

CAN-2084C 快速安裝指南

內容物列表

CAN-2084C



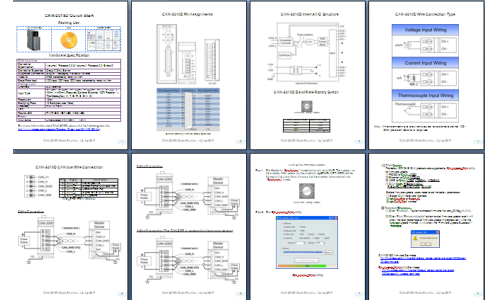
CD



Screw Driver



Quick Start



硬體規格

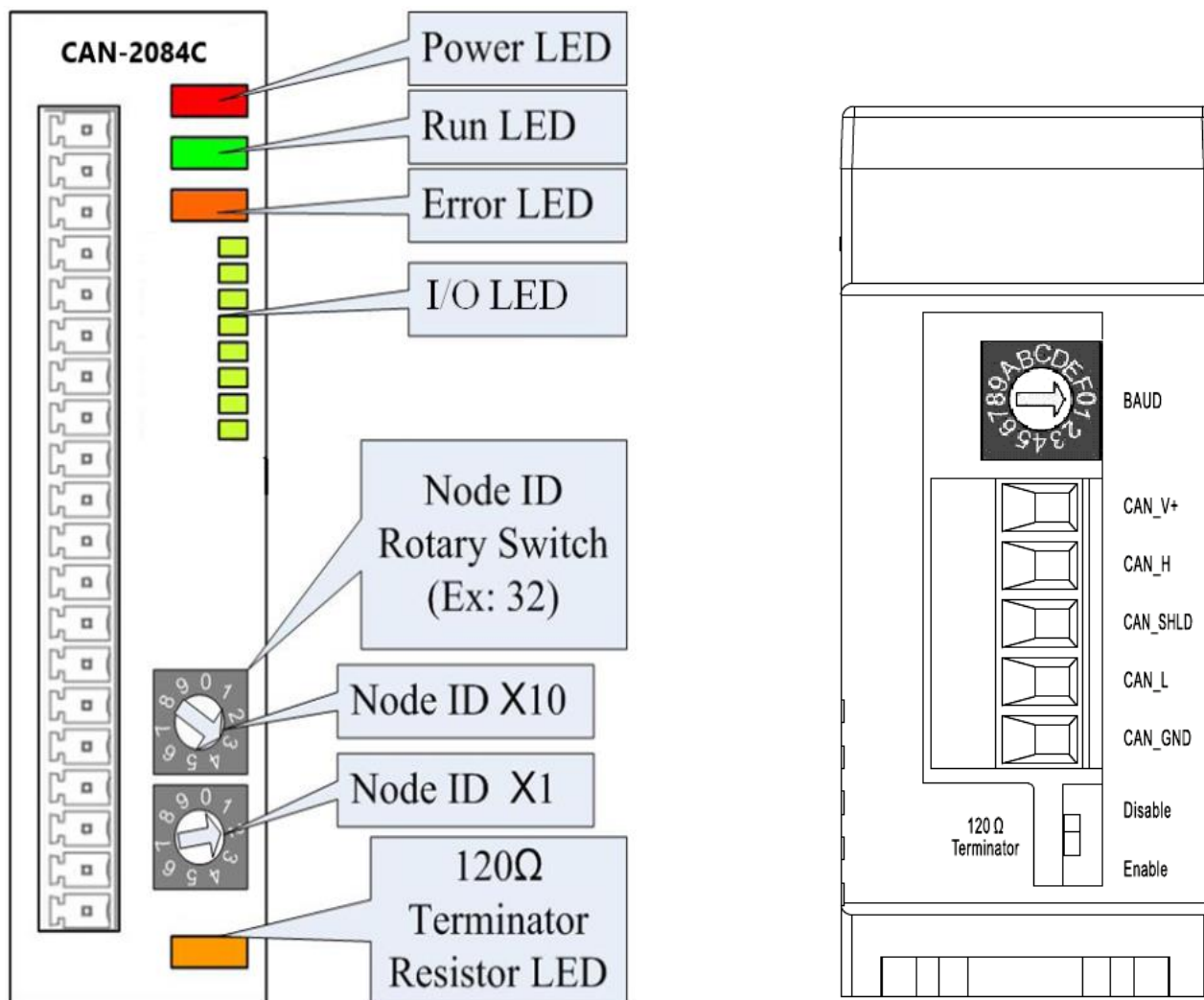
CAN 介面	
CANopen 規範	CiA DS-301
PDO數量	10 個 RxPDO 與 10 個 TxPDO (TxPDO 支援動態 PDO 設定)
PDO模式	事件觸發、遠程要求、同步循環、同步非循環
站號	旋鈕設定 1~99
速率 (bps)	10k, 20k, 50k, 125k, 250k, 500k, 800k, 1M
錯誤控制	節點守衛(Node Guarding)協定和心跳產生事件(Heartbeat)協定
終端電阻	指撥開關設定 120Ω 終端電阻
接頭	5 針螺絲端子(CAN_GND, CAN_L, CAN_SHLD, CAN_H, CAN_V+)
數位輸入	
通道數	8(Sink/Source)
On 電壓水平	非隔離式: +2 ~ +5 V _{DC} 隔離式: +4.5~+30 V _{DC}
Off 電壓水平	非隔離式: <0.8 V _{DC} 隔離式: <1 V _{DC}
計數頻率	最大 250 kHz
最大計數	32bits(4, 294, 967, 295)
輸入阻抗	1.2 kΩ, 1 瓦
LED 指示燈	
狀態 LED	PWR LED, RUN LED, ERR LED
終端電阻 LED	終端電阻指示燈

DI LED	8 組數位輸入 LED 指示燈
電源	
輸入範圍	非正規 +10 ~ +30 V _{DC} , 1.5 W

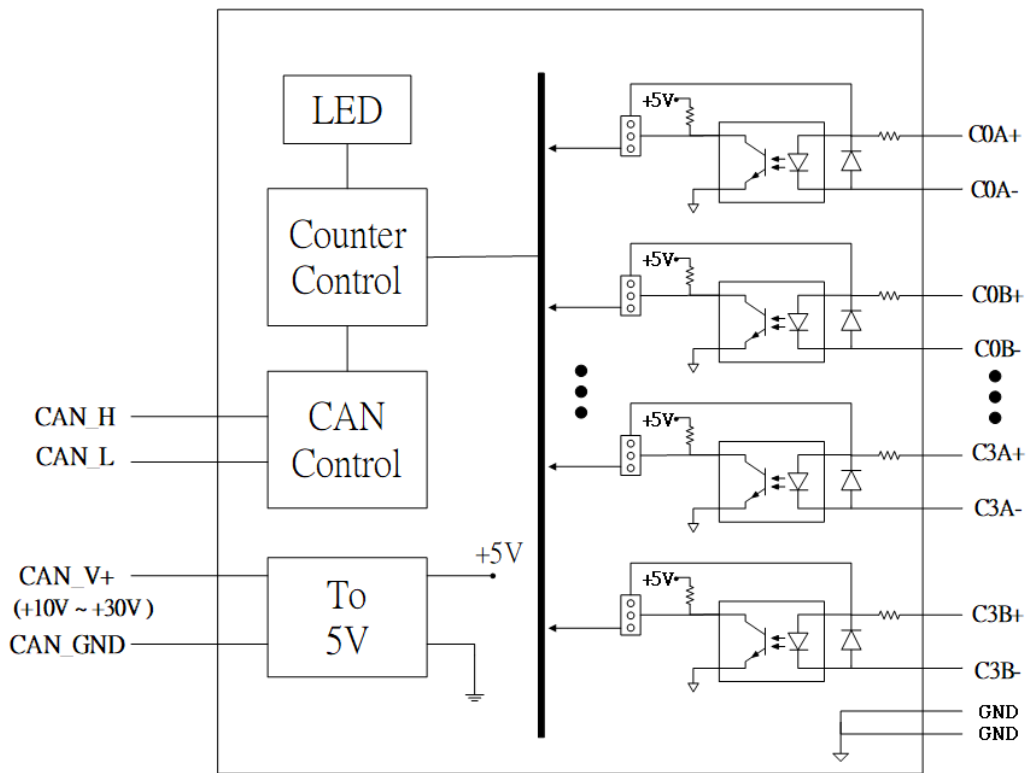
有關更多 CAN-2084C 的相關資訊，請參訪公司網站：

CAN-2084C

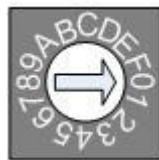
CAN-2084C 接腳對映圖



CAN-2084C 內部 I/O 結構圖



CAN-2084C 鮑率旋鈕開關



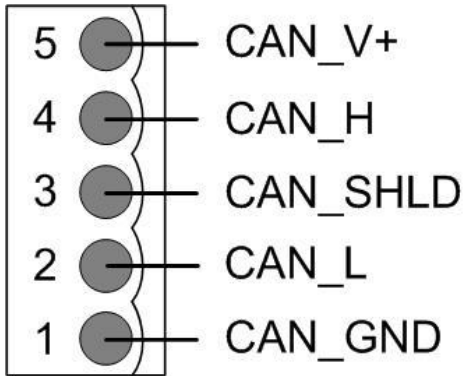
Baud rate rotary switch

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

CAN-2084C 接線方式

Input Mode	Isolated	Non-isolated
Dir/Pulse	<p> Vin+ (Pulse) — CxA+ Vin- (Pulse) — CxA- Vin+ (Dir) — CxB+ Vin- (Dir) — CxB- </p>	<p> Vin+ (Pulse) — CxA+ Vin+ (Dir) — CxB+ Vin- (Pulse) and Vin- (Dir) — GND </p>
Up/Down	<p> Vin+ (Up) — CxA+ Vin- (Up) — CxA- Vin+ (Down) — CxB+ Vin- (Down) — CxB- </p>	<p> Vin+ (Up) — CxA+ Vin+ (Down) — CxB+ Vin- (Up) and Vin- (Down) — GND </p>
Up	<p> Vin+ (Up0) — CxA+ Vin- (Up0) — CxA- Vin+ (Up1) — CxB+ Vin- (Up1) — CxB- </p>	<p> Vin+ (Up0) — CxA+ Vin+ (Up1) — CxB+ Vin- (Up0) and Vin- (Up1) — GND </p>
A/B Phase (Quadrant)	<p> Vin+ (A0) — CxA+ Vin- (A0) — CxA- Vin+ (B0) — CxB+ Vin- (B0) — CxB- </p>	<p> Vin+ (A0) — CxA+ Vin+ (B0) — CxB+ Vin- (A0) and Vin- (B0) — GND </p>
Frequency	<p> Vin+ (Freq0) — CxA+ Vin- (Freq0) — CxA- Vin+ (Freq1) — CxB+ Vin- (Freq1) — CxB- </p>	<p> Vin- (Freq0) — CxA+ Vin- (Freq1) — CxB+ Vin- (Freq0) and Vin- (Freq1) — GND </p>

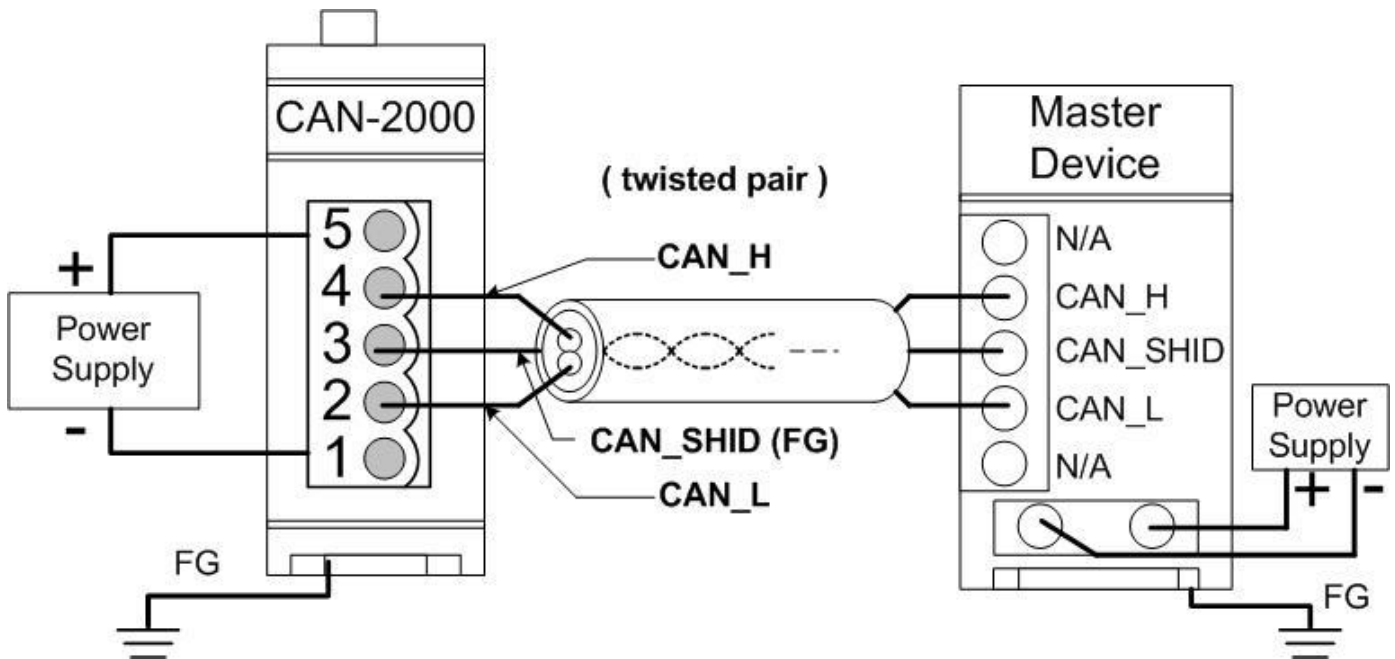
CAN-2084C CAN Bus 接線方式



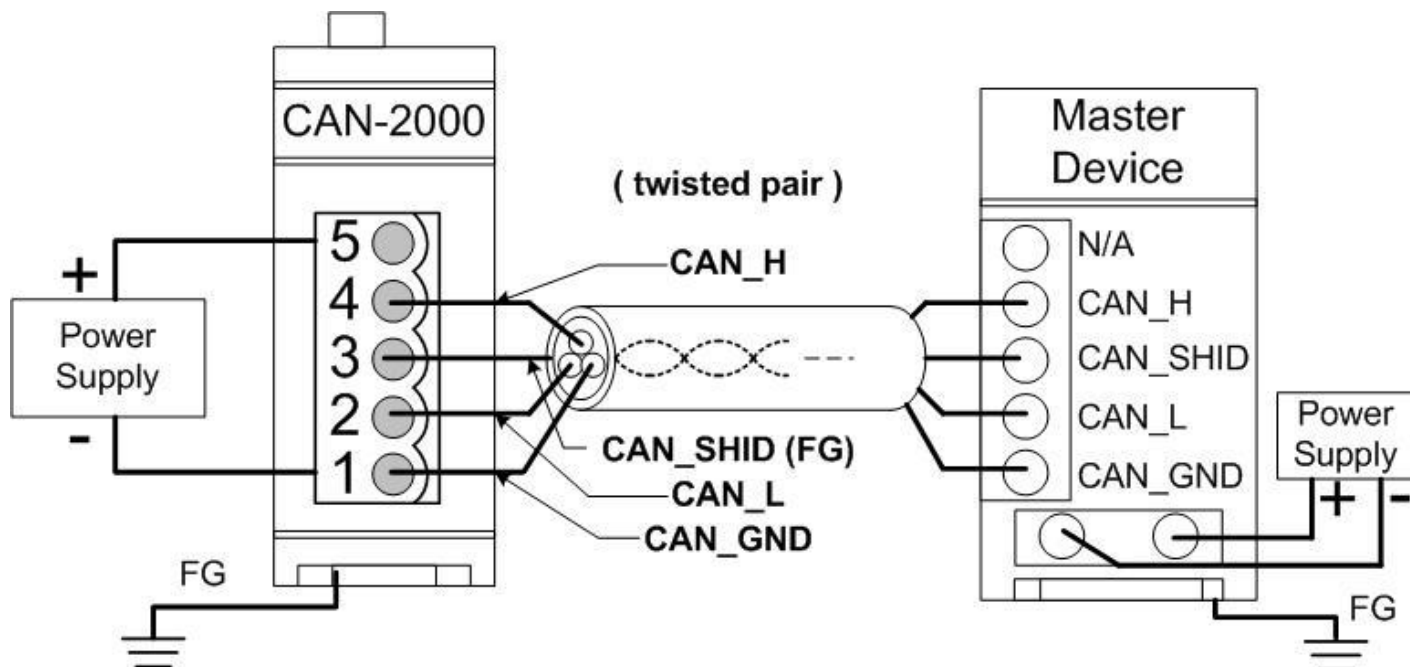
腳位	信號線	描述
5	CAN_V+	CAN 總線正電源
4	CAN_H	CAN 總線信號，High
3	CAN_SHLD	CAN 總線隔離(大地接地)
2	CAN_L	CAN 總線信號，Low
1	CAN_GND	CAN 總線接地

* CAN_SHID (FG) 為選擇性接腳。

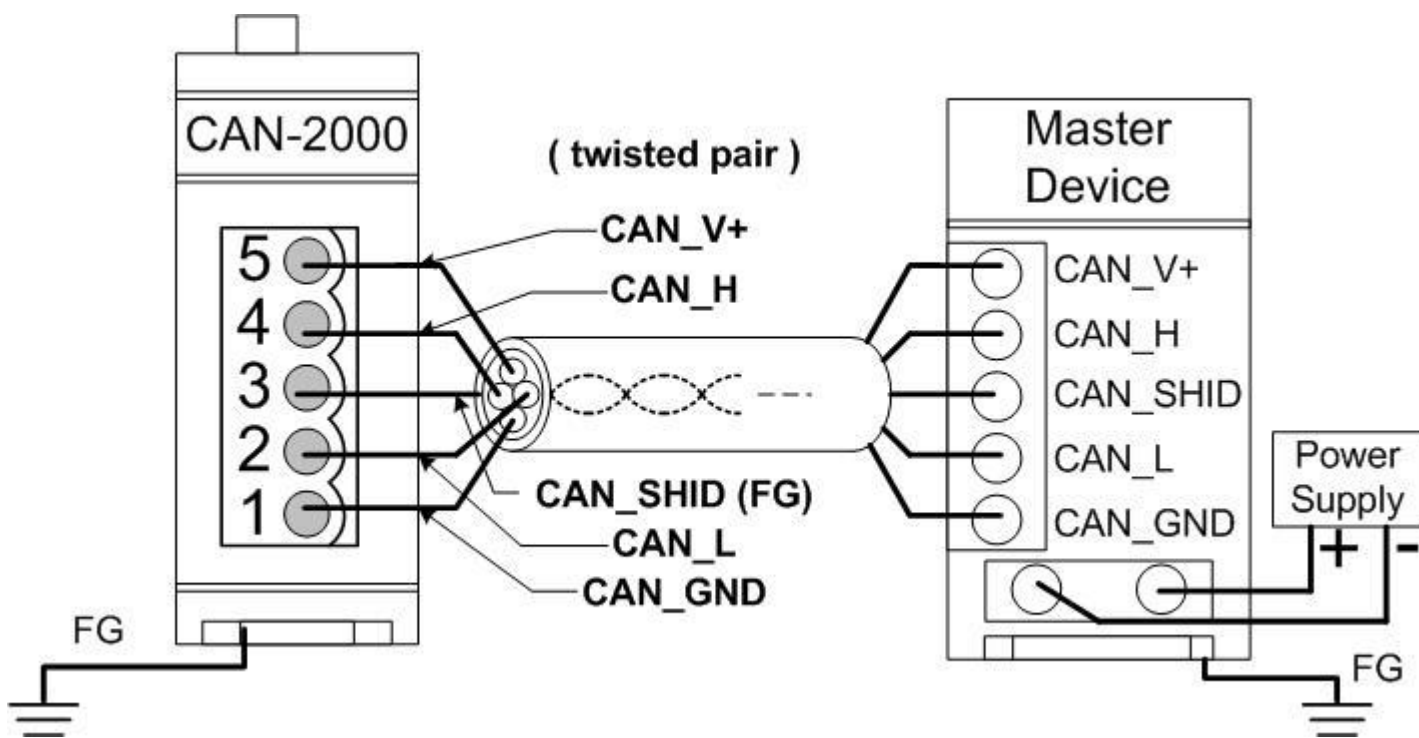
兩線式連接方式



三線式連接方式

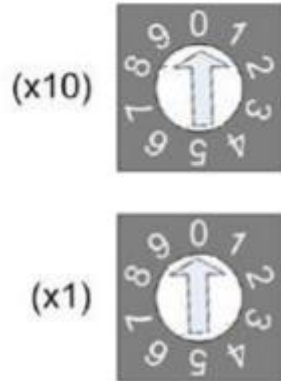


四線式連接方式 (CAN-2000 系列是透過主站設備進行供電)



CAN-2084C 韌體更新

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



節點 ID 旋鈕開關

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。

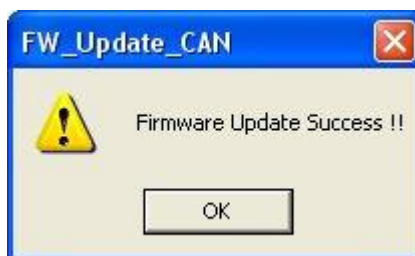
- (1) RS232 to CAN : I-7530
- (2) 乙太網轉CAN : I-7540D
- (3) USB轉CAN : I-7565, I-7565-H1, I-7565-H2
- (4) CAN卡: PISO-CM100(U),
PISO-/PCM-/PEX-CAN200 / CAN400

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_2084c_vX.X.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-2084C韌體下載:

ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/canopen/slave/can-2000c/can-2084c/

FW_Update_CAN工具程式下載:

ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/canopen/slave/can-2000c/tools/