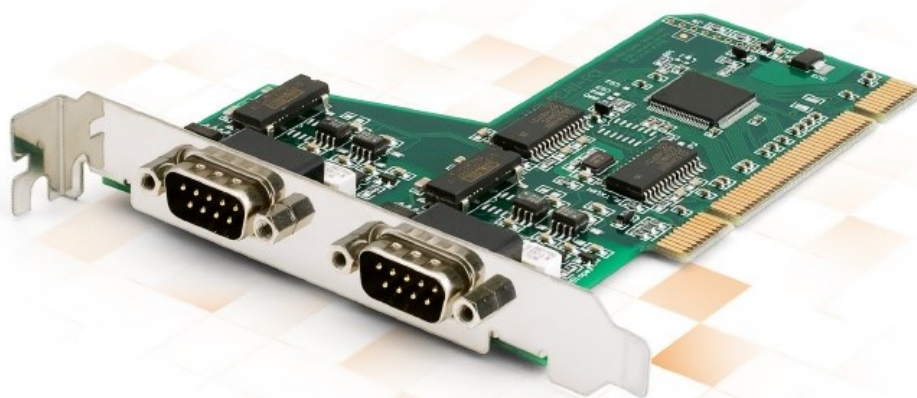


PCAN-PCI

User Manual



関連商品

| Product Name | Model | Part Number |
|--|---------------------------------|-------------|
| PCAN-PCI Single Channel | 1 つの CAN チャンネル | IPEH-002064 |
| PCAN-PCI Double Channel | 2 つの CAN チャンネル | IPEH-002065 |
| PCAN-PCI Single Channel opto-decoupled | 1 つの CAN チャンネル、CAN 接続用のガルバニック絶縁 | IPEH-002066 |
| PCAN-PCI Double Channel opto-decoupled | 2 つの CAN チャンネル、CAN 接続用のガルバニック絶縁 | IPEH-002067 |

表紙の写真は、製品 PCAN-PCI Double Channel opto-decoupled を示しています。他の製品バージョンのフォーム ファクターは同じですが、機器が異なります。

インプリント

PCAN[®]は、PEAK-System Technik GmbH の登録商標です。CiA[®]は、Automation e.V.における CAN の登録コミュニティ商標です。

本書に記載されているその他すべての製品名は、それぞれの会社の商標または登録商標である可能性があります。

“TM” または “®” で明示的にマークされていません。

Copyright © 2022 PEAK-System Technik GmbH

このドキュメントの複製（コピー、印刷、またはその他のフォーム）および電子配布は、PEAK-System Technik GmbH の明示的な許可がある場合にのみ許可されます。PEAK-System Technik GmbH は、事前の発表なしに技術データを変更する権利を留保します。一般的なビジネス条件とライセンス契約の規制が適用されます。すべての権利は留保されています。

PEAK-System Technik GmbH
 Otto-Roehm-Strasse 69
 64293 Darmstadt
 Germany
 Phone: +49 (0)6151 8173-20
 Fax: +49 (0)6151 8173-29
www.peak-system.com
info@peak-system.com

Document version 3.0.1 (2022-04-21)

目次

| | |
|-------------------------------------|-----------|
| 関連商品 | 2 |
| インプリント | 2 |
| 1 はじめに | 4 |
| 1.1 プロパティの概要 | 5 |
| 1.2 システム要件 | 6 |
| 1.3 提供範囲..... | 6 |
| 2 設定 | 7 |
| 2.1 外部デバイスの電源供給 | 7 |
| 3 インストール | 9 |
| 3.1 デバイス・ドライバのセットアップをインストールする | 9 |
| 3.2 PCAN-PCI カードのインストール | 10 |
| 3.3 運用準備の確認..... | 10 |
| 4 CAN バスの接続 | 11 |
| 4.1 D-Sub コネクタを経由の接続 | 11 |
| 4.2 配線..... | 12 |
| 4.3 Windows でのアプリケーション例..... | 13 |
| 5 CAN モニター PCAN-View | 14 |
| 5.1 CAN インターフェ이스の初期化 | 15 |
| 5.2 CAN メッセージの送信..... | 17 |
| 5.3 追加のタブ | 18 |
| 6 API PCAN-Basic | 23 |
| 6.1 PCAN-Basic の特徴 | 24 |
| 6.2 API の主な説明 | 25 |
| 7 技術仕様 | 26 |
| 付録 A CE 証明書 | 28 |
| 付録 B 寸法図 | 29 |
| 付録 C クイックリファレンス | 30 |
| 付録 D Linux | 31 |

1 はじめに

プラグインカード PCAN-PCI は、PCI スロットを持つ PC を CAN ネットワークに接続することを可能にします。このカードは、Single または Dual チャネル・バージョンとして利用できます。opto-decoupled バージョンでは、PC 側と CAN 側の間で最大 500 V の電氣的絶縁が保証されています。

CAN 接続のアプリケーションを開発するためのモニターソフトウェア PCAN-View とプログラミング・インターフェイス PCAN-Basic は、提供範囲に含まれています。

さまざまなオペレーティング システム用のデバイス ドライバーが存在するため、プログラムは接続された CAN バスに簡単にアクセスできます。



本マニュアルでは、**Windows** での CAN インターフェイスの使用方法について説明します。

Linux 用のデバイス・ドライバとアプリケーション情報は以下を参照ください：

www.peak-system.com/quick/DL-Driver-E



このマニュアルの最後には、CAN インターフェイスのインストールと操作に関する簡単な情報が記載されたクイック リファレンスがあります。

1.1 プロパティの概要

- PCI スロット用 PC プラグインカード
- 1 つまたは 2 つの High-speed CAN チャンネル (ISO 11898-2)
- 5 kbit/s から 1 Mbit/s までのビット レート
- CAN 仕様 2.0 に準拠
- D-Sub、9 ピンを経由した CAN バスへの接続 (CiA® 303-1 に準拠)
- NXP SJA1000 CAN コントローラー、16 MHz クロック周波数
- NXP PCA82C251 CAN トランシーバー
- CAN 接続による外部デバイスへの電源供給は、はんだジャンパーで接続可能
- CAN 接続ごとに最大 500 V のガルバニック絶縁 (IPEH-002066 および IPEH-002067 のみ)
- 動作温度 : -40~+85 °C (-40~+185 °F)

1.2 システム要件

コンピュータと：

- オペレーティング・システム Windows® 11 (64 ビット)、Windows® 10 (32/64 ビット) または Linux (32/64 ビット)
- 空いている PCI スロット

1.3 提供範囲

- プラグインカード PCAN-PCI

ダウンロード

- Windows® 11 (64 ビット)、Windows® 10 (32/64 ビット)、Linux (32/64 ビット) 用デバイス・ドライバ
- CAN モニター PCAN-View for Windows
- CAN 接続のアプリケーションを開発するためのプログラミング・インターフェイス PCAN-Basic
- 自動車業界の標準的なプロトコルに対応するプログラミング・インターフェイス

2 設定

外部機器の電源供給に関する設定について説明します。この設定が不要な場合は、この章をスキップしてください。

2.1 外部デバイスの電源供給

オプションで、D-Sub コネクタのピン 1 および/またはピン 9 のはんだブリッジを経由して、CAN チャネルごとに外部電源を個別に接続できます。これにより、Low-speed CAN 用の PCAN-TJA1054 バスコンバーターなどの外部デバイスに 5 V DC の電圧を供給することができます。出荷時、ピン 1 とピン 9 は接続されていません。

カードの opto-decoupled バージョンには、相互接続された DC/DC コンバーターが含まれています。

したがって、電流出力は約 50 mA に制限されます。

2.1.1 電力供給の有効化



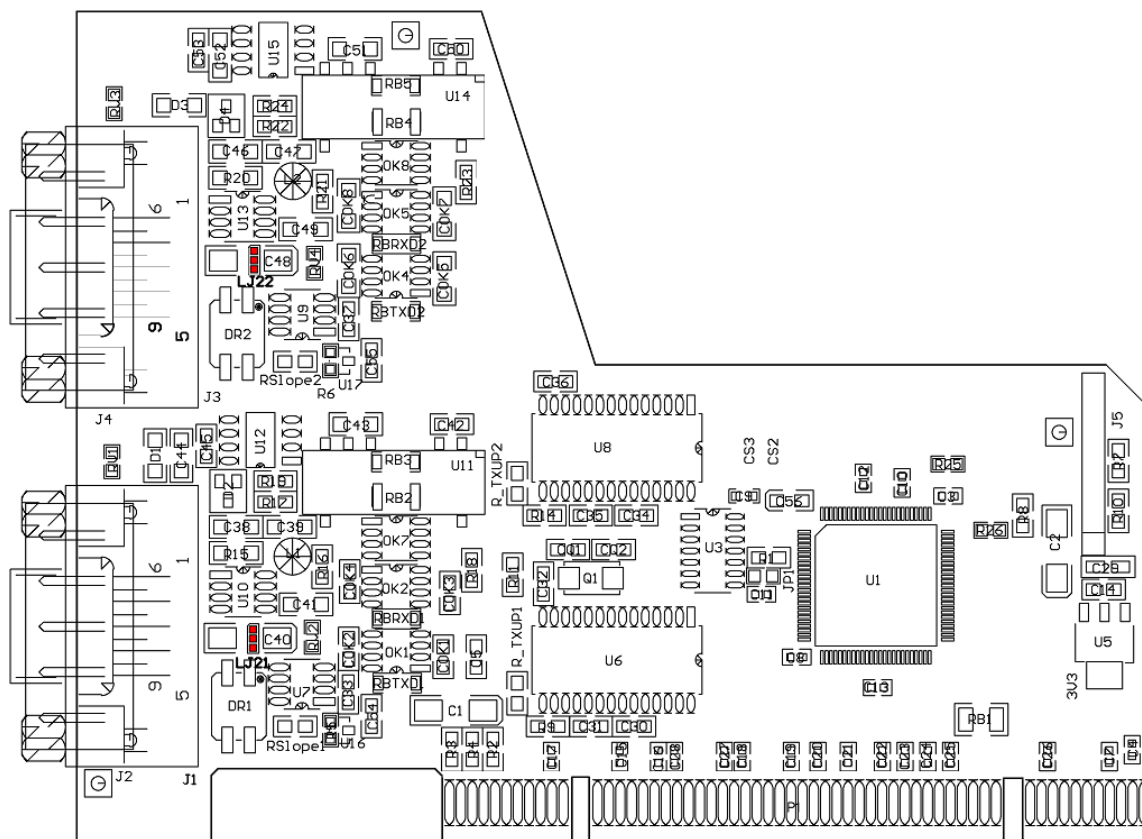
短絡の危険があります！ CAN インターフェイスでのはんだ付けは、資格のある電気工学担当者のみが実行できます。











注意！ 静電気放電（ESD）は、カード上のコンポーネントを損傷または破壊する可能性があります。ESD を回避するための予防措置を講じてください。

必要な設定に対応するはんだブリッジを設定します。

次の図は、Quad チャネル カードのはんだフィールドの位置を示しています。次の表に、可能な設定を示します。



| D-Sub connector | Solder field | 5 V supply | | | |
|--------------------|-----------------|---|---|---|---|
| | | Without (Standard) | Pin 1 | Pin 9 | Pin 1 and Pin 9 |
| CAN 1 | LJ21 |  |  |  |  |
| CAN 2 | LJ22 |  |  |  |  |



注意！ 外部デバイス用の電圧供給は個別に保護されていません。そのため、CAN ケーブルまたは周辺システムを接続および切断する前に、コンピュータの電源をオフにしてください。

3 インストール

この章では、Windows での PCAN-PCI カードのソフトウェア セットアップと、コンピュータへのカードのインストールについて説明します。

注：Linux へのインストールについては、付録 D Linux を参照してください。

CAN インターフェイスを接続する前に、ドライバーをインストールしてください。

3.1 デバイス・ドライバーのセットアップをインストールする

1. 当社の Web サイトからデバイス・ドライバーのセットアップをダウンロードします：

www.peak-system.com/quick/DL-Driver-E

2. ファイル PEAK-System_Driver-Setup.zip を解凍します。

3. ファイル PeakOemDrv.exe をダブルクリックします。

ドライバーのセットアップが開始されます。

4. プログラムの指示に従います。

3.2 PCAN-PCI カードのインストール




注意！ 静電気放電（ESD）は、カード上のコンポーネントを損傷または破壊する可能性があります。ESD を回避するための予防措置を講じてください。

1. コンピューターをシャットダウンします。
2. コンピューターの電源を切断します。
3. コンピューターのケースを開きます。
4. プラグイン カードを使用可能な PCI Express スロットに挿入し、スロットに取り付けます。
5. コンピューターのケースを閉じます。
6. コンピューターの電源を再接続します。
7. コンピューターの電源を入れ、Windows を起動します。

Windows が新しいハードウェアを検出し、ドライバーのインストールを完了します

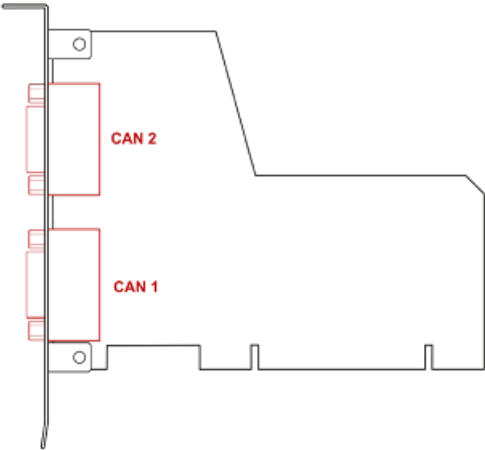
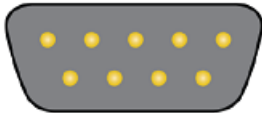
3.3 運用準備の確認

1. Windows のスタート・メニューを開きます。
2. Peak Settings と入力し、 を押します。
Peak Settings ウィンドウが表示されます。
3. CAN ハードウェアを選択します。
接続されている CAN インターフェイスが表示されます。

4 CAN バスの接続

4.1 D-Sub コネクタを経由の接続

CAN インターフェイスをインストールした後、D-Sub コネクタに CAN バスを接続することができます。D-Sub コネクタのピン配置は、CiA® 303-1 の仕様に準拠しています：

| 10-pin connector on CAN interface | D-Sub plug on slot bracket, 9-pin | |
|--|--|-------------------|
|  | 1 2 3 4 5 | |
| |  | |
| | 6 7 8 9 | Assignment |
| | 1, 9 | +5 V (optional) |
| | 2 | CAN_Low |
| | 7 | CAN_High |
| | 3, 6 | GND |
| | 4, 5, 8 | None |

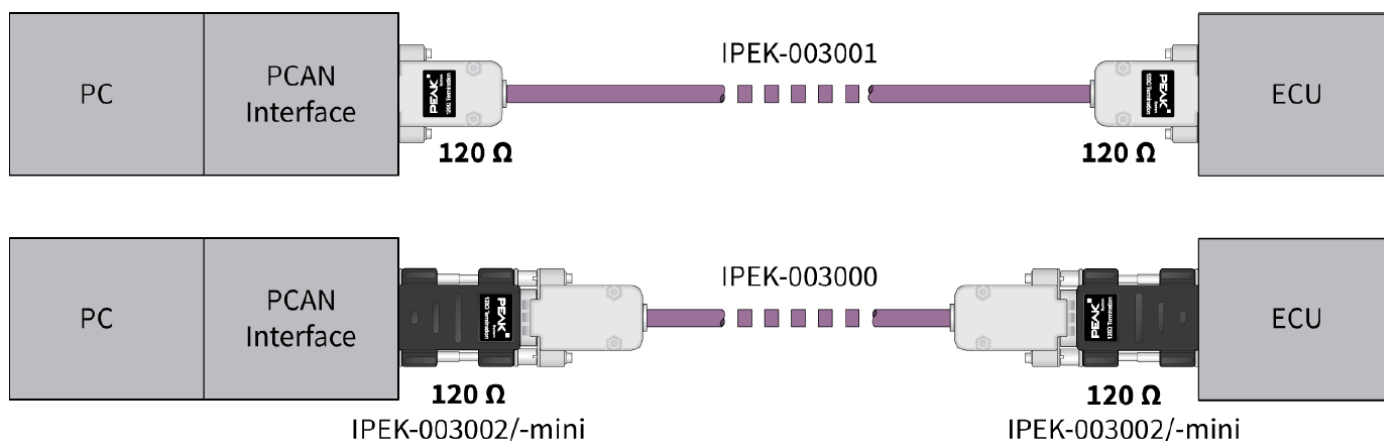
4.2 配線

4.2.1 終端処理

High-speed CAN バス (ISO 11898-2) は、両端を 120Ω で終端する必要があります。終端処理により、信号の反射を防ぎ、接続された CAN ノード (CAN インターフェース、制御デバイス) のトランシーバーが正しく動作するようにします。

CAN インターフェイス PCAN-PCI は、内部終端を持ちません。終端処理された CAN バスでご使用ください。

4.2.2 接続例



この例は、PCAN インターフェイスとコントロールユニット (ECU) 間の接続を示しています。上の例は、両端が 120Ω で終端されているケーブルとの接続を示しています。下の例では、接続は終端アダプタを使用して行われます。

4.2.3 最大バス長

最大バス長は、主にビットレートによって異なります。

| Nominal bit rate | | Bus length |
|------------------|--------|------------|
| 1 | Mbit/s | 40 m |
| 500 | kbit/s | 110 m |
| 250 | kbit/s | 240 m |
| 125 | kbit/s | 500 m |
| 50 | kbit/s | 1.3 km |
| 20 | kbit/s | 3.3 km |
| 10 | kbit/s | 6.6 km |
| 5 | kbit/s | 13 km |

記載されている値は、理想的なシステムに基づいて計算されたものであり、実際とは異なる場合があります。

4.3 Windows でのアプリケーション例

CAN インターフェイスにアクセスするためのサンプルアプリケーションとして、Windows のスタート・メニューから CAN モニター PCAN-View を実行します。

5 CAN モニター PCAN-View



CAN モニターPCAN-View は、CAN および CAN FD メッセージを表示、送信、および記録するための Windows ソフトウェアです。このソフトウェアは、Windows でのデバイス・ドライバ・パッケージのインストールとともにインストールされます。

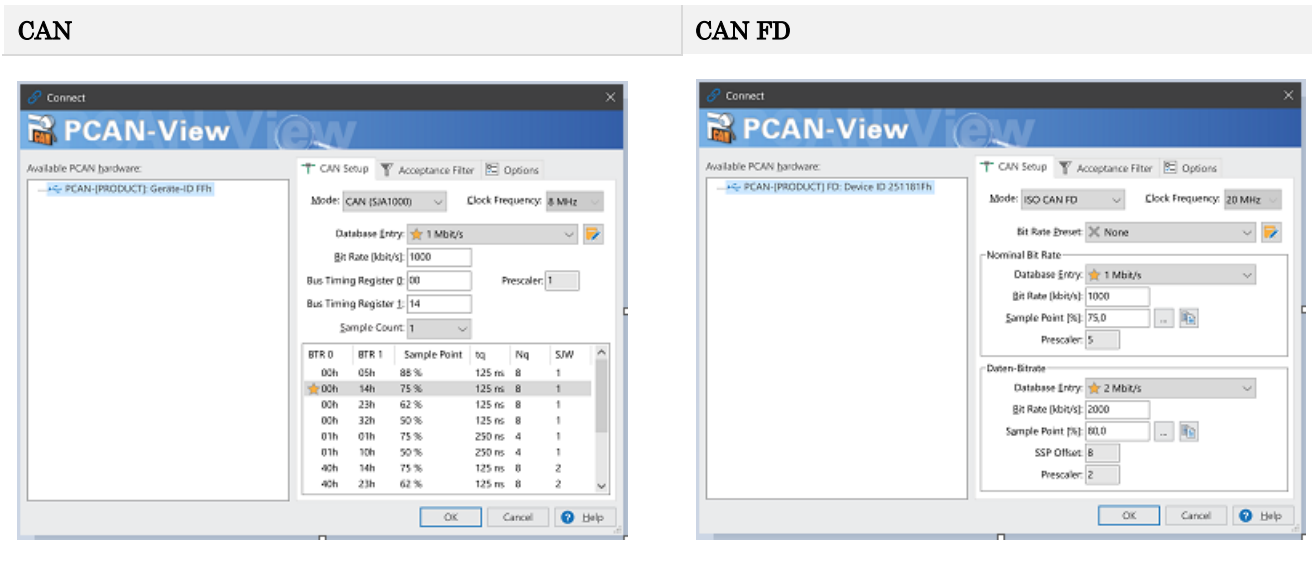
次項では、CAN インターフェイスの初期化を例として説明します。

PCAN-View の使用に関する詳細情報は、メニュー項目 Help の下のプログラムウィンドウにあります。

5.1 CAN インターフェイスの初期化

1. Windows の スタート・メニューからプログラム PCAN-View を開きます。

CAN インターフェイスに応じて、CAN FD の設定の有無にかかわらず Connect ダイアログが表示されます。





CAN-Interface

利用可能なハードウェアのリスト項目



USB Interface, 1-channel

上記の例を参照してください。

USB Interface, 2-channel

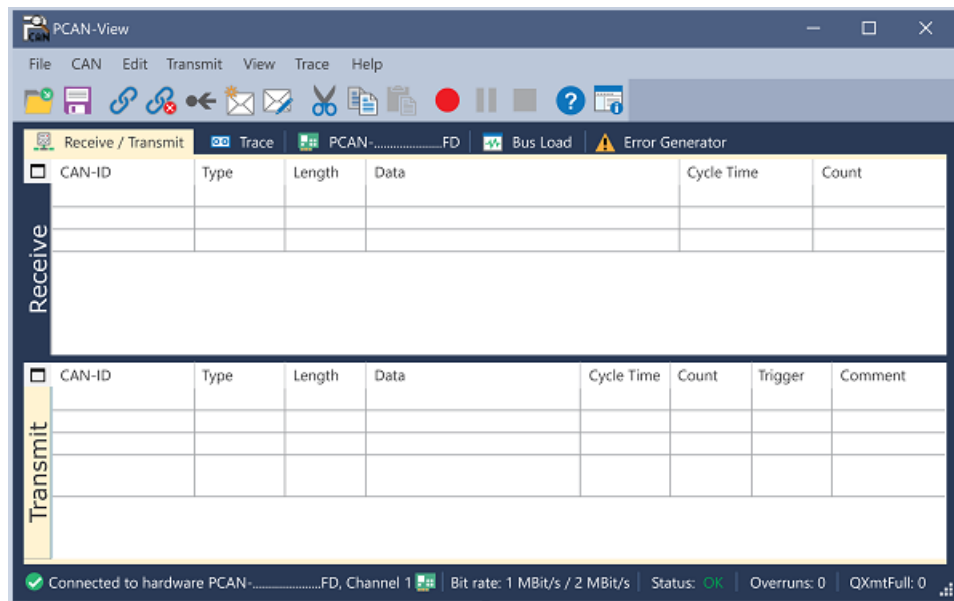
 PCAN-USB Pro FD: Device ID 251181Fh, Channel 1
 PCAN-USB Pro FD: Device ID 251181Fh, Channel 2

PCIe Interface, 2-channel

 PCAN-PCI Express at PCI Bus 1, Device 0, Channel 1
 PCAN-PCI Express at PCI Bus 1, Device 0, Channel 2

2. CAN インターフェイスが複数ある場合は、希望するインターフェイスを選択します。複数のチャンネルがある場合は、リストから希望するチャンネルを選択します。
3. 接続する CAN バスに応じたビットレート等を設定します。

4. OK をクリックしてエントリを確認します。メインウィンドウが表示され、Receive / Transmit タブが表示されます。

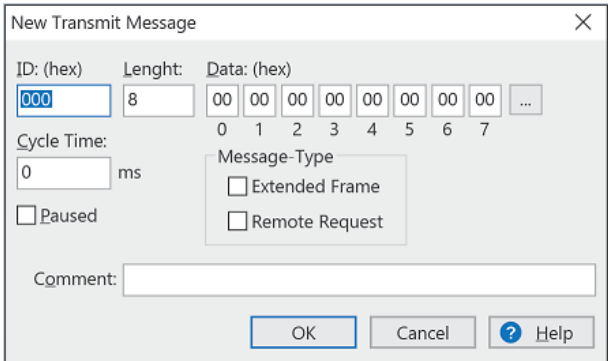
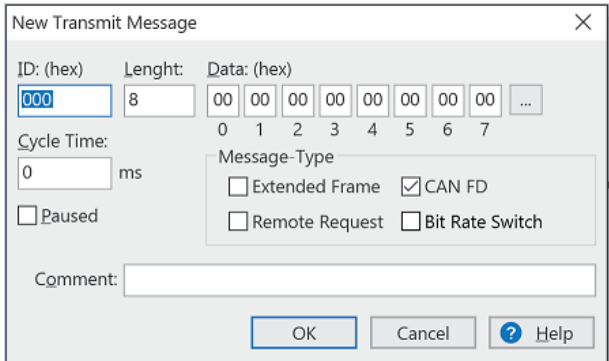


5. 別のチャネルや CAN インターフェイスを初期化するには、PCAN-View の別のインスタンスを開いてください。

5.2 CAN メッセージの送信

1. メニューコマンド Transmit / New Message を選択します。

CAN インターフェイスに応じて、CAN FD の設定の有無にかかわらずダイアログボックス New Transmit Message が表示されます。

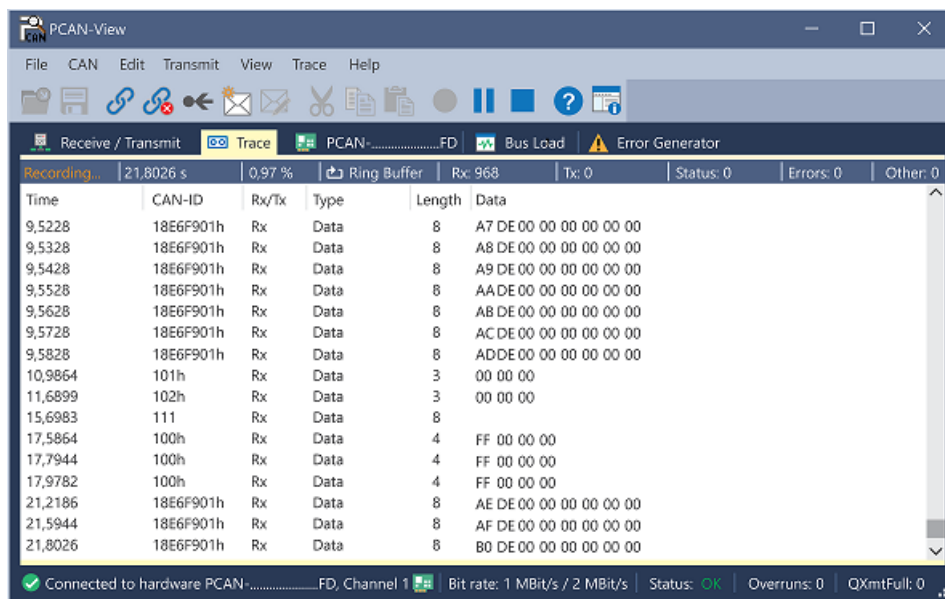
| CAN | CAN FD |
|--|--|
|  <p>The dialog box for CAN configuration. It includes fields for ID (hex) set to 000, Length set to 8, and Data (hex) with a sequence of 00s. The Cycle Time is set to 0 ms. Under Message-Type, 'Extended Frame' and 'Remote Request' are unchecked. There is a 'Paused' checkbox and a 'Comment' field. Buttons for OK, Cancel, and Help are at the bottom.</p> |  <p>The dialog box for CAN FD configuration. It has the same fields as the CAN version but includes an additional 'CAN FD' checkbox which is checked. The 'Bit Rate Switch' checkbox is also present and unchecked. Other fields and buttons are identical to the CAN version.</p> |

1. メッセージの ID、長さ、およびデータを入力します。接続されている CAN バスに応じて他の設定を行うことができます。
2. Cycle Time フィールドに値を入力して、手動または定期的なメッセージ送信を選択します。
定期的には送信するには、0 より大きい値を入力してください。
手動でのみ送信するには、値 0 を入力します。
3. OK をクリックしてエントリを確認します。
作成された送信メッセージが Receive / Transmit タブに表示されます。
4. メッセージを手動で送信するには、メニューコマンド Transmit > Send を選択するか、**space** バーを押します。
手動送信プロセスは、定期的には送信される CAN メッセージに対して追加で実行されます。

5.3 追加のタブ

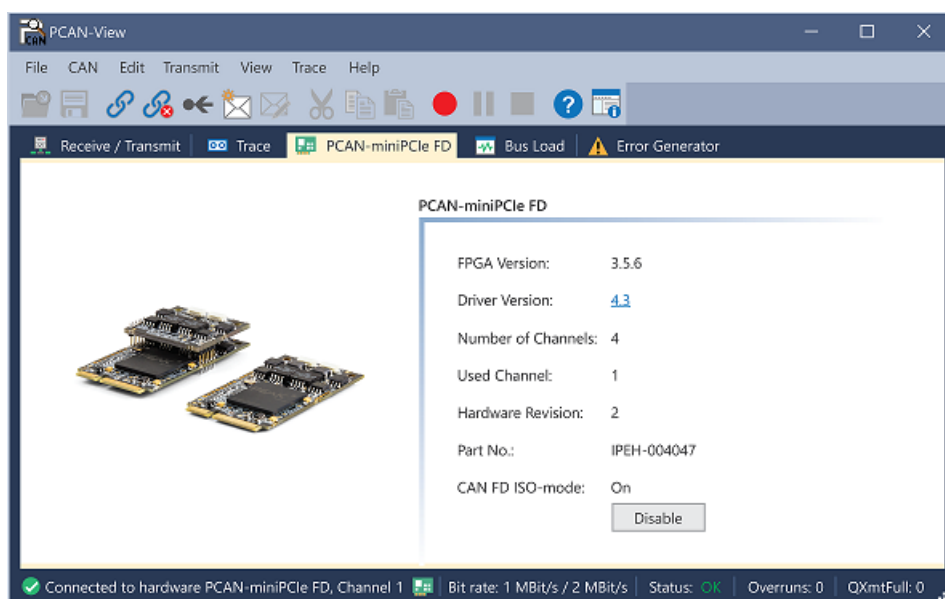
CAN インターフェイスに応じて、追加のタブを使用できます。

5.3.1 Trace タブ



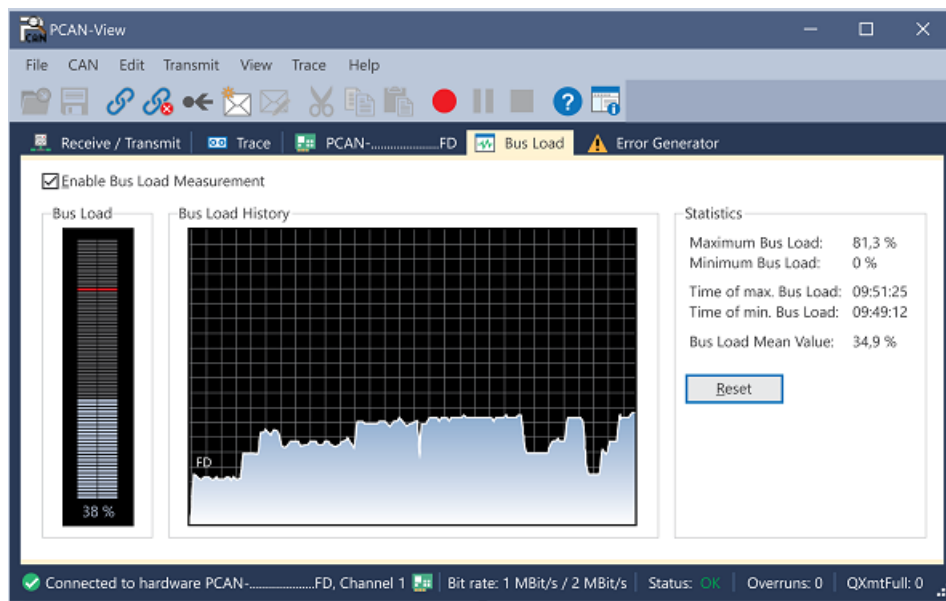
トレーサー（データロガー）は、CAN バスの通信をリニアまたはリングバッファモードで記録します。トレース・データはファイルに保存できます。

5.3.2 CAN-Interface タブ



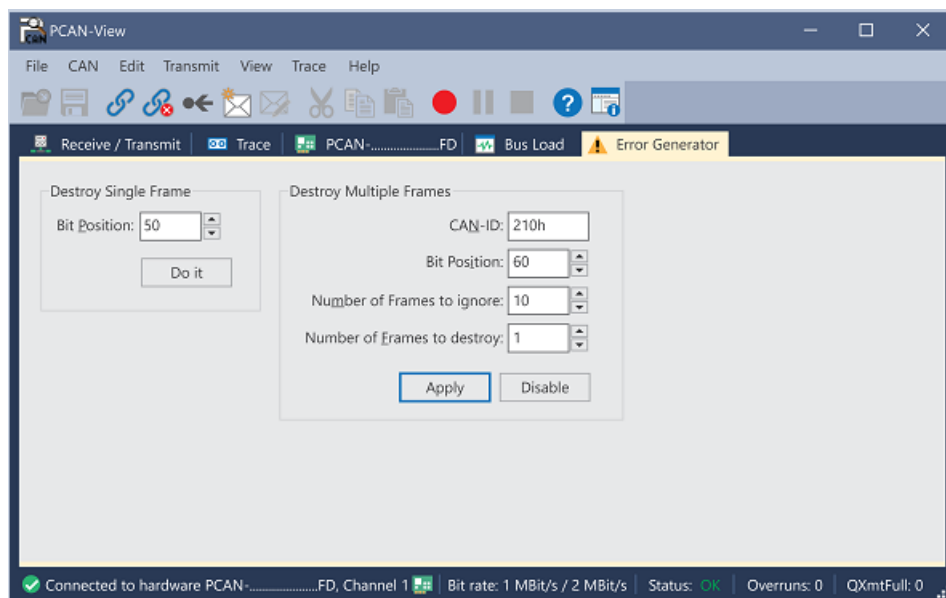
CAN-Interface タブには、ハードウェアと使用されている Windows デバイス・ドライバーに関する情報が表示されます。この画面は、PCAN-miniPCle FD の例です。CAN インターフェイスに応じて、同じタイプの複数のインターフェイスを区別するためにハードウェア ID を決定できます。CAN FD とのインターフェイスの場合、ハードウェアのデフォルトとして "ISO" または "Non-ISO" に従った送信を設定できます。

5.3.3 Bus Load タブ



Bus Load タブには、現在のバス負荷、その時間履歴、および接続されている CAN チャンネルの統計情報が表示されます。

5.3.4 Error Generator タブ



Error Generator タブにより、テスト環境または CAN バスの開発中に、6 つの連続したドミナントビットにより、CAN バスの通信が制御不能になることがあります。これは、CAN バスのプロトコル違反であり、接続された CAN ノードによってエラーとして認識されなければなりません。



注：Error Generator は、経験豊富なユーザーと開発環境でのみ使用する必要があります。詳細については、カスタマーサポートにお問い合わせください：support@peak-system.com

Error Generator を使用して CAN フレームを破棄するには、次の 2 つの方法のいずれかを使用します。

- アクティベーション後に 1 回
- CAN ID に関連する特定の間隔で繰り返し

Destroy Single CAN Frame

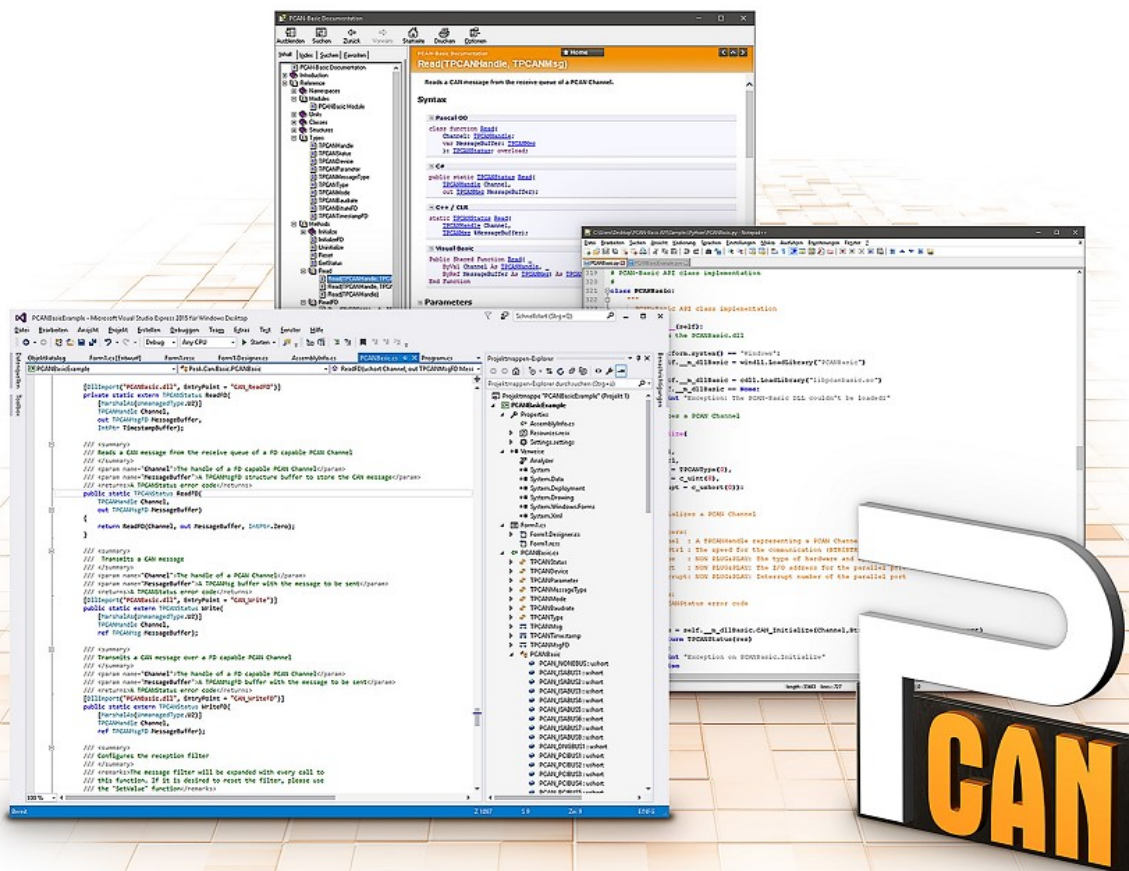
Destroy Single Frame 領域は、アクティブ化後にプラグインカードによって認識される次の CAN フレームを指します。

1. CAN フレームでエラーが生成される Bit Position を入力します。Bit Position は識別子の後に開始する必要があります。カウントにはスタッフ・ビットが含まれます。
2. Do it で破棄アクションを実行します。
次に Received または Transmitted される CAN フレームは、選択した Bit Position で破棄されます。

Destroy Multiple CAN Frames

1. 複数回破壊することを目的とした CAN フレームの CAN ID を入力します。以下の仕様はこの ID を参照しています。
2. CAN フレームでエラーが生成される Bit Position を入力します。Bit Position は識別子の後に開始する必要があります。カウントにはスタッフ・ビットが含まれます。
3. CAN メッセージが破棄される前に無傷で送信される場合は、無視するフレーム数を指定します。
4. 破棄するフレーム数を決定します。
5. 入力内容を Apply で確認して、エラージェネレータをアクティブにします。
6. Disable でそれ以上の CAN フレームの破壊を停止します。

6 API PCAN-Basic



PCAN-Basic の使用目的には、ライセンス権の遵守が必要です。次のエンドユーザーの使用許諾契約書をお読みください：

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

プログラミング・インターフェイス (API) PCAN-Basic は、PEAK-System の CAN-Interface に独自のプログラムを接続するための基本的な機能を提供します。PCAN-Basic は、プログラムとデバイス・ドライバ間のインターフェイスです。Windows オペレーティング・システムではこれは DLL (Dynamic Link Library) であり、Linux オペレーティング・システムでは SO (Dynamic Shared Object) です。PCAN-Basic は、オペレーティング・システム間で互換性があるように設計されています。ソフトウェア・プロジェクトは、サポートされているシステム間でほとんど労力をかけずに移植できます。

Windows にデバイス・ドライバ・パッケージをインストールすると、API PCAN-Basic の DLL ファイルがシステムフォルダーに配置されます。すべての一般的なプログラミング言語の例、およびライブラリとヘルプファイルは、www.peak-system.com/quick/DL-Develop-E からダウンロード・パッケージとして入手できます。

Linux の場合、API のダウンロードはこのリンクから入手できます。PCAN-Basic を使用するには、SocketCAN でのアクセスができないため、chardev ドライバーを含む別のドライバー・パッケージが必要です。"Driver Package for Proprietary Purposes"、ユーザーマニュアル、および実装の詳細については、www.peak-system.com/linux を参照してください。

6.1 PCAN-Basic の特徴

- CAN および CAN FD 接続のアプリケーションを開発するためのスレッドセーフな API を提供
- CAN および CAN FD の CAN 仕様 ISO 11898-1 をサポート
- サポートするオペレーティング・システム：
 - Windows® 11 (64 ビット)、10 (32/64 ビット)
 - Linux (32/64 ビット)
- 複数の PEAK-System アプリケーションと独自のアプリケーションを物理チャネルで同時に操作可能
- Single DLL (Win) / SO (Linux)で、サポートされるすべての種類のハードウェアに対応
- 各ハードウェアタイプで最大 16 チャネルまで使用可能
- チャネル間の簡単な切り替え
- PCAN-LAN デバイスタイプ経由で PCAN-Gateway の CAN チャネルにアクセス可能
- Windows 環境で CAN チャネルあたり最大 32,768 の CAN メッセージをドライバー内部でバッファリング
- 1 µs までの受信メッセージのタイムスタンプの精度
(使用する PEAK CAN インターフェイスによって異なります)
- PEAK-System の CAN 用 v1.1 および CAN FD アプリケーション用 v2.0 のトレース・フォーマットをサポート
- Listen-only モードなどの特定のハードウェア・パラメータへのアクセス
- メッセージを受信したときの Windows イベントによるアプリケーションの通知
- CAN エラーフレームのサポート
- CAN エコーフレームによる物理的な送信の確認
- デバッグ操作の拡張システム

- 多言語デバッグ出力
- 出力言語はオペレーティング・システムによって異なります
- デバッグ情報は個別に定義できます

6.2 API の主な説明

CAN インターフェイスにアクセスするシーケンスは、次の 3 つのフェーズに分かれています：

初期化について

CAN チャネルは、使用する前に初期化する必要があります。CAN の場合は `CAN_Initialize`、CAN FD の場合は `CAN_InitializeFD` という関数を呼び出すだけで、初期化が行われます。この API では、CAN インターフェイスの種類ごとに、最大 16 個の CAN チャネルを同時に使用することができます。初期化が成功すると、CAN チャネルは準備完了となります。それ以上のコンフィギュレーションステップは必要ありません。

相互作用

メッセージの送受信には、初期化モードに応じて、`CAN_Read`、`CAN_Write`、`CAN_ReadFD`、`CAN_WriteFD` という関数を使用できます。また、特定の CAN ID に限定するメッセージフィルターの設定や、CAN コントローラーを Listen-only モードに設定するなどの追加設定も可能です。

CAN メッセージの受信については、アプリケーション（クライアント）に自動的に通知するイベントを設定することができます。これにより、以下のような利点があります：

- アプリケーションが定期的に受信メッセージを確認する必要がない（ポーリングがない）。
- 受信時の応答時間が短縮されます。

完了

通信を終了するには、関数 `CAN_Uninitialize` が呼び出され、CAN チャネルの予約済みリソースなどが解放されます。さらに、CAN チャネルは "Free" としてマークされ、他のアプリケーションから利用可能になります。

7 技術仕様

| Connections | | |
|---|---|--------|
| Computer | PCI bus (Rev. 2.2), PC98, 32-bit bus width, for 3.3 V and 5 V systems | |
| CAN | D-Sub (m), 9 pins, pin assignment according to specification CiA® 303-1 | |
| | | |
| CAN | | |
| Protocols on OSI layer 2 | CAN ISO 11898-1:2015, CAN 2.0 | |
| Physical transmission, OSI layer 1 | ISO 11898-2 (High-speed CAN) | |
| Bit rates | 5 kbit/s to 1 Mbit/s | |
| Controller | NXP SJA1000 | |
| Transceiver | NXP PCA82C251 | |
| Time stamp resolution | 1 µs | |
| Galvanic isolation | PCAN-PCI: none | |
| | PCAN-PCI opto: up to 500 V, separate for each connection | |
| Supplying external devices | PCAN-PCI: D-Sub pin 1 / pin 9; 5 V, max. 100 mA | |
| | PCAN-PCI opto: D-Sub pin 1 / pin 9; 5 V, max. 50 mA not assigned at delivery | |
| Internal Termination | none | |
| | | |
| Power supply | | |
| Supply voltage | 3.3 V / 5 V | |
| Max. current consumption at 12 V pin without power supply for external devices | Single Channel | 150 mA |
| | Double Channel | 280 mA |
| | Single Channel opto | 260 mA |
| | Double Channel opto | 490 mA |
| | | |
| Measures | | |
| Size (PCB H x W) | 92,2 x 120 mm | |
| Weight | Single Channel | 54 g |
| | Double Channel | 63 g |
| | Single Channel opto | 55 g |
| | Double Channel opto | 65 g |

Environment

| | |
|---------------------------------------|---------------------------------|
| Operating temperature | -40 to +85 °C (-40 to +185 °F) |
| Temperature for storage and transport | -40 to +125 °C (-40 to +257 °F) |
| Relative humidity | 15 to 90 %, not condensing |

Conformity

| | |
|------|--|
| RoHS | Directive 2011/65/EU (RoHS 2) + 2015/863/EU |
| | DIN EN IEC 63000:2019-05;VDE 0042-12:2019-05 |
| EMV | Directive 2014/30/EU |
| | EN 55024:2016-05;VDE 0878-24:2016-05 |
| | EN 55032:2016-02;VDE 0878-32:2016-02 |


付録 A CE 証明書

EU Declaration of Conformity



This declaration applies to the following product:

Product name: **PCAN-PCI**
Item number(s): **IPEH-002064/65/66/67**
Manufacturer: **PEAK-System Technik GmbH**
Otto-Roehm-Strasse 69
64293 Darmstadt
Germany

 We declare under our sole responsibility that the mentioned product is in conformity with the following directives and the affiliated harmonized standards:

EU Directive 2011/65/EU (RoHS 2) + 2015/863/EU (amended list of restricted substances)

DIN EN IEC 63000:2019-05;VDE 0042-12:2019-05

Technical documentation for the assessment of electrical and electronic products with respect to the restriction of hazardous substances (IEC 63000:2016); German version EN 63000:2018

EU Directive 2014/30/EU (Electromagnetic Compatibility)

DIN EN 55024:2016-05;VDE 0878-24:2016-05

Information technology equipment – Immunity characteristics – Limits and methods of measurement (CISPR 24:2010 + Cor.:2011 + A1:2015); German version EN 55024:2010 + A1:2015

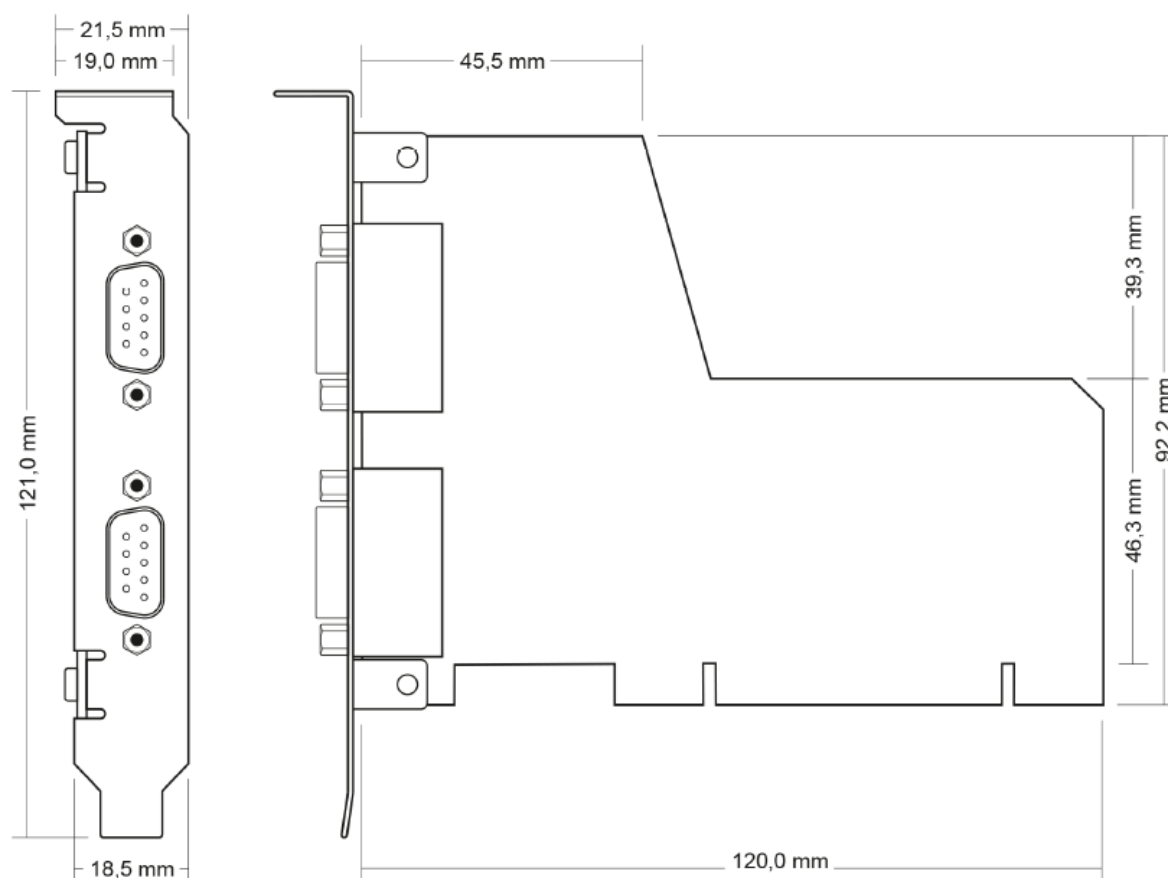
DIN EN 55032:2016-02;VDE 0878-32:2016-02

Electromagnetic compatibility of multimedia equipment - Emission Requirements (CISPR 32:2015); German version EN 55032:2015

Darmstadt, 7 September 2021



Uwe Wilhelm, Managing Director

付録 B 寸法図

PCAN-PCI Double チャンネル

付録 C クイックリファレンス

Windows でのソフトウェア／ハードウェアのインストール

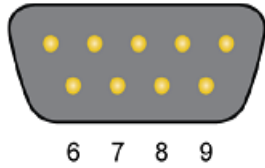
ホームページ (www.peak-system.com/quick/DL-Driver-E) から、デバイス・ドライバーのインストールパッケージをダウンロードしてください。CAN インターフェイスをインストールする前に、ドライバーをインストールしてください。

次回の Windows 起動時に新しいハードウェアが検出され、ドライバーが初期化されます。動作確認を行います。Windows のスタート・メニューを開きます。PeakSettings と入力し、**Enter** キーを押します。PEAK settings ウィンドウが表示されます。CAN ハードウェア]の下に、接続されている CAN インターフェイスが表示されます。

Windows でのスタートアップ

CAN インターフェイスにアクセスするためのサンプルアプリケーションとして、Windows のスタート・メニューから CAN モニター PCAN-View を実行します。CAN インターフェイスの初期化には、希望する CAN チャネルと CAN ビットレートを選択します。

High-speed CAN connector (D-Sub, 9 pins)

| Assignment | Pin | D-Sub plug |
|----------------|---------|--|
| +5 V(optional) | 1, 9 |  |
| CAN_L | 2 | |
| CAN_H | 7 | |
| CAN_GND | 3, 6 | |
| not connected | 4, 5, 8 | |

付録 D Linux

カーネルのバージョンによっては、PEAK-System の CAN インターフェイス用のデバイス・ドライバーがすでにオペレーティング・システムに含まれています。CAN インターフェイスはネットワーク・デバイス (SocketCAN、netdev) として扱われます。SocketCAN のドキュメントは、<https://www.kernel.org/doc/Documentation/networking/can.txt> で見ることができます。

`grep PEAK_ /boot/config-`uname -r`` コマンドは、利用可能なドライバーをリストアップします。次の表は、PCAN-Interfaces と、それらがサポートされているカーネルバージョンを示しています。

| PCAN-Interface | | | Kernel version |
|-------------------------|----------------------|-------------------|----------------|
| PCAN-PCI | PCAN-PCI Express | PCAN-miniPCI | ≥ 3.2 |
| PCAN-PC/104-Plus | PCAN-PCI/104-Express | | |
| PCAN-USB | PCAN-USB Pro | PCAN-ExpressCard | ≥ 3.4 |
| PCAN-PCI Express | PCAN-miniPCIE | | |
| PCAN-PCI/104-Express | | | ≥ 3.7 |
| PCAN-USB FD | PCAN-USB Pro FD | | ≥ 4.0 |
| PCAN-Chip USB | | | ≥ 4.11 |
| PCAN-PCI Express FD | | | ≥ 4.12 |
| PCAN-PCI/104-Express FD | PCAN-miniPCIE FD | PCAN-Chip PCIE FD | ≥ 4.12 |
| PCAN-M.2 | | | |
| PCAN-Chip PCIE | | | ≥ 4.3 |
| PCAN-USB X6 | | | ≥ 4.9 |

PCAN-Interface に必要なドライバーが存在し、ロードされているかどうかは、次のコマンドで確認できます：

`lsmod | grep ^peak check`. 初期化が成功した場合、応答行は `peak_usb` または `peak_pci` で始まります。

必要なドライバーが一覧にない場合は、"Driver Package for Proprietary Purposes" をインストールしてください。ダウンロード、ドライバーのユーザーマニュアル、および、対応する "Implementation Details" は、次の場所にあります：www.peak-system.com/linux

また、PCAN-Basic、libpcan、libpcanfd など、chardev ドライバーをベースにした API を使用する場合にもこのドライバー・パッケージが必要です。