loT 시스템 설계 프로젝트 최종발표 자료

Designer: 21800005 강병석

21900195 김진일

Contents

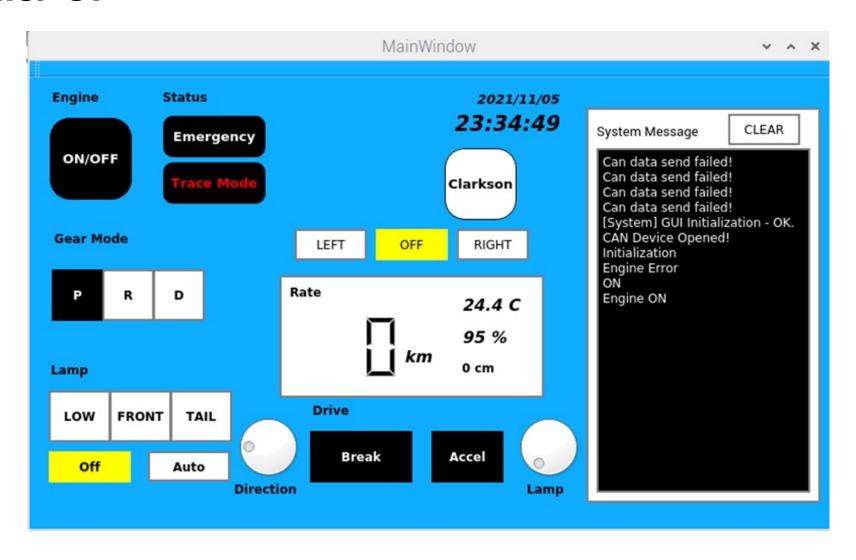
Device & Controller

CAN Data Protocol

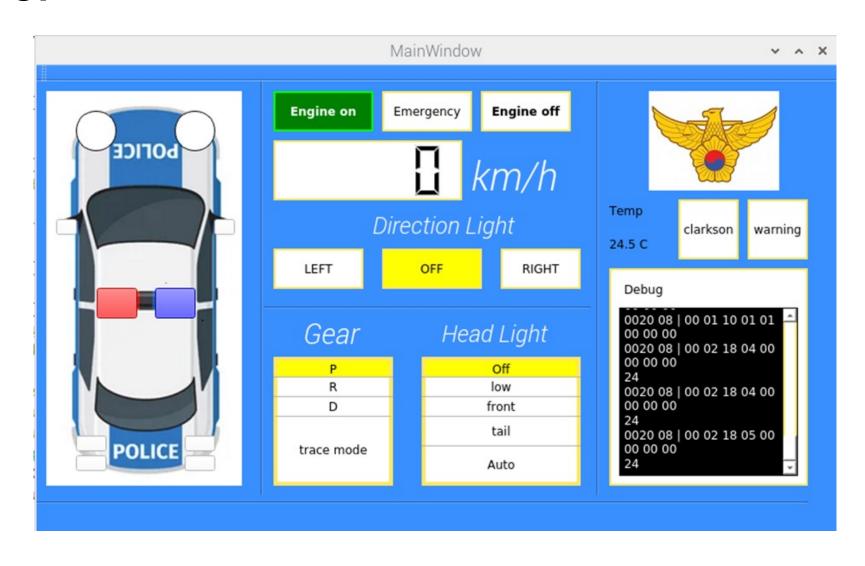
Expansion Board에 매핑된 하드웨어 정 리 그림

1. Device & Controller UI

Controller UI



Device UI



2. CAN Data Protocol

2. Can Data Protocol

ID	DLC	D0	TYP	FUN	VAL	VAL	D5	D6	D7
0x20	0x8	0x0	Е	С	UE1	UE2	0x0	0x0	0x0

1. 상태 및 명령 데이터 패킷

기능	FUNC (D2)		V	ALUE1 (D:	3)	VALUE2 (D4)				
기궁		0x0	0x1	0x2	0x3	0x4	0x0	0x1	0x2	0x3
시동 버튼	0x10	OFF	ON	ERROR	-	-	-	-	1-	-
TRACE MODE	0x11	OFF	ON	-	-	-	-	-	-	-
기어 선택	0x12	PARKING	REVERSE	DRIVING	7	7	후방 센서 OFF	후방 센서 ON	- 1	7
비상등	0x14	OFF	ON		- 9	-	-	-	-	-
램프 상태	0x20	소등	미등	전조등	상향등	자 동	소등	미등	전조등	상향등
점멸등	0x21	LEFT	OFF	RIGHT	-	7	OFF	ON	-	-
브레이크	0x22			Speed		OFF	ON	-	_	
엑셀 /TRACE	0x23	Speed					TRACE OFF	TRACE ON	-	-
경적	0x24	OFF	ON	-	- 7	-	-	2 - 1	1-1	-

2. 센서 데이터 패킷

기능	FUNC (D2)	VALUE1 (D3)	VALUE2 (D4)
온도 센서	온도 정수 값 (0 ~ 255)	온도 소수점 첫째 자리 값 (0~9)	-

3. Expansion Board에 매핑된 하드웨어 정리 그림

경적(GPIO26) Buzzer에서 경적

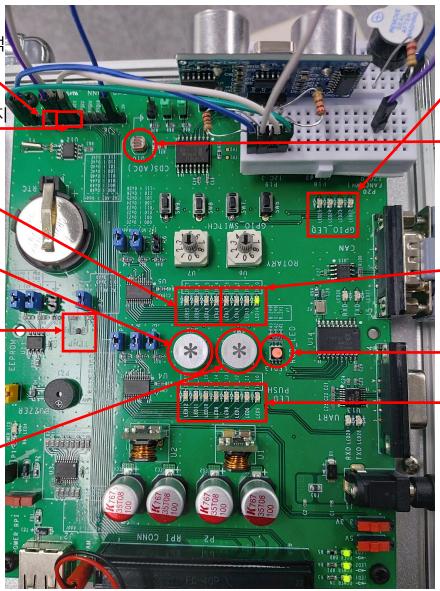
초음파 센서(GPIO23, 24) 기어 Reverse 일 때, 후방 감지 센서 작동

> 방향 지시등 (18) LED18~19: LEFT LED20~21: RIGHT

비상등 (14) 초록색 불이 들어오고 1초 간격으로 Toggling

> 온도 센서(16) **-**온도 값 받아들임

브레이크 (14) 브레이크 O: 녹색LED ON 브레이크 X: LED OFF



기어 변속 (20)

LED22: Park
LED23: Reverse
LED24~25: Drive

조도 센서 (22) 램프가 AUTO 상태일 때, 조도 센서 값을 읽 어들여, 조도 값에 따 라 램프 제어

램프 상태 (18)

LED14 : 소등

LED14~15 : 미등 LED14~16 : 전조등

LED14~17 : 상향등

시동 (13)

정상: 녹색 에러: 빨간색

TRACE MODE: 8가지

속도 계기판 (12) 각 LED 마다 20km/h 최대 속력 160km/h 도 달 시 Toggling