

Produktionsvorbereitung:

Werkzeug: CanKing

Achtung: Dip-Schalter beachten: oben = open, unten = closed
Das Foto zeigt die normale Einstellung.



Dip1:

Oben: Joystick arbeitet als CANopen Minimum Master
Unten: Joystick arbeitet als CANopen Slave

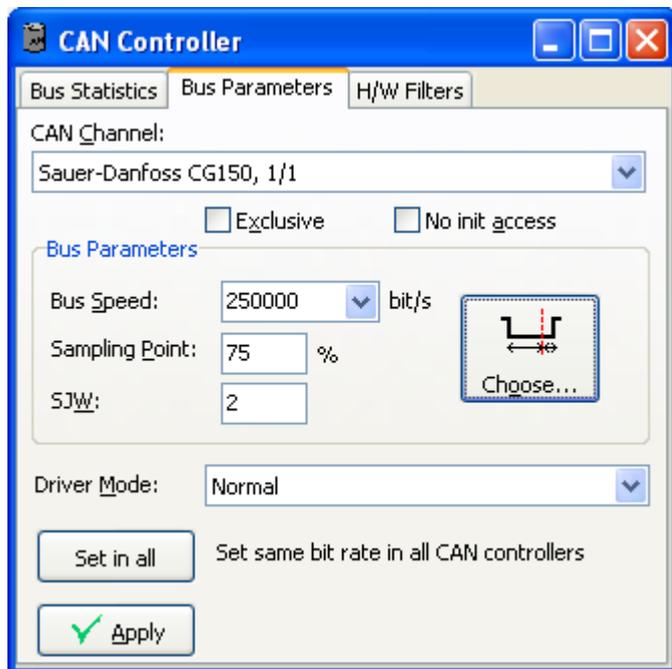
Dip2:

Oben: Standard Baudrate und Bus-Adresse
Unten: Baudrate und Bus-Adresse gemäß
Object Dictionary und mittels der Software eingestellt.

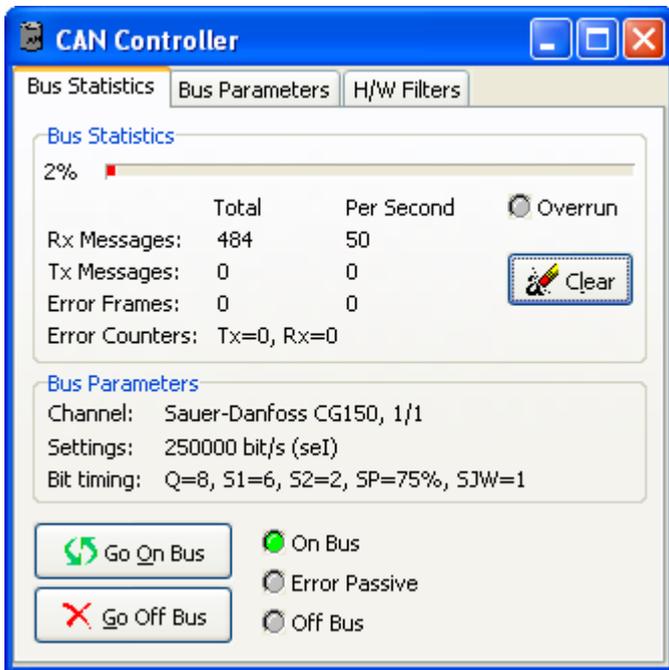
Dip3: keine Bedeutung

Dip4: keine Bedeutung

CanKing starten und einstellen:



Die Bitrate entsprechend dem Joystick auswählen, notfalls erraten und ausprobieren.
Joystick anschließen (sonst nichts am CAN-Bus)



„Go on Bus“



Und „Start Run“ drücken

Im vorletzten Fenster kann man nun die „Rx Messages“ „Per Second“ sehen. (Hier 50/s = 20ms)

In folgendem Fenster sieht man die Adresse im dezimalen Format:

Chn	Identifier	Flg	DLC	D0	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	Time	Dir
U	484		6	1	3	1	0	128	0			286.676540	R
0	484		6	1	3	1	0	130	0			286.696450	R
0	484		6	1	2	1	1	10	0			286.716410	R
0	484		6	1	3	1	0	128	0			286.736450	R
0	484		6	1	3	1	0	130	0			286.756480	R
0	484		6	1	2	0	1	42	0			286.776510	R
0	484		6	1	2	1	1	10	0			286.796540	R
0	484		6	1	3	0	1	34	0			286.816570	R
0	484		6	1	2	1	1	8	0			286.836410	R
0	484		6	1	3	1	0	130	0			286.856450	R

Hier wäre die Adresse 484 dezimal, bzw 1E4 hex.

Verstellen von Eigenschaften:

Meine Standardeinstellungen:

Prof1 Rechts 0x1E4 (=484), 20ms

Links: 0x1E6 (=486), 20ms

Zum Verstellen der Eigenschaften, den Dip2 auf "Open" stellen und einschalten.

Zum Schluss wieder zurück stellen.

„Cyclic Trigger“

(Index 3005)

Einfach auf Messages/Universal/Universal klicken

Unten stehende Werte eintragen und auf Send drücken.

Die Werte kann man hex oder dez eingeben (siehe „Options/Global“

Zeit auf 20ms (Byte4 und Byte5)

Byte	Value
Byte 0	\$23
Byte 1	\$5
Byte 2	\$30
Byte 3	\$0
Byte 4	\$14
Byte 5	\$0
Byte 6	\$0
Byte 7	\$0

10ms wäre hex 0A,

Adresse ändern:

(Index 1800, Subindex 1)

Bytes:

0x23

0x00 OD Index LowByte

0x18 OD Index High Byte

0x01 Subindex

0xe6 Adresse Low Adresse = 0x180 + Wert, Beispiel 0x180+102=0x180+0x66=0x1e6

0x01 Adresse High

Byte	Value
Byte 0	\$23
Byte 1	\$0
Byte 2	\$18
Byte 3	\$1
Byte 4	\$E6
Byte 5	\$1
Byte 6	\$0
Byte 7	\$0

Bitrate ändern:

(Index 3000)

Änderung auf 125kBaude (0x007D), 250kBaude=0x00FA). Byte4,5 sind die kBaude. (low/high-Byte)

Wenn Dip2 auf Standard steht, ist die Übertragungsrate 250kbaude am CanKing einzustellen.

The image shows two side-by-side screenshots of the 'CAN Message' dialog box. Both windows have a blue title bar with the text 'CAN Message' and standard window control buttons (minimize, maximize, close). The left window shows the following configuration: CAN Identifier: \$664, Channel: CAN Controller (dropdown), DLC: \$6, and a 'Send' button with a green circular arrow icon. The data bytes are: Byte 0: \$23, Byte 1: \$0, Byte 2: \$30, Byte 3: \$0, Byte 4: \$7D, Byte 5: \$0, Byte 6: \$0, Byte 7: \$0. The right window shows the configuration after changing the bitrate: CAN Identifier: 1636, Channel: CAN Controller (dropdown), DLC: 6, and a 'Send' button with a green circular arrow icon. The data bytes are: Byte 0: 35, Byte 1: 0, Byte 2: 48, Byte 3: 0, Byte 4: 125, Byte 5: 0, Byte 6: 0, Byte 7: 0.

Anschließend Dip2 wieder auf „Closed“ stellen.