

GCAN-GT-418 系列

网桥操作实例



目录

1 网桥功能物料准备	1
2 网桥功能实现	2
2.1 设备接线	2
2.2 设备配置	2
2.3 功能实现	4

1 网桥功能物料准备

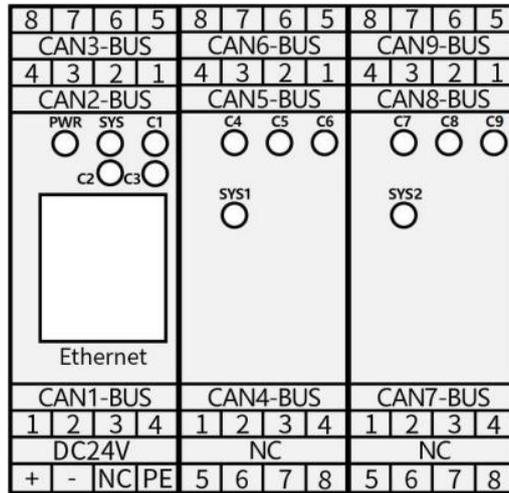
本文将展示 GCAN-GT-418 系列产品的网桥功能，网桥功能的实现以 GCAN-GT-418-9R 为例。

物料	数量	备注
编程电脑	1	需安装 GCAN_PLC_Solution、GCANTools
USBCAN 分析仪、及其数据线	2	分析 CAN 数据
网线	1	五类及以上双绞网线

2 网桥功能实现

2.1 设备接线

GCAN-GT-418-9 系列模块硬件一致：集成 1 路 DC24V 电源接口、9 路标准 CAN/CANFD 接口、1 路标准以太网接口，GCAN-GT-418-9 系列模块接线端子排如图。



- (1) 连接电源。
- (2) 用网线连通电脑与设备。
- (3) 将 USBCAN 接入所需 CAN 口（本文以 CAN1、CAN9 为例），接口定义如表所示。

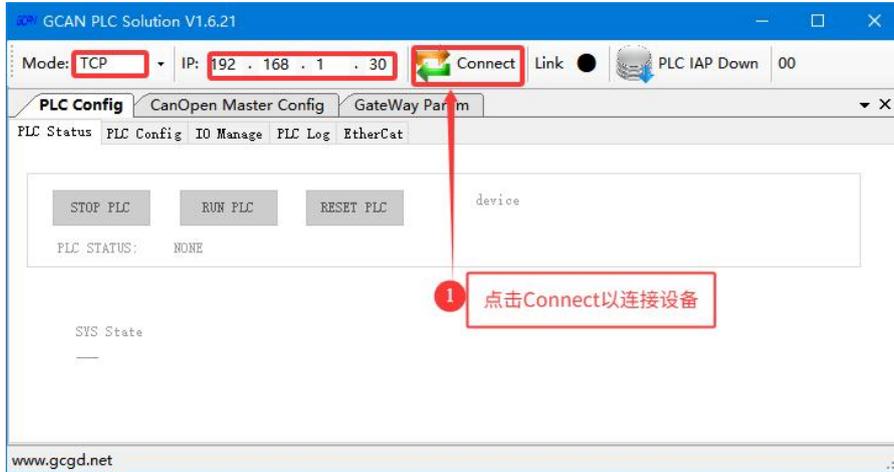
端口	名称	功能
CAN1-BUS	1	CAN1_GND 信号地
	2	CAN1_H (CAN 高)
	3	CAN1_L (CAN 低)
	4	CAN1 屏蔽
CAN9-BUS	5	CAN9_GND 信号地
	6	CAN9_H (CAN 高)
	7	CAN9_L (CAN 低)
	8	CAN9 屏蔽

2.2 设备配置

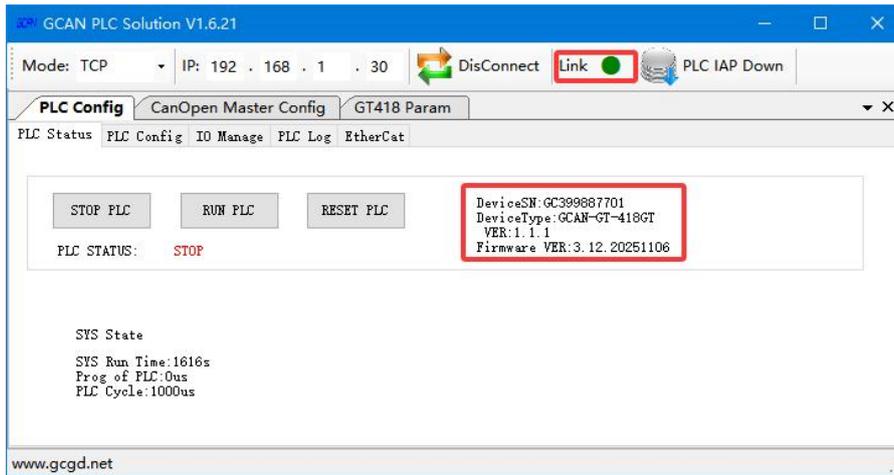
- (1) 打开软件 GCAN_PLC_Solution。



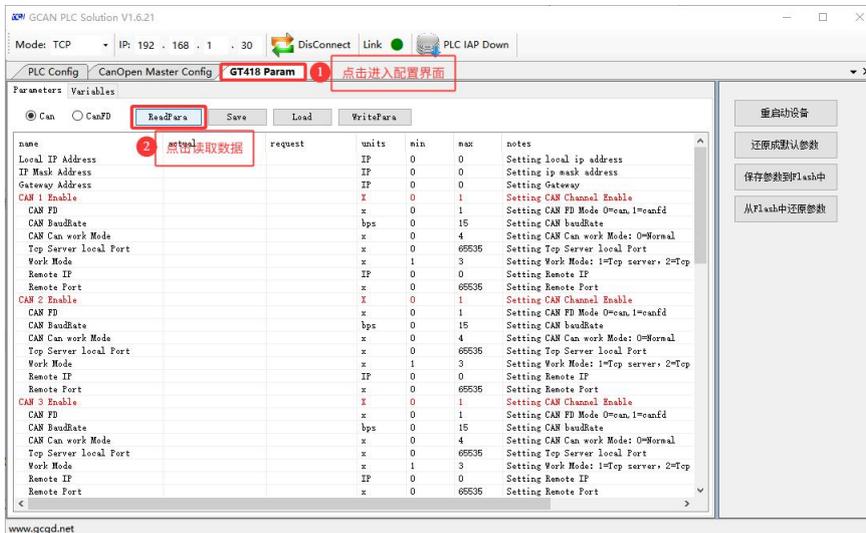
(2) 确保电脑存在 1 网段的 IP→确保连接模式为 TCP→确保显示的 IP 为正确的设备 IP (默认 192.168.1.30) →点击 connect 连接设备。



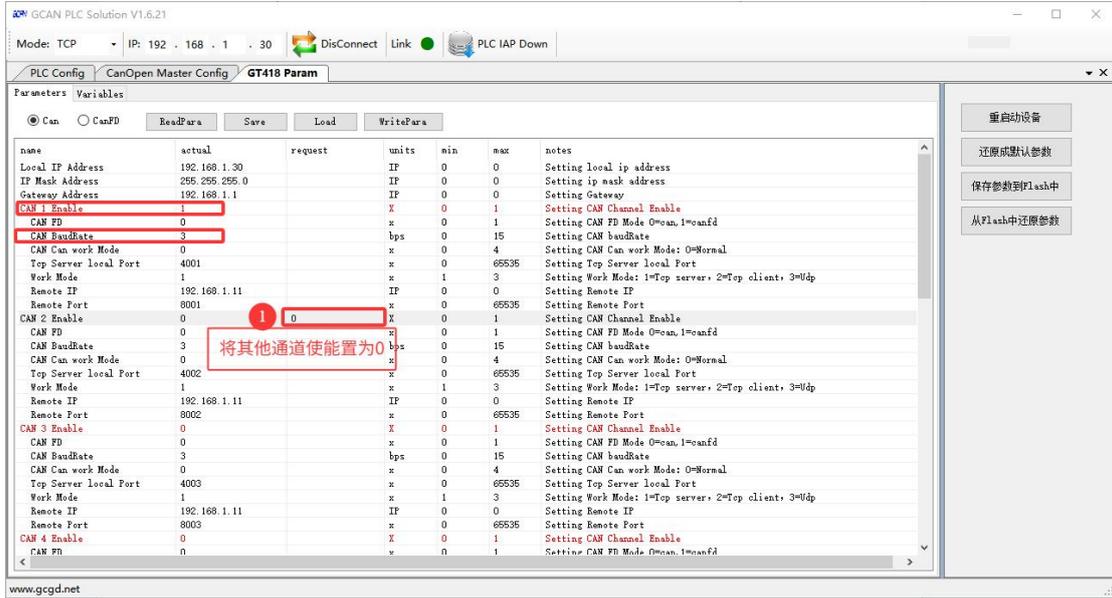
连接成功后 link 后灰色指示标识变为绿色，设备信息处显示设备 SN 号、设备类型及版本、设备固件版本。



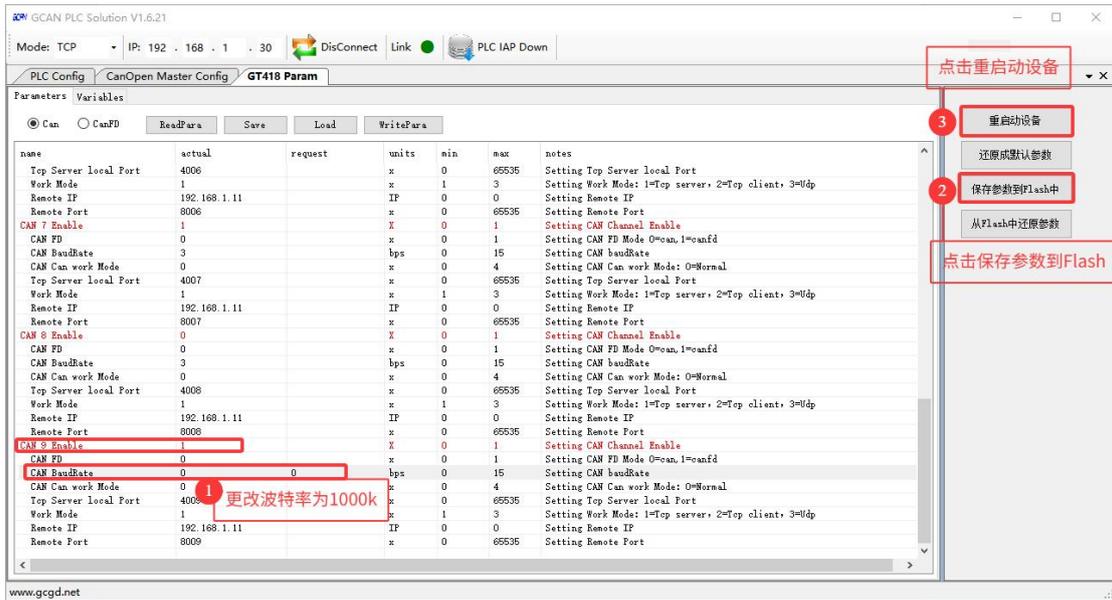
(3) 点击 GT418 Param 进入配置界面→点击 ReadPara 读取参数。



(4) 本文以 CAN1 波特率 500k 与 CAN9 波特率 1000k 互传为例，确保 CAN1 通道使能，波特率为 500k，关于以太网的选项可忽略→将出 CAN1 和 CAN9 外其他通道置 0。



确保 CAN9 通道使能，更改波特率为 1000k→点击保存参数到 Flash 中→点击重启设备。



2.3 功能实现

打开 GCANTools 软件。



点击打开设备→更改接入 CAN1 通道的波特率为 500k→点击确定。



再次打开 GCANTools 软件。



点击打开设备→更改接入 CAN9 通道的波特率为 1000k→点击确定。



在 GCAN Tools 发送接收数据，到此完成网桥功能实现。

GCAN Tools

文件 操作 视图 窗口 帮助

CanOpen OB2 II 曲线Curver 智能解码 DBC Rec DBC Send 伺服Servo 工作模式 数据转发

CAN1 Receive/Transmit | CAN2 Receive/Transmit

保存数据 实时保存 暂停显示 显示模式 清除 滤波设置 高级屏蔽

序号	帧间隔时间us	名称	帧ID	帧类型	帧格式	DLC	数据	帧数量
00000000	000.000.000	发送成功	000	DATA	STANDARD	8	00 01 02 03 04 05 06 07	1
00000001	000.009.001	接收	000	DATA	STANDARD	8	00 01 02 03 04 05 06 07	10

列表模式 发送文件 0 P/S 发送帧数:2 清除

发送方式: 正常发送 多次发送时: 帧ID每发送一帧递增 发送数据每发送一帧递增

帧类型: 数据帧 帧ID (HEX): 00000000 长度: 8 数据 (HEX): 00 01 02 03 04 05 06 07 发送

帧格式: 标准帧 发送次数: 1 每次发送间隔: (ms) 10 停止

(发送间隔最小0.1ms, 实际发送速度受波特率影响)

设备: 添加/设置 复位 删除

设备	通道数	波特率 (0/1)	总线负载 (0/1)
<input checked="" type="checkbox"/> USBCAN-II-V5	2	500/500	0%/0%

状态窗口

can_1 控制状态

- 接收寄存器满
- 接收寄存器溢出
- 发送寄存器空
- 发送结束
- 正在发送
- 错误报警
- 缓冲区溢出
- 总线数据错误

can_1 总线状态

- 总线正常
- 被动错误
- 主动错误
- 总线关闭

Can1 状态 Can2 状态

Connected

GCAN Tools

文件 操作 视图 窗口 帮助

CanOpen OB2 II 曲线Curver 智能解码 DBC Rec DBC Send 伺服Servo 工作模式 数据转发

CAN1 Receive/Transmit | CAN2 Receive/Transmit

保存数据 实时保存 暂停显示 显示模式 清除 滤波设置 高级屏蔽

序号	帧间隔时间us	名称	帧ID	帧类型	帧格式	DLC	数据	帧数量
00000000	000.000.000	接收	000	DATA	STANDARD	8	00 01 02 03 04 05 06 07	1
00000001	000.008.833	发送成功	000	DATA	STANDARD	8	00 01 02 03 04 05 06 07	10

列表模式 发送文件 0 P/S 发送帧数:21 清除

发送方式: 正常发送 多次发送时: 帧ID每发送一帧递增 发送数据每发送一帧递增

帧类型: 数据帧 帧ID (HEX): 00000000 长度: 8 数据 (HEX): 00 01 02 03 04 05 06 07 发送

帧格式: 标准帧 发送次数: 10 每次发送间隔: (ms) 10 停止

(发送间隔最小0.1ms, 实际发送速度受波特率影响)

设备: 添加/设置 复位 删除

设备	通道数	波特率 (0/1)	总线负载 (0/1)
<input checked="" type="checkbox"/> USBCAN-II-V5	2	1000/500	0%/0%

状态窗口

can_1 控制状态

- 接收寄存器满
- 接收寄存器溢出
- 发送寄存器空
- 发送结束
- 正在发送
- 错误报警
- 缓冲区溢出
- 总线数据错误

can_1 总线状态

- 总线正常
- 被动错误
- 主动错误
- 总线关闭

Can1 状态 Can2 状态

Connected