

#### GTDS 基本型 BMU

#### 特点

- ◆ 业内首创集 BMS 主控, CAN 通信, 电流采集, SOC 计算, 绝缘等级检 测, 驱动, 远程传输, GPS 定位于 一体的 BMU
- 强劲的软硬件平台-基于 32 位 ARM 核心的 STM32 搭载 μcos 操 作系统
- ♦ IP65 等级的铝压铸一次成形壳体
- ◆ 通过 GB/T18387 EMC EMI 检测



## 功能

- CAN 通信 3 路 CAN 通信,支持 CAN2.0B
- 驱动 驱动个数:5路 驱动能力:驱动电压与供电电压一致 驱动电流持续1A
- 输入 2路输入
- 支持数据存储,可扩充至 4G
- 1路 RS232 通信
- 2级绝缘报警,采用电容法实现两级报警,报警值可调
- 可在通过 USB 直接读取存储的数据

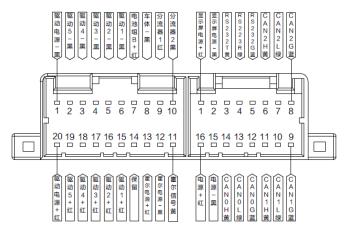
- 电流采集及 SOC 计算
  电流采集精度: ≤1%
  电流分辨率: 0.1A
  支持分流器,电流传感器两种模式
  SOC 精度: <5%</li>
- 采用 GPRS 通信进行数据传输
- 采用 GPS 进行模块定位

### 电器参数

- 供电电源: DC10V~36V
- 功 耗: <4W
- 工作温度: -40℃~85℃

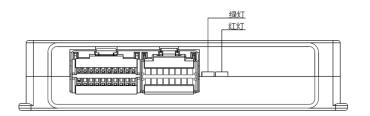


# 接口定义



P1 P2

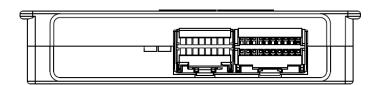
P1			P2		
序号	线标	备注	序号	线标	备注
1	驱动电源-	驱动供电	1	显示屏电源+	显示屏供电
2	驱动 5-	第 5 路驱动负	2	显示屏电源-	显示屏供电
3	驱动 4-	第 4 路驱动负	3	RS232T	RS232 通信
4	驱动 3+	第3路驱动正	4	RS232R	RS232 通信
5	驱动 2-	第 2 路驱动负	5	RS232G	RS232 通信
6	驱动 1-	第1路驱动正	6	CAN2H	第3路CAN总线高
7	电池组 B+	检测绝缘,B+	7	CAN2L	第 3 路 CAN 总线低
8	车体−	检测绝缘,车体	8	CAN2G	第 3 路 CAN 总线地
9	分流器 1	连接靠近 B+一端	9	CAN1G	第 2 路 CAN 总线地
10	分流器 2	连接远离 B+一端	10	CAN1L	第 2 路 CAN 总线低
11	霍尔信号	连接电流传感器信号	11	CAN1H	第 2 路 CAN 总线高
12	霍尔电源-	电流传感器供电	12	CAN0G	第 1 路 CAN 总线地
13	霍尔电源+	电流传感器供电	13	CAN0L	第 1 路 CAN 总线低
14	保留	备用	14	CAN0H	第 1 路 CAN 总线高
15	驱动 1+	第 1 路驱动正	15	电源−	系统供电
16	驱动 2+	第 2 路驱动正	16	电源+	系统供电
17	驱动 3+	第3路驱动正			
18	驱动 4+	第 4 路驱动正			
19	驱动 5+	第 5 路驱动正			
20	驱动电源+	驱动供电			



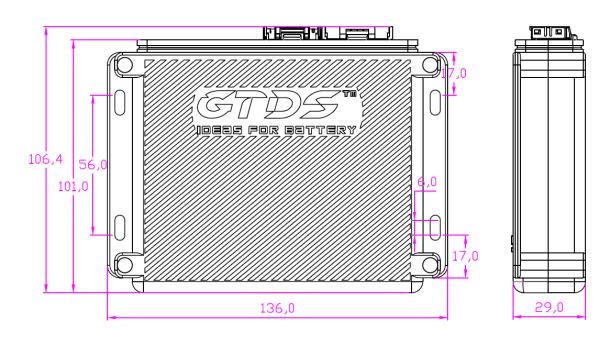
红灯:系统电源灯,常亮。

绿灯:系统运行灯,周期性闪烁。

## 安装尺寸



单位: mm



壳体编号 GTDS-SHELL-A