LINK CAN Lambda 設定方法

PCLINK、メニューバー「ECU制御」より「CAN設定」を開きます。

② 下図の様に設定します。

💽 CAN設定		_	\Box ×
モード ストリーム テスト計算 CAN Devices			
CAN基本設定 CANモジュール モード 〇 CAN 1	ビットレート 定義 ~ 1 Mbit/s ~	OBD OFF ISO 15765 on CAI ISO 15765 on CAI	N 1 N 2
データ チャネル 1: Link CAN-Lambda 2: OFF 3: OFF 4: OFF 5: OFF 6: OFF 7: OFF 8: OFF 9: OFF 10: OFF	モ−ド Link CAN-Lambda ∨	CAN ID ID 950	ーマット 標準 拡張
		適用 ОК	キャンセル
※ 「CAN1、CAN2」の設定はECUを	確認し設定します。(2系統あ	っる場合通常CAN2る	を使用してください)
ATOM、MONSOONは Aコネクターの	A28(CAN H) A29(CAN L) が	「CAN1」となりま	<u>す。</u>
STORM、XTREAM、FURYは Bコネクタ	ーの B27 (CAN H) B28 (CAN	L) が「CAN2」と	<u>なります。</u>
<u>※ATOM, MONSOON(CAN1のみ) STORN</u>	I(CAN2のみ) XTREAM, FURY(C/	AN1 (別途コネクター必要)	+CAN2)
プラグインECUの場合は、基板上シ	ルク印刷を確認してください	۱ <u>。</u>	

- ③ PCLINK、サイドバーの「ECUセッティング」→「アナログ入力」→「ラムダ1」を開く。
- ④ ラムダセンサー制御を下図のように「LINK CAN」を選択します。



- ⑤ エンジン始動後、訳20秒ほどで表示されるようになります。
- ※ 動作の確認方法は「F12キー」を押して「ランタイム値」で確認できます。

※ CAN通信の確認方法は「CAN」タブの「CAN#ステータス」で確認できます。

Runtime Values

< モータースポーツ	電子	テスロットル	ノック	VVT	ECUステータス	その他	CAN	CAN Aux	
CANアナログ入力 CAN温度入力			CAN 1 ステータス		CAN 2 ステータス				
CAN アナログ 1	0.000	CAN温度 Cyl	1 (-C)	0	Receive HW バッファオ	-)('-∃OK	Receive H	HW バッファオーバー	-F> OK
CAN アナログ 2	0.000	CAN温度 Cyl	2 (-C)	0	Stuff エラー	OK	Stuff エラ		OK
CAN アナログ 3	0.000	CAN温度 Cyl:	3 (-C)	0	Form IF-	OK	Form エラ	i—	OK
CAN アナログ 4	0.000	CAN温度 Cyl	4 (-C)	0	Acknowledge エラー	OK	Acknowl	edge エラー	OK
CAN アナログ 5	0.000	CAN温度 Cyl	5 (-C)	0	Bit Recessive IF-	OK	Bit Reces	sive Iラー	OK
CAN アナログ 6	0.000	CAN温度 Cyl	6 (-C)	0	Bit Dominant エラー	OK	Bit Domi	nant エラー	OK
CAN アナログ 7	0.000	CAN温度 Cyl	7 (-C)	0	CRC IF-	OK	CRC 15-	-	OK
CAN アナログ 8	0.000	CAN温度 Cyl	8 (-C)	0	Error Passive	OK	Error Pas	sive	OK
					バス警告	OK	バス警告		OK
CANデジタル入	h	CAN Fr	equency		パス Off	OK	バス Off		OK
CAN DI 1 7元-47	Off	CAN DI1 周波	数 (H-7)	0.0	受信エラーカウンタ	0	受信エラー	ーカウンタ	0
CAN DI 2 77-97	Off	CAN DI 2 周波	数 (Hz)	0.0	送信エラーカウンタ	0	送信エラー	ーカウンタ	0
CAN DI 3 ステータス	Off	CAN DI 3 周波	擞 (Hz)	0.0					
CAN DI 4 ステータス	Off	CAN DI 4 周波	数 (Hz)	0.0					
CAN DI 5 ステータス	Off	CAN DI 5 周波	数 (Hz)	0.0					
CAN DI 6 ステータス	Off	CAN DI 6 周波	数 (Hz)	0.0					
CAN DI 7 ステータス	Off	CAN DI 7 周波	数 (Hz)	0.0					
CAN DI 8 ステータス	Off	CAN DI 8 周波	数 (Hz)	0.0					

正常動作時は全てグリーン背景となります。

正常動作をしていない場合は、CAN配線のミス、設定不良等が考えられます。 (同時接続のCANデバイスがある場合、そのデバイスのエラーも表示します。)

※ 動作の確認方法は「ECUステータス」タブの「ラムダ1」で確認できます。

Runtime Values

< 汎用入力	トリガ/リミット	モータ	ースポーツ	電子)	スロットル	ノック	VVT	ECUステータス	
ECU電圧			Receive ユーザーストリーム 9			ECUステータス			
トリガ1 待機 (V)		1.5	ECU温度 (-	C)		41	DataFla	ish チェックサム	OK
トリガ2 待機 (V)		1.5					燃料計	算	OK
5V出力 (V)		5.00					ハードウ	ェアブロック 1	OK
内部12V(V)		11.98					ハードウ	ェアブロック 2	OK
内部3.3V (V)		3.28					ハードウ	ェアブロック 3	OK
8V出力 (V)		7.93					テーブル	割当	OK
Aux 9/10供給 (V)	13.55					パスワー	ド保護	OFF
				ECU77	けルトコード		5Vアナロ	コグ供給	OK
フライホイール供給	(V)	12.76	フォルトコード			エラー無し	Aux 9/	10 ステータス	OK
			フォルトコード	゙カウント		0			
E	CUロギング			<i>ラ1</i>	Jý 1			ラムダ 2	
ロギングステータス		OFF	ラムダ1ステ	-97	1	動作中	ラムダ 2	ステータス	OFF
ログメモリ使用状況	2 (%)	0.00	ラムダ1エラ	_	2	OK	ラムダ 2	IJ-	OFF
			ラムダ1温度	₹. (-C)	3	781	ラムダ 2	温度 (-C)	0
			<u> </u>	R)		15.71	ラムダ 2	(AFR)	0.00

①~④ラムダドライバの動作状況が表示されます。(上絵は正常動作時の表示)

① 動作状況を表します。

- ② エラーが無い場合「OK」 <u>それ以外の場合は、エラーコードが表示されます。</u>
- ③ ヒーターの温度を表示します。
- ④ 測定空燃比が表示されます。