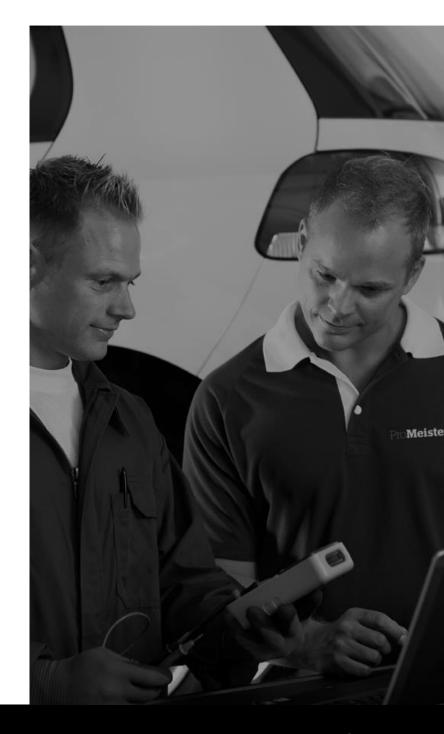
1.2 AUTO KOMMUNIKASJONSTEKNIKK

Bergen

2014-09-09

Innhold

- Can-Lowspeed/Komfort
- Can-Highspeed/Drivlinje
- Lin-Bus
- Most-Bus
- Bluetooth/Blåtann



Målsettinger med kurset!

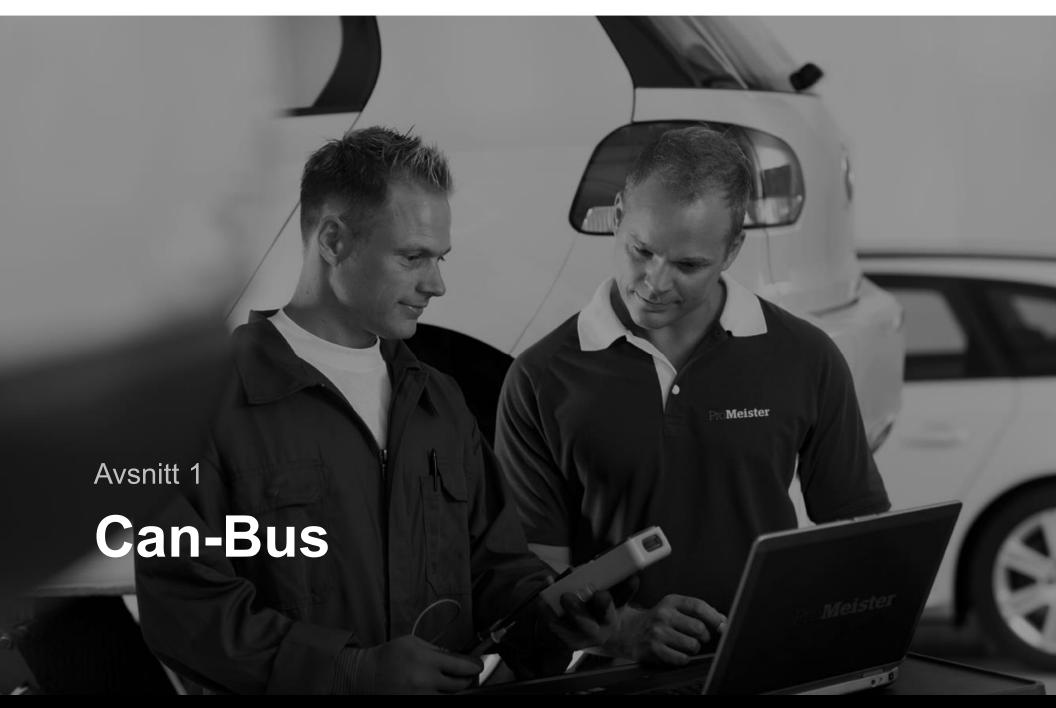
Kjenne til de ulike nettverk

Kunne utføre diagnose på ulike nettverk

Kjenne til bruk av skop

Kjenne til skopebilder og feilbilder

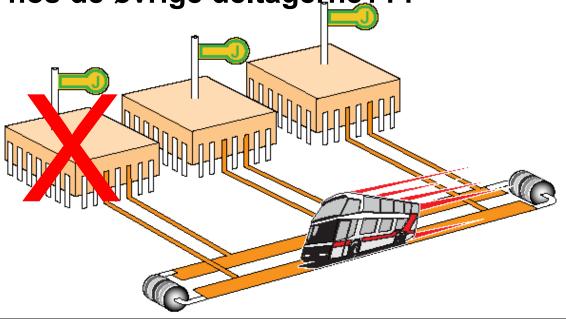
Kjenne til feilsymptomer ved nettverksfeil



Flere likestilte styreenheter som er forbundet med hverandre i et nettverk med en lineær bus struktur.

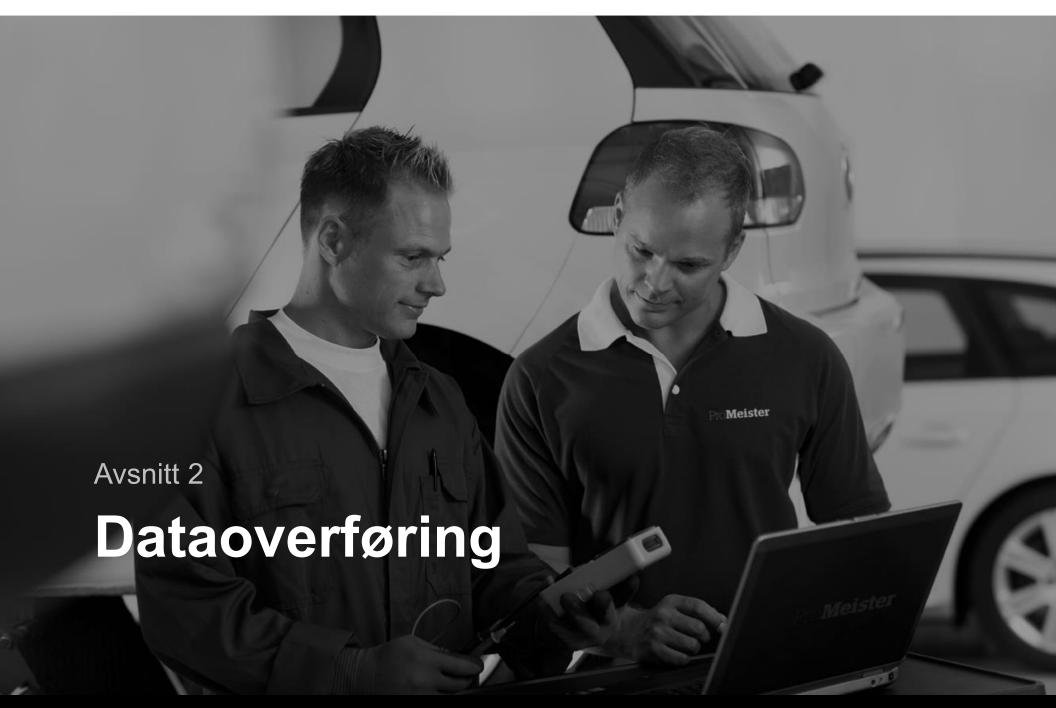
Fordel:

Ved svikt av en deltager bevares full funksjonsdyktighet hos de øvrige deltagerne???

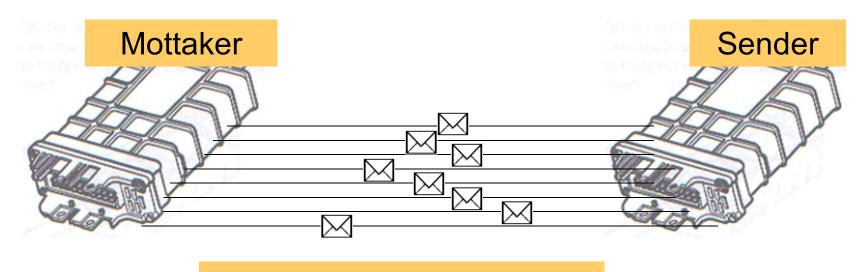


Utvikling

1981	Forskjellige tiltak til seriell kommunikation.
1981	Oppdager nødvendigheten av sammenkobling av drivlinjen.
1983	Etablering av prosjektgruppe til utvikling av en seriell protokol.
1984	Informasjon til kunder om utviklingsprojektet.
1985	Samarbeid med amerikanske halvlederprodusenter
	CAN <u>C</u> ontroller <u>A</u> rea <u>N</u> etwork navngitt av
	Prof. Lawrenz. Lisensavtale mellom Intel og RB.
1986	Første presentasjon av CAN på SAE konferanse. Starten på standardiseringsaktiviteter hos ISO
1987	Første chip til bruk (Intel-RB)
1991	CAN i serieproduserte biler hos MB.
1994	BMW starter å benytte CAN i sine 4 - 6 - 8 - 12 syl. motorer
1995	Etterkant følger andre bilprodusenter.

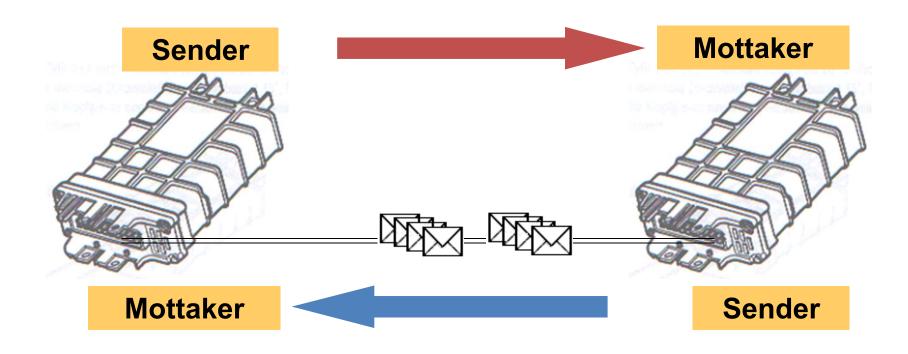


Parallell dataoverføring

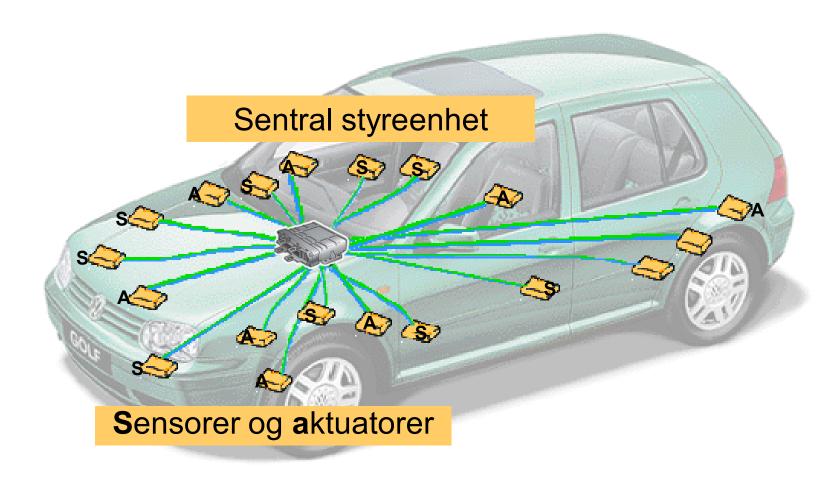


Parallell dataoverføring

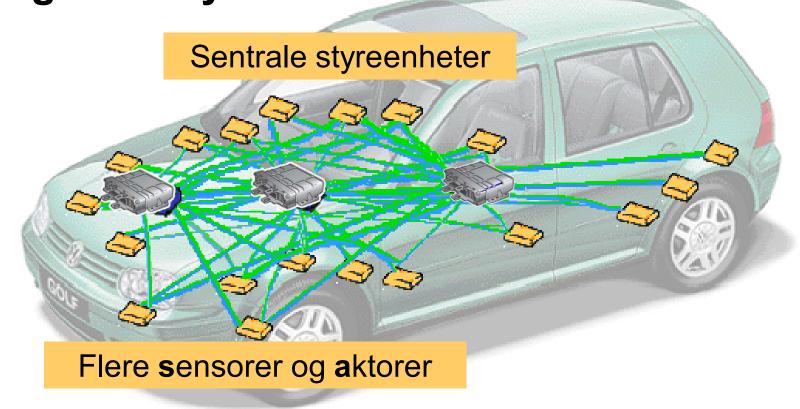
Seriell dataoverføring



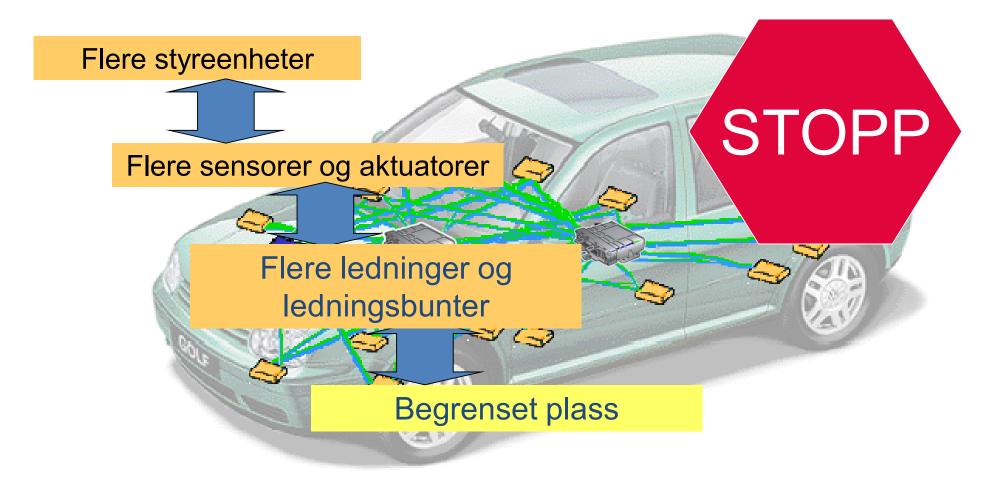
Managementsystem



Informasjonsutveksling mellom flere managementsystemer

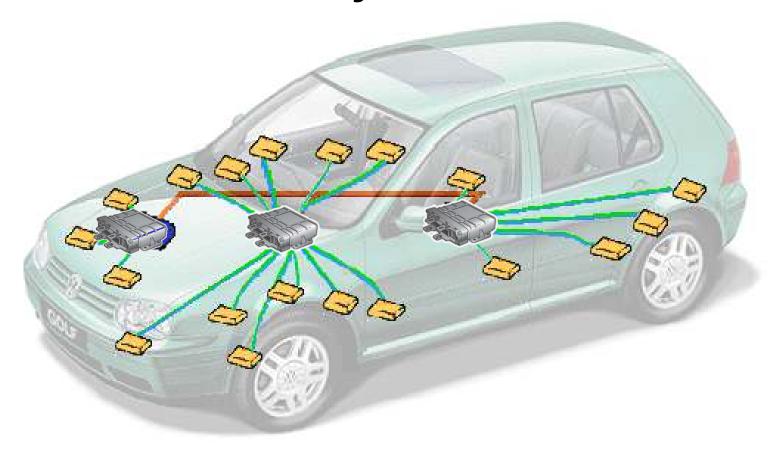


Konflikt om hva som er målet

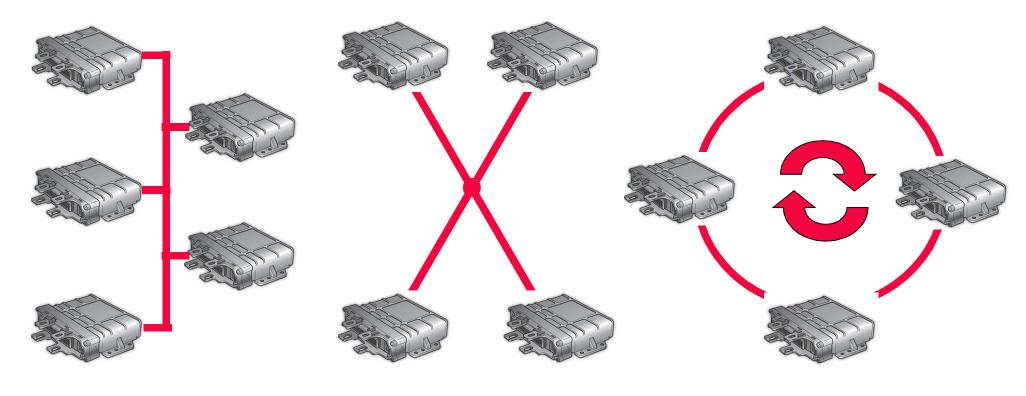


LØSNING

For CAN-nett med 3 styrenheter



CAN-bustopologi



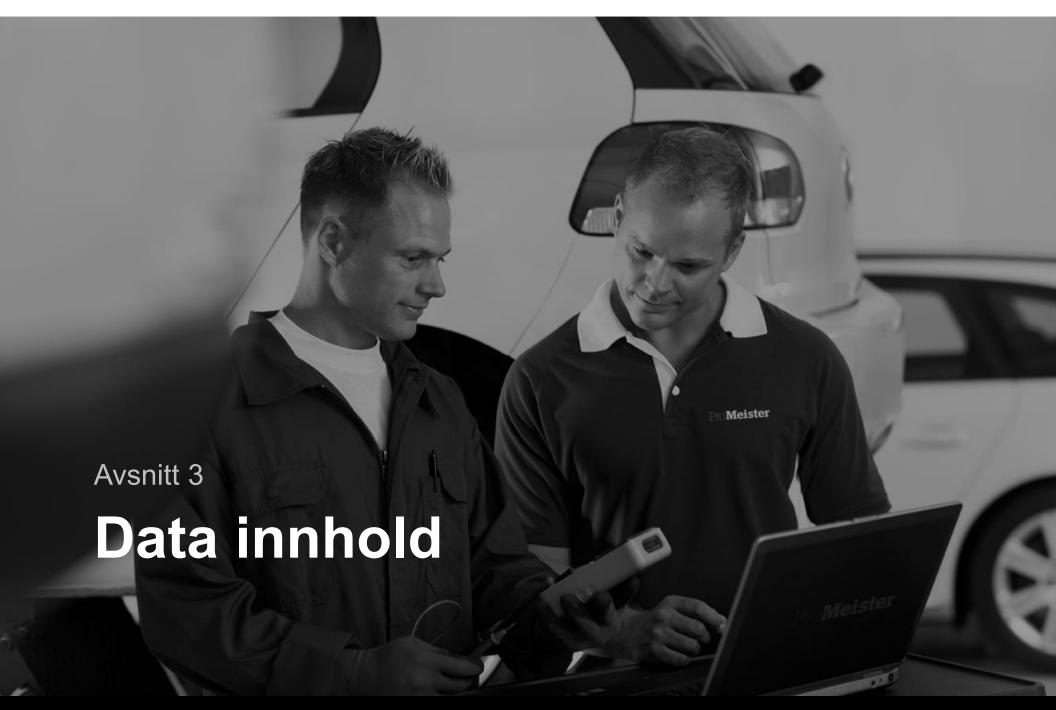
Forgrening

Stjerne

Ring



CAN-busversjoner







Startbit = Begynn budskapet





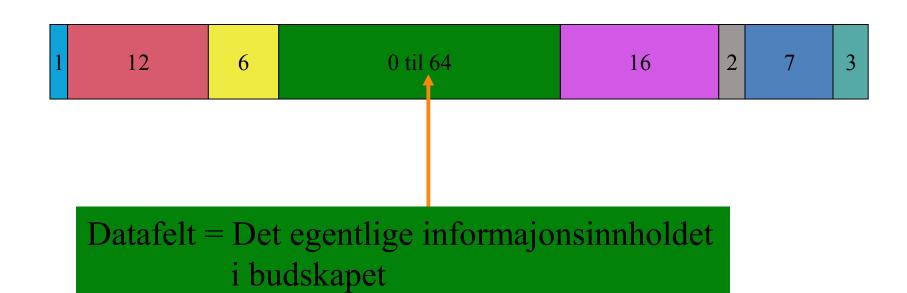
Identifisering = regulerer Businngrepstyringen og om delen mottar eller sender data eller om en feilangivelse er påkrevd



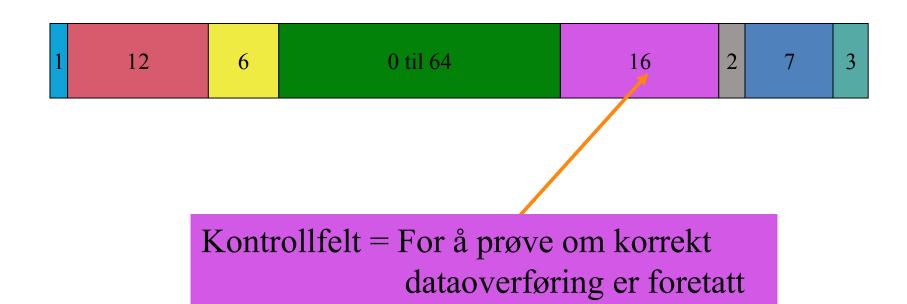


Kontrollfelt = Angir hvor mange Byte som er i datafeltet



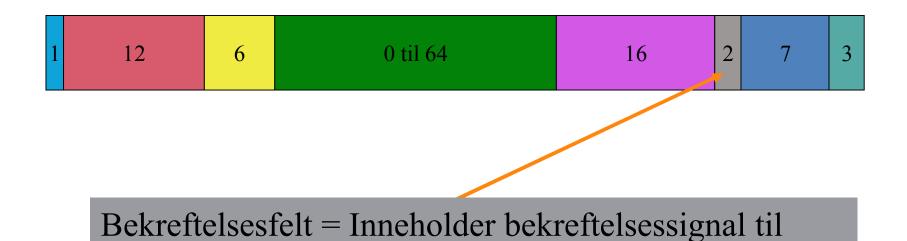




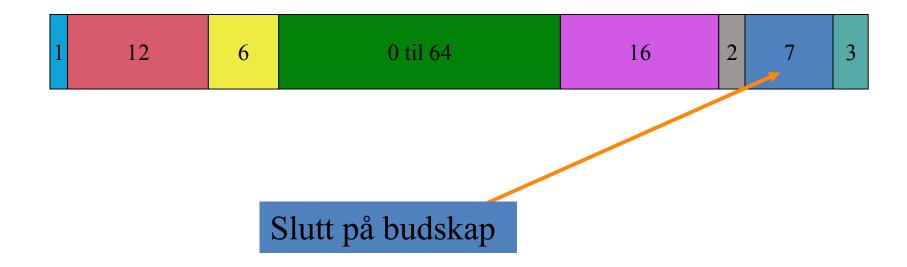




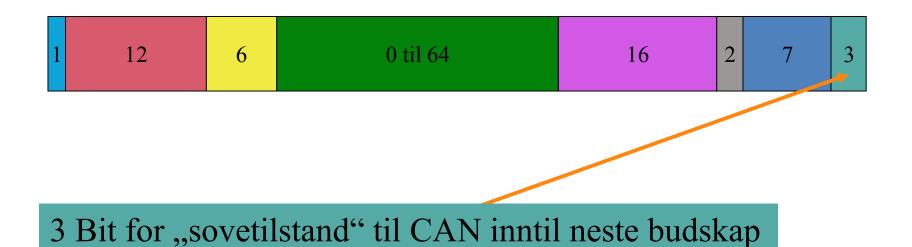
alle mottakere (Styreenheter)



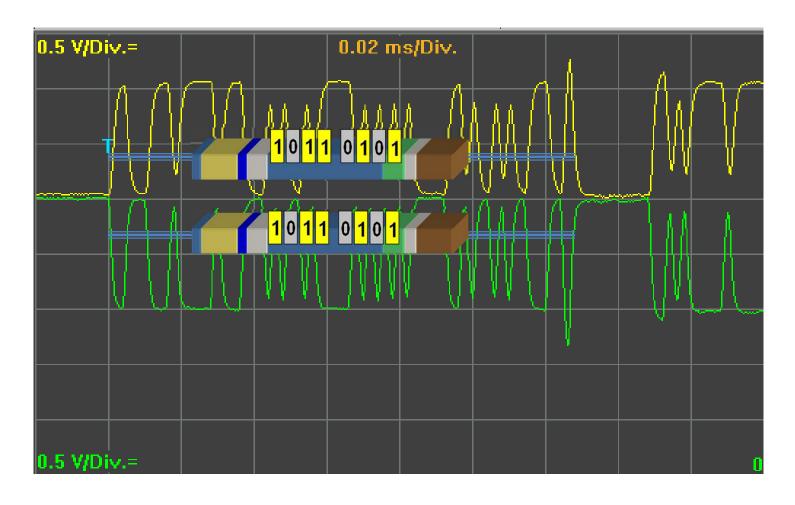








CAN-dataprotokoll

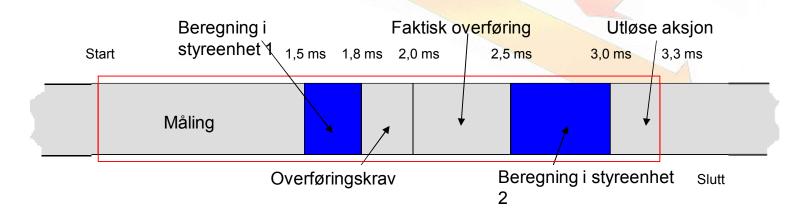


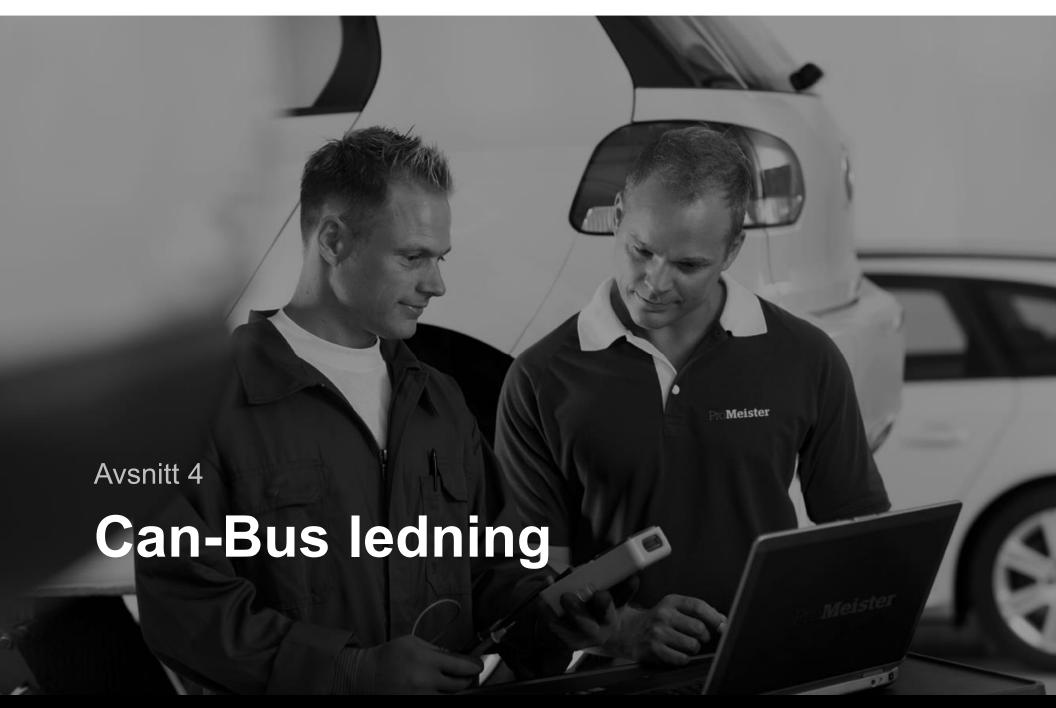


CAN-databus drift Kommunikasjon under sanntidsbetingelser

Sanntidsbetingelser er prosesser som er synkronisert med veivakselen i faste tidsintervaller på noen få millisekunder.

Tenningsimpulser i en 6-syl. motor Motorturtall 6000 o/min Tidsavstand 3,3 ms.





CAN-bus dataoverføring

CAN-Driv/Highspeed High or/sv Low or/br



CAN-Komfort/Lowspeed High or/gn Low or/br

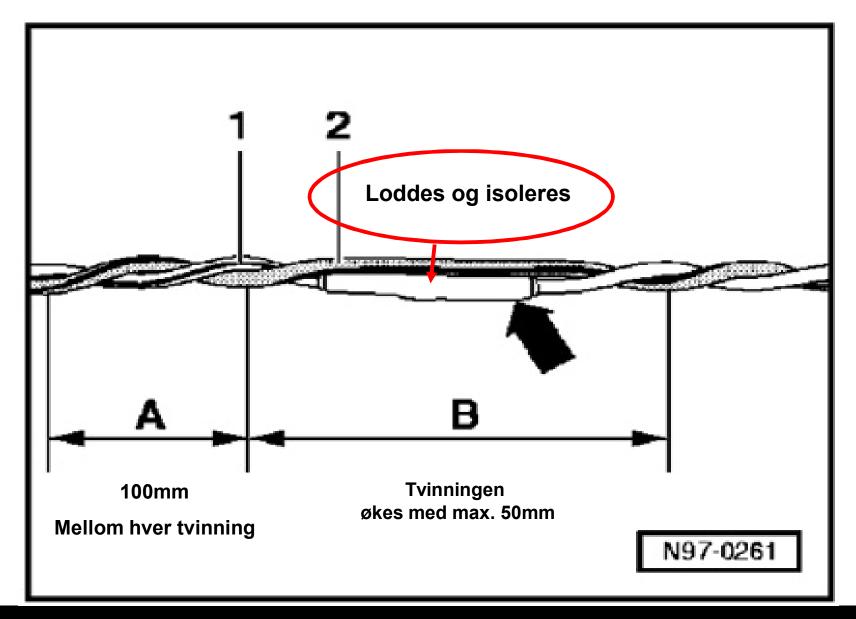


CAN-Infotainment High or/vio Low or/br

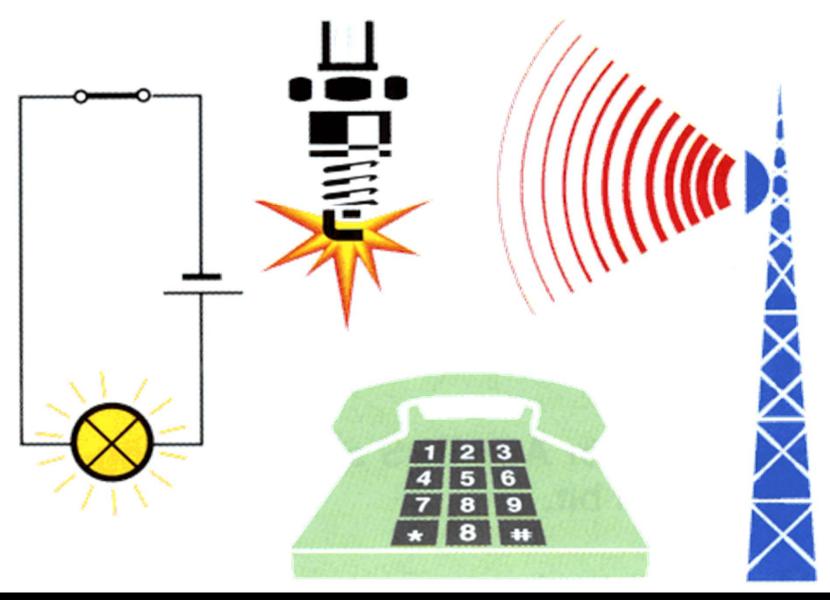


NB! Kvadratet på kablene er 0,35 mm².

Reparasjon av CAN-Bus ledning

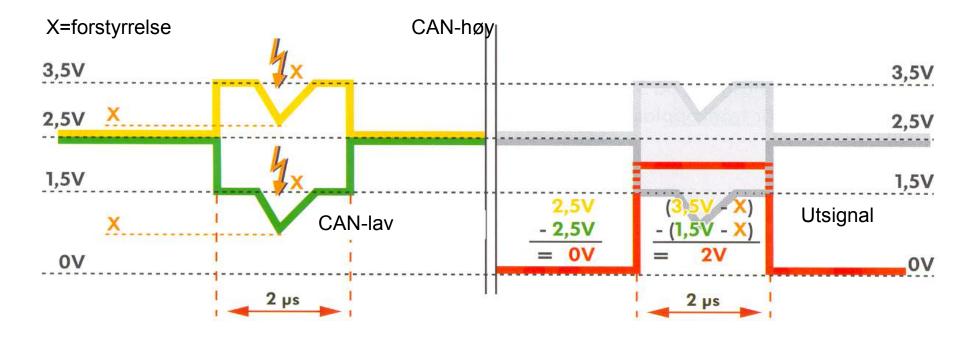


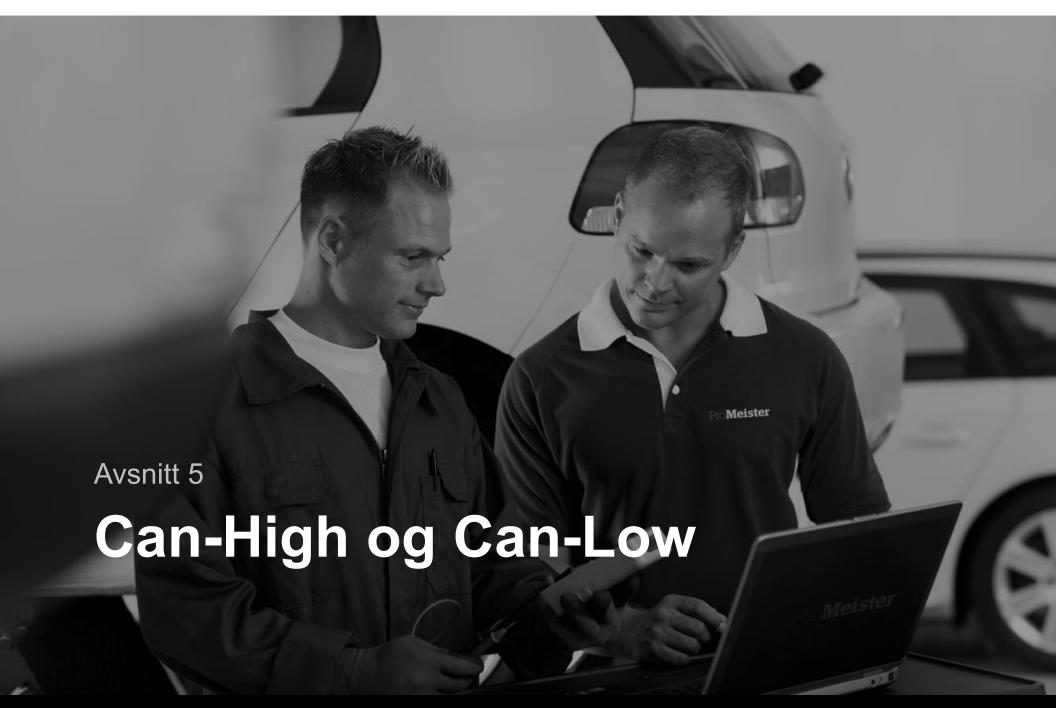
Støykilder



CAN-busledningene kan utsettes for forstyrrelser, spesiellt de som finns i motorrommet. P.g.a. at ledningene er sammentvinnede, påvirker en forstyrrelse (X) alltid begge ledningene like mye.

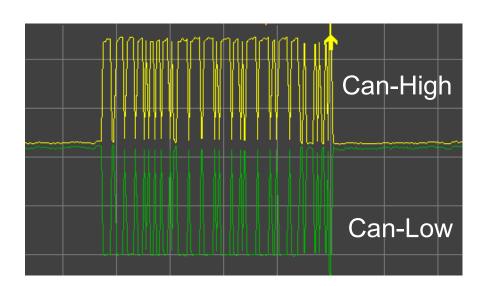
Når spenningen i CAN-høy (3,5V-X) skjer samtidigt som spenningen i CAN-lav (1,5V-X) forsvinner Støyen ved at spenningsforskjellen blir like gjennom hele signalforløpet.



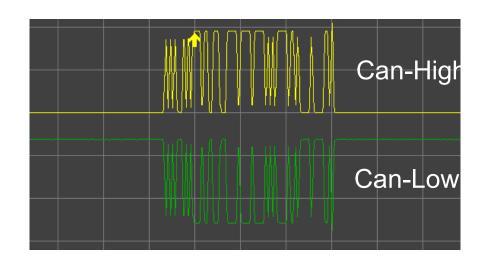


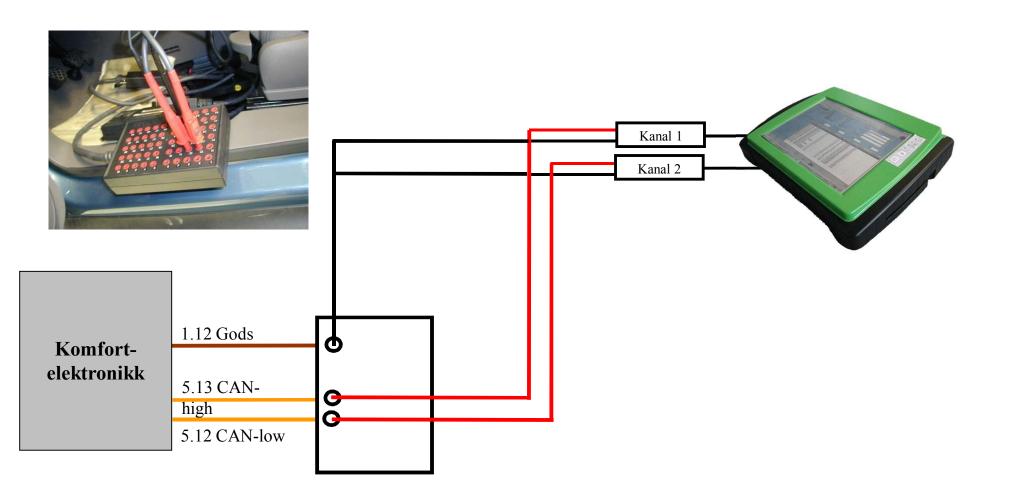
CAN-busversjoner

Highspeed Can

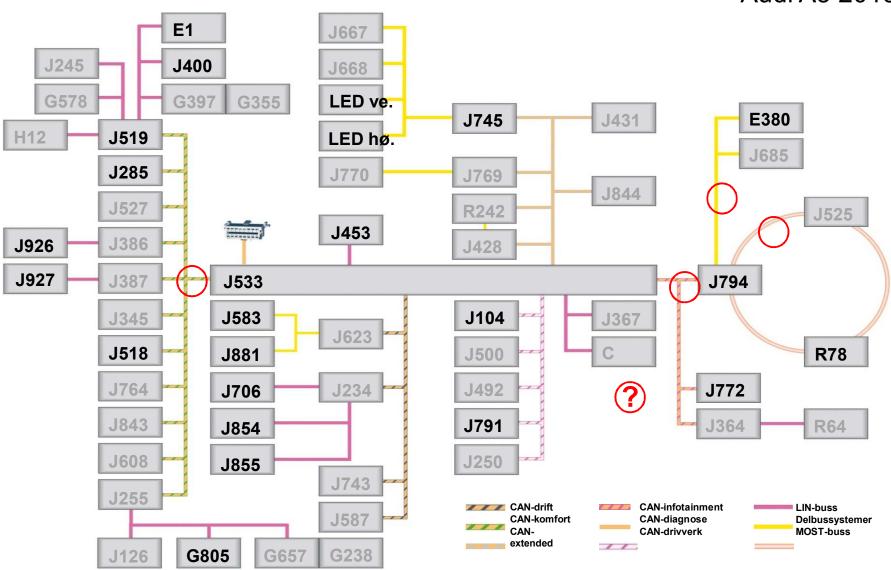


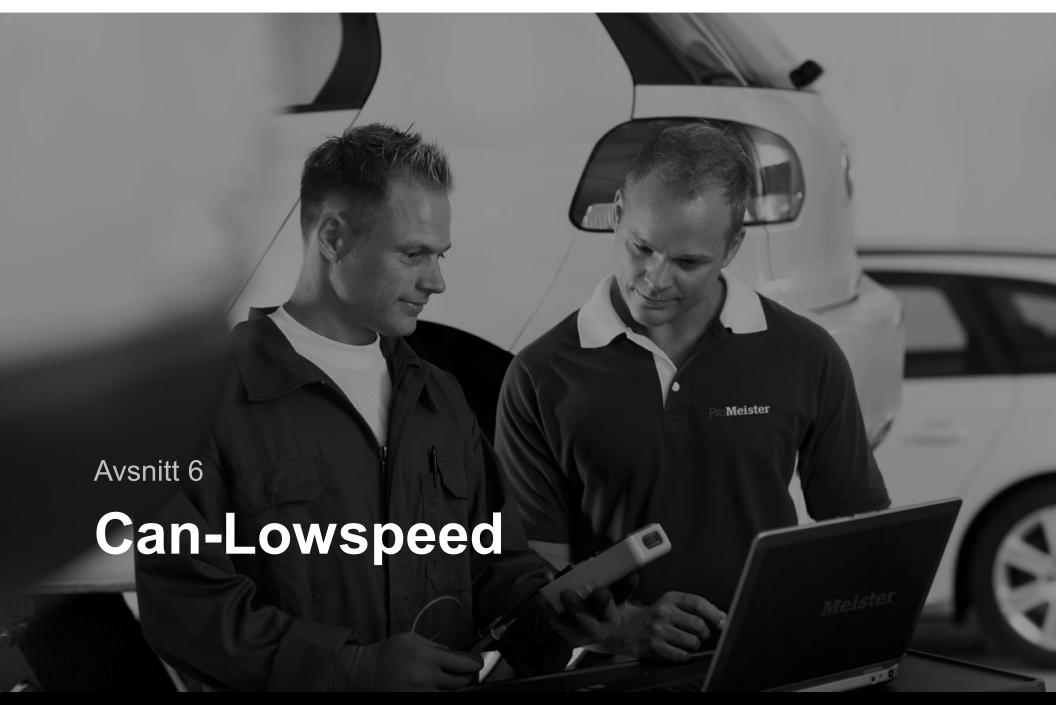
Lowspeed Can



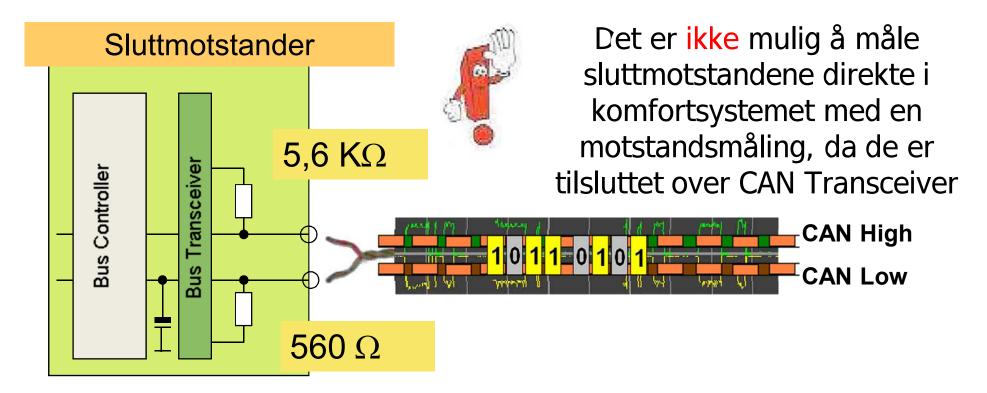


Audi A3 2013

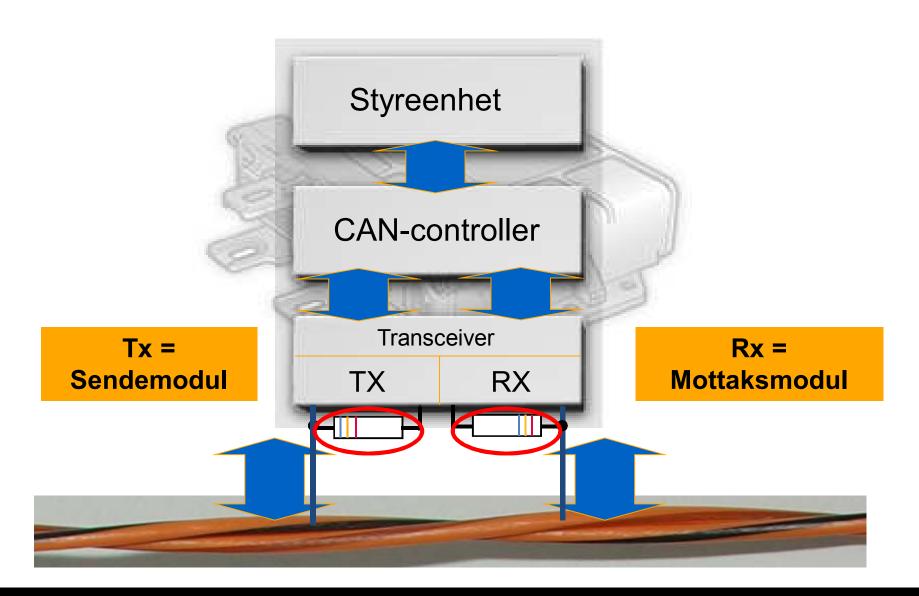




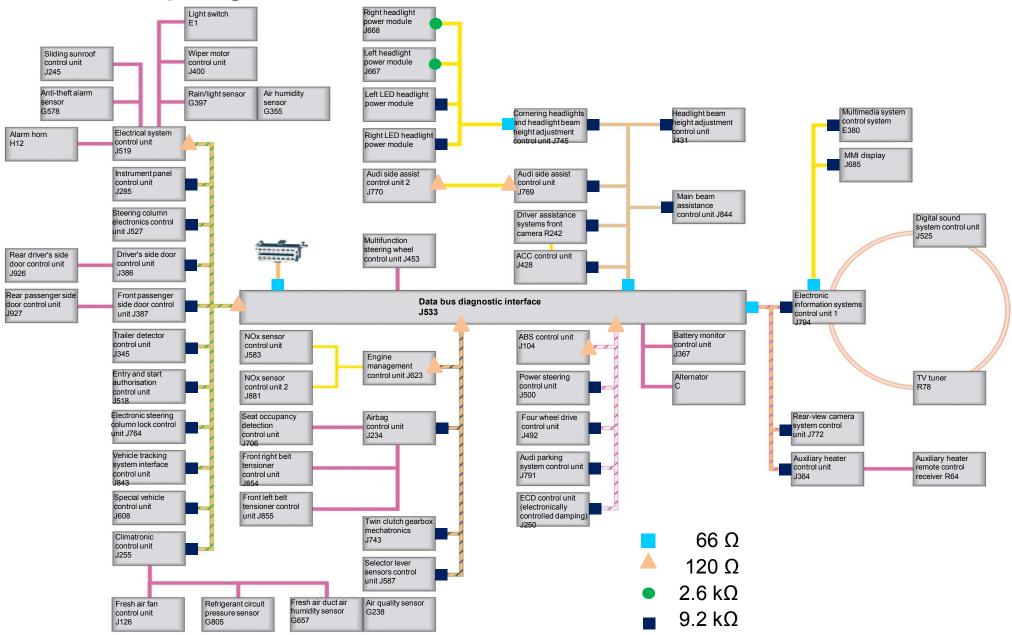
Sluttmotstandene i "Can-Lowspeed" styrenheter



I hver styreenhet befinner det seg sluttmotstander med forskjellige størrelser. Da motstandene er parallell koblet ligger summen på alle motstandene mellom $100-300~\Omega$



Nettverks topologi Audi A3 "13" med sluttmotstander

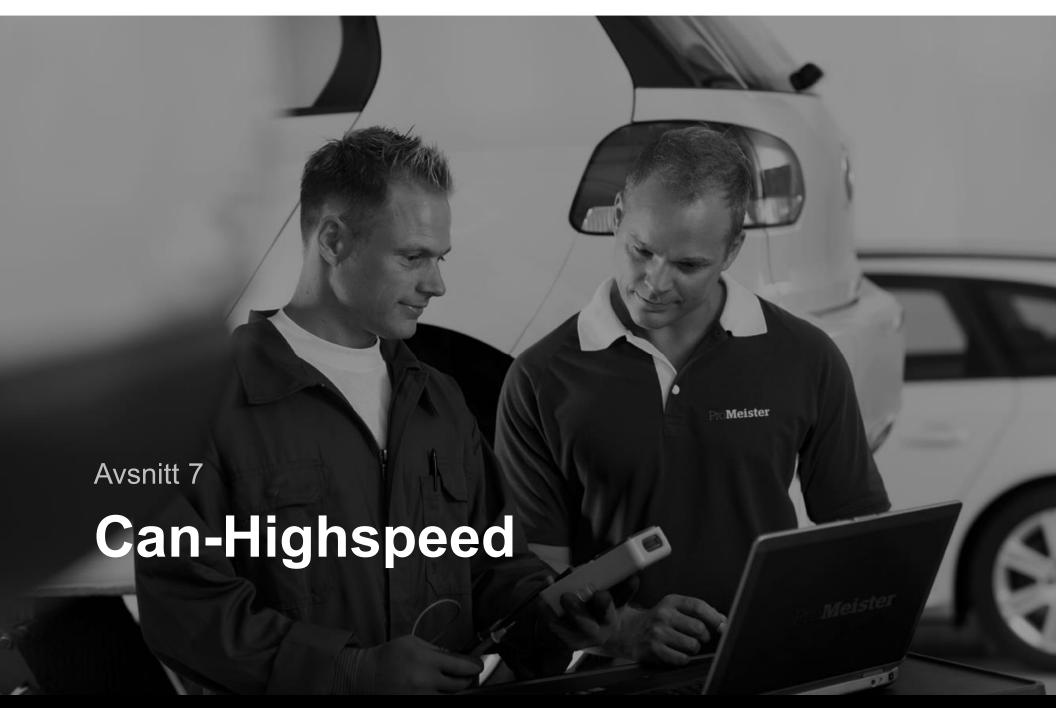


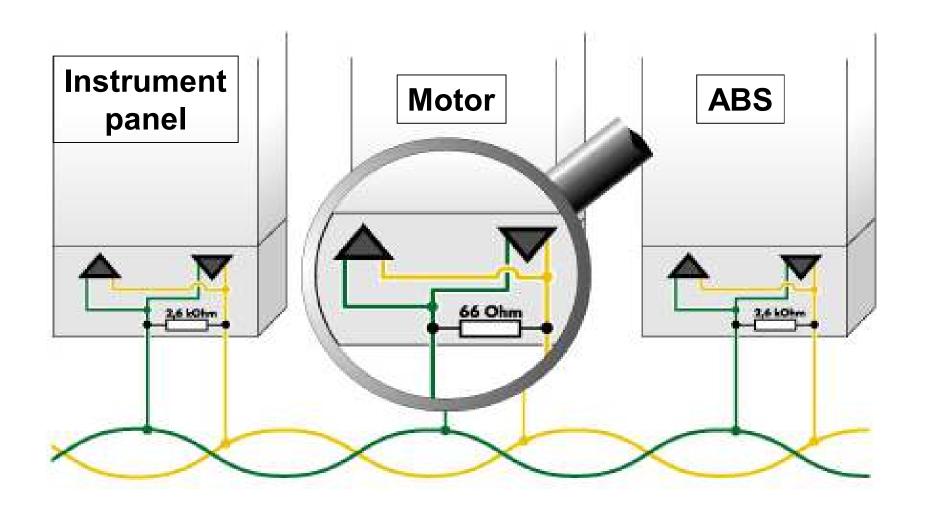
Innstilling av oscilloskop



Svar

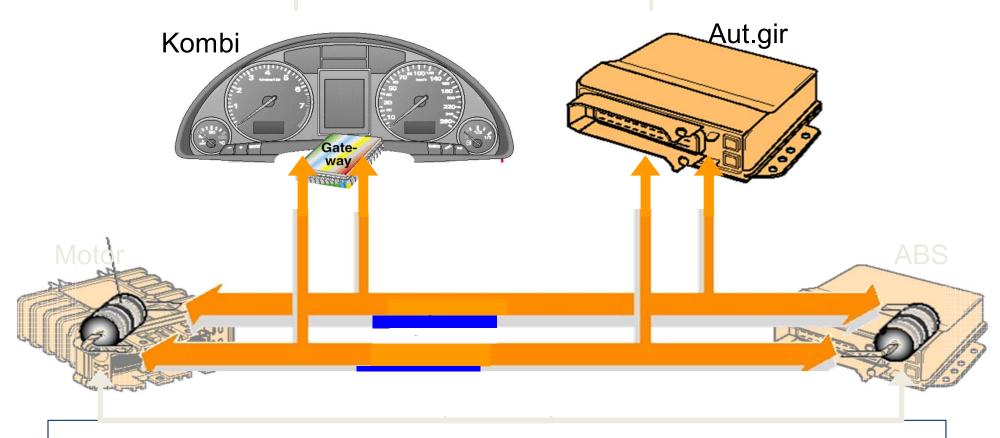
- 1. Kanal A: Volt / Div. (2 Volt)
- 2. Kanal A og B: Tid / Div. (0,2ms)
- 3. Kanal B: 5 Volt linje (Recessiv) CAN low
- 4. Målefunksjon (Auto)
- 5. 0 Volt linje Kanal A (Recessiv) CAN High
- 6. Kanal B: Volt / Div. (2 Volt)
- 7. Triggerpunkt
- 8. 0 Voit Linje Kanai B
- 9. Triggerspenning



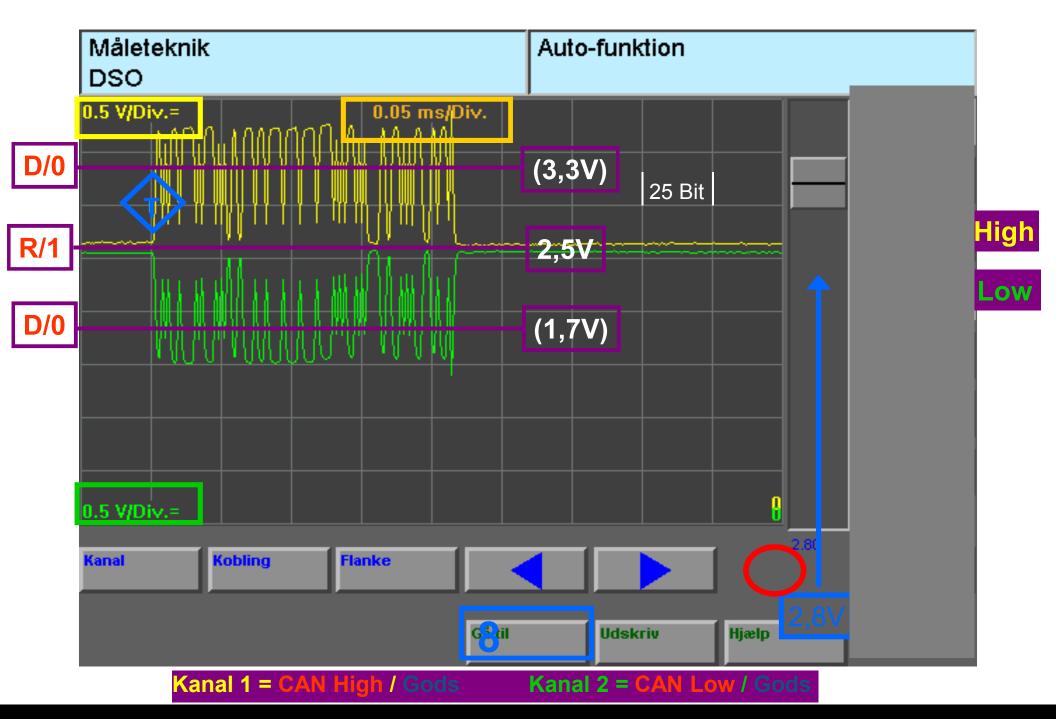


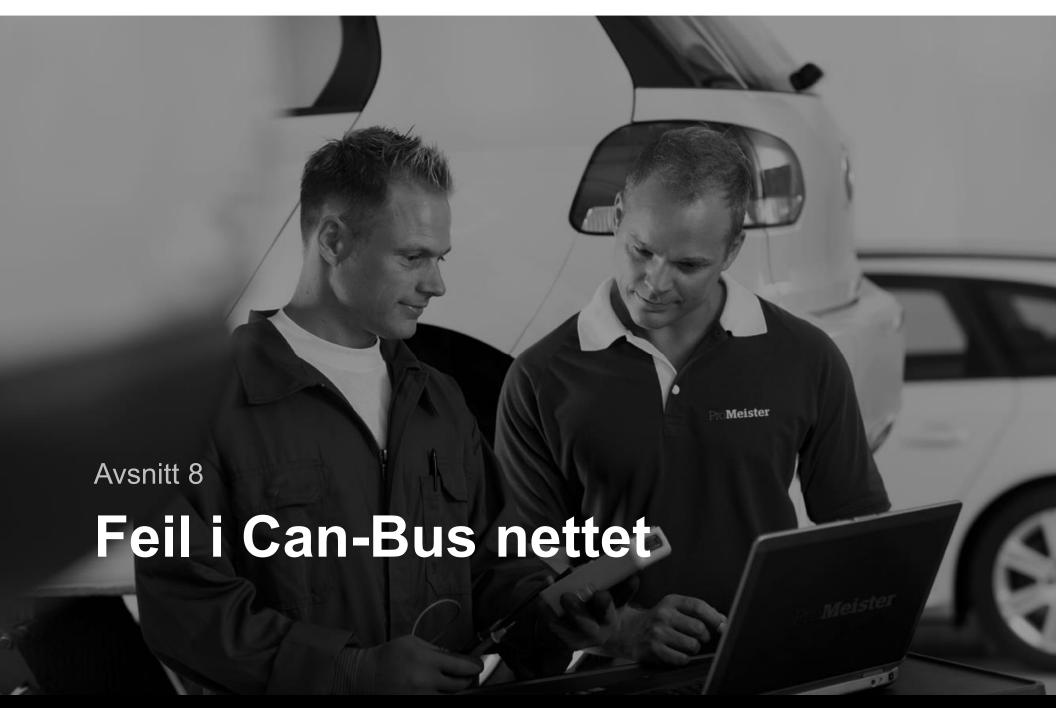
Sluttmotstandene i CAN drivlinje

2 CAN-Bus sluttmotstander



I styreenhetene er det ikke alltid montert motstander med lik verdi. I starten var de 2 motstandene på hver 120 Ohm, men f.eks. på Audi med P/D motor er det montert en motstand på 66 Ohm i motorstyreenheten. Hvilken verdi motstandene har avhenger av bl.a. ledningsnettets lengde, og derfor vil man også kunne finne motstander med andre verdier enn de som er nevnt her.





ISO	CAN-High	CAN-Low				
1		Brudd				
2	Brudd					
3		Kortslutning til pluss				
4	Kortslutning til gods					
5		Kortslutning til gods				
6	Kortslutning til pluss					
7	Kortslutning til CAN-Low	Low Kortslutning til CAN-High				
8	Feil motstand Feil motstand					

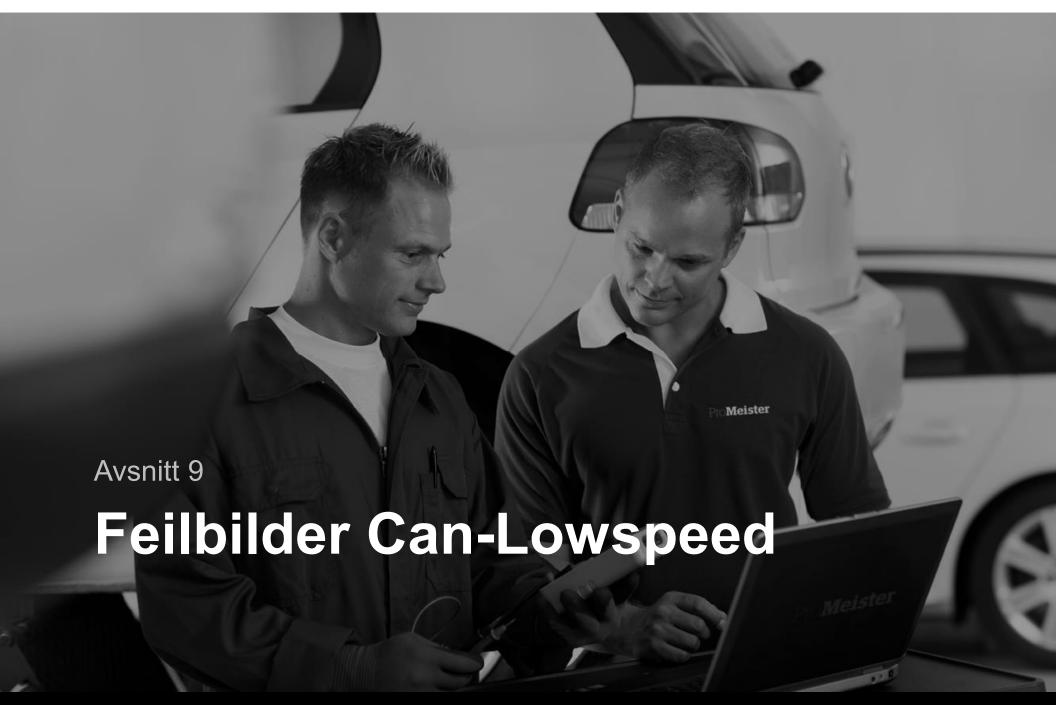
Måling av CAN - Bus ledninger med skope!

Før du måler på CAN-Bus ledningene skal du kontrollere følgende:

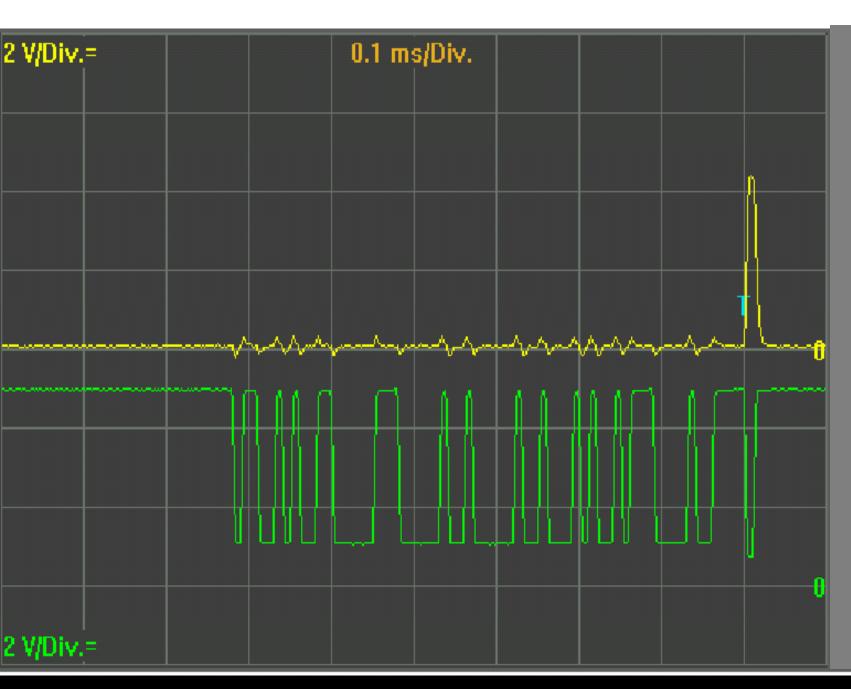
- Diagnose– se etter feil i alle styreenheters feillager
- Kontrollere evt måleverdiblokker
- •Gateway monteringsliste. (På biler som har egen J533 styreenhet).

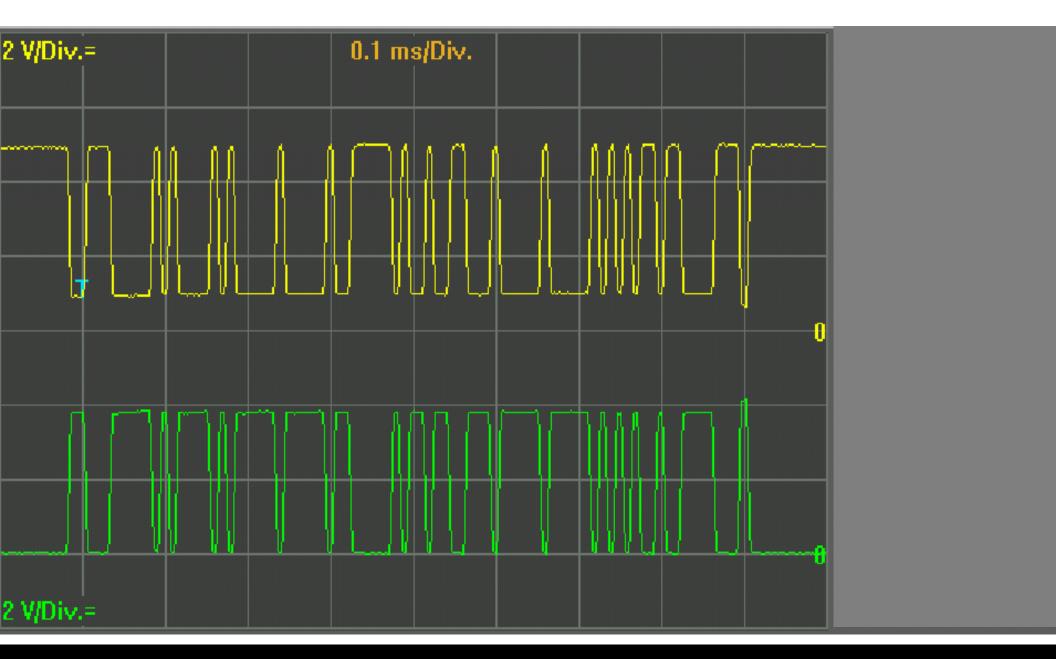
Når du måler på CAN-Bus ledningene skal du kontrollere følgende:

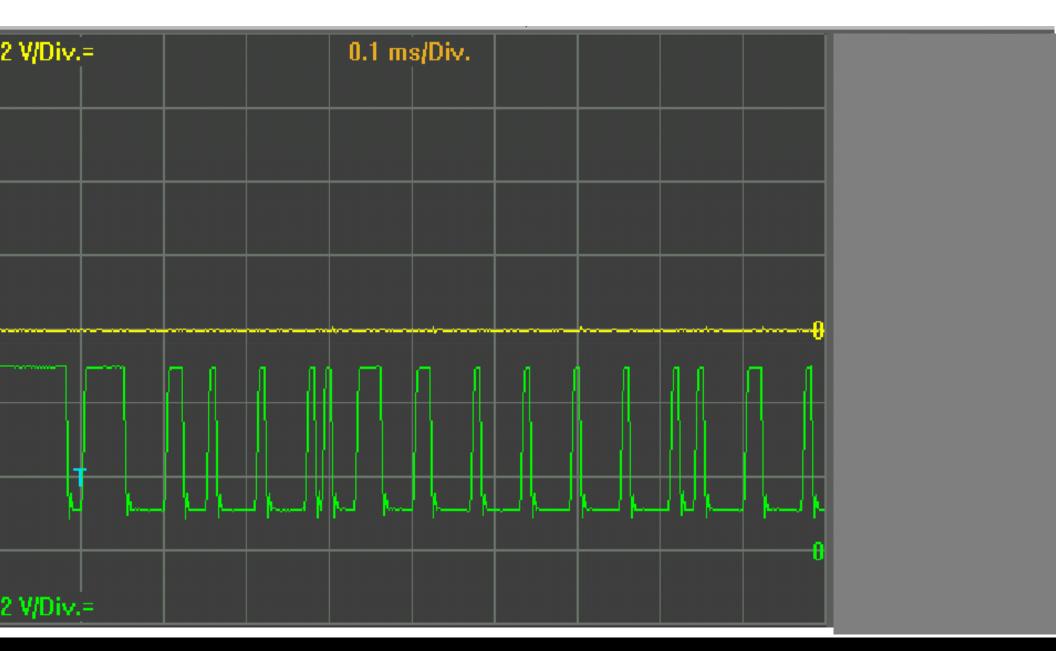
- Er signalene speilvendte Low / High?
- Er Min / Max spenning korrekt ? (CAN-Bus lowspeed og highspeed)
- Er det den korrekte spenningsforskjell
- Fr det bekreftelsesbit ?

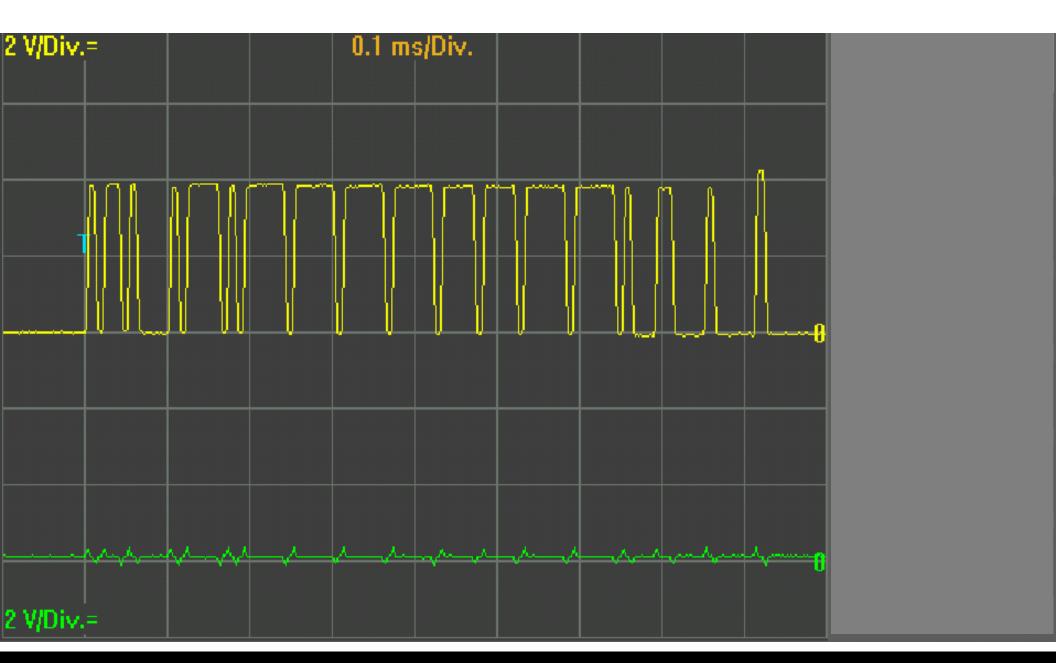


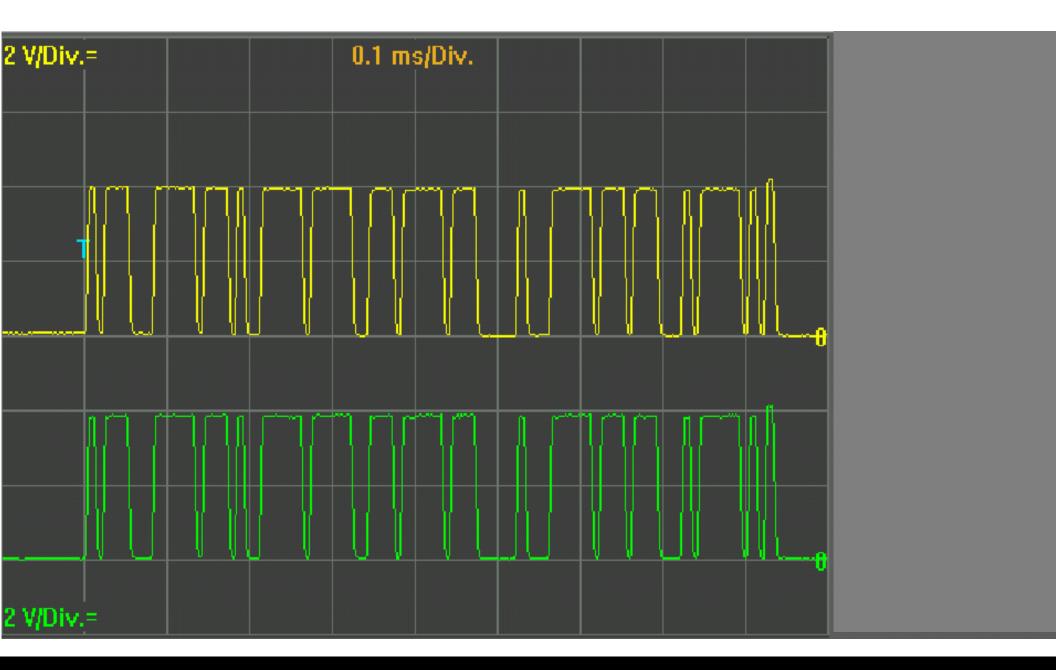


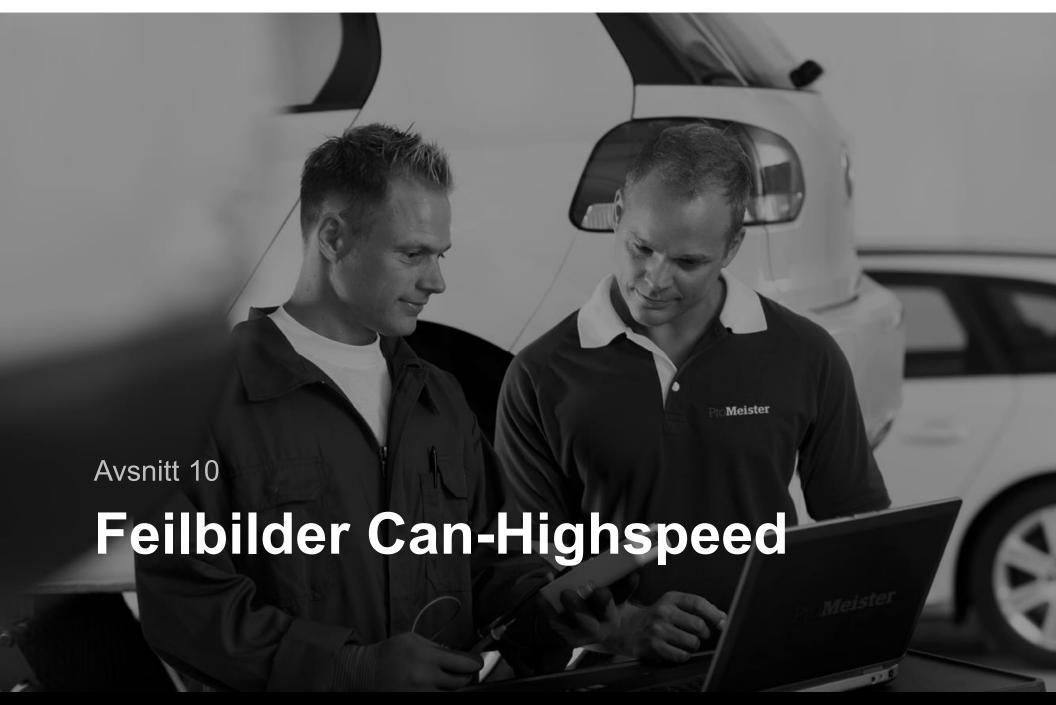


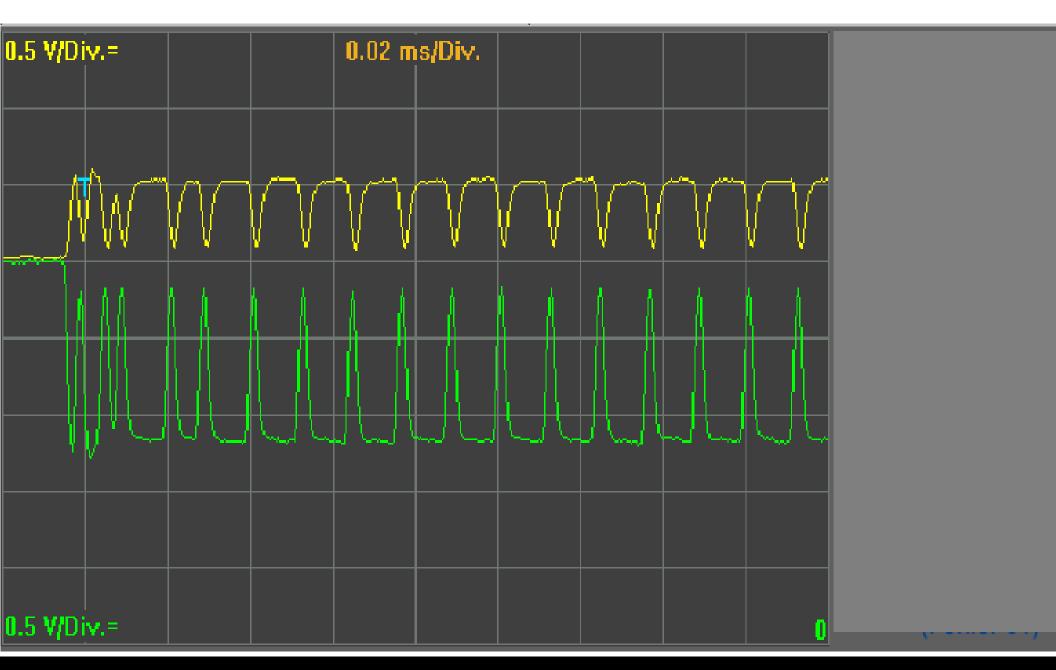


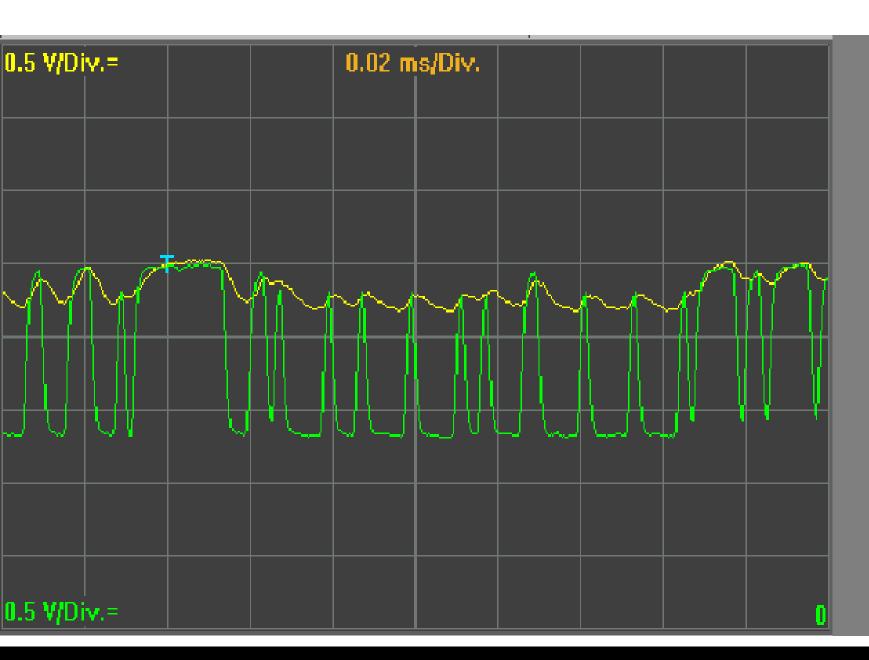


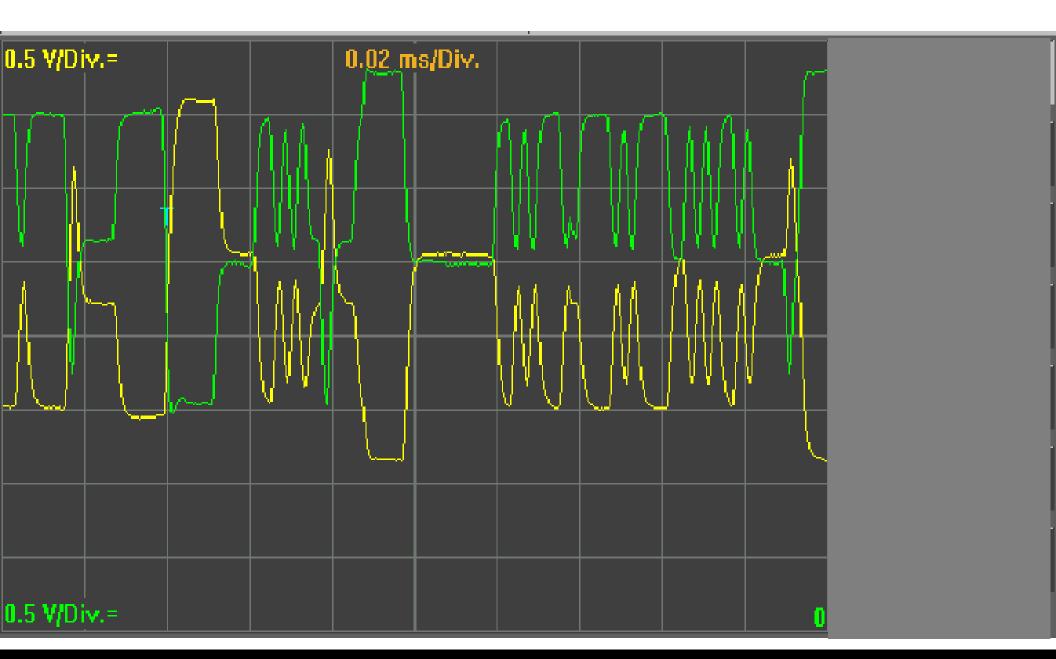




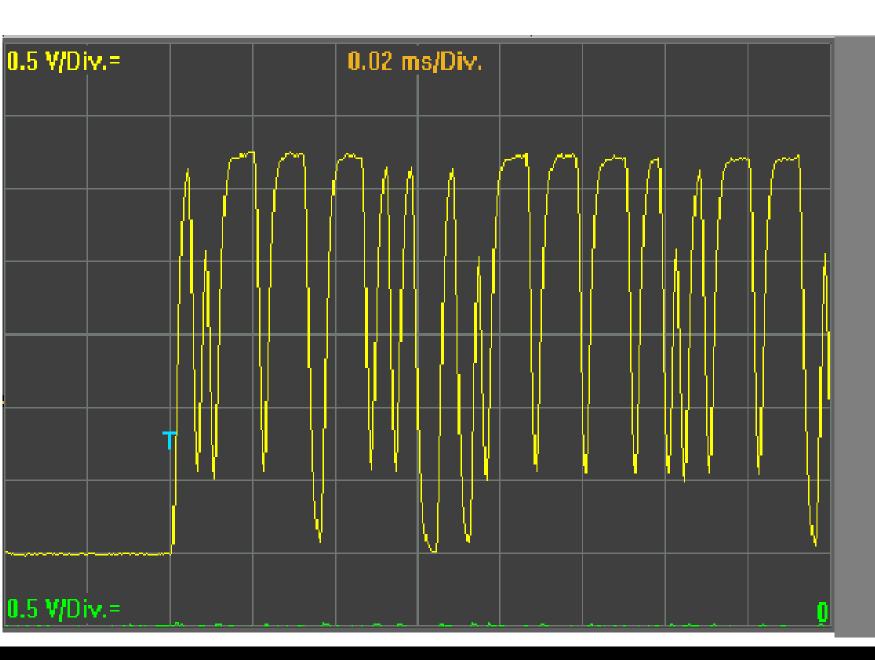


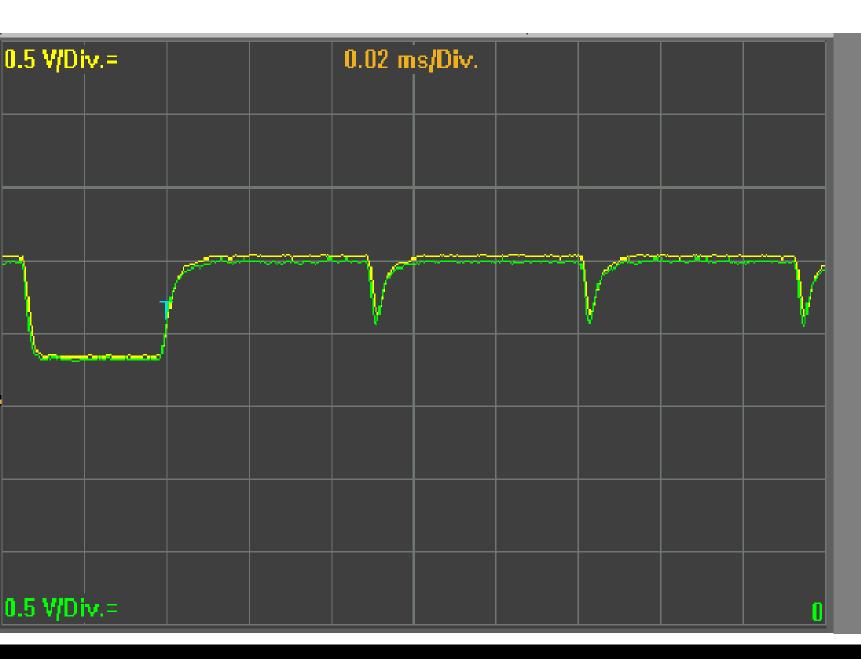


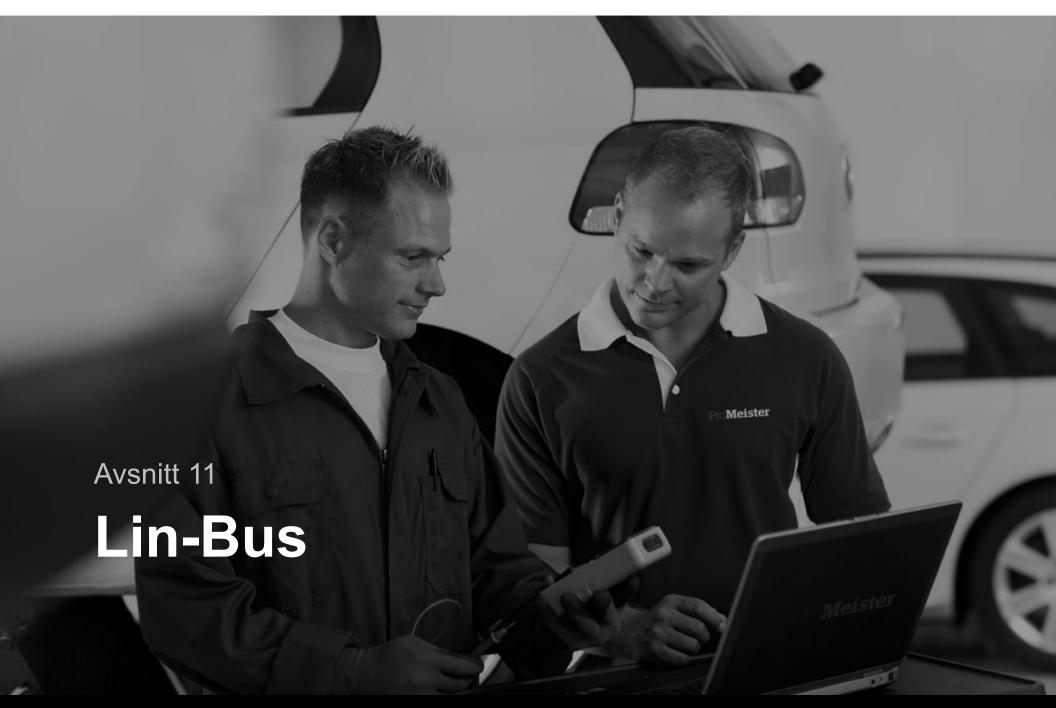


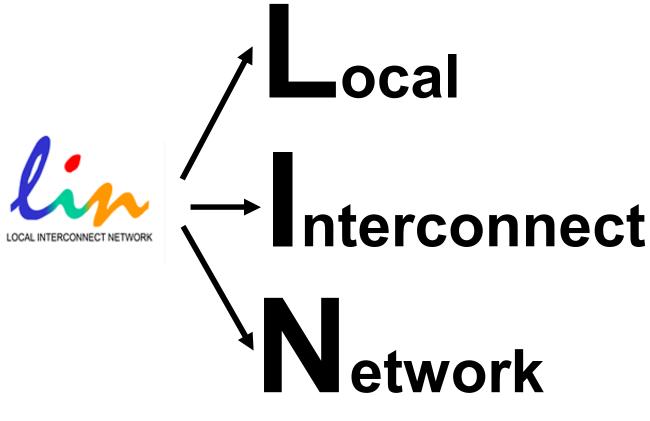


0.5 V/ Div	,=		0.02 m	s/Div.		
+						-
0.5 V/ Div	<u> </u>		_,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			 0





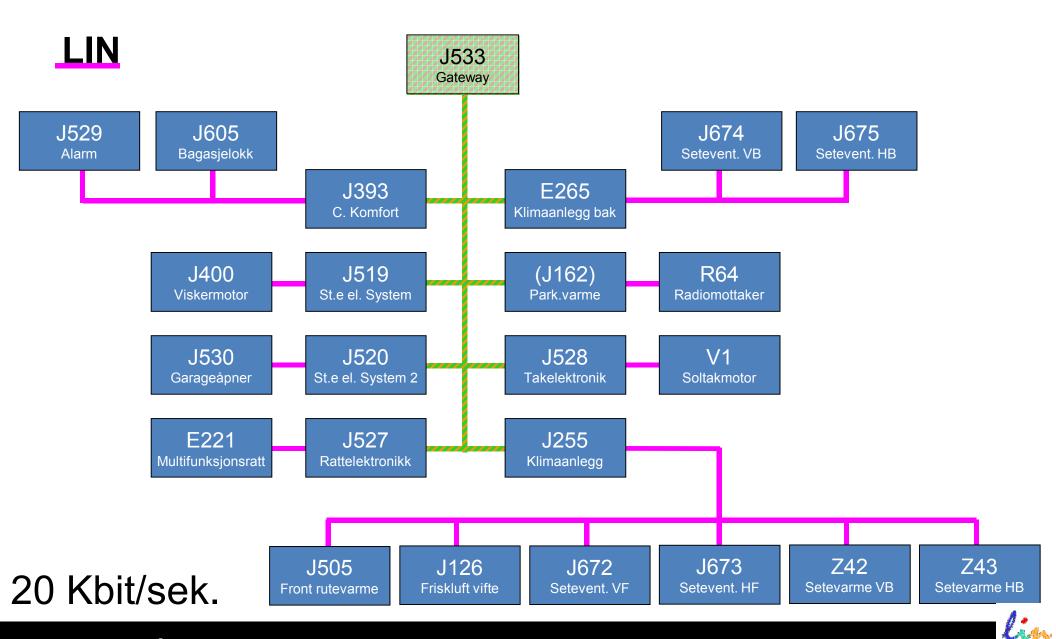




Lokalt Nettverk som forbinder mekatroniske Komponenter

Entråd Bus

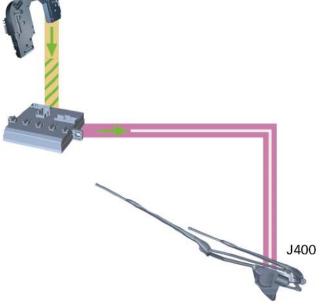


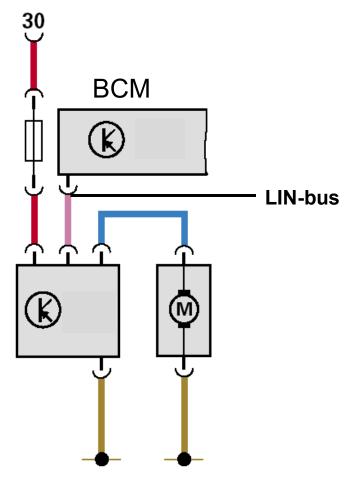


Vindusvisker kontroll

- Funksjon



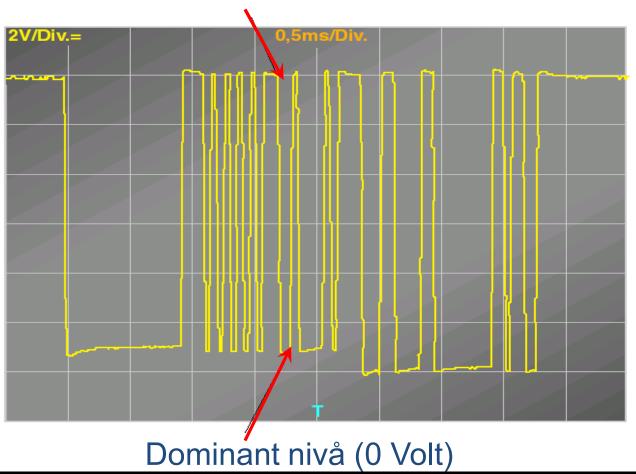


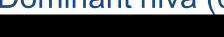


Styreenhet for viskermotor:

- Aktivering av viskerarmenes vinkel funksjon
- Aktivering av vindus spyler pumpen

Recessivt nivå (12 Volt)





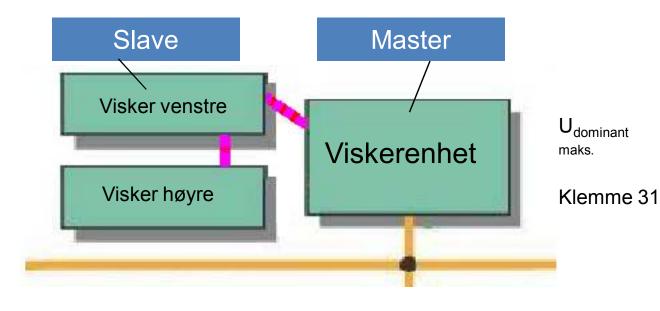


Local Interconnect Network Dataoverføring med entråds-buss

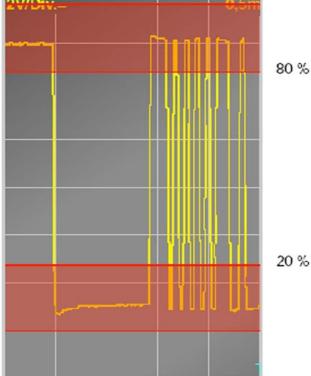
U_{recessiv min.}

Styreenheten som er tilkoblet CAN-buss utfører **funksjonene** som LIN master.

Diagnosen av de tilkoblede LIN slave-styreenhetene foregår via LIN master-styreenheten.



Meldingens signalnivå
U_{BA}



LIN-Bus: Master/Slave-Prinsipp

<u>Master</u>

- Master styreenheten har kontrollen over bus'en og protokollen som sendes
- Master styreenheten kontrollerer, hvilke beskjeder som sendes til hvilken tid
- Master styreenheten tar seg av alle feilmeldinger
- Master har følgende Oppgaver
 - sende Sync Break
 - sende Sync Byte
 - sende ID-Felt
 - kontroll Databytes og Sjekkbyte (Kontrollerer innhold)
 - motta Wake Up Break fra Slave ved Bus sleep og fører hhv.

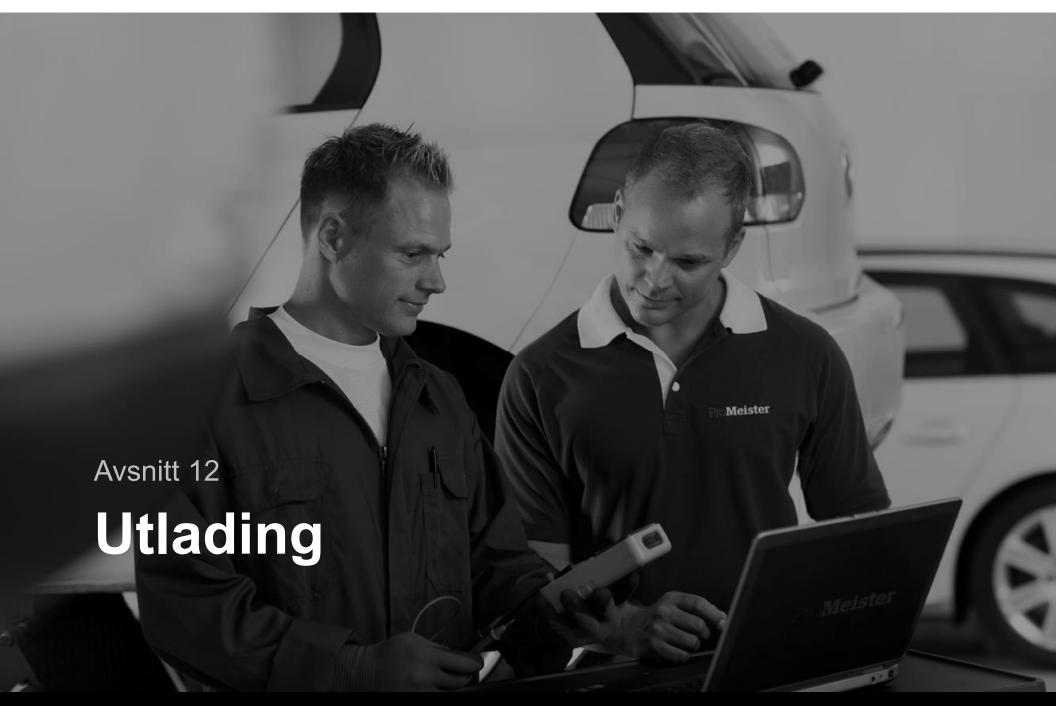
Til avslutte handlingen/oppgave



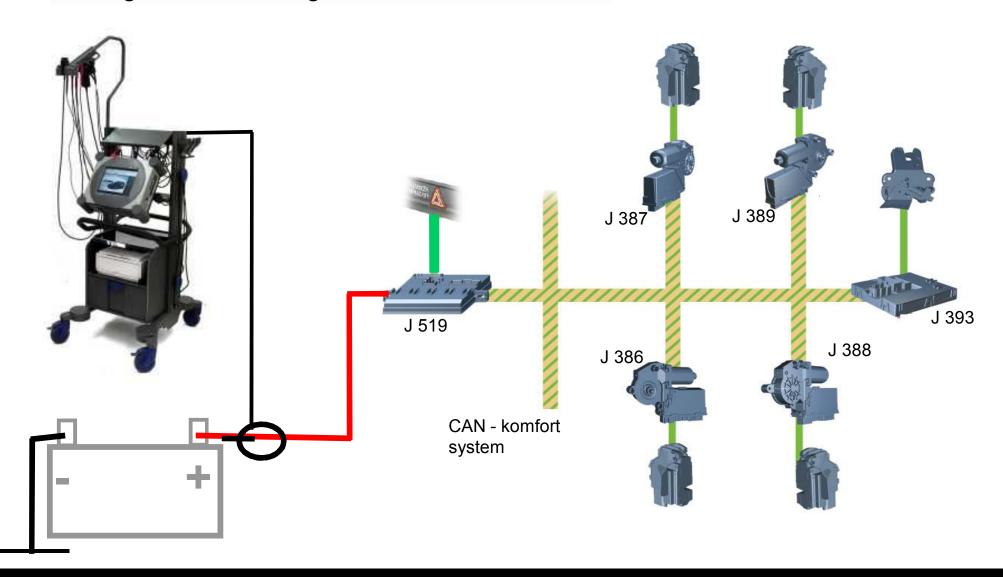
Slave

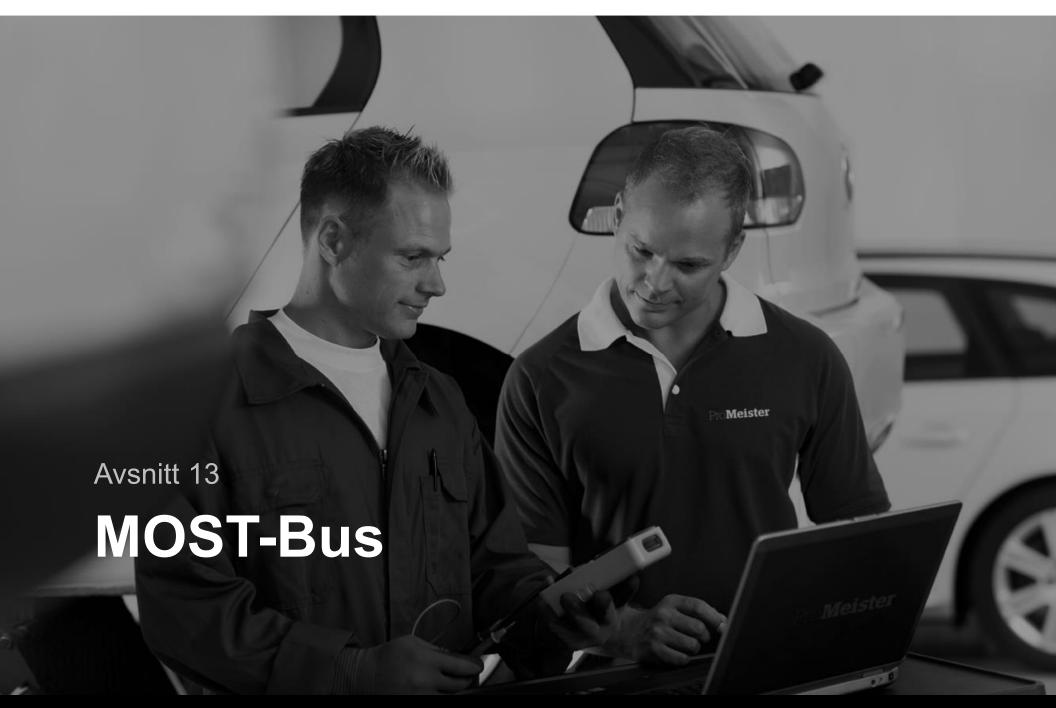
- Inntil 16 LIN-Slaver er mulig på en Master
- Motta eller videreformidle data, når en gjenkjennbar ID fra Master styreenheten blir sendt
- en Slave enhet har følgende oppgaver:
 - Vente på Sync Break
 - Synkroniserer seg når den mottar Sync Byte
 - Tilhører ID-Feltet
 - Avhengig av ID utfører Slave enheten følgende
 - Overføring av 2, 4 eller 8 Byte data
 - Videre oppta data. Med sjekksum test
 - Eller sende sine Data med Sjekkksum-Generering
 - "Master styreenheten kan samtidig fungere som en

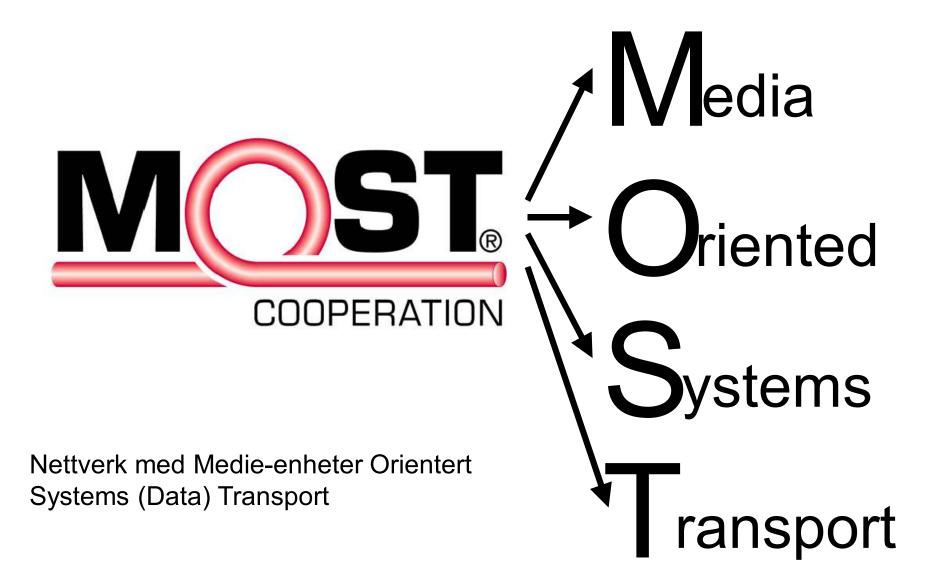




Måling med strømtang





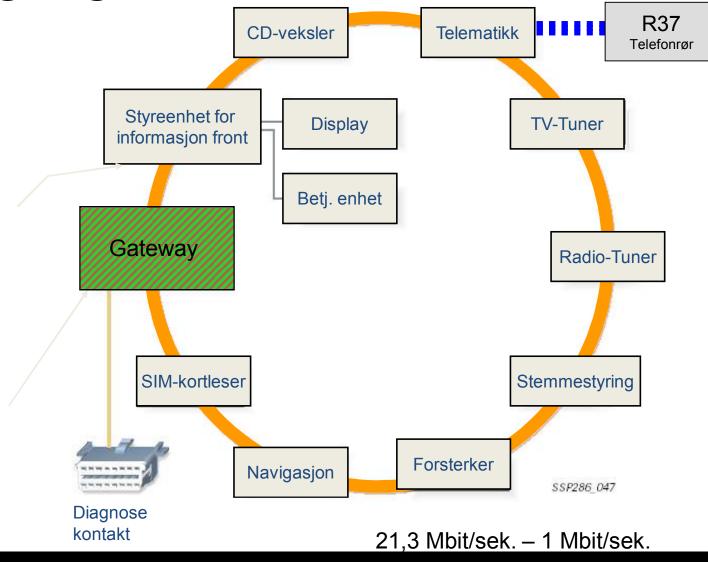


Arrangement og ringstruktur

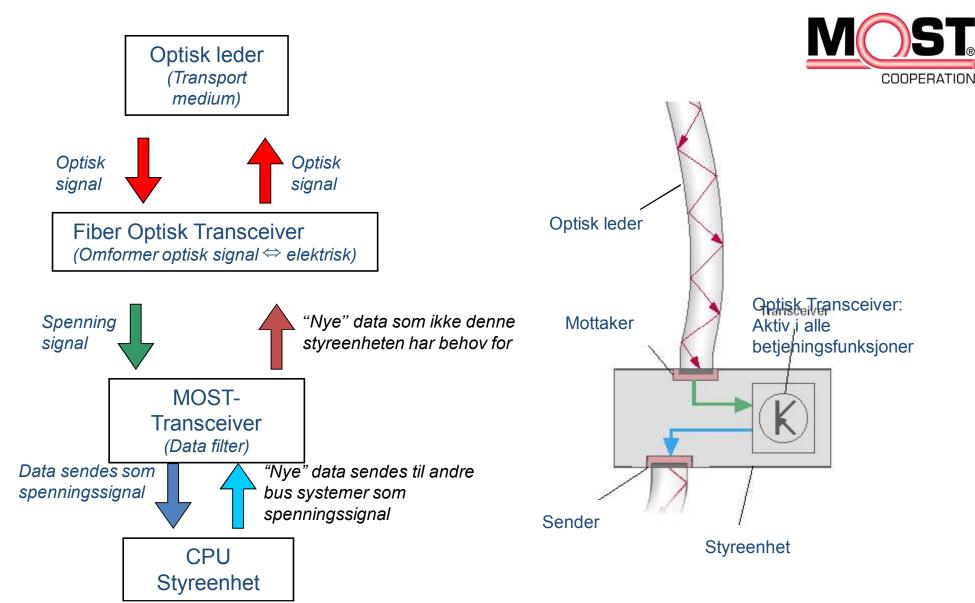
- Hver styreenhet har sin egen binære adresse kode (identifier)
- Hver styreenhet sender signalene en vei, til neste styreenhet
- Denne forsendelsen foregår helt til den styreenheten som sender signalet i utgangspunktet mottar beskjeden igjen
- → Vi har da en sluttet ring
- Styreenheten for informasjon, front, er system styrer i "bus"en
- Gatewayen er MOST-ringdiagnose master

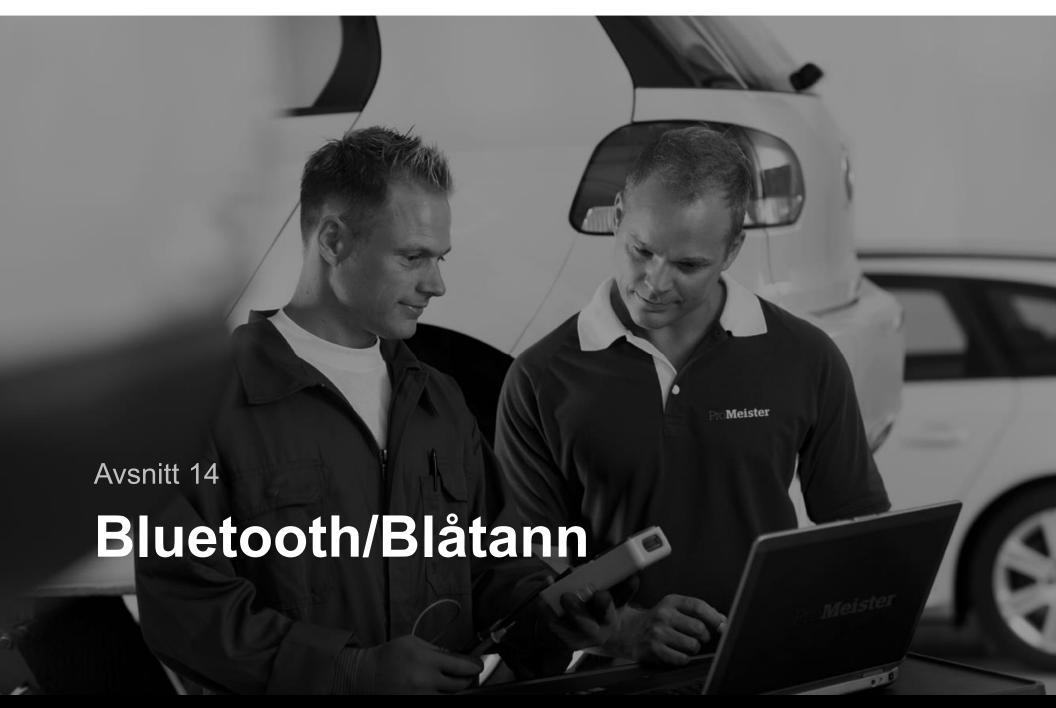












- Trådløs
- Forbindelsen mellom mobil og bilens system.
- Avsendelse af E mail
- Fjernbetjening av eksempelvis parkeringsvarme, (med innstillingsmulighet)
- Kommuniserer med CAN

Kontaktinformasjon

Lars Kolberg

Undervisningskonsulent

Mobil: +4795907882

Direkt: +4795907882

E-post: Lars.kolberg@autoakademiet.no



Takk for oppmerksomheten!

Promotor