# 仪表与远程监控终端通信协议

起草单位:珠海银隆电器有限公司研发中心

2016年11月

文件状态:
[] 草稿
[√] 正式发布
[]正在修改
文件起草分工:

 批准: 陈 亮
 签名
 日期

日期

日期

签名

签名

编制: 陶哲峰

审核: 李玉娟

## 仪表与远程监控终端 CAN 网络通信协议\_V1.1

版本	更改描述	更改日期	更改人
V1.0	初始版本	2016/11/01	陶哲峰
V1. 1	去掉档位定义	2016/11/14	李玉娟

#### 仪表与远程监控终端 CAN 网络通信协议 V1.1

#### 1. 通讯规范

总线通讯速率为: 250Kbps

数据链路层的规定主要参考 CAN2.0B 和 SAE J1939 的相关规定。

使用 CAN 扩展帧的 29 位标识符并进行了重新定义,以下为 29 标识符的分配表:

	IDENTIFIER 11BITS  I									S R R	I D E						IDEN	TIFIE	CR EXT	ENSI	ON 1	8BIT	S							
PI	RIORI	TY	R	DP		PI	OU FOR	RMAT (P	PF)		S R R	I D E	PF PDU SPECIFIC(PS) SOURCE ADDRESS(SA)																	
3	2	1	1	1	8	7	6	5	4	3			2	1	8	7	6	5	4	3	2	1	8	7	6	5	4	3	2	1
28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18			17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

本标准采用 PDU1 格式,其中,优先级为 3 位,可以有 8 个优先级; R 是保留位现固定为 0; DP 是数据页现固定 0; 8 位的 PF 为报文的代码; 8 位的 PS 为目标地址或组扩展; 8 位的 SA 为发送此报文的源地址;

›接入网络的每一个节点都有名称和地址,名称用于识别节点的功能和进行地址仲裁,地址用于节点的数据通信 ›每个节点都至少有一种功能,可能会有多个节点具有相同的功能,也可能一个节点具有多个功能。

保留的字节和位除特殊说明外,都置 0。

本协议规定各报文中数据均按 INTEL 模式传输,低字节在前,高位在前。

### 各输出信号偏移表

数据类型	比例因子	范围(实际量程)	偏移量	字节数
总里程	0.125KM/Bit	0 to 2097151(0~2097151Km)	0	ЗВҮТЕ

未经允许,请勿传播 Copyright@YinLong Group

## 2.数据格式

说明: 发送方式为周期循环发送

参数报文名称: LCD\_CANBUS1 波特率: 250k

**ID: 0x18FFA017** 数据长度: 8 字节

周期: 1S 发送节点: 仪表

OUT	IN	ID						通信周期		数据							
		PGN							位置	数据名	备注						
		P	R	1	PF	PS	SA		1Byte	V II 10	分辨率: 0.125KM/Bit;						
	远 程								2Byte	·总里程 -	偏移量 <b>:</b> 0Km 范围 <b>:</b> 0~2097151Km						
	监控							1S	3Byte								
								13	4Byte	保留							
	终端								5Byte	保留							
									6Byte	保留							
									7Byte	保留							
									8Byte	保留							

未经允许,请勿传播 Copyright@YinLong Group