

CAN-2000C FAQ

- Q1、當我設定 PDO 的 Event Timer 要讓 PDO 每 1 秒自動回覆一次後，PDO 也開始按照設定般每秒鐘自動回傳一次訊息，但是當我將設備斷電重開並讓設備進入 Operation 模式後，PDO 的 Event Timer 就會關閉，需要重新設定才能啟用，有什麼方式可以保持這樣的設定嗎？ 2
- Q2、我發現我的 CAN-2000C 模組有出新版的 firmware，請問我要如何更新？ 3
- Q3、為何我使用其他家的 CANopen master 無法與 CAN-2000C 系列模組通訊？同時觀察到 CAN-2000C 系列模組的 ERR 指示燈會不停地閃爍。 4
- Q4、CAN-2000 系列的塑料外殼是否有 REACH 認證? CAN-2000 系列有無通過 UL 認證? 5
- Q5、CAN-2000 系列模組的重量是多少? 有沒有 STEP 檔案可以提供?..... 5
- Q6、有沒有 CAN-2000C 系列的範例 demo? 要如何使用它們? 6

Q1、當我設定 PDO 的 Event Timer 要讓 PDO 每 1 秒自動回覆一次後，PDO 也開始按照設定般每秒鐘自動回傳一次訊息，但是當我將設備斷電重開並讓設備進入 Operation 模式後，PDO 的 Event Timer 就會關閉，需要重新設定才能啟用，有什麼方式可以保持這樣的設定嗎？

A:

可以利用 SDO 的物件 0x1010 來完成儲存設定的功能，只要先把 Event Timer 設定好，再使用物件 0x1010 下達 Save 的命令 (詳細請參考各 CAN-2000C 模組的手冊 3.2 章 Store and Restore Object) 即可儲存此設定，重開機後模組只要進入到 Operation 狀態，PDO 就會開始依據 Event Timer 設定的時間定時傳回 PDO 訊息了。

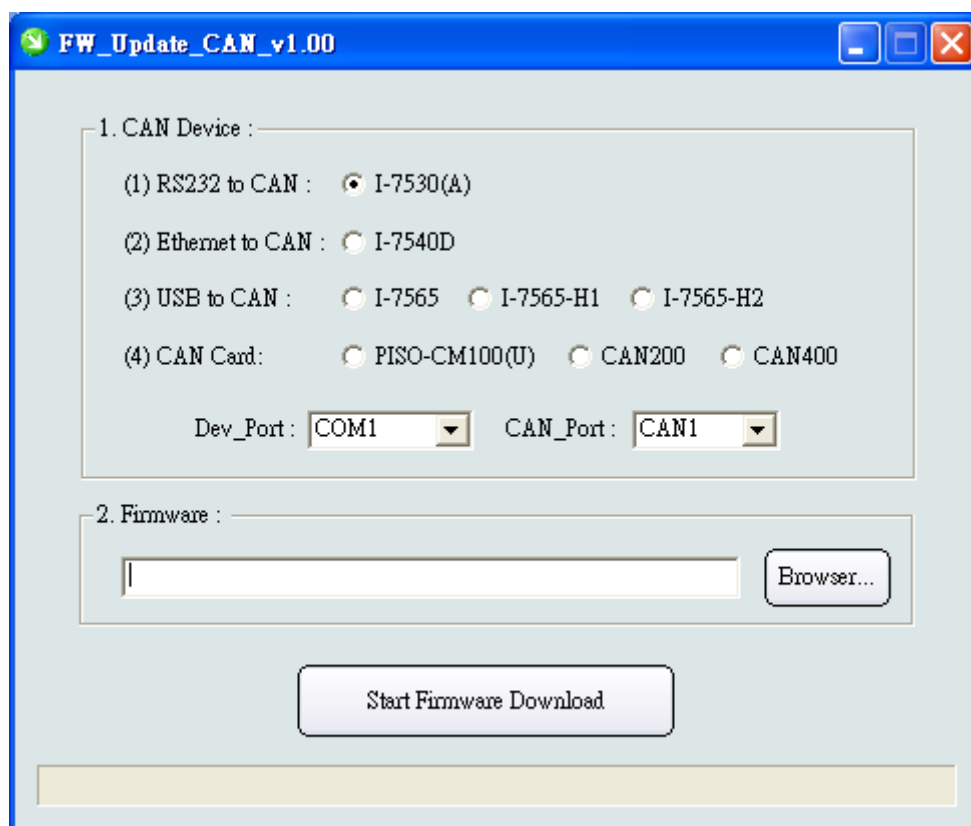
(2012/04/30, Ming)

Q2、我發現我的 CAN-2000C 模組有出新版的 firmware，請問我要如何更新？

A:

請先確認你的模組是否有支援 CAN bus 更新 firmware 的功能，確認方式只要先將 Node ID 的 Rotary Switch 調整到 0，若此時模組上的三個 Led 狀態燈呈現輪流閃爍的狀態即表示有支援 CAN bus 更新 firmware 的功能，此時只要執行 FW_Update_CAN.exe 並選擇好新的 firmware，FW_Update_CAN.exe 即可透過有支援的轉換器或 CAN 卡來更新 CAN-2000C 模組的 firmware。若是你的 CAN-2000C 模組不支援 CAN bus 更新 firmware 的功能或是你沒有 FW_Update_CAN.exe 所支援的設備，請聯絡客服人員協助。

* FW_Update_CAN.exe 支援的 CAN 設備如下圖 CAN Device 欄位所示：



(2012/04/30, Ming)

Q3、為何我使用其他家的 CANopen master 無法與 CAN-2000C 系列模組通訊？同時觀察到 CAN-2000C 系列模組的 ERR 指示燈會不停地閃爍。

A:

請先檢查 CAN Bus 上的終端電阻值。使用者可以先測量 CAN_H 和 CAN_L 之間的電阻值是否接近 60Ω 。如果沒有，則需要在 Bus 兩端都加上一個 120Ω 的終端電阻 (CAN-2000C 模組內建有 120Ω 的終端電阻的開關可提供切換)。

(2013/12/06, Randy)

**Q4、CAN-2000 系列的塑料外殼是否有 REACH 認證? CAN-2000 系列有無
通過 UL 認證?**

Ans. :

1. CAN-2000 系列的塑料外殼沒有 REACH 認證。
2. CAN-2000 系列模組沒有通過 UL 認證。

(2016/12/12, Randy)

Q5、CAN-2000 系列模組的重量是多少? 有沒有 STEP 檔案可以提供?

Ans. :

CAN-2000C 系列模組的重量大約在 155~165 克。(不包含像 CAN-2018C 或 CAN-2019C 所外接的子板)

CAN-2000C 系列模組的 STEP 檔案可在以下連結下載。

ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/canopen/slave/can-2000c/CAN-2000.STEP.rar

(2016/12/12, Randy)

Q6、有沒有 CAN-2000C 系列的範例 demo? 要如何使用它們?

答: 是的，我們有 CAN-2000C 的 demo

在開始使用這些 demo 前，要先上

ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/can/virtual_can/

下載“virtual can setup v313.zip”，解壓縮後並安裝

/pub/cd/fieldbus_cd/can/virtual_can/ 的索引

 [父目錄]

名稱	大小	已修改日期
 demo/		2018/11/29 下午7:34:00
 old_version/		2016/1/26 下午5:02:00
 virtual can setup v313.zip	10.8 MB	2016/1/26 下午5:02:00
 virtualcandriver_manual.pdf	2.7 MB	2014/11/26 下午6:41:00
 vxcan_utility/		2014/12/10 下午5:59:00

然後我們的 demo 放在 FTP:

ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/can/virtual_can/demo/

選擇你所需要的 demo 下載

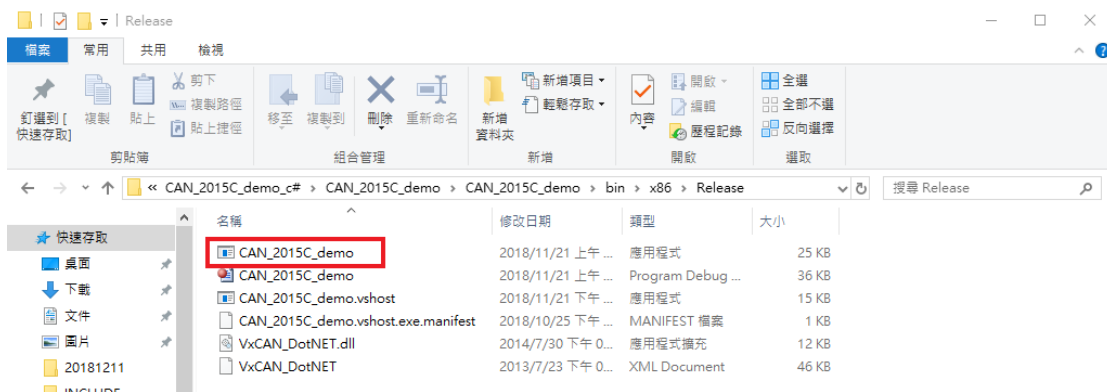
/pub/cd/fieldbus_cd/can/virtual_can/demo/ 的索引

 [父目錄]

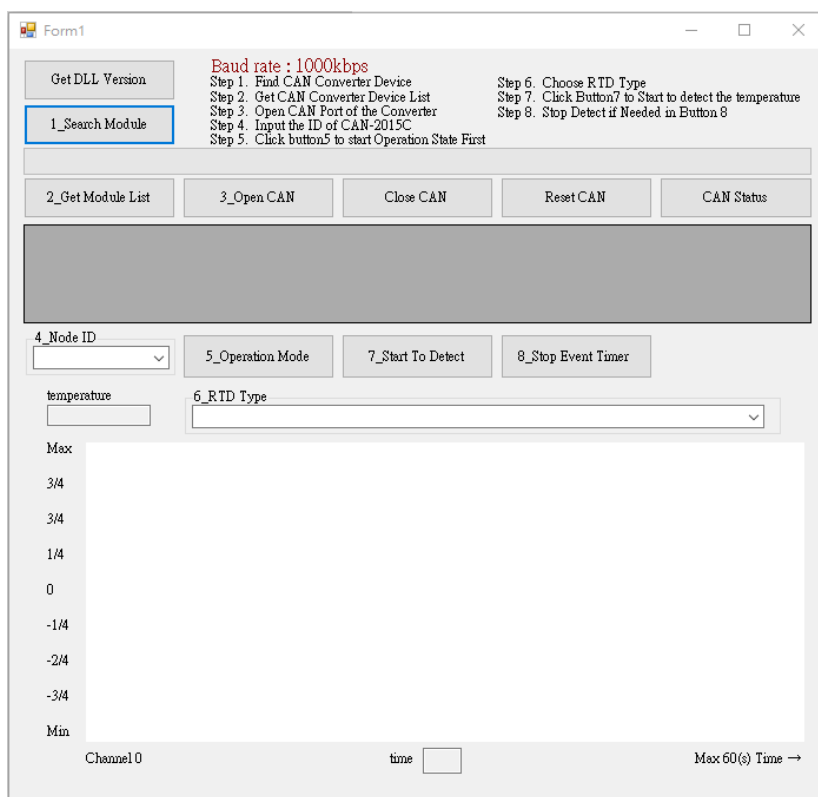
名稱	大小	已修改日期
 can_2015c_demo_c#.zip	271 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 can_2017c_demo_c#.zip	278 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 can_2026c_demo_c#.zip	297 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 can_2053c_demo_c#.zip	125 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 can_2055c_demo_c#.zip	207 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 can_2057c_demo_c#.zip	241 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 can_2088c_demo_c#.zip	181 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 vxcan_dotnet.zip	52.1 kB	2018/11/29 下午7:34:00
 vxcan_v3.0_demo.zip	157 kB	2018/11/29 下午7:34:00

下載完後解壓縮，打開資料夾後可以找到一個 C#的專案，你可以打開專案查看如何撰寫使用的程式。

或是直接到 CAN_20xxC_demo_c#\CAN_20xxC_demo\CAN_20xxC_demo\bin\x86\Release 找到 demo 的執行檔，點擊右鍵選擇以系統管理員身分執行



然後依照程式內上方的指示操作 demo



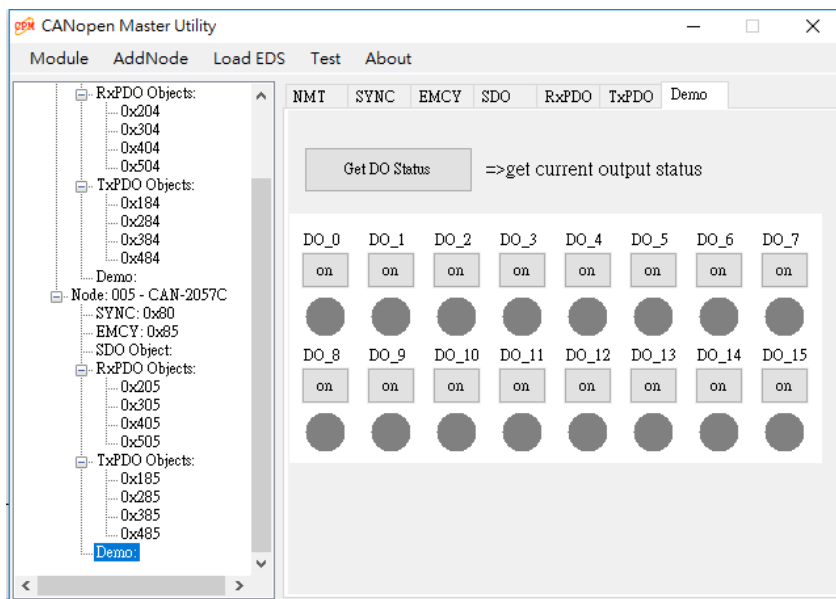
註: 由於這些範例都是以本公司的 VxCAN driver 做出的，所以只能用本公司的 CAN converter 或 CAN card 連接電腦及 CAN-2000C 模組

如果您是使用我們公司的 CANopen master，可以上
ftp://ftp.icpdas.com/pub/cd/fieldbus_cd/canopen/master/utility/pc/
 下載“cpmutility.exe”



執行 cpmutility.exe 後，當 master 有連結到 CAN-2000C 系列產品，他會有一個 demo 頁面可以透過圖形化的介面直接操作模組。

例如，當 master 連接了 CAN-2057C，他會有一個 demo 頁面可以直接操作 DO 點位。



(2018/12/13, Evan)