

ベクター製ハードウェア

全体像	インターフェイス面1	インターフェイス面2	同梱物1	同梱物2	同梱物3/コメント	電源/その他	概要	備考	その他ケーブル、オプション	
							<ul style="list-style-type: none"> CANscopeは、CANバス上の電圧レベルを記録し、評価するための測定装置。CANscopeは、強力な記録モジュールと使いやすい評価用ソフトウェアプログラムで構成。 記録モジュールは、RS232またはUSBインターフェイスを介してPCIに接続。 	<ul style="list-style-type: none"> バス電圧を表示するオシロスコープWindow シグナル品質を評価するダイアグラム。 電圧波形を比較するための差異ビュー。 CANdbとのリンクにより、メッセージの特定が容易。 	<ul style="list-style-type: none"> <H> 高速CAN専用 <L> 低速CAN専用 シングルワイヤでは波形を見ることだけ可能。 	<ul style="list-style-type: none"> CANscope piggy high speed CANscope piggy low speed 上記二種類があり、交換することで高速CANが低速CAN用に変えることができます。 (要VectorInfomatik(ドイツ)への送付:作業費も別途有償)
CANscope 2/36	左⇒RS-232 右⇒9-18VDC	左⇒Trigger Out 中央⇒Trigger In 右⇒CAN	RS232ケーブル * 付属のUSB変換アダプタを接続可能	Trigger In/Out接続用 BNCケーブル	CAN接続ケーブル * その他、USB変換アダプタが付属	ACアダプタとUSB変換アダプタ付属				
							<ul style="list-style-type: none"> ライン障害のエミュレーション。 CANシステムの故障。 ECU開発に付随するテスト。 CANコントローラの妨害。 プログラミング可能回路短絡(DRのみ)と妨害。 	<ul style="list-style-type: none"> バスライン間に挿入されたプログラム可能なコンデンサを使用して、ライン長をシミュレート。(コンデンサの反応時間が必要なため、高速CANには注意が必要) 	<ul style="list-style-type: none"> <D>→Digital グランド電源、CAN High,Lowの短絡試験は不可。 <DR> Digital & Resistor Network グランド電源、CAN High,Lowの短絡試験が可能。 デフォルトでは高速CAN仕様。同梱されている低速CAN用コネクタを取り付け、コンフィギュレーションを変更すれば低速CANにも対応可能。 	
CANstress D/DR 2/38	上左⇒CAN 上中央左、右⇒Out, In 上右⇒RS-232 下右⇒USB 下左⇒8-40VDC		CAN接続ケーブル	USB接続ケーブル	低速CAN用コネクタ	ACアダプタ付属				
							<ul style="list-style-type: none"> 汎用制御パネル 2つのCANチャンネル(それぞれ11ビット識別子と29ビット識別子) カスタマイズ可能な制御および表示パーツ(16個のキーと20個のLED) 制御出力(8つのデジタル出力と2つのPWM出力) 	<ul style="list-style-type: none"> 制御入力(8つのデジタル入力、4つのアナログ入力、および2つのホール素子入力) イベントによるメッセージ出力が可能。 	<ul style="list-style-type: none"> <HL> 高速CAN+低速CAN <LinL> LIN+低速CAN <AL> (Assembly Line) PWM無し、リレー制御付き 	<ul style="list-style-type: none"> CANisterコンギギューラが別途必要。(GUIにて簡単なイベントを記述可能)にはCAPLのようなCのファンクションが無いのでタスキング社のC168コンパイラと一緒に利用する事が多い。 トランシーバーはXLシリーズと同じpiggyが使用可能。 Configuratorはデモ版を用いることで実際の画面イメージをデモ可能(製品版にはUSB dongle必須)
CANister 2/40	左、中央⇒CAN用D-SUB9 右端⇒電源コネクタ(12V/1.25A)	左⇒D-SUB9 右⇒D-SUB44	RS232ケーブル	D-SUB44コネクタ(カバー付)	電源ケーブル	ACアダプタは付属していません。電源供給は左の写真の「電源ケーブル」を使って安定化電源や車両のハーネスと接続。				
							<ul style="list-style-type: none"> CANおよびLINシステム用のプログラミング可能なデータロガー。 バスからのメッセージを設定した情報に基づいて受信、保存、および評価することが可能。 	<ul style="list-style-type: none"> CANoe/DENoeまたはMicrosoft Excel(CSV)形式でログファイル出力。 標準:最大30万メッセージ オプション:最大1,500万メッセージ(64MBのフラッシュメモリ装着時) メッセージ、シグナル値、エラーフレーム、およびメッセージタイムアウトによるトリガー メッセージフィルタ ゲートウェイ機能 	<ul style="list-style-type: none"> PCとの接続にはRS-232CまたはUSBケーブルを使用可能。 フラッシュメモリは専用メモリカード(右の写真参照) 電源はCAN/Supplyと書かれたポートより出ているリード線と接続。 最大5チャンネル。但しCAN5には既に取り外し不可のTJA1041が装着済みの為、追加できるPiggyの数は最大4個。 CAN5(TJA1041)は拡張IDを扱えないので拡張IDが必要な場合はCAN5以外のチャンネルを使用する。 	<ul style="list-style-type: none"> FlashCard ※CANlog4用オプション CANlog3用とは異なります。 CANlog LIN AdapterでLINにも対応(オプション)
CANlog4 2/42	フラッシュカード用スロット	左⇒RS232/ I/O 中央⇒AUX、中央右⇒USB右端⇒CAN/Supply	RS232ケーブル	USB接続ケーブル		「CAN/Supply」から伸びているリード線に電源を接続します。				
							<ul style="list-style-type: none"> CANシステムの為のプログラミング可能な入出力デバイス。 CANメッセージを介して測定したアナログおよびアナログシグナルを読み込み、それらをユーザーが作成した設定プログラムに応じて評価。 	<ul style="list-style-type: none"> PCのRS-232シリアルインターフェイスを介して設定および制御することができる。 ケーブルは付属するD-SUB37オスコネクタのパーツを使用し自作する必要あり。USB変換アダプタは付属していない。 	<ul style="list-style-type: none"> <AA-H> アナログ出力/アナログ入力<->高速CAN <AA-L> アナログ出力/アナログ入力<->低速CAN <AT-H> アナログ出力/熱伝対入力<->高速CAN <AT-L> アナログ出力/熱伝対入力<->低速CAN 	
CANextender 7/30	中央左寄り⇒RS-232 右端⇒CAN/Supply	DB-37	RS-232ケーブル USBで使用する場合は変換アダプターが別途必要	D-Sub36pinコネクタ(カバー付き)		「CAN/Supply」から伸びているリード線に電源を接続します。				

