

PJS300 说明书

操纵杆

VOLBUFF

SENSORS

VOLBUFF ELECTRONIC | www.volbuff.com

ADDR: Building 5,#118,Lane 2129,South Lianhua Rd.,Minhang District, Shanghai, 210011, China.

TEL: 021-54293326

EMAIL: sales06@volbuff.com

1 产品描述

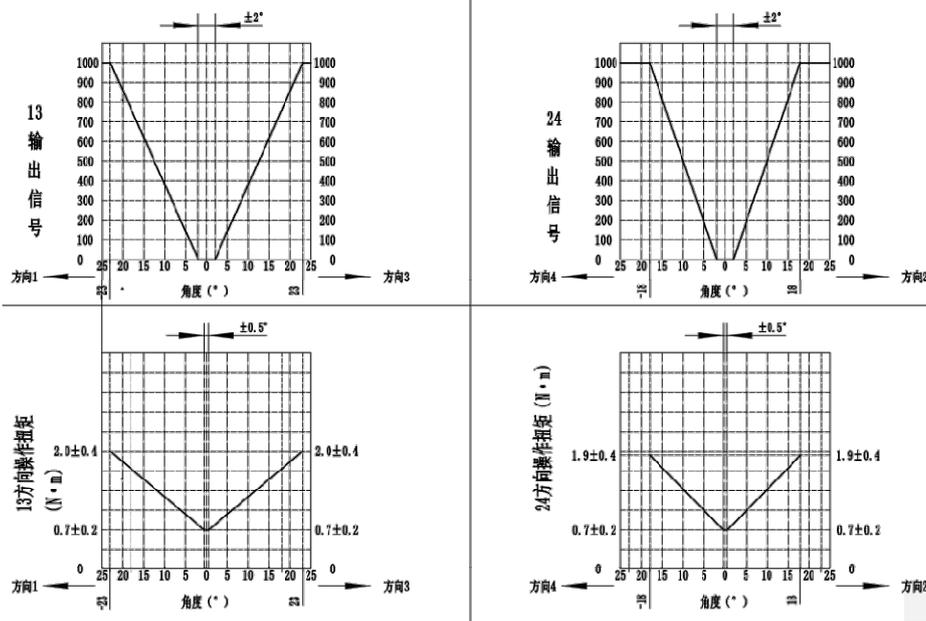
型号：PJS300（标准型）

- 1. 供电电压：9-32V DC
- 2. 工作电流：<100 mA
- 3. 线性度：≤±2%
- 4. 工作温度：-40~+75℃
- 5. 防护等级：IP65
- 6. 使用寿命：≥1000 万次
- 7. 通讯协议：CAN（SAE J1939）BJM1
- 8. 源地址：249
- 9. 波特率：250kbps（可选 125kbps 或 500kbps 或 1Mbps）
- 10. 周期：10ms（可配置）
- 11. 接插件：Deutsch DT04-6P
- 12. 针脚定义：

主要应用：

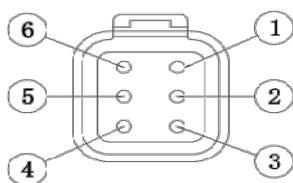
- 挖掘机
- 挖掘装载机
- 轮式装载机
- 起重机

2 输出特性

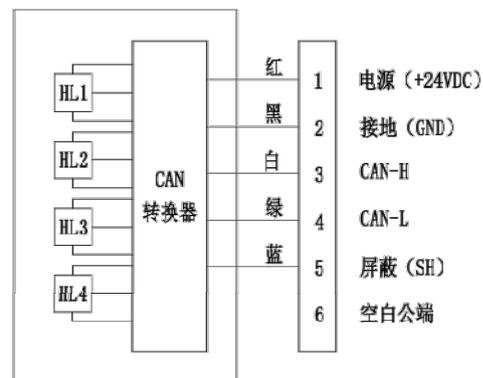


3 接口定义

接线定义



接线框图



5 数据结构

(1) 本手柄符合 J1939 协议规范中的基本手柄通讯协议。

IP 地址：默认:0CFDD7F9（可自行设置）

(2) 基本手柄通讯协议（BJM）基本地址通讯结构如下：

优先级	基本 PGN		PDU 格式		PDU 细节		源地址		数据区
	10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	10 进制	16 进制	
3	64983	FDD7	253	FD	215	D7	249	F9	8 bytes

例：0CFDD7F9+数据

左手柄 ID: 0CFDD7F9

右手柄 ID: 0CFDD9F9

3) 数据区

数据结构：

Byte3								Byte2								Byte1								Byte0							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
10bits Y 轴位置信号								2bits Y 轴前 边正 向位 置状 态	2bit s Y 轴 后边 负向 位置 状态	2bit s Y 轴 中间 位置 状态	10bits X 轴位置信号								2bits X 轴右 边正 向位 置状 态	2bit s X 轴 左边 负向 位置 状态	2bit s X 轴 中间 位置 状态										
Y 输出（共 10 位，值由中位 0 到最大位置 1000，超过 1022 指 示错误）								00: 不 在前 位	00: 不 在后 位	01: 在 左位	01: 在 中位	10: 错 误	10: 错 误	11: 不 可用	11: 不 可用	X 输出（共 10 位，值由中位 0 到最大位置 1000，超过 1022 指示错误）								00: 不 在右 位	00: 不 在左 位	01: 在 右位	01: 在 左位	10: 错 误	10: 错 误	11: 不 可用	11: 不 可用
								00: 不 在中 间位	01: 在 中位	10: 错 误	11: 不 可用	00: 不 在中 间位	01: 在 中位	10: 错 误	11: 不 可用																

Byte4~Byte7 为 0xFF，未使用。

6 使用注意事项



- (1) 本产品电源使用独立电源，建议不可与其他负载并联。使用过程中，电源不允许有严重的安全隐患或不稳定性，否则会导致产品失效！
- (2) 本品使用时，请在规定的供电电压下，严格按照指定的接线方式作业，防止因误操作导致短路，损坏电源及传感器。
- (3) 未经允许，请勿私自拆卸传感器，以免造成传感器不能正常工作。
- (4) 本传感器为精密器件，使用过程中请轻拿轻放。

