CAN Database signal description UnivLille Fauteuil

CAN 4 Robotisation:

CAN bit rate = 1000 kb/s

Reference	
Revision	V1.3
Status	Draft
Author	F. GOVEN
Date	14/03/2025

Document History

Document history											
Revision	Status	Date	Author	Société	Changes						
1.0	draft	14/11/2024	Frederic GOVEN	FH Electronics							
1.1	draft	18/11/2024	Frederic GOVEN	FH Electronics	ajout des defauts id 0x111						
1.2	draft	19/11/2024	Matthieu BOBILLIER	FH Electronics	ajout Bit56 sur id 0x110						
1.3	draft	14/03/2025	Matthieu BOBILLIER	FH Electronics	ajout Bit36&37 sur id 0x111						

Fichier: UnivLille Fauteuil DBC CAN4 V1.3.xls

Onglet: Overview 1/2

FH Electronics

14/03/2025 FG

Univ Lille Robucar Communication CAN4 Robotisation

id	nom de la trame	nom de la variable	DLC	position dans la trame	longueur de trame	gain	offset	mini	maxi	unité	type	Signed/Unsigned	commentaire	possibilité
	-				-	-			+	-				
0x100	id 100 Consigne	T	18				1			1	I		PC Robotisation vers boitier FH	
JA100	Id_100_Contagno	Cons CAN axe X		7	8	1	-100	-100	155	%	Motorola	Unsigned	100% marche avant, -100% marche arrière	
		Cons CAN axe Y		15	8	1	-100	-100	155	%		Unsigned	100% gauche, -100% droite	
		Activation Cons CAN axe X		16	1	1	0	0	1	-		Unsigned	Active la commande du fauteuil par CAN sur l'axe X (sur front montant)	
		Activation Cons CAN axe Y		17	1	1	0	0	1			Unsigned	Active la commande du fauteuil par CAN sur l'axe Y (sur front montant)	
				1	1.	1.	1-	1-	1-		,		The second secon	1
0x110	id_110_Diag		8										De boitier FH	
		Position_joystick_Y		7	12	1	0	0	4095	mV		Unsigned	Mesure de la position Y du joystick en mV	
		Position_joystick_X		11	12	1	0	0	4095	mV	Motorola	Unsigned	Mesure de la position X du joystick en mV	
		Cons_Y_Robot		29	1	1	0	0	1		Motorola	Unsigned	Mode robot sur axe Y activé (Activation_Cons_CAN_axe_Y=1 & id100_trame_valide=1)	
		Cons_X_Robot		30	1	1	0	0	1		Motorola	Unsigned	Mode robot sur axe X activé (Activation_Cons_CAN_axe_X=1 & id100_trame_valide=1)	
		id100_trame_valide		31	1	1	0	0	1		Motorola	Unsigned	Réception trame CAN valide si = 1 (timeout=50ms)	
		Mesure_tension_24V		28	12	0.01	0	0	40.95	V	Motorola	Unsigned	Mesure de la tension de la batterie fauteuil	
		Mesure_tension_12V		32	12	0.01	0	0	40.95	V	Motorola	Unsigned	Mesure de la tension de sortie du DCDC 24V/12V	
		Mesure_tension_19V		52	12	0.01	0	0	40.95	V		Unsigned	Mesure de la tension de sortie du DCDC 24V/19V	
		Desactivation robot timeout CAN		56	1	1	0	0	1		Motorola	Unsigned	Mode robot désactivé sur timeout id100 (reactivation nécessaire via les booléens Activation Cons CAN axe X & Y)	
	·													·
0x111	id_111_Diag		8			1	1			.			De boitier FH	-
		Vitesse_roue_gauche		7	16	0.1	0	0	6553.5			Unsigned		1
		Vitesse_roue_droite		23	16	0.1	0	0	6553.5	tr/min	Motorola	Unsigned		
		Dft_mini_capteur_joystick_axe_X		32	1	1	0	0	1	-		Unsigned		
		Dft_maxi_capteur_joystick_axe_X		33	1	1	0	0	1	-		Unsigned		
		Dft_mini_capteur_joystick_axe_Y		34	1	1	0	0	1	-		Unsigned		
		Dft_maxi_capteur_joystick_axe_Y		35	1	1	0	0	1	-		Unsigned		
		Direction_roue_gauche		36	1	1	0	0	1	-		Unsigned	1=marche avant 0=marche arrière	
		Direction roue droite		37	1	1	0	0	1	-	Motorola	Unsigned	1=marche avant 0=marche arrière	