

PCAN-Router FD 概要

2019.09.18

Download_Ver.1.0

Slide 1

□ CAN FD 2ch プログラマブル・コンバータ

- CAN FD ISO, CAN FD non-ISO, CAN 2.0 A/B (25 kbit/s ~ 1 Mbit/s)
 - アービトレーション: 25 kbit/s ~ 1 Mbit/s
 - データ・フィールド: 25 kbit/s ~ 12 Mbit/s
- ファームウェア書き換え可能
 - GNU Cコンパイラ: Windows 10, 8.1(32/64-bit)
 - サンプルプログラム
 - PCにPCANインターフェイス接続にてCANを介して書込み(書込みソフト: PCAN-Flash)
(PCANインターフェイスは別途購入が必要)
- コネクタ(2種類)
 - 2個の9ピンD-Sub(オス): IPEH-002214
 - 1個の10ピンPhoenix 端子台: IPEH-002215
- 用途:
 - CAN と CAN FD 間のコンバータ
 - CAN / CAN FD シミュレーション(シグナル発生器)
 - その他 プログラミング次第



PCAN-Router 概要

Slide 2

□ CAN 2ch プログラマブル・コンバータ

- CAN 2.0 A/B (40 kbit/s ~ 1 Mbit/s)
- ファームウェア書き換え可能
 - GNU コンパイラ: Windows 10, 8.1(32/64-bit)
 - サンプルプログラム
 - PCにPCANインターフェイス接続にてCANを介して書込み(書込みソフト: PCAN-Flash)
(PCANインターフェイスは別途購入が必要)
- コネクタ(& アイソレーション)で3種類
 - 2個の9ピンD-Sub(オス): IPEH-002210
 - 2個の9ピンD-Sub(オス)アイソレーション(CAN2のみ): IPEH-002211
 - 1個の10ピンPhoenix 端子台: IPEH-002210-P
- 用途:
 - CAN 2ch 間のコンバータ
 - CAN シミュレーション(シグナル発生器)
 - その他 プログラミング次第



テクニカル・スペック (1/2)

Slide 3

	PCAN-Router FD	PCAN-Router
マイクロコントローラ	NXP LPC4078 (ARM Cortex M4F 120 MHz)	NXP LPC2194/01 (ARM 16/32-bit ARM7TDMI-S 60 MHz)
メモリ(オンチップ)	496 kB / ROM (flash), 96 kB / RAM (SRAM)	240 kB / ROM (flash), 16 kB / RAM (SRAM)
アドオン・メモリ	4 kB EEPROM + 4 MB SPI Flash	32 kB EEPROM
CAN 2ポート	CAN FD ISO, CAN FD non-ISO, CAN 2.0 A/B	CAN 2.0 A/B
CAN ビットレート	アービトレーション: 25 kbit/s – 1 Mbit/s データ・フィールド (CAN FD): 25 kbit/s – 12 Mbit/s	40 kbit/s – 1 Mbit/s
電源	DC 8 ~ 30 V	DC 8 ~ 30 V
消費電流	max 100 mA / 12V	max 70 mA / 12V
サイズ	70 x 55 x 24 mm (L x W x H)	70 x 55 x 24 mm (L x W x H)
重量	IPEH-002214 (D-Sub): 100 g, IPEH-002215 (Phoenix): 89 g	100 g
動作温度 / 保存温度	-40 °C - +80 °C / -40 °C - +100 °C	-40 °C - +80 °C / -40 °C - +100 °C
湿度	15 ~ 90 % (結露なきこと)	15 ~ 90 % (結露なきこと)
IP保護クラス	IP20	IP20

テクニカル・スペック (2/2)

Slide 4

	PCAN-Router FD	PCAN-Router
ガルバニック・アイソレーション	なし	IPEH-002211のCAN2のみ対応(500Vまで) (IPEH-002210, IPEH-002210-Pは非対応)
RS-232 (RxD, TxD)	全機種対応 (2個のデジタル入力と切替: RxD / Din1, TxD / Din2)	IPEH-002210-P のみ対応 (IPEH-002210, IPEH-002211は非対応)
デジタル入力 (Din)	max 3, Low-active, max level Ub (1個は占有、2個はRS-232とハンダ付ジャンパーによる切替: RxD / Din1, TxD / Din2)	max 1, Low-active, max level Ub (IPEH-002210/11 対応、IPEH002210-Pはなし)
デジタル出力 (Dout)	Low-side, max 600 mA	なし
CAN 終端抵抗	ハンダ付ジャンパーによる	なし
ステータス表示	2 x デュオ LED (緑・オレンジ)	2 x デュオLED (緑・オレンジ)
EMC	Directive 2014/30/EU, EN61326-1: 2013-07	Directive 2014/30/EU, EN61326-1: 2013-07

ピンアサイン

PCAN-Router FD

IPEH-2214
(D-Sub9 x 2)

	CAN1	CAN2
1	+5V opt.	+5V opt.
2	CAN1_L	CAN2_L
3	GND	GND
4	RxD (Din1)	-
5	Shield	Shield
6	Boot	-
7	CAN1_H	CAN2_H
8	TxD (Din2)	Din0 / Dout
9	Ub1	Ub2

IPEH-2215
(10ピン Phoenix端子台)

	端子台
1	Ub
2	GND
3	CAN1_L
4	CAN1_H
5	CAN2_L
6	CAN2_H
7	Boot
8	Din0 / Dout
9	RxD (Din1)
10	TxD (Din2)

PCAN-Router

IPEH-002210
(D-Sub9 x 2)

	CAN1	CAN2
1	+5V opt.	+5V opt.
2	CAN1_L	CAN2_L
3	GND	GND
4	(予約済)	(未使用)
5	Shield	Shield
6	Boot	(未使用)
7	CAN1_H	CAN2_H
8	(未使用)	Din0
9	Ub1	Ub2

IPEH-002211
(D-Sub9 x 2)

	CAN1	CAN2
1	+5V opt.	+5V opt.
2	CAN1_L	CAN2_L
3	GND1	GND2
4	(予約済)	(未使用)
5	Shield	Shield
6	Boot	(未使用)
7	CAN1_H	CAN2_H
8	Din0	(未使用)
9	Ub1	(未使用)

IPEH-2210-P
(10ピン Phoenix端子台)

	端子台
1	Ub
2	GND
3	CAN1_L
4	CAN1_H
5	CAN2_L
6	CAN2_H
7	Boot
8	(予約済)
9	RxD
10	TxD

開発手順-1

□ PCANドライバのインストール

- 下記のURLからダウンロードし、pcanrouter_fd.ziptem_Driver-Setup.zipを解凍
PeakOemDrv.exeを実行してインストール

<https://www.peak-system.com/quick/DrvSetup>

□ GNU ARMツールチェーン(Cコンパイラ)のインストール

- 下記のURLからダウンロードし、pcanrouter_fd.zipを解凍
- pcanrouter_fd¥Compiler

(PCAN-Routerの場合は、PCAN-Router FDの箇所がPCAN-Routerになります。)

□ プログラム開発(サンプルプログラムを元に)

- pcanrouter_fd¥Examples

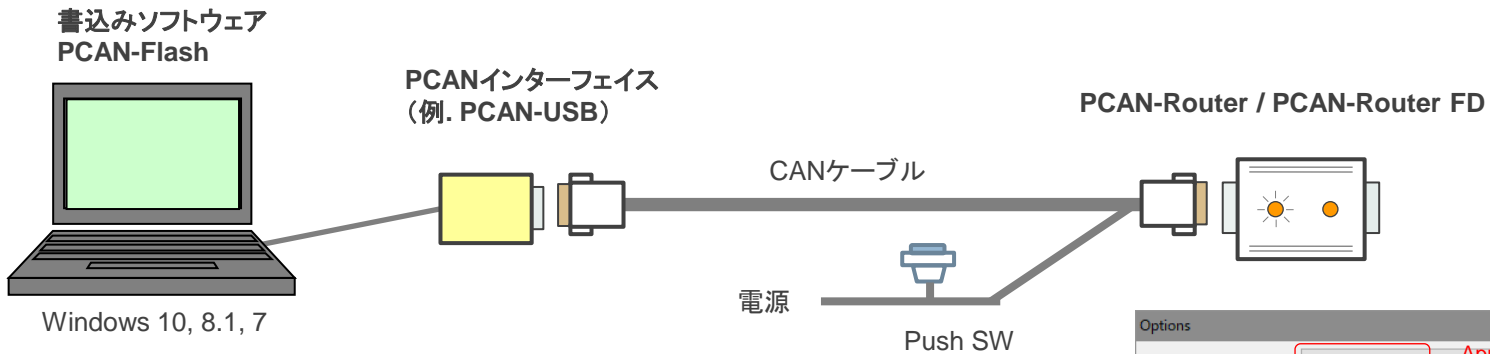
(PCAN-Routerの場合は、pcanrouter_fd¥Examplesの箇所がPCAN-Routerになります。必要なサンプルをコピー。)

開発手順-2

Slide 7

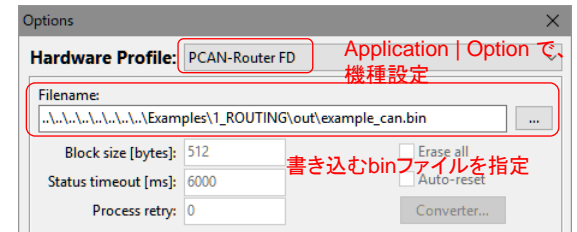
- ファームウェア書込み(PCAN-FlashソフトウェアによりCANを介して)
 - PCANインターフェイスでPCと接続(「ファームウェア書き込み」の図参照)
 - BootピンをHレベルにし(1~10 kΩでプルアップを推奨)、電源を投入
 - LED: CAN1 オレンジ点滅、CAN2 オレンジ点灯
 - PCAN-Flashを起動し、ハードウェアとbinファイルを設定し実行
 - pcanrouter_fd¥PCAN-Flashをローカルにコピー
 - PcanFlash.exe を起動

ファームウェア書込み

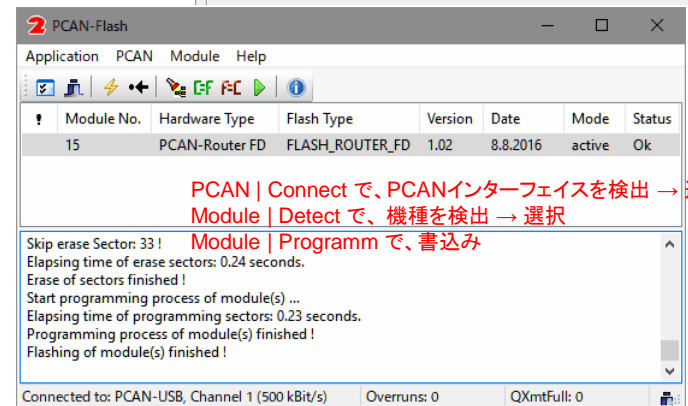
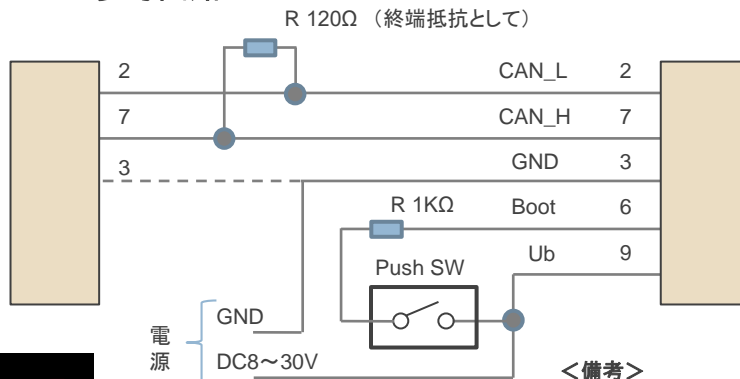


Push SW を On (Boot ピンをHLレベル)にした状態で電源を投入。PCAN-Router (FD) のLEDが、CAN1:オレンジ点滅、CAN2: オレンジ点灯となる。

PCAN-Flashを起動し、使用機種(PCAN-Router または PCAN-Router FD)を設定し、コンパイルして生成された bin ファイルを指定し書込み。



<CANケーブル参考回路>



<備考>

PCAN-Router / PCAN-Router FDIには、PCANインターフェイスおよびCANケーブルは付属していません。PCANインターフェイスは、別途、購入が必要です。上記参考回路のCANケーブルは、販売していないので、作製が必要です。

サンプル

PCAN-Router / PCAN-Router FD

- 1_ROUTING CAN1とCAN2間でルーティング。メッセージはそのままで変更なし。
- 2_EEPROM EEPROM使用法。
- 3_TIMER 周期メッセージ送信。
- 4_BOOTLOADER ファームウェアからPCAN-Flashを起動する方法。PCAN-Flashソフトウェアとは互換性なし(PCAN-Router FD: 互換性をとるには、9_PCAN_FLASHを参照)。
- 5_SIGNALS シグナル修正。
- 6_LISTENONLY リッスンオンリ。
- 7_CAN_TO_SER_ASCII CANデータをシリアルポートに転送。

PCAN-Router FDのみ

- 8_SPI_FLASH オンボードSPI Flashの基本的な使用法。
- 9_PCAN_FLASH ファームウェア実行時にPCAN-Flashソフトウェアの使用法。
- A_CAN_FD CANメッセージをCAN FDメッセージに変換。
- B_FPU FPUを使用した浮動小数点演算。
- C_POWER_STATES wake-up機能。

注意:

サンプル自体は上記の1~7が同様の構成です。ただし、PCAN-Router FD と PCAN-Router で、関数・構造体等が異なるので、PCAN-Router用に作成されたCソースはPCAN-Router FDでは動作しません。Cソースを修正し、コンパイルする必要があります。