

**概要**

GPC-4851 は、Windows 上のアプリケーションから、弊社 CAN 製品を制御するためのソフトウェアです。弊社 CAN 製品を Windows 上のアプリケーションから DLL をダイナミックリンクし、API をコールすることにより制御します。

特長

- CAN プロトコル Version 2.0B/CAN FD (アクティブ)に対応しています。アプリケーションでは CAN プロトコルを意識することなく、メッセージの送受信が行えます。
- 各チャンネルを独立に制御することが可能です。(通信速度、その他のパラメータなど)
- 送受信データをメッセージ単位で扱えますので、プログラムの作成が容易です。
- デバイスドライバ内部にバッファを用意することで、アプリケーションの処理が遅れた場合のオーバーランエラー発生の確率を低減しています。
- ボードの自己診断を行うプログラム、モニタ用プログラムが付属しています。
- 通信されるデータのフォーマットをあらかじめ登録しておくことで、データフィールドを様々な型やサイズに変換することができます。
- データの変換フォーマットを設定するユーティリティが付属しています。

対応 OS

Windows11 x64
Windows Server 2019 64bit
Windows Server 2016 64bit
Windows 10 IoT Enterprise x64
Windows 10 x64

対応言語

Microsoft Visual C++ 2015, 2017, 2019
Microsoft Visual C# 2015, 2017, 2019
Microsoft Visual Basic 2015, 2017, 2019

注意事項

—