

Protokoll *CanCom*⁰ CAN-Interface 80-40900

Grundfunktion med CanPro

CAN-Interfacet samlar in data från CAN-bussen och skickar dem vidare på RS232. ID skickas kontinuerligt med 25 Hz. Totalt skickas 25 ID så uppdateringsintervallet för varje ID blir 1 sekund i CanPro analys. Vid villkorsprogrammering av moduler med CanPro skickas data från PC till CAN-buss. CanPro använder baudrate 19200 bit/s.

Protokoll för externa styrsystem (PC, PLC etc.)

Alla protokoll har följande mönster. När data skickas till CAN-Interfacetekar det alltid tillbaka varje byte, som vid behov kan användas som "kvitto". Sedan kommer eventuellt svar (om checksumman är ok).

Byte	Funktion	Värde	Not
1	Startbit 1	255	
2	Startbit 2	250 – 253	Anger vilken typ av protokoll det är
3	ID	1 – 25	
4	Antal data	8	Skall alltid vara 8
5	Data 1	0 – 255	
6	Data 2	0 – 255	
7	Data 3	0 – 255	
8	Data 4	0 – 255	
9	Data 5	0 – 255	
10	Data 6	0 – 255	
11	Data 7	0 – 255	
12	Data 8	0 – 255	
13	Checksumma Hi byte		
14	Checksumma Lo byte		

Checksumman är summan av byte 1-12

Protokoll från CAN-Interface

Byte 2 Startbit 2 253

Responstid vid 19200 bit/s, ingen extra fördröjningstid: 9 ms * Antal ID = xx ms

Efterfråga specifika ID (8 portar)

Byte 2 Startbit 2 251

Byte 3 ID 1 - 25

Byte 5 – 12 Data 1 –8 0 (har ingen funktion).

CAN-Interfacet svarar med status för valt ID enligt ovanstående protokoll.

OBS. I inbufferten ligger nu först ekot (14 byte) och sedan svaret (14 byte).

Responstid vid 19200 bit/s: Fråga, 8ms + Svar 8ms = 16 ms.

Skicka data till ID på CAN-buss (simulerar CanCom modul)

Byte 2 Startbit 2 252

Byte 3 ID 1 - 25

Byte 5 – 12 Data 1 –8 0 - 255

Initiera CAN-Interface

Initiering lagras eeprom i CAN-Interfacet.

Byte 2	Startbit 2	250
Byte 3	ID	0 (har ingen funktion)

Data 1 – 4 anger vilka ID som skall skickas kontinuerligt (bitmönster).

En etta i bitmönstret betyder att ID skickas.

För att stänga av kontinuerligt utskick från CAN-Interfacet sätts värdet i Data 1 – 4 till 0.

Byte 5	Data 1	ID 25 (bit0)
Byte 6	Data 2	ID 24 – 16
Byte 7	Data 3	ID 15 - 9
Byte 8	Data 4	ID 8 – 1

Ex. ID 10 och 12 skall skickas. Bitmönster för Data 3 blir 0001010 vilket decimalt blir 10 (8 + 2). Övriga byte sätts till 0.

Data 5 anger extra fördröjning mellan protokoll i ms utöver 2 ms som inte kan ändras.

Dvs. total fördröjning mellan protokoll är värdet skickat i Data 5 + 2 ms.

Byte 9	Data 5	0 – 255 (ms)
--------	--------	--------------

Data 6 anger baudrate. Default är 0.

Byte 10	Data 6	0 - 4
---------	--------	-------

Data 6 = 0:	19200 baud
Data 6 = 1:	9600 baud
Data 6 = 2:	4800 baud
Data 6 = 3:	2400 baud
Data 6 = 4:	1200 baud

Byte 11	Data 7	0 (har ingen funktion)
---------	--------	------------------------

Byte 12	Data 8	0 (har ingen funktion)
---------	--------	------------------------

Anslutning mot *CanCom*⁰ CAN-Interface 80-40900

PC, PLC etc.

9-pol D-SUB hane

Pin

1	CD	Carrier Detect	_____
2	RXD	Receive Data	_____
3	TXD	Transmit Data	_____
4	DTR	Data Terminal Ready	_____
5	GND	System Ground	_____
6	DSR	Data Set Ready	_____
7	RTS	Request to Send	_____
8	CTS	Clear to Send	_____
9	RI	Ring Indicator	_____

CAN-Interface

9-pol D-SUB hona

Pin

1	_____
3	TXD
2	RXD
4	_____
5	_____
6	_____
7	_____
8	_____
9	_____

RS232 inställningar: 8 data, 1 stopp, ingen paritet, ingen flödeskontroll.

JÖRGENSEN INDUSTRIELEKTRONIK AB

/ Niclas Zettervall