

# Annexe: Bus CAN

## Généralités

Le bus CAN (Controller Area Network) est né pour répondre au besoin d'assurer une communication de type série entre plusieurs calculateurs dans les véhicules automobiles. Ce bus a été développé par Bosch en 1983 et sa première normalisation référencée ISO11898 date de 1994. Depuis, la norme du protocole du bus CAN définit deux formats :

- Version **standard CAN 2.A** (champ identificateur sur 11 bits)
- Version **étendu CAN 2.B** (champ identificateur sur 29 bits)

La version du bus CAN utilisée dans cette épreuve est le **CAN 2.A**

Le débit de transmission sur le réseau CAN peut atteindre 1 Mbits/s. Deux classes de débits ont été également normalisées :

**CAN Low Speed** (noté **CAN LS**), dont le débit peut atteindre le **125 Kbits/s**.

**CAN High Speed** (noté **CAN HS**), de **125 kbits/s** jusqu'à **1 Mbits/s**.

