|  |
| --- |
| GREEN\_E\_C14\_PH2\_DMC |

# SOMMAIRE

[SOMMAIRE 2](#_Toc130207613)

[1 Paramètres à créer 4](#_Toc130207614)

[1.1 gDb\_tNvParamGreenEffC0 4](#_Toc130207615)

[2 Variables à créer, supprimer ou modifier 5](#_Toc130207616)

[2.1 gDb\_tRamGreenEffC0 5](#_Toc130207617)

[2.2 gDb\_tRamDMC\_C0 5](#_Toc130207618)

[2.3 SC\_ C0 6](#_Toc130207619)

[2.4 gDb\_tRamCurtisControllerC0 7](#_Toc130207620)

[3 Variables com CAN4 CO 8](#_Toc130207621)

[3.1 gCsr\_tDMC\_Heartbeat\_HB (dans C0) ID0x710 Pas de Timeout 8](#_Toc130207622)

[3.2 gCsr\_tNMT (dans C0) ID0x0 sur demande 8](#_Toc130207623)

[3.3 gCsr\_tDMC\_TxSdo (dans C0) ID0x610 sur demande 8](#_Toc130207624)

[3.4 gCsr\_tDMC\_RxSdo (dans C0) ID0x590 Time Out 1000ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_SDO* 8](#_Toc130207625)

[3.5 gCsr\_tDMC\_RxPdo1\_MS (dans C0) ID0x190 Timeout 150ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO* 9](#_Toc130207626)

[3.6 gCsr\_tDMC\_RxPdo2\_DS (dans C0) ID0x290 Timeout 150ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO* 9](#_Toc130207627)

[3.7 gCsr\_tDMC\_RxPdo3\_CS (dans C0) ID0x390 Timeout 150ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO* 9](#_Toc130207628)

[3.8 gCsr\_tDMC\_TxPdo1\_DC (dans C0) ID0x240 sur demande 9](#_Toc130207629)

[3.9 gCsr\_tDMC\_TxPdo2\_BCL (dans C0) ID0x310 sur demande 9](#_Toc130207630)

[4 Variables com CAN 11](#_Toc130207631)

[4.1 gCsr\_tMsg11C0SendToOpus 11](#_Toc130207632)

[4.2 gCsr\_tMsg13C0SendToEvision7 11](#_Toc130207633)

[4.3 gCsr\_tMsg14C0SendToEvision7 11](#_Toc130207634)

[4.4 gCsr\_tMsg15C0SendToEvision7 11](#_Toc130207635)

[5 Variables com CAN a supprimer 12](#_Toc130207636)

[5.1 gCsr\_tCurtisControllerRpdo1 (dans C0) ID190 Timeout 3s 12](#_Toc130207637)

[5.2 gCsr\_tCurtisControllerRpdo2 (dans C0) ID290 Timeout 3s 12](#_Toc130207638)

[5.3 gCsr\_tCurtisControllerRpdo3 (dans C0) ID390 Timeout 3s 12](#_Toc130207639)

[5.4 gCsr\_tCurtisControllerEmcyPdo (dans C0) IDA6 Pas de Timeout 12](#_Toc130207640)

[5.5 gCsr\_tCurtisControllerTpdo1 (dans C0) ID210 CycleTime=39ms 12](#_Toc130207641)

[6 Variables à renommer 13](#_Toc130207642)

[6.1 DM\_ 13](#_Toc130207643)

[7 Memory à créer 13](#_Toc130207644)

[8 Paramètres mal initialisés dans PDT 13](#_Toc130207645)

[9 Titre 1 14](#_Toc130207646)

[9.1 Titre 2 14](#_Toc130207647)

[9.1.1 Titre 3 14](#_Toc130207648)

[9.1.1.1 Titre 4 14](#_Toc130207649)

MODIFICATIONS PDT

# Paramètres à créer

## gDb\_tNvParamGreenEffC0

TUint8 u8MIN\_POURC\_REGEN\_THERMIC = 50; //dans /\*gDb\_tNvParamGreenEffC0.\*/ A SUPRIMER

TUint8 u8MAX\_POURC\_REGEN\_THERMIC = 100; //dans /\*gDb\_tNvParamGreenEffC0.\*/ A SUPRIMER

TUint16 u16CURRENT\_MIN\_REGEN\_THERMIC = 350; //350=35A

TUint8 u8CURRENT\_MAX\_REGEN\_THERMIC = 105; //GREEN A DECLARER DANS PDT 60A

TUint16 u16CURRENT\_MAX\_REGEN\_THERMIC = 1050; //1050 = 105A

TInt16 i16CURRENT\_MAX\_REGEN\_ELECTRIC = 300; //GREEN A DECLARER DANS PDT 300A

TUint16 u16CURRENT\_MAX\_REGEN\_ELECTRIC = 3000; //3000 = 300A

TInt16 i16RPM\_REGEN\_ELECTRIC = 3950 //gDb\_tNvParamGreenEffC0 CHANGER TYPE

TUint16 u16RPM\_REGEN\_ELECTRIC = 3950 //gDb\_tNvParamGreenEffC0 //VOIR LA VALEUR PAR DEFAUT

TUint16 u16CURTIS\_CONTROLLER\_RAZ\_CYCLES = 100 //GREEN A DECLARER DANS PDT 100x10ms = 1s

# Variables à créer, supprimer ou modifier

## gDb\_tRamGreenEffC0

TBoolean boActiveFaultRazController= FALSE; //dans /\*gDb\_tRamGreenEffC0.\*/

TBoolean boRazController = FALSE; // dans gDb\_tRamGreenEffC0.

TBoolean boCurtisError = FALSE; //dans /\*gDb\_tRamGreenEffC0.\*/

## gDb\_tRamDMC\_C0

TUint16 u16DC\_RpmRequest = 0;

TUint16 u16DC\_GeneratorRegenSpeedSetPoint = 0;

TUint16 u16DC\_GeneratorRegenBattCurLimit = 0;

TBoolean boDC\_ForwardByte6Bit0 = FALSE;

TBoolean boDC\_BackwardByte6Bit1 = FALSE;

TBoolean boDC\_FootSwitchByte6Bit2 = FALSE;

TBoolean boDC\_InterlockByt6Bit3 = FALSE;

TBoolean boDC\_RegenEnableByte6Bit6 = FALSE;

TUInt8 u8DC\_RollOverCount = 0;

TUint16 u16BCL\_HMI\_DriveBattCurLimit = 0;

TUint16 u16BCL\_HMI\_RegenBattCurLimit = 0;

TUint16 u16BCL\_HMI\_BattSOC = 0;

TUint8 u8BCL\_RollOverCount = 0;

TInt16 i16MS\_ActualSpeedRpm = 0;

TInt16 i16MS\_BattCur = 0;

TUint8 u8MS\_RollOverCount = 0;

TUint8 u8MS\_FaultCode = 0;

TUint16 u16MS\_FaultSubCode = 0;

TInt16 i16DS\_MotorCur = 0;

TUint8 u8DS\_DriveStatusIndicator = 0;

TUint8 u8DS\_SpeedLimitIndicator = 0;

TInt16 i16DS\_ActualTorque = 0;

TUInt8 u8DS\_TorqueLimitIndicator = 0;

TUint8 u8DS\_RollOverCount = 0;

TInt8 i8CS\_ControlerTemp = 0;

TInt8 i8CS\_MotorTemp = 0;

TUint8 u8CS\_MotorLimitIndicator = 0;

TUint8 u8CS\_RollOverCount = 0;

TUint16 u16CS\_BattVoltage = 0;

TUint8 u8CS\_BattDischargeIndicatorValue = 0;

TBoolean boWaitingHeartbeat = FALSE;

TBoolean boTimeOutDmcHeartbeat= FALSE;

TUint8 u8DmcHeartbeat = 0;

TBoolean boPowerOnOkDmc= FALSE;

TBoolean boOperationnalDmc= FALSE;

TBoolean boGoToOperationnal= FALSE;

TBoolean boNewGoToOperationnal= FALSE;

TBoolean boSendCommandNMT= FALSE;

Tint16 i16StepRazDmc= 0;

TBoolean boCommandRazDmcOnGoing= FALSE;

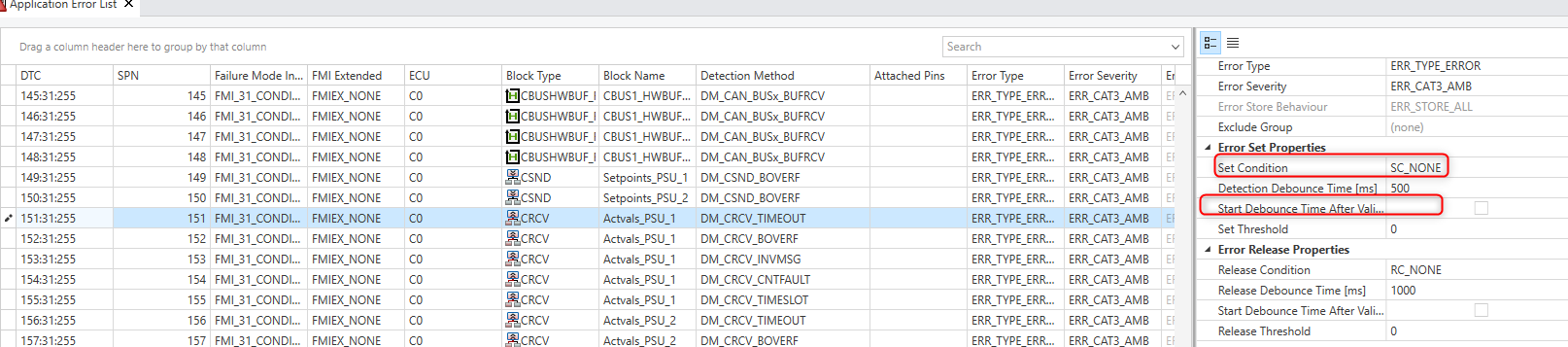
TBoolean boDig4InputCommandSTO = FALSE;

TBoolean boActiveFaultRazDmc = FALSE;

TBoolean boActiveFaultDmc = FALSE;

## SC\_ C0

Attention penser à cocher la case Start Debounce Tine After Valid et créer une variable Set Condition cela permet d’activer la détection du time out uniquement lorsque l’on active la réception du message.



*SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_SDO*

*SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO*

## gDb\_tRamCurtisControllerC0

TInt16 i16Motor\_Rpm = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint16 i16Motor\_Current = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TInt16 i16Motor\_Temp = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TInt16 i16Controller\_Temp = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint8 u8Controller\_DeviceSpecificCode = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint8 u8Controller\_ErrorCategory = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint8 u8Controller\_ErrorRegister = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint16 u16Controller\_FaultRecordObjIdx = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.//A RENOMMER ObjIdx

TUint8 u8Controller\_ErrorType = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TInt16 i16SendDesired\_Speed = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint8 u8SendPourcMaxRegenThermic = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUint8 u8SendCurrentMaxRegenThermic = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TInt16 i16SendCurrentMaxRegenElectric = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TBoolean boSendInterlock = FALSE; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TBoolean boSendAuthorizeReloadBattery = FALSE; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TBoolean boSendThermicMotorRunning = FALSE; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TInt16 i16Motor\_Rpm\_no\_filtered = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TUInt8 u8ShutdownMainContactor = 0; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TBoolean boMotorFreeWheel = FALSE; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

TBoolean boAskRestartController = FALSE; //dans gDb\_tRamCurtisControllerC0.

# Variables com CAN4 CO

## gCsr\_tDMC\_Heartbeat\_HB (dans C0) ID0x710 Pas de Timeout

gCsr\_tDMC\_Heartbeat.NodeState (TUint8)

## gCsr\_tNMT (dans C0) ID0x0 sur demande

*SNDSTART\_ACTIVE\_NO\_FIRST*

gCsr\_tNMT.Command(Uint8)

gCsr\_tNMT.TargetNode (Uint8)

## gCsr\_tDMC\_TxSdo (dans C0) ID0x610 sur demande

*SNDSTART\_ACTIVE\_NO\_FIRST*

gCsr\_tDMC\_TxSdo.ControlField(Uint8)

gCsr\_tDMC\_TxSdo.TargetIndexLSB(Uint8)

gCsr\_tDMC\_TxSdo.TargetIndexMSB(Uint8)

gCsr\_tDMC\_TxSdo.TargetSubIndex(Uint8)

gCsr\_tDMC\_TxSdo.Data0(Uint8)

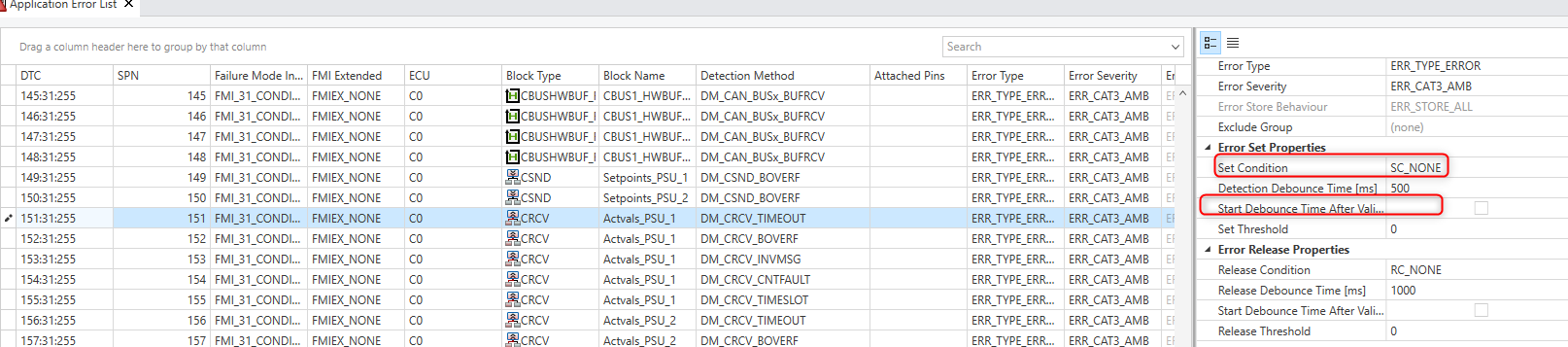
gCsr\_tDMC\_TxSdo.Data1(Uint8)

gCsr\_tDMC\_TxSdo.Data2(Uint8)

gCsr\_tDMC\_TxSdo.Data3(Uint8)

## gCsr\_tDMC\_RxSdo (dans C0) ID0x590 Time Out 1000ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_SDO*

Attention penser à cocher la case Start Debounce Tine After Valid et créer une variable Set Condition cela permet d’activer la détection du time out uniquement lorsque l’on active la réception du message.



gCsr\_tDMC\_RxSdo.ControlField(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.TargetIndexLSB(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.TargetIndexMSB(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.TargetSubIndex(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.Data0(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.Data1(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.Data2(Uint8)

gCsr\_tDMC\_RxSdo.Data3(Uint8)

## gCsr\_tDMC\_RxPdo1\_MS (dans C0) ID0x190 Timeout 150ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO*

gCsr\_tDMC\_RxPdo1\_MS.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tDMC\_RxPdo1\_MS.u8Byte7

## gCsr\_tDMC\_RxPdo2\_DS (dans C0) ID0x290 Timeout 150ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO*

gCsr\_tDMC\_RxPdo2\_DS.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tDMC\_RxPdo2\_DS.u8Byte7

## gCsr\_tDMC\_RxPdo3\_CS (dans C0) ID0x390 Timeout 150ms *SC\_DMC\_ACTIVE\_TIMEOUT\_RX\_PDO*

gCsr\_tDMC\_RxPdo3\_CS.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tDMC\_RxPdo3\_CS.u8Byte7

## gCsr\_tDMC\_TxPdo1\_DC (dans C0) ID0x240 sur demande

*SNDSTART\_ACTIVE\_NO\_FIRST*

gCsr\_tDMC\_TxPdo1\_DC.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tDMC\_TxPdo1\_DC.u8Byte7

## gCsr\_tDMC\_TxPdo2\_BCL (dans C0) ID0x310 sur demande

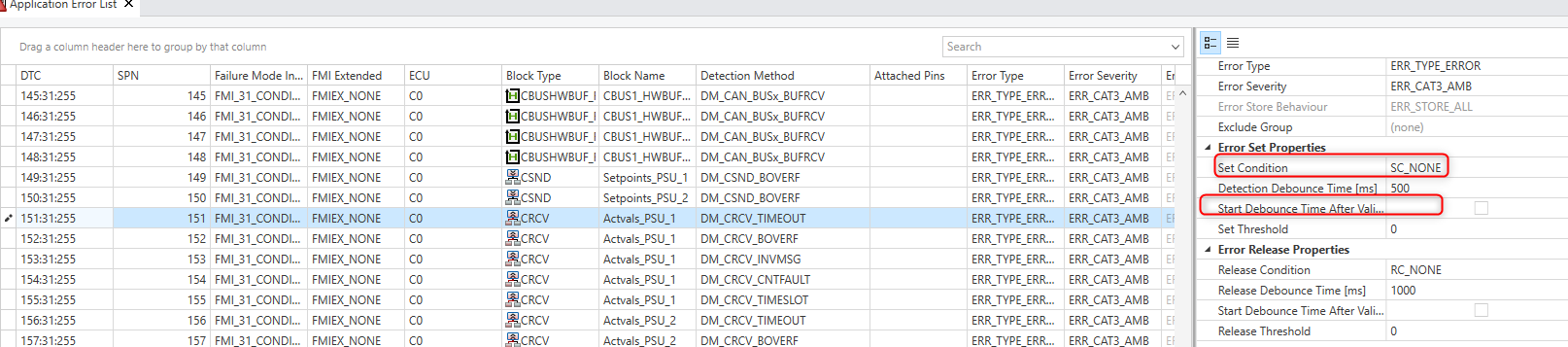
*SNDSTART\_ACTIVE\_NO\_FIRST*

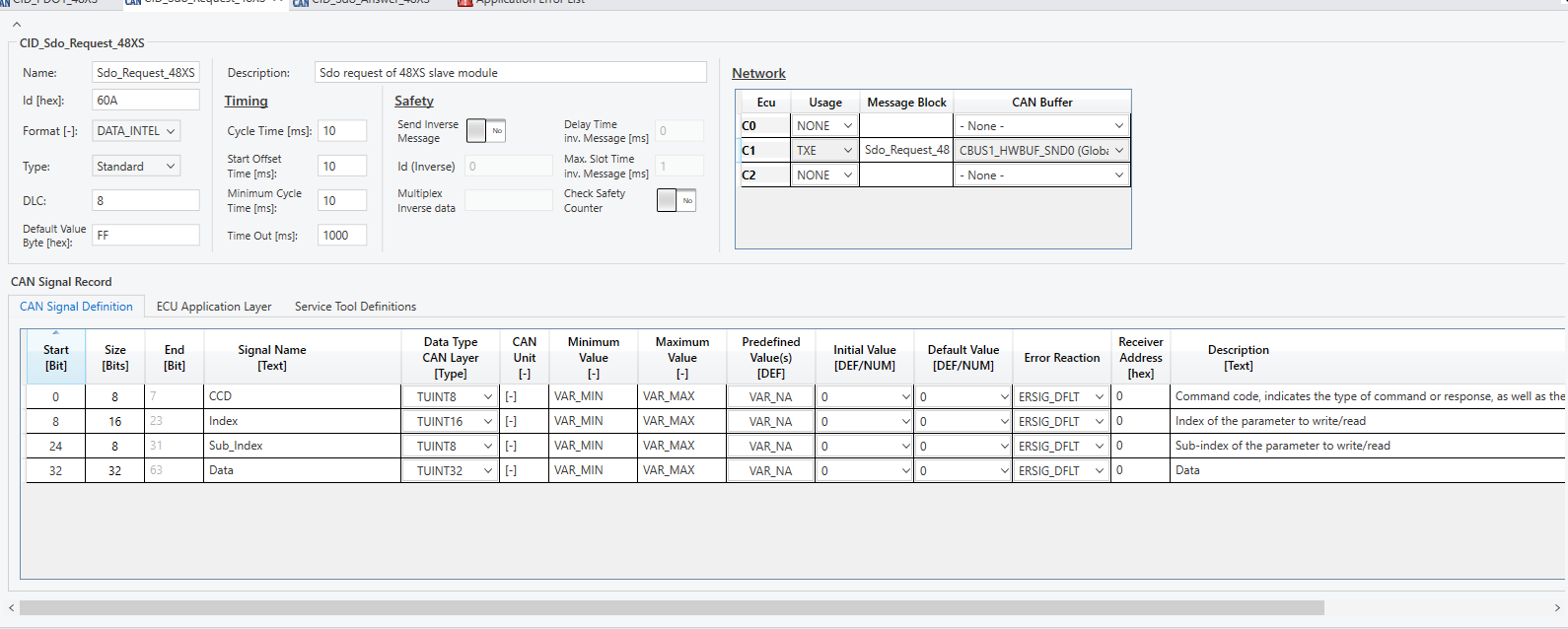
gCsr\_tDMC\_TxPdo2\_BCL.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tDMC\_TxPdo2\_BCL.u8Byte7

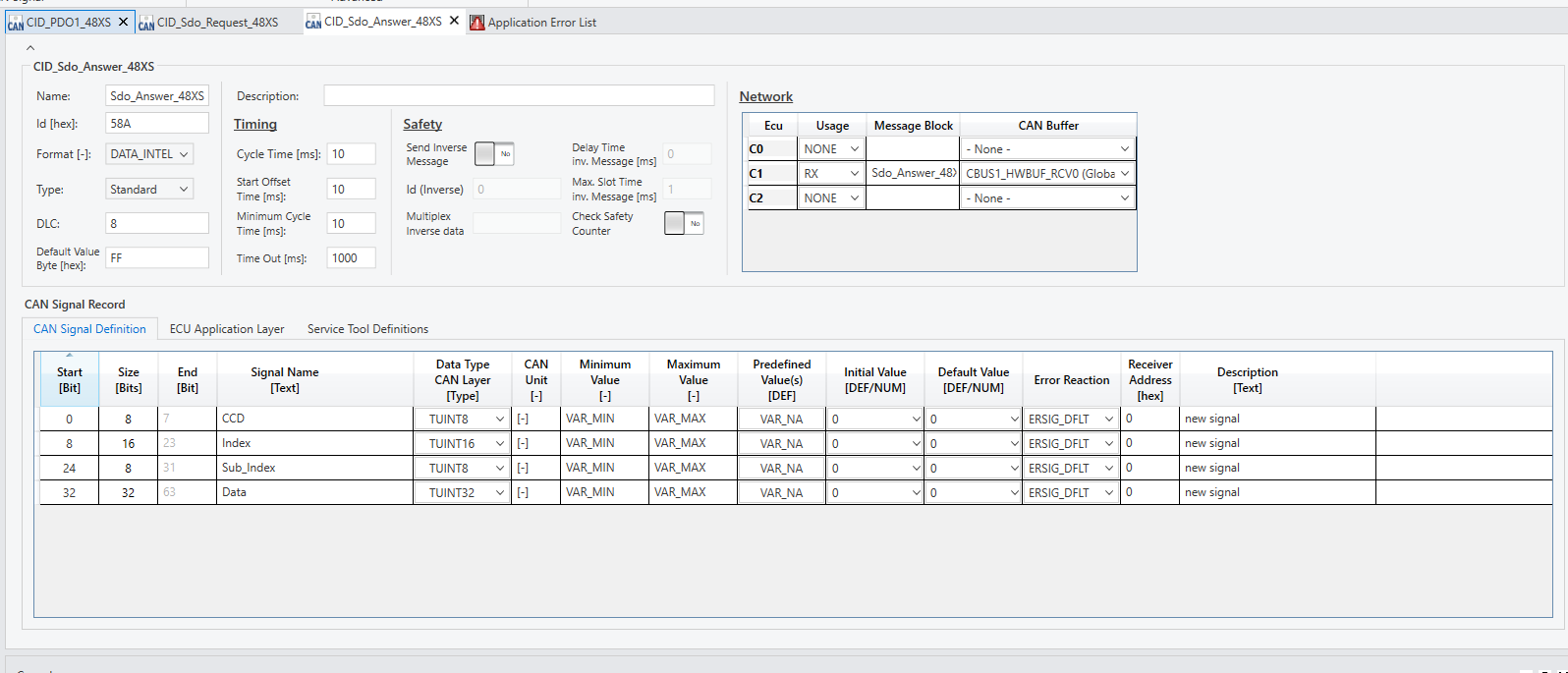
## gCsr\_tDatalogger

*SNDSTART\_ACTIVE\_NO\_FIRST*

Attention penser à cocher la case Start Debounce Tine After Valid et créer une variable Set Condition cela permet d’activer la détection du time out uniquement lorsque l’on active la réception du message. Pour les messages







# Variables com CAN

## gCsr\_tMsg11C0SendToOpus

TBoolean boCurtisError = FALSE; A RENOMMER TBoolean boActiveFaultRazDmc = FALSE

TUnit16 u16Controller\_FaultRecordObjIdx

## gCsr\_tMsg13C0SendToEvision7

TBoolean boCurtisError = FALSE; A RENOMMER TBoolean boActiveFaultRazDmc = FALSE

## gCsr\_tMsg14C0SendToEvision7

TUnit16 u16Controller\_FaultRecordObjIdx

## gCsr\_tMsg15C0SendToEvision7

TUint8 u8Controller\_FaultCode

TUint16 u16Controller\_FaultSubCode

# Variables com CAN a supprimer

## gCsr\_tCurtisControllerRpdo1 (dans C0) ID190 Timeout 3s

gCsr\_tCurtisControllerRpdo1.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tCurtisControllerRpdo1.u8Byte7

## gCsr\_tCurtisControllerRpdo2 (dans C0) ID290 Timeout 3s

gCsr\_tCurtisControllerRpdo2.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tCurtisControllerRpdo2.u8Byte7

## gCsr\_tCurtisControllerRpdo3 (dans C0) ID390 Timeout 3s

gCsr\_tCurtisControllerRpdo3.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tCurtisControllerRpdo3.u8Byte7

## gCsr\_tCurtisControllerEmcyPdo (dans C0) IDA6 Pas de Timeout

gCsr\_tCurtisControllerEmcyPdo.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tCurtisControllerEmcyPdo.u8Byte7

## gCsr\_tCurtisControllerTpdo1 (dans C0) ID210 CycleTime=39ms

gCsr\_tCurtisControllerTpdo1.u8Byte0 jusqu’à gCsr\_tCurtisControllerTpdo.u8Byte7

# Variables à renommer

## DM\_

DM\_CURTIS\_ERROR\_C0 devient DM\_DMC\_ERROR\_C0 => SPN 9019

# Memory à créer

# Paramètres mal initialisés dans PDT

PROCESS

# Titre 1

## Titre 2

### Titre 3

#### Titre 4

* Fct1  
  &  
  Fct2
* Titre 4