

## DYENCO

### Software:

SW para control y monitorización de motores multiplexados mediante Bus CAN desarrollado por EEngineering para plataformas Windows de cualquier generación de 32 y/o 64 bits.

### Hardware:

Interfaz de comunicación USB-CAN entre el ordenador y la unidad de control de motor para interactuar con el bus multiplexado de comunicación del motor.

Alimentación por el bus USB según especificaciones de norma.

Opto-aislamiento disponible.

Leds de monitorización de estados.

Controlador CAN SJA1000 de Philips.

5 metros de longitud de cable standard.

Adaptadores para conexionado a cualquier tipo de instalación y fabricante.

### Cables Disponibles:

Cable adaptador de conexión universal CAN ref. EBEN181400

Cable adaptador conexión Volvo ref.EBEN181500