

# CAN50

## CAN CENTRONICS INTERFACE

### Für den Datenaustausch PC ↔ MACS-Steuerungen & CIO-Module

Für den effizienten Datenaustausch zwischen PC und den Positionier- und Synchronisationssteuerungen der **MACS**-Serie und den programmierbaren I/O-Modulen wird PC-seitig eine CAN-Schnittstelle benötigt.

Mit dem **CAN50**-Interface können PC-Applikationen und insbesondere die **APOSS**-Entwicklungsoberfläche sowie diverse Tools auf die Steuerungen via CAN-Schnittstelle zugreifen und sowohl Programme laden, als auch Daten überwachen, visualisieren, und aufzeichnen.

**CAN50** wurde als CAN Centronics-Interface speziell für den mobilen Einsatz entwickelt. Da die parallele Schnittstelle des **CAN50** zum IEEE1284-Standard kompatibel ist, kann dieses Interface an jeden Centronics-Port (Parallelport: LPT1, LPT2, LPT3, ...) eines IBM-PC-kompatiblen Rechners angeschlossen werden.



#### Arbeitsmodi

**CAN50** unterstützt nach der IEEE1284 Norm folgende Arbeitsmodi der Centronics-Schnittstelle:

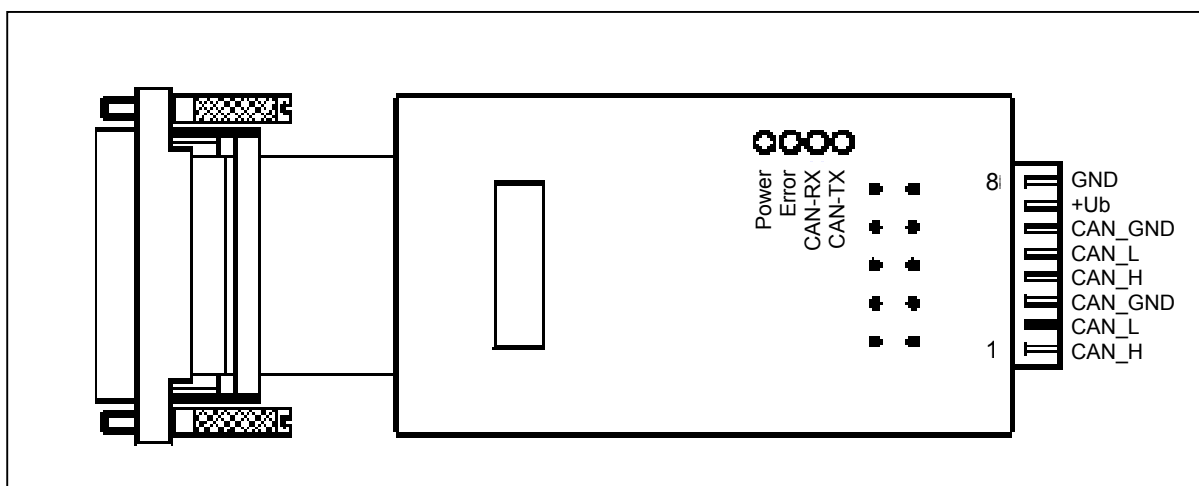
- ◆ EPP – Enhanced Parallel Port
- ◆ PS/2 – PS/2 Bidirektional
- ◆ SPP – Standard Parallel Port

#### Treiber / Softwarebibliotheken

- ◆ Für Windows 95 bis XP
- ◆ Borland Builder C++
- ◆ Microsoft Visual C++

#### CAN-Bus

Der CAN-Bus ist gemäß der High-Speed ISO Norm (ISO 11898) ausgeführt. Das Interface unterstützt die CAN-Protokolle 2.0A und 2.0B und Übertragungsraten bis zu 1 Mbit/sec.



**Elektrische Daten**

Versorgungsspannung Version mit Steckernetzteil	Vcc	8 VDC $\pm$ 10 %
Versorgungsspannung 5-V-Version		5 VDC $\pm$ 5 % (aus PS2-Tastaturanschluss oder USB-Schnittstelle)
Versorgungsstrom		max. 220 mA

**CAN**

CAN-Bus	galvanische Trennung: Ja
CAN-Protokoll	2.0A, 2.0B
CAN Chip	AN82527
CAN Treiber	PCA82C250T

**Anschlussbelegung**

Pin	Bezeichnung	Beschreibung	Richtung
1	CAN_H	CAN - Bus High Leitung	Eingang / Ausgang
2	CAN_L	CAN - Bus Low Leitung	Eingang / Ausgang
3	CAN_GND	CAN - Bus Masse	-
4	CAN_H	CAN - Bus High Leitung	Eingang / Ausgang
5	CAN_L	CAN - Bus Low Leitung	Eingang / Ausgang
6	CAN_GND	CAN - Bus Masse	-
7	+Ub	Versorgungsspannung	Eingang
8	GND	Versorgungsmasse	-

**Mechanische Daten**

Länge / Breite / Höhe	16 / 97 / 50 mm
-----------------------	-----------------

**Temperatur Bereich**

Betrieb	0 ... +40 C
Lagerung	-40 ... +85 C
Feuchtigkeit (nicht kondensierend)	20 ... 80 %

**SW-Treiber**

Windows 95 bis XP	●
-------------------	---

**Programmiersprachen**

Borland Builder C++	●
Microsoft Visual C++	●

**Unterstützte SW-Pakete**

Entwicklungsoberfläche APOSS	●
SDO-Monitor	●
CAN-Monitor / Analyser	○

**Legende**

- Standard
- Option

**Warenzeichen**

Borland Builder C++ ist eingetragenes Warenzeichen von Borland International Inc.

IBM und PS/2 sind eingetragene Warenzeichen von International Business Machines, Inc.

Microsoft, MS, Windows, Windows NT/2000/XP und Visual C++ sind entweder eingetragene Warenzeichen oder Warenzeichen der Microsoft Corporation in den USA und/oder anderen Ländern