

# CAN-2026C 快速安裝指南

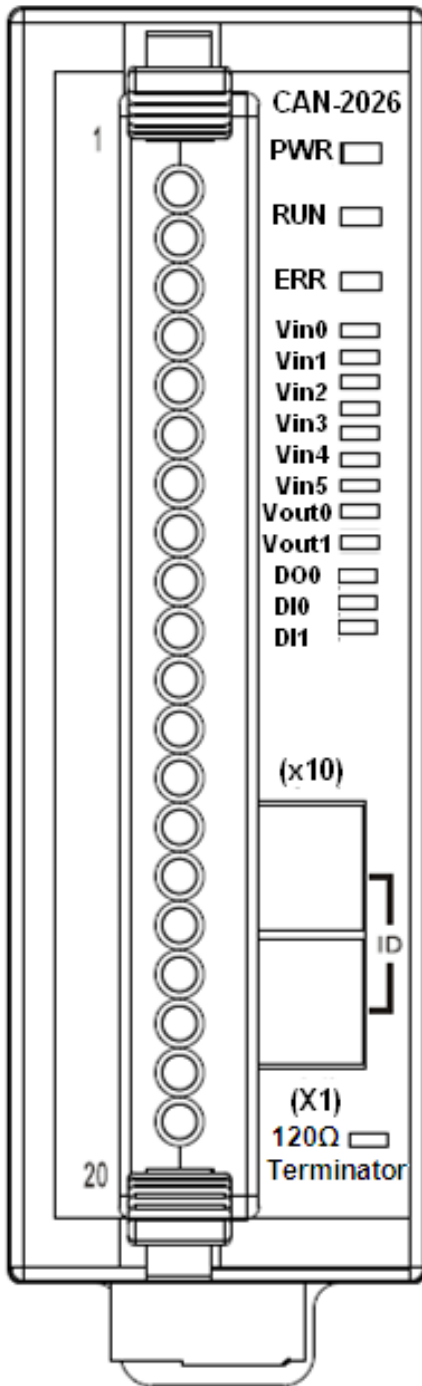
## 硬體規格

<b>CAN 介面</b>	
CANopen 規範	CiA-301 v4.02, CIA-401 v2.1
PDO 數量	10個RxPDO 與10 個TxPDO (TxPDO 支援動態PDO 設定)
PDO模式	事件觸發、遠程要求、同步循環、同步非循環
站號 ID	旋鈕設定 1~99
通訊速率 (bps)	10k, 20k, 50, 125k, 250k, 500k, 800k, 1M
錯誤控制	節點守衛(Node Guarding)協定和心跳產生事件(Heartbeat)協定
終端電阻	指撥開關設定 120 Ω 終端電阻
接頭	5 針螺絲端子 (CAN_GND, CAN_L, CAN_SHLD, CAN_H, CAN_V+)
<b>類比輸入</b>	
通道數	6
輸入範圍	±10V、±5V、±1V、±500mV、±150mV 及±20mA (需外接 125Ω 電阻)
解析度	16 位元
<b>類比輸出</b>	
通道數	2
輸出範圍	+0V ~ +5V, +/-5V, +0 V ~ +10V,+/-10V
解析度	12 位元
<b>數位輸入</b>	
通道數	2
輸出類型	Sink (Wet contact)
<b>數位輸出</b>	
通道數	1
輸出類型	Sink (Isolated Open Collector)
<b>LED 指示燈</b>	
狀態 LED	PWR LED, RUN LED, ERR LED
終端電阻 LED	終端電阻指示燈
<b>電源</b>	
輸入範圍	+10 ~ +30 V <sub>DC</sub>
功耗	2.0 W
<b>環境</b>	
操作溫度	-25 ~ 75 °C
濕度	相對溼度 10 ~ 90% 無結露

有關更多 CAN-2026C 的相關資訊，請參訪公司網站：

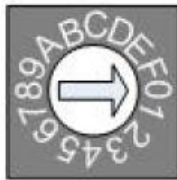
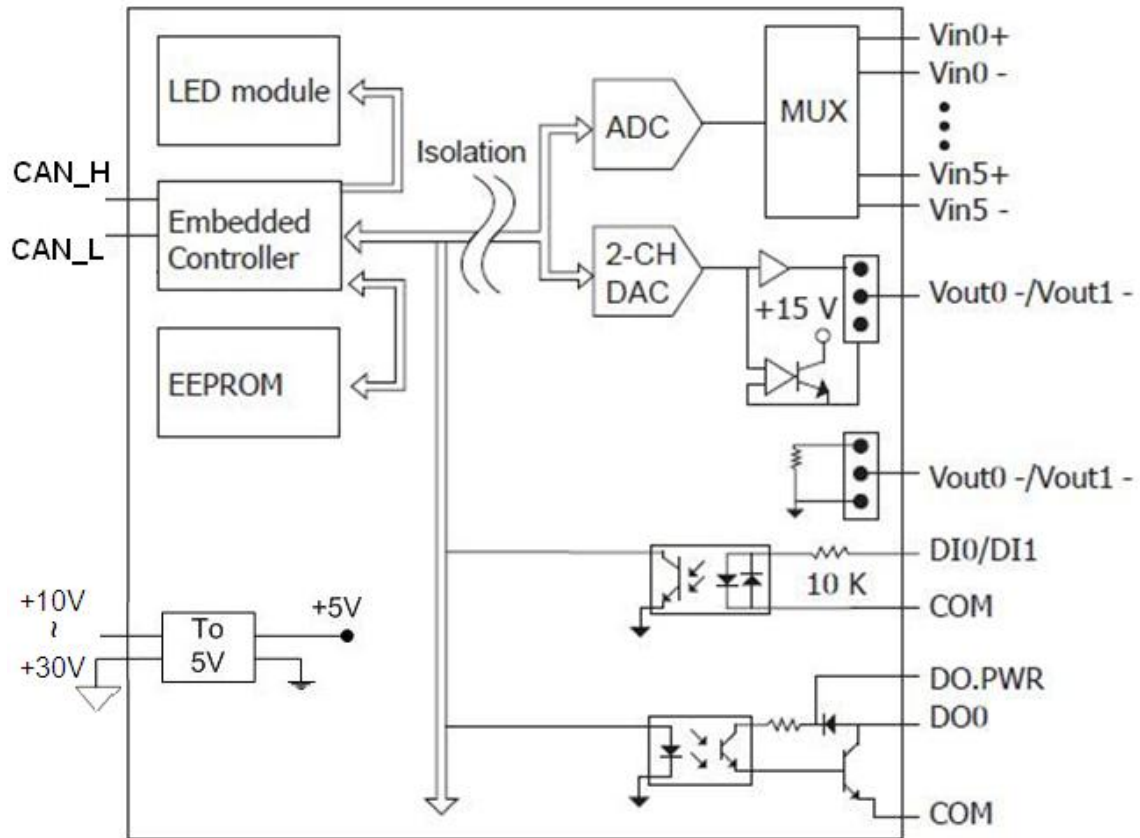
[http://www.icpdas.com/products/Remote\\_IO/can\\_bus/CAN-2026C.htm](http://www.icpdas.com/products/Remote_IO/can_bus/CAN-2026C.htm)

# CAN-2026C 接腳對映圖



Terminal No.	Pin Assignment
01	Vin0+
02	Vin0-
03	Vin1+
04	Vin1-
05	Vin2+
06	Vin2-
07	Vin3+
08	Vin3-
09	Vin4+
10	Vin4-
11	Vin5+
12	Vin5-
13	Vout0+
14	Vout0-
15	Vout1+
16	Vout1-
17	DO0
18	DI0
19	DI1
20	COM

# CAN-2026C 內部 I/O 結構圖



**Baud rate rotary switch**

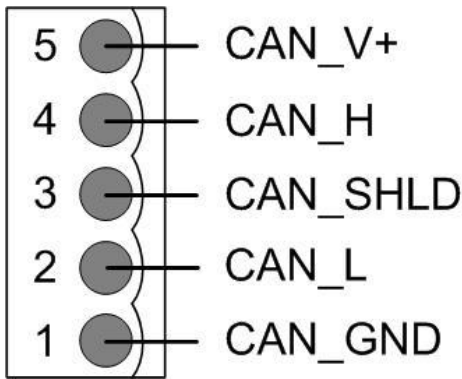
旋鈕的數值	鮑率 (k BPS)
0	10
1	20
2	50
3	125
4	250
5	500
6	800
7	1000

鮑率與旋鈕的數值

# CAN-2026C 接線方式

Voltage Input		
Current Input		
Voltage Output		
Digital Input/ Counter	ON State Readback as 1	OFF State Readback as 0
Wet Contact (Sink)		
Digital Output	ON State Readback as 1	OFF State Readback as 0
Open Collector (Sink)		

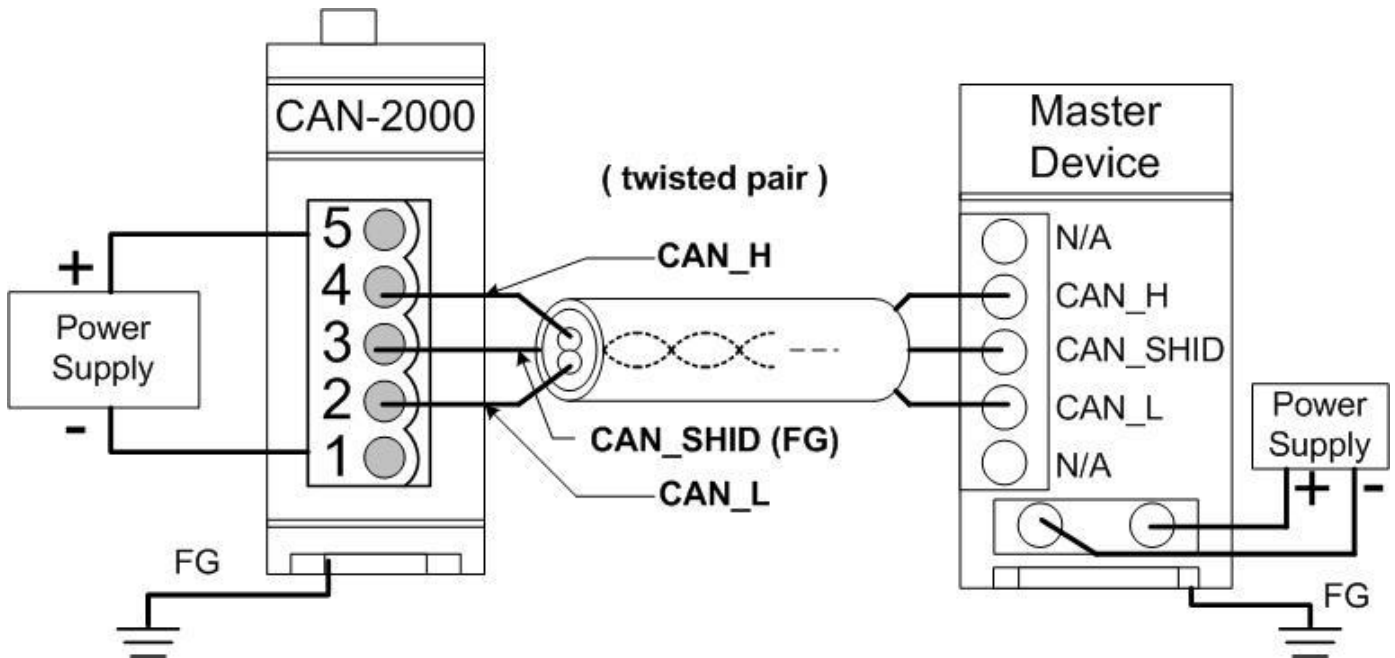
# CAN-2026C CAN Bus 接線方式



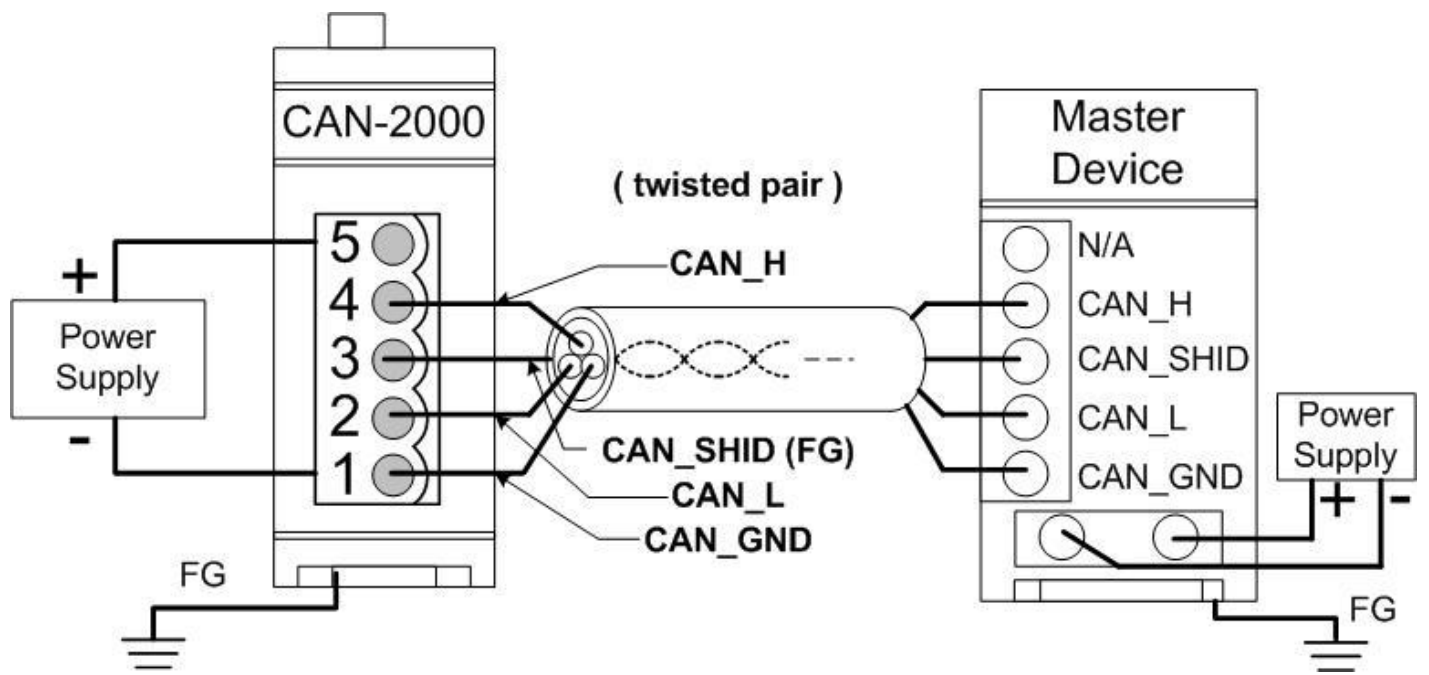
腳位	信號線	描述
5	CAN_V+	CAN 總線正電源
4	CAN_H	CAN 總線信號，High
3	CAN_SHLD	CAN 總線隔離(大地接地)
2	CAN_L	CAN 總線信號，Low
1	CAN_GND	CAN 總線接地

\* CAN\_SHID (FG) 為選擇性接腳。

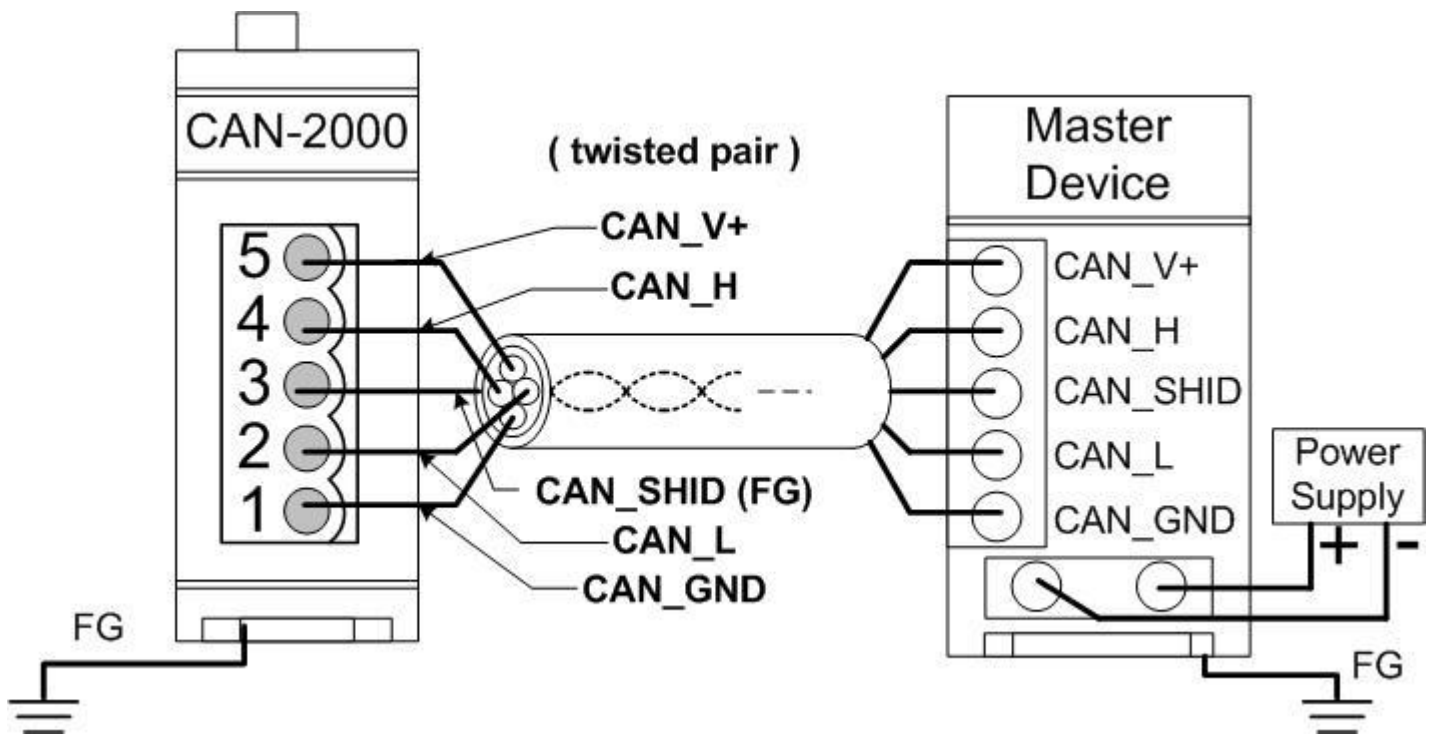
## 兩線式連接方式



### 三線式連接方式

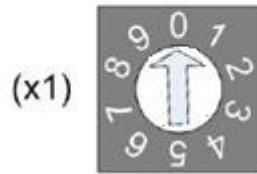
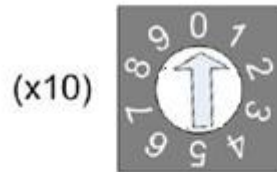


### 四線式連接方式 (CAN-2000 模組是透過主站設備進行供電)



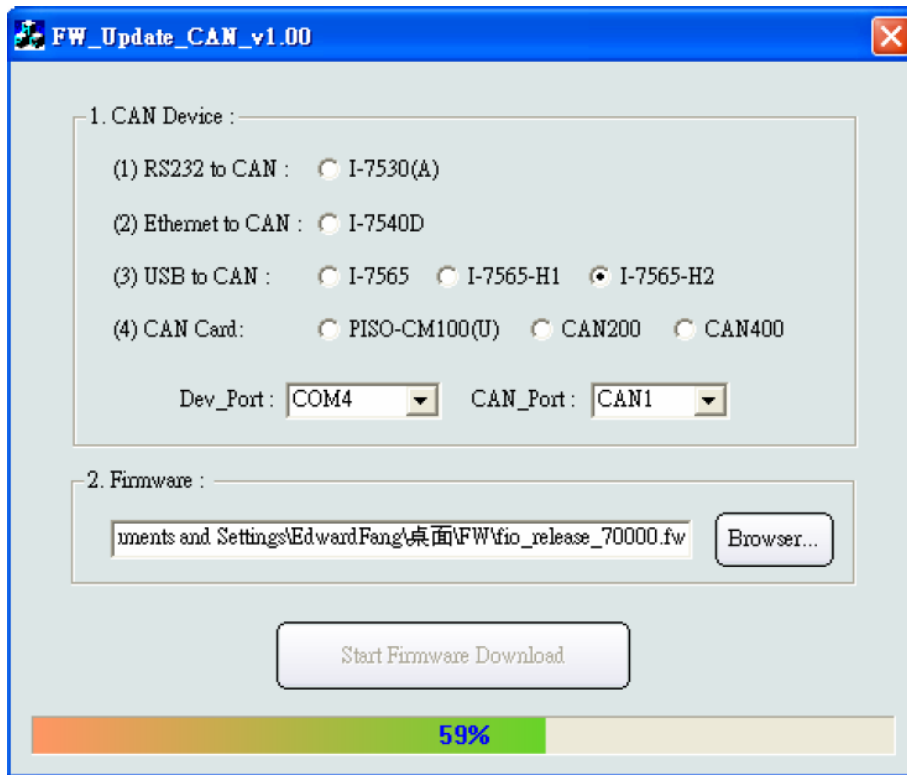
# CAN-2026C 韌體更新

步驟 1 – 將模組設定為 “Bootloader” 模式(將節點 ID 設為 00，並將 Baud rate 調到 F)，然後上電開機。



Node ID rotary switch

步驟 2 – 執行 FW\_Update\_CAN 工具程式



( FW\_Update\_CAN Utility )

## [1] CAN 設備:

以下是泓格科技有支援使用FW\_Update\_CAN 工具軟體來更新韌體的CAN設備列表。

- (1) RS232 to CAN : I-7530
- (2) 乙太網轉CAN : I-7540D
- (3) USB轉CAN : I-7565, I-7565-H1, I-7565-H2
- (4) CAN卡: PISO-CM100(U),  
PISO-/PCM-/PEX-CAN200 / CAN400

更新韌體前，使用者需要先進行以下的設定:

- (1) 選擇CAN的硬體種類
- (2) 設定Dev\_Port或是Board\_ID
- (3) 設定"CAN\_Port"

## [2] 下載韌體 :

- (1) 點擊 "**Browser...**" 按鈕來選擇韌體can\_2017c\_xx.fw.
- (2) 點擊 "**Start Firmware Update**" 按鈕開始進行韌體更新。更新進度會顯示在下方的進度條中。韌體更新完畢後，會出現下方如"Firmware Update Success !!"的訊息。



CAN-2026C 韌體下載:

[ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus\\_cd/canopen/slave/can-2000c/CAN-2026C/](ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/canopen/slave/can-2000c/CAN-2026C/)

FW\_Update\_CAN 工具程式下載:

[ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus\\_cd/canopen/slave/can-2000c/tools/](ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/canopen/slave/can-2000c/tools/)