

CAN Database signal description

CAN 4 Robotisation :

CAN bit rate = 1000 kb/s

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

Document History

[illegible]

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		8										PC Robotisation vers boitier FH	
		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	%	Motorola	Unsigned	100% gauche, -100% droite	
		Activation_Cons_CAN_axe_X	16		1	1	0	0	1	-	Motorola	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	-	Motorola	Unsigned	Active la commande du fauteuil par CAN sur l'axe Y (sur front montant)	
0x110	id_110_Diag		8										De boitier FH	
		Position_joystick_Y	7		12	1	0	0	4095	mV	Motorola	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	Motorola	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										De boitier FH	
		Vitesse_roue_gauche	7		16	0.1	0	0	6553.5	tr/min	Motorola	Unsigned		
		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	-	Motorola	Unsigned		
		Dft_maxi_capteur_joystick_axe_X	33		1	1	0	0	1	-	Motorola	Unsigned		
		Dft_mini_capteur_joystick_axe_Y	34		1	1	0	0	1	-	Motorola	Unsigned		
		Dft_maxi_capteur_joystick_axe_Y	35		1	1	0	0	1	-	Motorola	Unsigned		
		Direction_roue_gauche	36		1	1	0	0	1	-	Motorola	Unsigned	1=marche avant 0=marche arrière	
		Direction_roue_droite	37		1	1	0	0	1	-	Motorola	Unsigned	1=marche avant 0=marche arrière	