

CAN-2057D 快速上手指南

v2.1, 2024 03 月

產品內容

除了本『快速上手指南』外,此產品內容還包括以下這些配件:





_c 技術支援

service@icpdas.com

www.icpdas.com

技術資源

如何在 ICP DAS 網站上搜索 driver、手冊和規格

• 行動版網站



_ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ 接腳對映圖 Power LED 1 DOO NET LED DO1 DO2 MOD MOD LED DO 0 _____ DO 1 _____ DO 2 _____ DO 3 _____ DO 4 ____ DO3 DO4 Digital DO5 Output DO 4 _____ DO 5 _____ DO 6 _____ DO 7 _____ DO 8 _____ DO 9 _____ DO 10 _____ LED \bigcirc BAUD DO6 DO7 DO8 DO 10 ____ DO 11 ____ DO 12 ____ DO 13 ____ DO 14 ____ DO 15 ____ DO9 CAN_V+ DO10 CAN_H DO11 Node ID DO12 Rotary (x10) CAN_SHLD

2

DO13

DO14

GND GND

PWR

PWR

20

內部 I/O 結構圖

Switch

(Ex:32)

Node ID

X10

Node ID X1

1**20**Ω

Terminator Resistor LED CAN_L

CAN_GND

Disable

Enable

H

120 Ω

Terminator

907

90

9

(x1)

120 Ω ा____ Terminator



鮑率旋鈕開關



鮑率旋鈕開關

旋鈕開關數值	鮑率 (kbps)
0x0	125
0x1	250
0x2	500
0xF	韌體更新

4

I/O 接線方式



CAN Bus 接線方式



5

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 <i>(大地接地)</i>
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.



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)



韌體更新

步驟 1: 將模組設定為 "Bootloader" 模式

將模組設定為 "Bootloader" 模式(將鮑率設為 0xF),然後上電開機。於模組重新開機之後、模組上的 LED 燈號(PWR、NET、MOD)會同時閃爍。此表示模組已進入 "Bootloader" 模式.



鮑率旋鈕開關

步驟 2: 取得模組韌體

模組韌體可以由下方路徑取得

https://www.icpdas.com/en/download/show.php?num

=1914&model=CAN-2057D

步驟 3: 取得並執行 FW_Update_CAN 下載工具

FW_Update_CAN 韌體下載工具可以由下方路徑取得 https://www.icpdas.com/en/download/show.php?num

=1940&model=CAN-2057D

執行 FW_Update_CAN 工具程式

💱 FW_Update_CAN_v1.00
 CAN Device : (1) RS232 to CAN : C I-7530(A) (2) Ethemet to CAN : C I-7540D (3) USB to CAN : C I-7565 C I-7565-H1 C I-7565-H2
(4) CAN Card: C PISO-CM100(U) C CAN200 C CAN400
Board_ID : 0 CAN_Port : CAN1 💌
2. Firmware : \Documents and Settings\icpdas\Desktop\CAN_2018C_v1.10.fw Browser
Start Firmware Download
82%

[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:<u>I-7540D</u>
- (3) USB轉CAN: I-7565, I-7565-H1, I-7565-H2
- (4) CAN +: 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_2054d_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。

