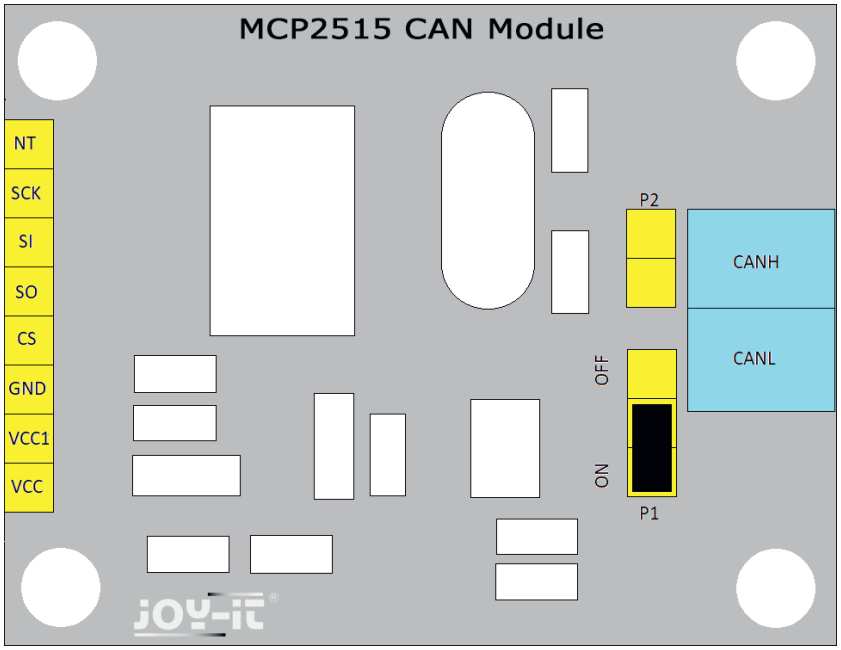
SBC-CAN01

Anschlussplan



Bei einem Raspberry Pi oder andere ARM Einplatinencomputer benötigt die CAN-Platine am Anschluss VCC 3,3 Volt und am VCC1 5 Volt.

Beim Arduino werden an VCC und VCC1 5 Volt angeschlossen.

Mit P1 kann man den 120 Ohm Terminalwiderstand aktivieren oder deaktivieren.

Über P2 kann man zusätzlich zur Schraubklemme die beiden Signale CanH und CanL anschließen.

SBC-CAN01	Raspberry Pi	Arduino
VCC	1 (3,3 V)	5 V
VCC1	2 (5 V)	5 V
GND	6 (GND)	GND
CS	24 (CE0)	D10
SO	21 (MISO)	D12
SI	19 (MOSI)	D11
SCK	23 (SCK)	D13
NT	22 (GPIO25)	D2

Veröffentlicht: 27.08.2019