



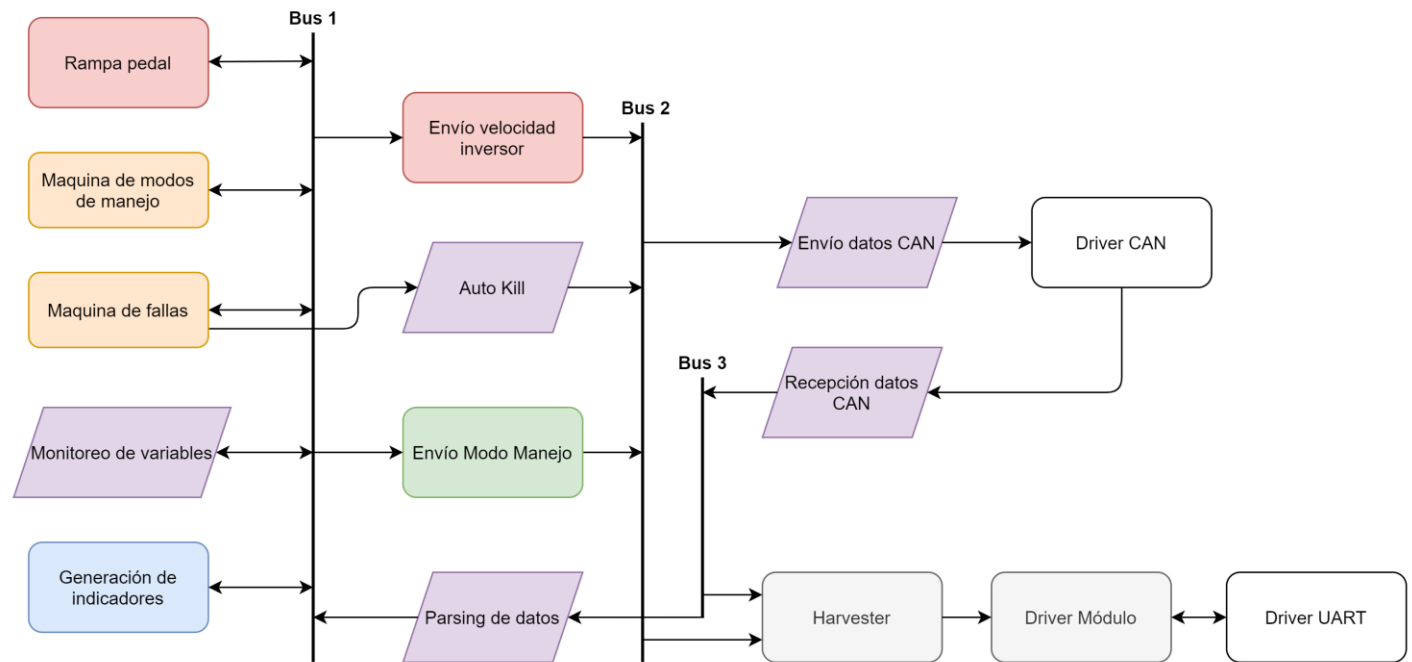
Elektron Motorsports

Subgrupo Control:

Variables CAN

Arquitectura de Firmware

ARQUITECTURA FIRMWARE DE CONTROL v1.0



Comunicaciones CAN – Datos recibidos

BLOQUE	DATO	CAN ID
Periféricos	pedal	0x002
Periféricos	hombre_muerto	0x003
Periféricos	botones_cambio_estado	0x004
Periféricos	perifericos_ok	0x005
BMS	voltaje_bms	0x020
BMS	corriente_bms	0x021
BMS	voltaje_min_celda	0x022
BMS	potencia_bms	0x023
BMS	t_max	0x024
BMS	nivel_bateria	0x025
BMS	bms_ok	0x026
DCDC	voltaje_bateria	0x030
DCDC	voltaje_salida	0x031
DCDC	t_max	0x032
DCDC	dcdc_ok	0x033
DCDC	potencia	0x034
Inversor	velocidad	0x040
Inversor	V	0x041
Inversor	I	0x042
Inversor	temp_max	0x043
Inversor	temp_motor	0x044
Inversor	potencia	0x045
Inversor	inversor_ok	0x046

Comunicaciones CAN – Datos transmitidos

BLOQUE	DATO	CAN ID	ESPACIO_DISCURSO
Control	autokill	0x001	[0x00, 0x01] (NO_AUTOKILL, AUTOKILL)
Control	estado_manejo	0x010	[0x02, 0x03, 0x04] (NORMAL, ECO, SPORT)
Control	estado_falla	0x011	[0x00, 0x01, 0x02, 0x03] (OK, CAUTION1, CAUTION2, AUTOKILL)
Control	nivel_velocidad	0x012	[0:100]
Control	nivel_voltaje	0x013	?
Control	control_ok	0x014	1. [0x00, 0x01] (IDLE, ECHO) 2. [0x01, 0x02] (OK, ERROR)

Comunicaciones CAN – Datos transmitidos

BLOQUE	DATO	CAN ID	ESPACIO_DISCURSO
Control	autokill	0x001	[0x00, 0x01] (NO_AUTOKILL, AUTOKILL)
Control	estado_manejo	0x010	[0x02, 0x03, 0x04] (NORMAL, ECO, SPORT)
Control	estado_falla	0x011	[0x00, 0x01, 0x02, 0x03] (OK, CAUTION1, CAUTION2, AUTOKILL)
Control	nivel_velocidad	0x012	[0:100]
Control	hombre_muerto	0x013	[0x00, 0x01] (HOMBRE_MUERTO_OFF, HOMBRE_MUERTO_ON)
Control	control_ok	0x014	1. [0x00, 0x01] (IDLE, ECHO) 2. [0x01, 0x02] (OK, ERROR)