

CAN-CONTROL / IMMO

Einbauanleitung mit FMC130



Fachgerechter Einbau von CAN-CONTROL / IMMO mit dem FMC130. Adapter-Tracker-Zuordnung, Versorgung, Fahrzeugplan und Empfangstest.



Vorbereiten



Verbinden



Einrichten



Prüfen

01 Vorbereiten · Fahrzeugplan und Versorgung prüfen.

02 Verbinden · Adapter mit dem FMC130 verbinden.

03 Einrichten · Passendes Fahrzeugprogramm speichern.

04 Prüfen · Daten und vereinbarte Funktionen testen.

Freigegeben durch Axel Tittel · 15.10.2026

Fahrzeug und gelieferte Ausführung zuordnen

Unterlagen bereitlegen

Fahrzeughersteller, Modell, Baujahr und Ausstattung festhalten. Passenden fahrzeugspezifischen Teltonika-Anschlussplan einschließlich Adapterversion und Programmnummer bereitlegen. Eine Kompatibilitätsliste allein benennt keine Anschlussstellen.

Werkzeuge und Material

Multimeter, geeignetes Montagewerkzeug, passende abgesicherte Versorgungszweige, fachgerechte Verbinder, Isolation und Zugentlastung vorbereiten. Kabel- und Kontaktseite anhand des Herstellerplans abgleichen.

Spannungsfrei verbinden

Vor Verdrahtung externe Versorgung trennen und die Pufferbatterie des FMC130 gemäß Hersteller lösen. Fahrzeugvorgaben beachten. Stecker erst nach Prüfung einsetzen; nicht unter Spannung umverdrahten.

Versorgung festlegen

FMC130: 10–30 V. Dieser Adapter: 9–16 V, keine direkte 24-V-Versorgung. Spannungswandlung und Masseverbindung siehe Anschlusskapitel.

Diese Leitungen verbinden den Adapter mit dem FMC130

CAN-CONTROL / IMMO mit FMC130 verbinden



CAN-Adapter

B6 RX

B5 TX

B10 GND

9–16 V am Adapter · FMC130 separat 10–30 V

Adapter +: B11 · FMC130 +: Pin 1 · jeweils passend absichern

CAN H / CAN L: Adapter ↔ Fahrzeug nach fahrzeugspezifischem Plan

Logische Skizze · Linienfarben schematisch · keine Darstellung einer Steckeransicht



FMC130

Pin 6 · INPUT 6 / TX EXT

Pin 12 · INPUT 5 / RX EXT

Pin 7 · GND

Signal	Adapter-Pin	Anschluss / Versorgung
Adapter RX	B6	FMC130 Pin 6 · INPUT 6 / TX EXT
Adapter TX	B5	FMC130 Pin 12 · INPUT 5 / RX EXT
Masse	B10	FMC130 Pin 7 · GND; gemeinsame Bezugsmasse
Adapter Plus	B11	9–16 V DC
Tracker Plus	Eigener Zweig	FMC130 Pin 1 · 10–30 V DC

Der FMC130 verträgt 10–30 V DC. Dieser CAN-CONTROL/IMMO ist auf 9–16 V DC begrenzt. Am 24-V-Bordnetz braucht der Adapter eine geeignete abgesicherte Spannungswandlung in diesen Bereich; Masse bleibt gemeinsam. Keine direkte 24-V-Verbindung zum Adapter. Für einen gemeinsamen 12-V-Aufbau müssen beide Versorgungsbereiche eingehalten werden.

Die Zuordnung folgt FMC130 CAN adapters und FMC130 First Start. INPUT 6 und INPUT 5 sind in dieser Anwendung die Adapter-Datenverbindung; CAN H/L werden am Adapter angeschlossen, nicht an beliebige FMC130-Eingänge.

Am FMC130 die richtigen Pins erkennen



FMC130 2x6 socket pinout

FMC130-Pin	Hersteller-Kabelfarbe	Verbindung
6 · INPUT 6	Blau / Weiß	An Adapter RX
12 · INPUT 5	Gelb / Weiß	An Adapter TX
7 · GND	Schwarz	Gemeinsame Masse
1 · VCC	Rot	Tracker-Versorgung 10–30 V DC

Ansicht und Kabelsatz abgleichen

Diese Herstellerdarstellung gehört zum FMC130. Vor Verbinden Pinnummern, Verriegelung und Steckeransicht vergleichen; Kontakt- und Kabelseite können spiegelbildlich erscheinen. Farben gelten für den gezeigten Herstellerkabelsatz. Adapterfarben ausschließlich aus dem passenden Adapter-/Fahrzeugplan übernehmen.

Quelle: Teltonika FMC130 CAN adapters / First Start; Adapter-Typenschild.

CAN-Leitungen nach dem konkreten Fahrzeugplan anschließen

Bus / Funktion	Adapter-Pins	Fahrzeugseite
CAN1 H / L	A1 / A2	Fahrzeugspezifisches CAN-Paar 1 gemäß Herstellerplan
CAN2 H / L	A3 / A4	Nur falls der Fahrzeugplan den zweiten Bus verlangt
CAN3 H / L	A5 / A6	Nur bei entsprechendem Fahrzeugplan
BLINKER / C/L	A7 / A8	Steuerleitungen nur nach fahrzeug- und funktionsspezifischem Herstellerplan



Den richtigen Anschluss finden

Im Fahrzeugplan Steckverbinder, Pinnummer, CAN-Paar und Einbauort suchen. Kennzeichnung am Fahrzeug prüfen; Aderfarben können abweichen. Nur die im Plan verlangten Busse anschließen. CAN H und CAN L nicht vertauschen und ihre Paarung erhalten.



Daten und Steuerung unterscheiden

Die Verbindung RX/TX zum FMC130 überträgt Adapterdaten. CAN H/L binden den Adapter an das Fahrzeug an. Weitere Steuerleitungen ersetzen keine dieser Verbindungen.



IMMO und Steuerleitungen

Nur die gelieferte freigegebene IMMO-Variante und den konkreten Fahrzeugplan verwenden. A7/A8 nicht frei an Blinker oder Zentralverriegelung anschließen. Eine Wegfahrsperre nur als abgestimmte Wiederanlaufssperre am gesicherten, stehenden Fahrzeug prüfen; keinen laufenden Motor abschalten.



Mechanisch sichern

Adapter und Tracker geschützt befestigen, Leitungen zugentlasten und gegen Scheuern, Wärme und bewegliche Teile sichern. Verbindungen isolieren. Pedale, Airbags und Fahrzeugbedienung freihalten.

Quelle: Teltonika FMC130 CAN adapters / First Start; Adapter-Typenschild.

Fahrzeugprogramm speichern und tatsächliche Daten prüfen

Vorbereitete TiProNet-Einrichtung

SIM und Portal-Datenverbindung des FMC130 bleiben wie vorbereitet. Keine Server- oder APN-Werte auf Verdacht ändern. Vor Konfigurationsänderungen den vorhandenen Stand auslesen und sichern.

Fahrzeugprogramm auswählen

FMC130 mit dem passenden Teltonika Configurator verbinden. Unter CAN Adapter die Programmnummer aus dem konkreten Fahrzeugplan eintragen und mit Save to device speichern. Danach wieder auslesen und den gespeicherten Wert vergleichen. Adapter-Softwarestand muss zum Anschlussplan passen.

Benötigte Werte aktivieren

Im CAN-Adapter-Bereich nur die vereinbarten unterstützten I/O-Werte für Übertragung aktivieren; Konfiguration speichern. Ein gespeichertes Programm beweist noch keine verfügbaren Fahrzeugdaten.

Prüfung	Erwartetes Ergebnis
Versorgung	Polung, gemessene Spannung an Adapter und Tracker sowie Masseverbindung stimmen.
Adapterstatus	FMC130 erkennt Adapter und richtige Programmnummer.
Fahrzeugwerte	Vereinbarte Werte reagieren plausibel auf einen sicheren Test, z. B. Zündung an/aus.
Portal	Richtiges Objekt, neue Positionszeit und neue CAN-Daten im TiProNet-Ortungsportal.
Dokumentation	Fahrzeug, Planstand, Adapter-/Trackerstand, Programm, Messwerte und Testergebnis festgehalten.

Quelle: Teltonika FMC130 CAN adapters / First Start; Adapter-Typenschild.

Wenn die erwarteten Fahrzeugdaten fehlen

Adapter nicht erkannt

Versorgung und gemeinsame Masse messen. RX/TX-Zuordnung prüfen: Adapter RX an FMC130 Pin 6, TX an Pin 12. Kontaktierung und passenden Kabelsatz kontrollieren; keine Reset- oder Löschbefehle auf Verdacht senden.

Adapter erkannt aber keine Werte

Programmnummer, Adapter-Softwarestand und Fahrzeugplan vergleichen. Richtigen Bus und H/L-Paarung prüfen. Sichere Zündungs-/Wachbedingungen gemäß Fahrzeugplan herstellen; nicht alle Werte sind in jeder Ausstattung vorhanden.

Werte im Configurator aber nicht im Portal

Gespeicherte I/O-Auswahl, Datenprofil, neue Meldung und Objektzuordnung prüfen. TiProNet mit Modell, Zeitpunkt, Programmnummer und konkretem fehlendem Wert kontaktieren; keine Passwörter mitsenden.

Übergabe

Einbauort und Planstand dokumentieren, offene Fahrzeugfunktionen kennzeichnen und den geprüften Empfangsweg erklären. Adapter hat keine eigene SIM; der FMC130 verwendet Micro-SIM (3FF, 15 × 12 mm). Bei vorbereiteten Geräten ist kein SIM-Wechsel erforderlich.

Quelle: Teltonika FMC130 CAN adapters / First Start; Adapter-Typenschild.

Hinweis zu technischen Angaben. Technische Angaben beziehen sich auf die beschriebene Geräte- und Hardwareausführung sowie den angegebenen Dokumentstand. Abweichungen zwischen Varianten sind möglich. Vor Anschluss und Inbetriebnahme sind Gerätekennzeichnung und aktuelle Herstellerunterlagen abzugleichen. Gesetzliche Gewährleistungsrechte und zwingende Haftung bleiben unberührt.

Fahrzeugeinbau. Festverdrahtete Fahrzeugeinbauten und Arbeiten an Fahrzeugelektrik oder CAN-Bus dürfen nur durch qualifiziertes Fachpersonal nach dem fahrzeugspezifischen Herstellerplan erfolgen.