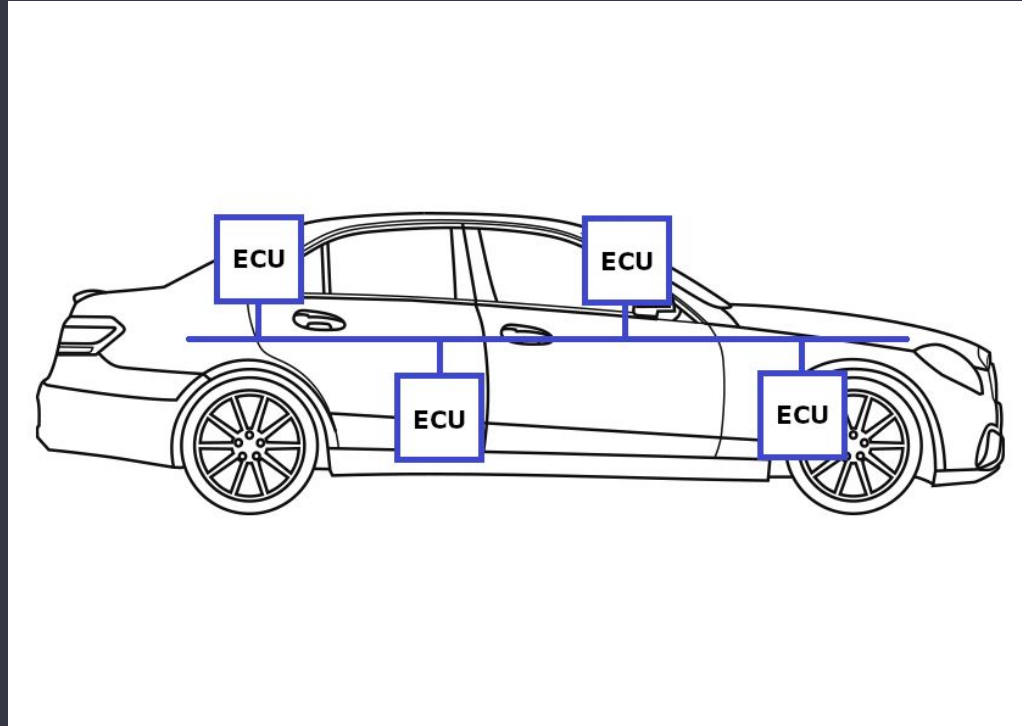


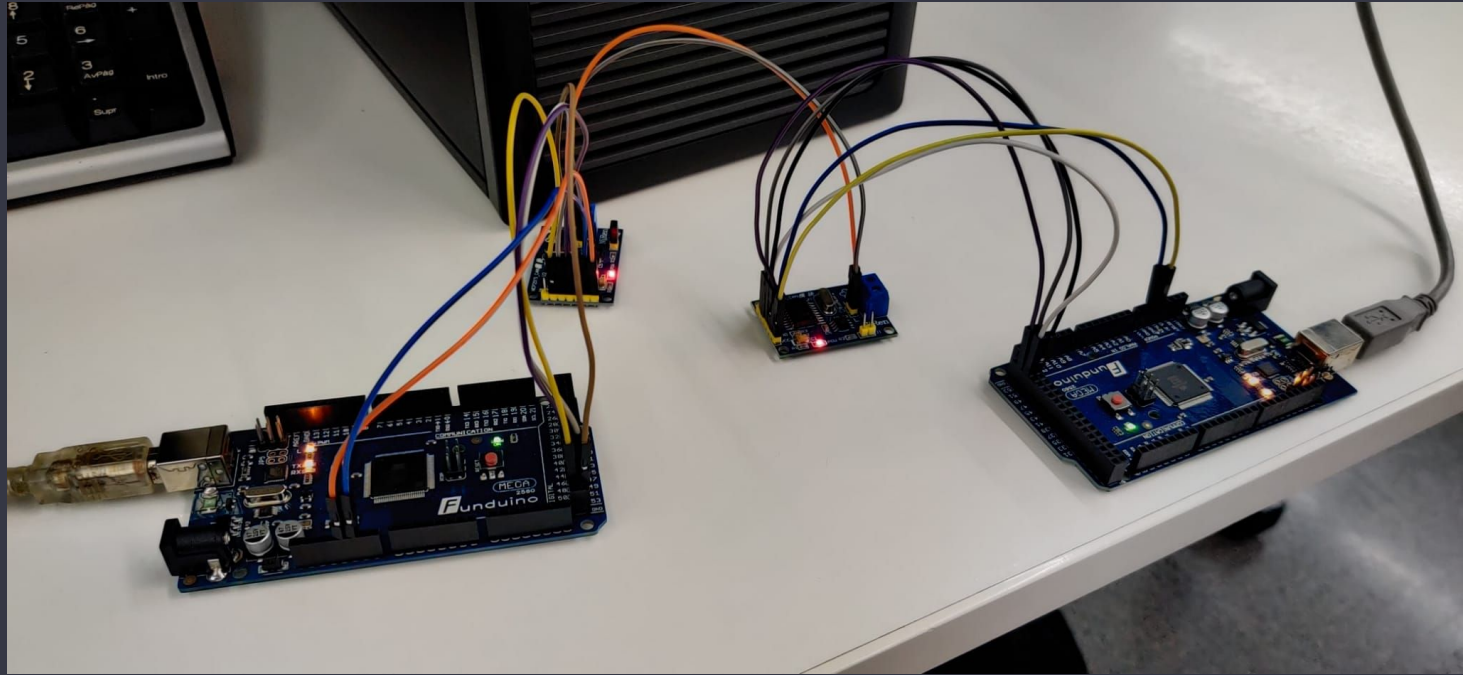
CAN en la Automoción

Victor Expósito Griñán
Sistemas de Tiempo Real - 2020/21 Q2

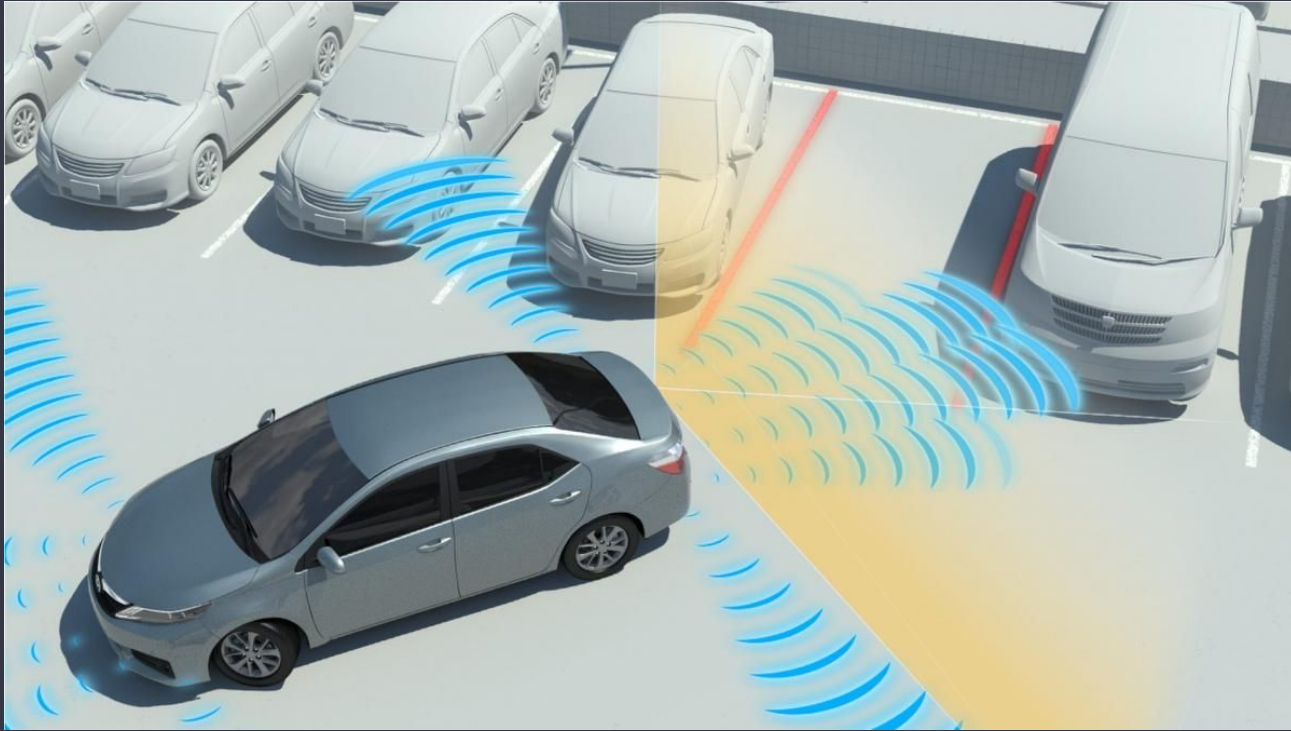
CAN (Controller Area Network)



Proyecto - Primera Parte



Proyecto - Segunda Parte



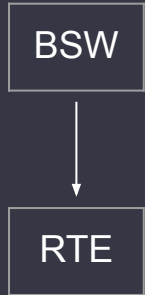
Proyecto - Segunda Parte

Estructura por Capas

APP (Aplicación)
BSW (Basic Software)
COM (Comunicación)
DGN (Diagnóstico)
OS (Sistema Operativo)
RTE (Run-Time Environment)

Proyecto - Segunda Parte

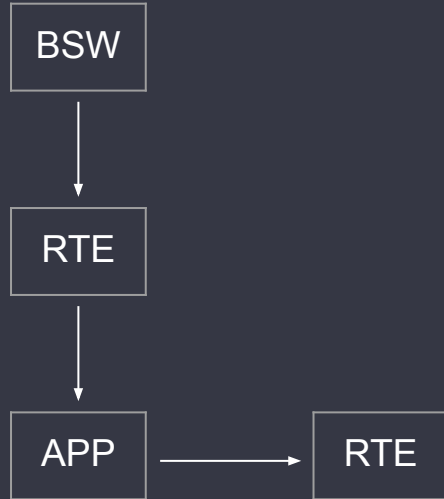
RESUMEN:



Primero de todo, BSW calcula la distancia y la publica en RTE.

Proyecto - Segunda Parte

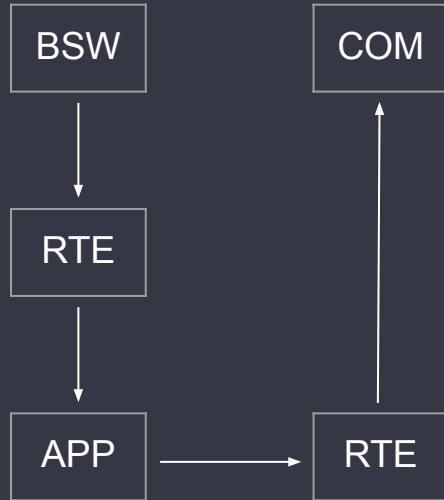
RESUMEN:



Luego, APP coge el valor de distancia de RTE, lo procesa eliminando ruido, lo escala y lo publica de nuevo en RTE.

Proyecto - Segunda Parte

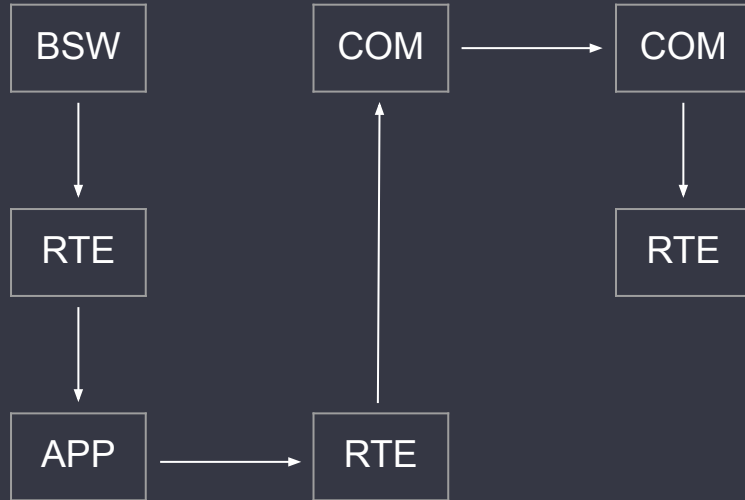
RESUMEN:



Seguidamente, COM coge el valor de RTE, y lo envía por CAN.

Proyecto - Segunda Parte

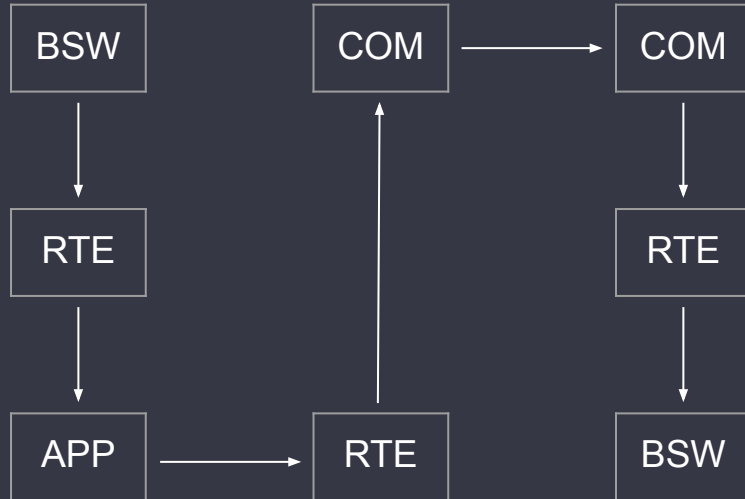
RESUMEN:



La otra ECU recoge el valor de la comunicación y lo publica en RTE.

Proyecto - Segunda Parte

RESUMEN:



Por último, BSW coge el valor de RTE y escribe el PWM en el LED.

Todo este proceso está gestionado por el Sistema Operativo.

CAN en la Automoción

Victor Expósito Griñán
Sistemas de Tiempo Real - 2020/21 Q2