés.

5 CE QUE LE BATEAU LIT

État du groupe, régime, tension AC et température, mesure de la sonde et alarme du cocon. Un Fischer Panda démarre et s'arrête aussi **depuis un écran**.