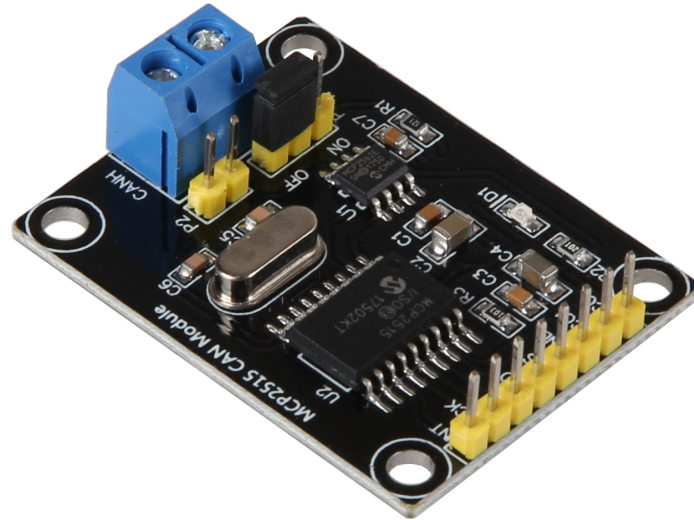
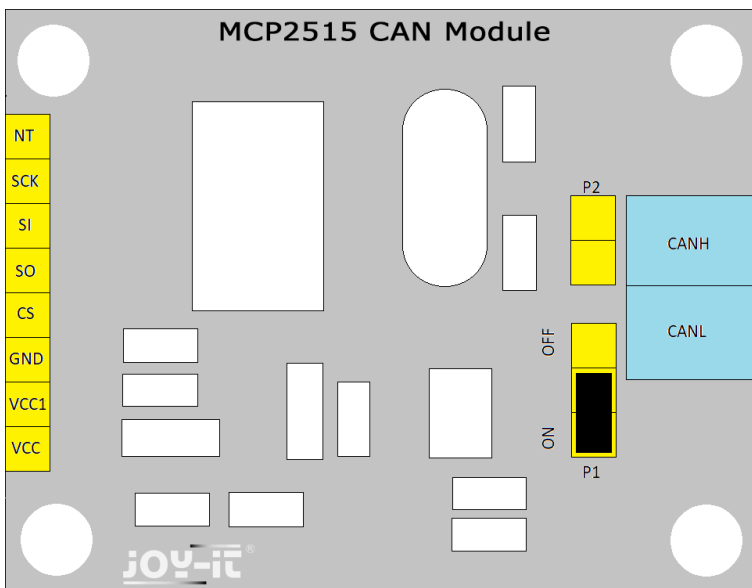


# SBC-CAN01



## Anschlussplan



SBC-CAN01	Raspberry Pi	Arduino
VCC	1 (3.3V)	5V
VCC1	2 (5V)	5V
GND	6 (GND)	GND
CS	24 (CE0)	D10
SO	21 (MISO)	D12
SI	19 (MOSI)	D11
SCK	23 (SCK)	D13
NT	22 (GPIO25)	D2

Bei einem Raspberry Pi oder andere ARM Einplatinencomputer benötigt die CAN-Platine am Anschluss VCC +3.3V und am VCC1 +5V.

Beim Arduino werden an VCC und VCC1 +5V angeschlossen.

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

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

## 3. Support

Wir sind auch nach dem Kauf für Sie da. Sollten noch Fragen offen bleiben oder Probleme auftauchen stehen wir Ihnen auch per E-Mail, Telefon und Ticket-Supportsystem zur Seite.

E-Mail: [service@joy-it.net](mailto:service@joy-it.net)

Ticket-System: <http://support.joy-it.net>

Telefon: +49 (0)2845 98450 – 66 (10- 17 Uhr)

Für weitere Informationen besuchen Sie unsere Website:

[www.joy-it.net](http://www.joy-it.net)

[anleitung.joy-it.net](http://anleitung.joy-it.net)