

I-7540D Series FAQ

Q1: 如何撰寫I-7540D PC端的應用程式? (2013/12/10, Alan).....	2
Q2: 為何當CAN Bus off異常時，I-7540D無法回覆CAN Bus狀態? (2013/12/10, Alan)	2
Q3: 為何當I-7540D在CAN鮑率 10K用Polling 方式傳送訊息時，模組會持續重置? (2013/12/10, Alan).....	2
Q4: I-7540D收到高優先權的CAN ID是否可優先被送出 (2014/12/16, Alan)?.....	2
Q5: 如何開發I-7540D的應用程式 (2014/12/16, Alan)?	2
Q6、I-7540D是否提供Labview driver? (2016/12/15, Alan).....	3
Q7、I-7540D是否支援 RP-1210? (2016/12/15, Alan)	3

Q1: 如何撰寫 I-7540D PC 端的應用程式? (2013/12/10, Alan)

A:

1. I-7540D 支援標準 TCP/IP 封包且使用 Port 10003 轉換 Ethernet 訊息至 CAN bus，請客戶將命令加載至 TCP/IP 封包的資料欄位中即可。
2. 可使用 Virtual CAN 的技術，請客戶參考 Virtual CAN 相關的資訊。

http://www.icpdas.com/products/Remote_IO/can_bus/VxCAN_Driver.htm

(2013/12/10, Alan)

Q2: 為何當 CAN Bus off 異常時，I-7540D 無法回覆 CAN Bus 狀態? (2013/12/10, Alan)

A:

韌體(v1.18)之後的版本已解決此問題。

(2013/12/10, Alan)

Q3: 為何當 I-7540D 在 CAN 飽率 10K 用 Polling 方式傳送訊息時，模組會持續重置? (2013/12/10, Alan)

A:

舊版韌體使用 Polling Send 的方式傳送 CAN 訊息，會等待 CAN 傳送成功狀態，因等待過久時間而導致 WDT 重置，v1.18 之後的版本已解決。

(2013/12/10, Alan)

Q4: I-7540D 收到高優先權的 CAN ID 是否可優先被送出 (2014/12/16, Alan)?

A:

不行。

I-7540D 帶有軟體緩衝，當它收到 Ethernet 的命令時，會採用 FIFO 方式送出，反之亦然。

(2014/12/16, Alan)

Q5: 如何開發 I-7540D 的應用程式 (2014/12/16, Alan)?

A:

有三種方式可用於開發 I-7540D 的應用程式。

- (1) I-7540D 支援 OPC 功能，適合於開發一般的應用，如: Indusoft。
- (2) I-7540D 支援虛擬 CAN 技術。藉由虛擬 CAN 驅動程式，可幫助使用者容易且快速地開發 Windows 平台的程式。
- (3) I-7540D 支援 VxComm 技術。透過此技術，使用者可以開發 Ethernet Socket 的程式。

(2014/12/16, Alan)

Q6、I-7540D 是否提供 Labview driver? (2016/12/15, Alan)

A: I-7540D 不提供 Labview driver。

若使用者想透過 Labview 使用模組，它可以使用 TCP socket port 10003。

(2016/12/15, Alan)

Q7、I-7540D 是否支援 RP-1210? (2016/12/15, Alan)

A：RP-1210 用於控制 CAN 與 SAE J1939 網路的標準 API。

I-7540D 不支援此 API。

(2016/12/15, Alan)