

Datenblatt Tiny-CAN IV-XL Version 2

USB CAN Adapter für höchste Anforderungen



Technische Daten:

PC Interface	USB
Spannungsversorgung	USB, max. 200 mA, 4 – 6 V
4 Status LEDs: Power/USB, Error, CAN-Rx, CAN-Tx	✓
CAN Interface	High Speed (ISO 11898-2) Treiber: PCA82C251T
CAN-Anschluss	9-pol. Sub-D-Stecker entsprechend CiA-DS102-1
Übertragungsraten	10 kBit/s – 1 MBit/s
Benutzerdefinierte CAN Übertragungsraten möglich	✓
CAN-Spezifikation	2.0A (11-Bit ID) und 2.0B (29-Bit ID)
Größe Empfangs-FIFO	1000
Größe Sende-FIFO	72
Hardware Filter	4
Intervall Puffer	8
Firmware Update über PC möglich	✓
Galvanische Trennung	✓
Gehäuse	✓
Silent Mode	✓
Transmit Message Request	✓
Automatic Retransmission disable	✓
Hardware Timestamp	✓
CAN Safe	✓
Maximale Buslast	100%
USB-Suspend-Mode	✓
Watchdog	✓
	Hardware-Watchdog
Prozessor	Spansion MB9BF524KPMC (32-Bit/64MHz, 256 kB Flash, 32 kB RAM)
USB-Controller	FTDI FT2232HL
Übertragungsgeschwindigkeit Prozessor <-> USB-Controller	8 MBaud
Temperaturbereich	-40 - 85 °C
Abmessungen	85 x 55 x 24 mm
Gewicht	120g
Zertifizierung	CE
Software	Tiny-CAN API
Betriebssysteme	Windows (ab XP), Apple (OS X), Linux (ab Kernel 2.6)

Begriffserklärungen:

Intervall Puffer

Je nach Hardware ist eine bestimmte Anzahl von TxD-Puffern mit Intervalltimern vorhanden, diese ermöglichen das Versenden zyklischer Nachrichten in Echtzeit. Der normale Versand von CAN Nachrichten erfolgt über das „TxD-FIFO“ des Moduls.

Hardware Filter

Je nach Hardware ist eine bestimmte Anzahl von Filtern vorhanden, mit den Filtern ist es möglich, ein hohes Datenaufkommen auf dem USB-Bus zu reduzieren. Eine gefilterte Nachricht wird in dem dazugehörigen Puffer gespeichert, der Puffer wird immer wieder überschrieben. Alles was nach dem Durchlauf der Filter noch übrig bleibt landet im „Rx-D-FIFO“ des Moduls.

Silent Mode

Zusätzlich zu den Funktionen „CAN Start“ und „CAN Stop“ steht der Silent Mode zur Verfügung.

Der CAN-Controller ist nur passiv am Bus, empfangene CAN Nachrichten werden nicht mit einem ACK quittiert, bei Fehlern werden aktiv keine „Error Frames“ gesendet. Das Senden von CAN-Nachrichten ist nicht möglich. Der „Silent Mode“ wird verwendet, um einen CAN-Bus abzuhorchen, ohne diesen zu beeinflussen.

Transmit Message Request

Erfolgreich gesendete CAN Nachrichten werden in das Empfang-FIFO zurückgeschrieben, um den Versand der Nachrichten zu bestätigen. Die Nachrichten werden durch das TxD Flag gekennzeichnet. Die Funktion kann per Software aktiviert/deaktiviert werden.

Automatic Retransmission disable

Das automatische wiederholte Versenden von CAN Nachrichten bei Fehlern wird unterbunden. Die Funktion kann per Software aktiviert/deaktiviert werden.

Hardware Timestamp

Ein Hardware Timestamp wird in der Hardware erstellt und beim Empfang bzw. dem erfolgreichen Versenden einer CAN Nachricht an der entsprechenden Stelle eingefügt.

CAN Safe

Vermeidet Fehler auf dem CAN Bus beim Abstecken des USB-Kabels oder Ausschalten des Computers

Maximale Buslast

Bei 1 MBit/s, Standard Frames mit 8 Byte Datenlänge, alle Hardware Filter aus

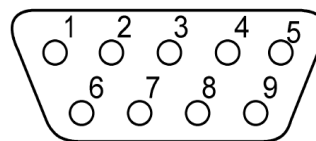
USB-Suspend-Mode

Reduzierung des Stromverbrauchs im Standby-Modus. Die Elektronik des Moduls wird zum größten Teil Spannungslos geschaltet, ein Empfang oder Senden von CAN Nachrichten ist nicht möglich.

Watchdog

Überwachung des Prozessors

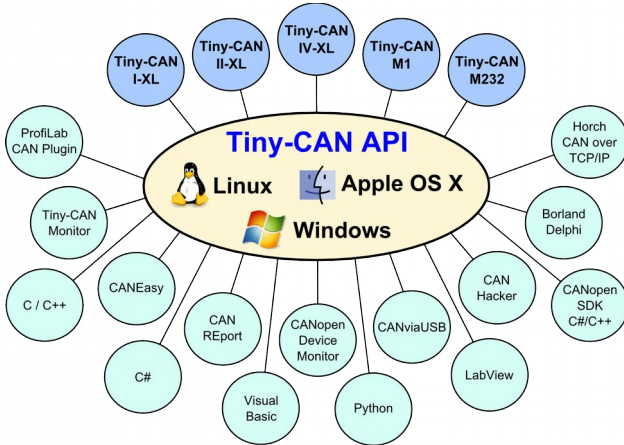
CAN Sub-D-Stecker



Pin	Signal	Beschreibung
1	-	reserviert
2	CAN-L	CAN Bus Signal Low
3	CAN-GND	CAN Masse
4	-	reserviert
5	CAN-Shield	Erde / Gehäuse
6	GND	Optionale CAN Masse
7	CAN-H	CAN Bus Signal High
8	-	reserviert
9	CAN-V+	nicht verdrahtet

Tiny-CAN API

Die Tiny-CAN API ist unsere plattformübergreifende Schnittstelle für alle Tiny-CAN-Hardwareadapter. Sie nutzt die gleichen API-Aufrufe – ganz gleich, ob Sie mit Windows, OS X oder Linux arbeiten und welches Tiny-CAN-Modul Sie verwenden.

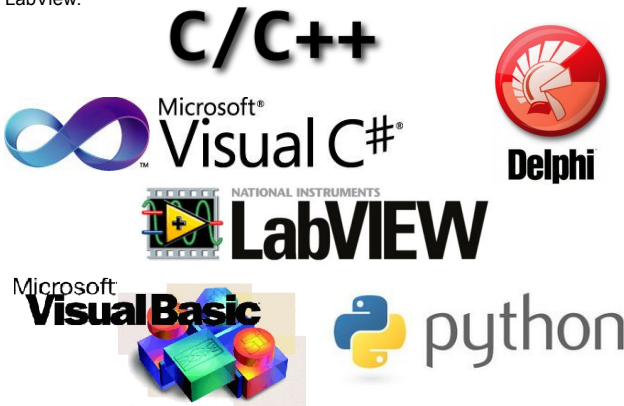


Die Vorteile der Tiny-CAN-API auf einen Blick:

- Plug-and-Play-Unterstützung der Hardware: Der Treiber erkennt automatisch, wenn die Hardware an- oder abgesteckt wird.
- Ereignissteuerung über „Callback“ oder „Wait“ Funktionen
- Callback-Funktionen blockieren den „Main“-Thread des Treibers nicht
- Asynchrone Prozessaufrufe: Die API-Funktionen können von mehreren Threads und Callback-Funktionen aufgerufen werden.
- Größe für Empfangs- und Send-FIFO einstellbar
- Informationsdienst über Treiber und verwendete Hardware
- Hardware-spezifische Funktionen
- Vollständige Offenlegung der API

Applikationsentwicklung

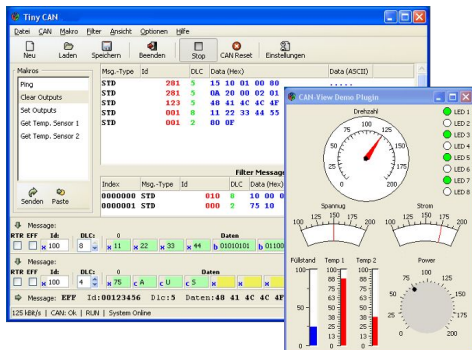
Das kostenlose Development Paket unterstützt folgende Programmiersprachen/Umgebungen: C/C++, C#, Visual VB, Python, Delphi, LabView.



Zum Development Paket gehören auch zahlreiche Applikationsbeispiele.

Tiny-CAN-Monitor

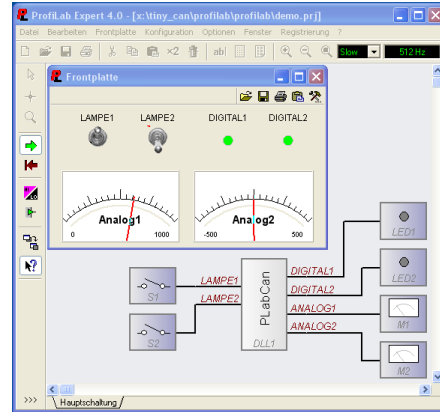
Kostenloser CAN-Monitor für Windows, Linux und OS X. Das Programm ist ein GNU - Open Source Projekt und wurde mit Gtk+ in der Sprache "C" entwickelt.



ProfiLab CAN Plugin

Mit wenigen Mausklicks werden CAN-Botschaften in Signale aufgeteilt, die dann als analoger oder digitaler Ein/Ausgang im Schaltungssymbol erscheinen. Auch das Verarbeiten von "Muxer"-Nachrichten ist ohne Probleme möglich. Die einzelnen Signale können dann mit allen im ProfiLab enthaltenen Elementen verbunden werden, z.B. Schalter, Taster, Displays, Analoge Zeigerinstrumente usw. Die Programmierung erfolgt ausschließlich auf grafischer Ebene.

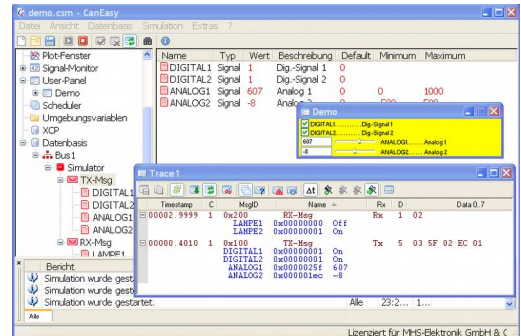
ProfiLab lässt sich nicht nur zur Visualisierung sondern auch zur Steuerung einsetzen. Zahlreiche Bauteile zur Verknüpfung und Verarbeitung von Signalen stehen zur Verfügung. Mit dem integrierten Compiler ist es möglich, fertige Projekte sozusagen in Stand-Alone-Anwendungen zu verwandeln. Diese, von der ProfiLab-Software erstellten Anwendungen, können Sie auf jedem Windows-PC starten, ohne dass dort die Originalsoftware installiert sein muss.



Third Party Tools

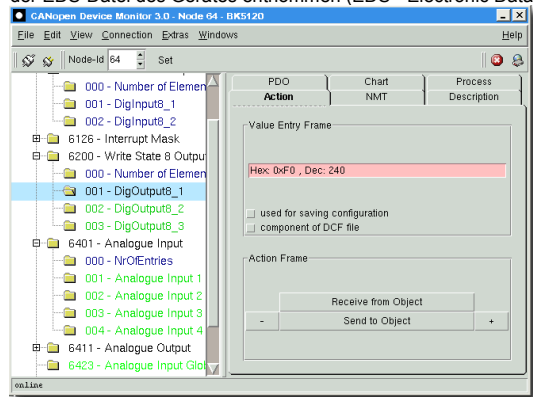
CanEasy – Firma Schleißheimer

Can Easy 3.0 ist eine windowsbasierte Simulations-, Analyse- und Testumgebung für Entwicklung und Test von CAN-Bus-Systemen. Einfachheit ist das oberste Prinzip beim Einrichten, Bedienen und Erweitern des Systems.



CANopen Device-Monitor – Firma Port

Der CANopen Device-Monitor von port dient der grafischen Inspektion und Konfiguration von CANopen Geräten im CANopen-Netzwerk. Die integrierte Skriptfähigkeit erlaubt neben dem Zugriff auf die implementierten CANopen-Dienste, die Ausführung von Steueraufgaben im Netzwerk und die Realisierung von Test- und Steuerapplikationen mit geringem Aufwand. Die Informationen zur Darstellung des Geräte-Objektverzeichnisses werden der EDS-Datei des Gerätes entnommen (EDS - Electronic Data Sheet).



Weitere Third Party Tools: CAN-REport, CANHacker, CANviaUSB, BUSMASTER, CarPort