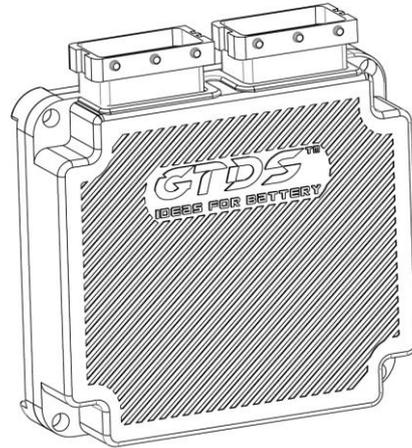


特点

- ◇ 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 μ cos 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

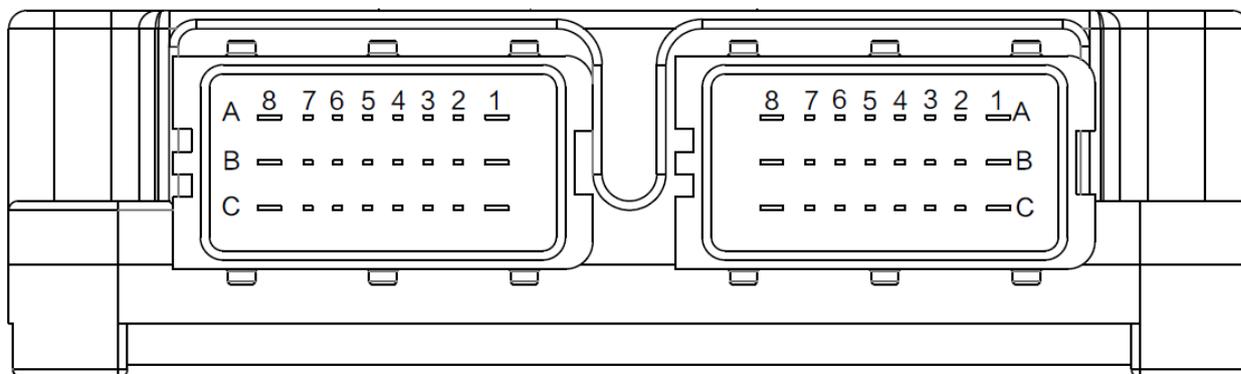
- CAN 通信
5 路 CAN 通信, 支持 CAN2.0B
- 驱动
驱动个数: 6 路
驱动能力: 驱动电压与供电电压一致
驱动电流持续 1A
- 输入
2 路输入
- 支持数据存储, 可扩充至 4G
- 1 路 RS232 通信
- 2 级绝缘报警, 采用电容法实现两级报警, 报警值可调
- 可在接口处通过 USB 直接读取存储的数据

- 电流采集及 SOC 计算
电流采集精度: $\leq 1\%$
电流分辨率: 0.1A
支持分流器, 电流传感器两种模式
SOC 精度: $< 5\%$
- 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: $-40^{\circ}C \sim 85^{\circ}C$

接口定义

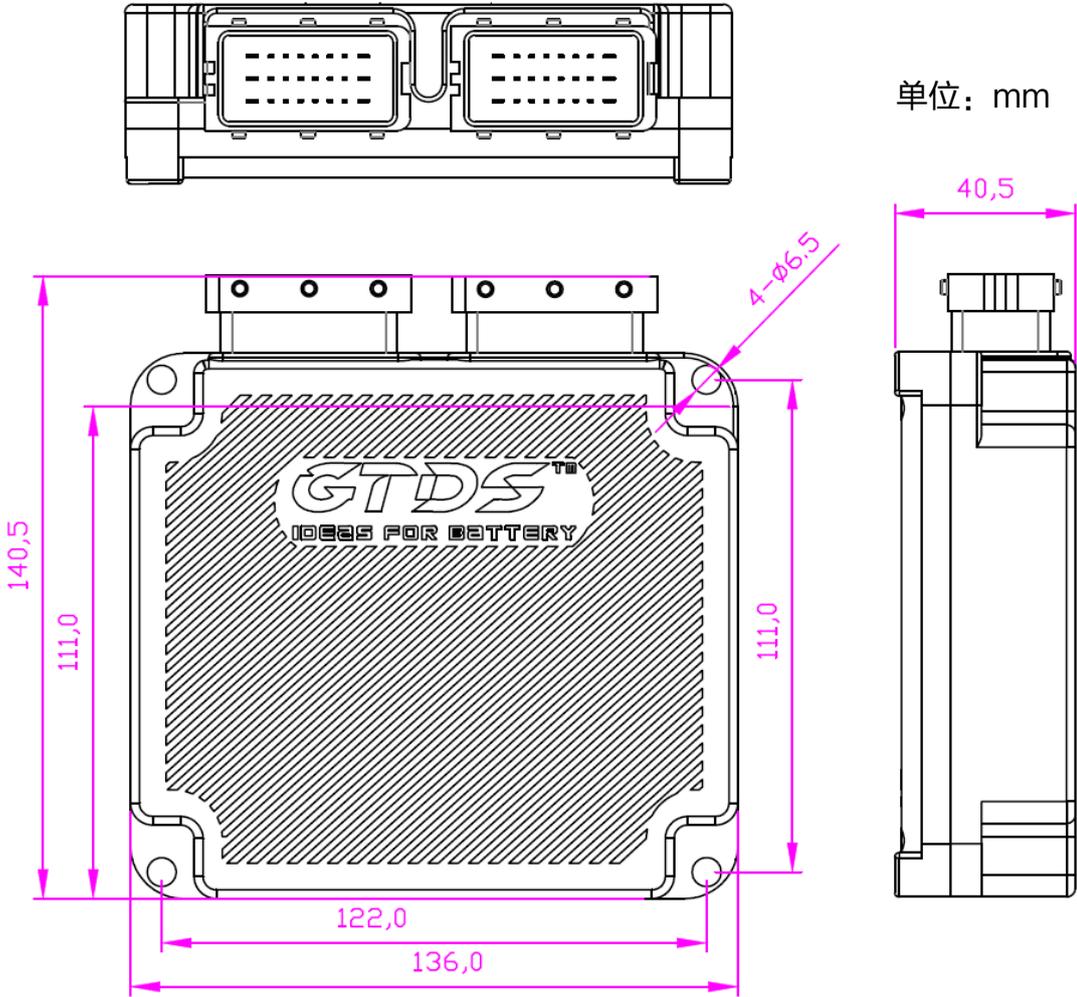


P1 黑色

P2 灰色

P1			P2		
序号	线标	备注	序号	线标	备注
A1	驱动 1-	第 1 路驱动负	A8	电源+	供电
B1	驱动 1+	第 1 路驱动正	B8	电源-	供电
A2	驱动 2-	第 2 路驱动负	B4	CAN1H	第 1 路 CAN 总线高
B2	驱动 2+	第 2 路驱动正	C4	CAN1L	第 1 路 CAN 总线低
A3	驱动 3-	第 3 路驱动负	A4	CAN1G	第 1 路 CAN 总线地
B3	驱动 3+	第 3 路驱动正	B5	CAN2H	第 2 路 CAN 总线高
A4	驱动 4-	第 4 路驱动负	C5	CAN2L	第 2 路 CAN 总线低
B4	驱动 4+	第 4 路驱动正	B6	CAN3H	第 3 路 CAN 总线高
A5	驱动 5-	第 5 路驱动负	C6	CAN3L	第 3 路 CAN 总线低
B5	驱动 5+	第 5 路驱动正	B7	CAN4H	第 4 路 CAN 总线高
A6	驱动 6-	第 6 路驱动负	C7	CAN4L	第 4 路 CAN 总线低
B6	驱动 6+	第 7 路驱动正	C8	CAN5H	第 5 路 CAN 总线高
C8	驱动电源+	驱动供电	A7	CAN5L	第 5 路 CAN 总线低
C7	驱动电源-	驱动供电	B2	继电器 1	干接点一端
C6	RS232T	RS232 通信	C2	继电器 2	干接点另一端
C5	RS232R	RS232 通信	C1	B+	电池总正
C4	RS232G	RS232 通信	A1	B-	电池总负
A7	USB+	USB 读数据	B1	车体	车体
A8	USBD-	USB 读数据	A3	电流环+	电流环供电
B8	USBD+	USB 读数据	C3	电流环-	电流环供电
B7	USB-	USB 读数据	B3	电流环采样	电流环采样点
C2	输入 1	第 1 路输入	A6	NC	保留
C1	输入 2	第 2 路输入	A5	NC	保留
C3	输入公共	输入公共点	A2	NC	保留

安装尺寸



壳体编号 GTDS-SHELL-D