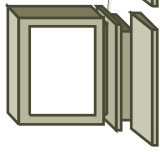
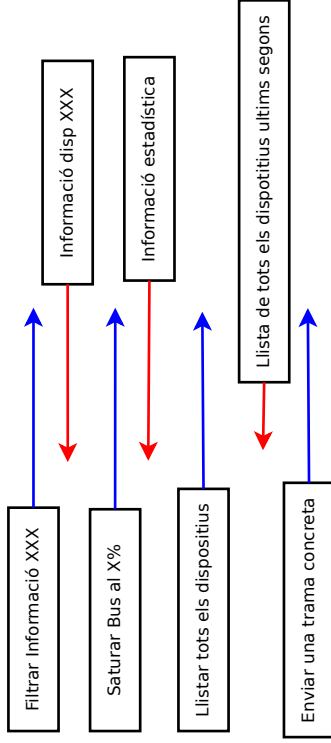


Monitor
id M = 11



Serial RS232

Comandes PC -> Monitor Comandes Monitor -> PC



Identificadors comunicació CAN (extended frame de 29 bits)

Prioritat : pppp pppp pppp pppp
Num enllaç : yyyy yyyy [0:1111 1111]
Broadcast : 1111 1111

Id Sensor : 00
Id Actuator : 01
Id Controlador : 10
Id Monitor : 11

Identificador de missatges:

0b 000 pppp pppp pppp pppp dd yyyy yyyy xxx

exemples missatges :

controlador -> sensor : 0b 000p pppp pppp pppp0 0yyy yyyy yyyy
actuator -> controlador : 0b 000p pppp pppp pppp1 0yyy yyyy yyyy
monitor -> actuator : 0b 000p pppp pppp pppp0 1yyy yyyy yyyy

Bus CAN

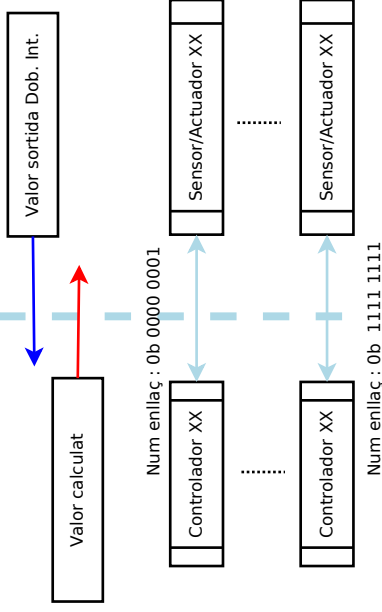
Controlador
id C = 10



Sensor/Actuador
id S = 00 id A = 01



Num enllaç : 0b 0000 0000



Mascare i Filtres:

Filtrar missatges de l'enllaç 34 amb destí Controlador i Origen Sensor, i una prioritat de 7:

Prioritat : 7 : 0000 0000 0000 0111
Num enllaç : 34 : 0010 0010
Id Controlador : 2 : 10
Id Sensor : 0 : 00 (no ens cal)

Tot junt: prioritat destí llaç acció
0000 0000 0000 0111 10 0010 0010 xxx

Mascara : 0000 0000 0000 0000 11 1111 1111 000
Filtre : xxxx xxxx xxxx xxxx 10 0010 0010 xxx