

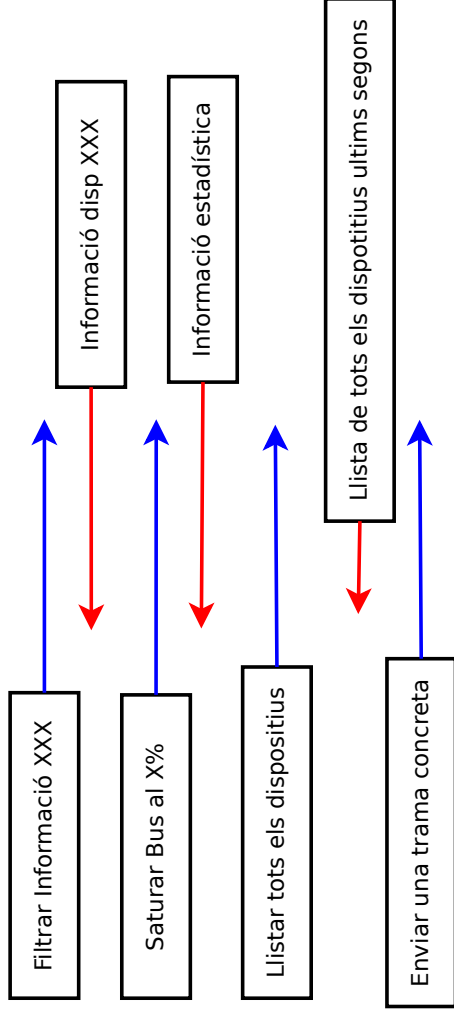
Monitor  
id M = 11

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 Actuador : 01  
Id Controlador : 10  
Id Monitor : 11

Identificador de missatges:

\ Prioritat /\ Id desti /\ Num enllaç /\ acció /  
0b 000 pppp pppp pppp pppp dd yyyy yyyy xxx

exemples missatges :

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

Bus CAN

Controlador  
id C = 10

Sensor/Actuador  
id S = 00 id A = 01



Num enllaç : 0b 0000 0000

Valor sortida Dob. Int.

Valor calculat

Num enllaç : 0b 0000 0001

Controlador XX

Sensor/Actuador XX

.....

Controlador XX

Sensor/Actuador XX

Num enllaç : 0b 1111 1111

Mascres 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 desti llaç accio  
0000 0000 0000 0111 10 0010 0010 xxx

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