控制區域網路通訊協定的設計 = Design of communication protocol for the controller area networks

徐瑛豪、陳木松

E-mail: 9806553@mail.dyu.edu.tw

摘要

自從積體電路與單晶片微處理器廣泛的應用於汽車工業,汽車電子(Automobile Electronics)的控制單元也日益增多,各種控制器及感測器相互之間的訊息交換,構成汽車內部網路匯流排。在1983年由德國Bosch公司提出車用控制區域網路(Controller Area Network, CAN),現今已廣泛地應用於不同領域的工業控制及自動化。 CANopen是基於CAN的高層協定,它是嵌入式系統網路中應用中最為普及的一種高層協定,特別是汽車內部的嵌入式控制網路。CANopen協定定義了標準的通訊物件,可以使各種通訊訊息如即時資料、資料分配、緊急訊息、及網路管理訊息皆能封裝在標準通訊物件中在網路上傳送。 本研究對CANopen協定進行分析,並根據在控制系統通訊與網路管理的需求,設計規劃CAN Bus通訊的應用層協定。在硬體部份,以AT89C51CC03處理器作為系統核心,電壓準位轉換器及傳收器構成主要的節點電路。在軟體部分,以C51語言編寫,實現從節點與CANopen網路通訊和管理功能。由於本文屬於研究性設計,在現有的設備條件下,實現溫度偵測及馬達控制系統兩項實驗。

關鍵詞:控制區域網路、嵌入式系統、CANopen

目錄

簽名頁 授權書	iii 中文摘要
iv 英文摘要	
vi 目錄	vii 圖目錄
x 表目錄xii 第一章 緒論 1.1 研究動機及
目的1	1.2 本文架構
2.1 CAN Bus協定	6 2.2 CAN Bus的訊息傳送 8 第三章
CANopen協定 3.1 CANopen協定11 3.2 DS301協定..............
14 3.2.1 物件庫	
. 17 3.2.3 程序資料物件(PDO)	20 3.2.4 特殊功能物件
3.2.5 網路管理(NMT)	
DS302協定29 3.4 DS401協定................31 3.4.1 預
設PDO Mapping	31 3.4.2 數位輸入模組
出模組	. 34 3.4.4 類比輸入模組
組	5 第四章 CANopen通用I/O模組的設計 4.1 節點硬體架構
37 4.1.1 主控制器模組 .	
40 4.1.3 其它周邊電路	
42 4.2 節點的軟體設計	
44 4.2.2 應用層協定程式設計	
54 5.1.1 溫度	訊息資料分析
	. 59 6.2 未來展望
C4	

參考文獻

- [1]Robert Bosch, "CAN Specification Version 2.0," Bosch, Sept. 1991.
- [2] H. Boterenbrood, CANopen: high-level protocol for CAN-bus. March 20, 2000.
- [3]顏豪緯,"CAN匯流排即時訊息排程與頻寬分配",大葉大學電機所碩士論文,中華民國九十四年六月。
- [4] CANopen Application Layer and Communication Profile. CiA Draft Standard 301 V4.02. 13 February 2002.
- [5] CANopen Framework for CANopen Managers and Programmable CANopen Devices. CiA Draft Standard Proposal 302 V3.2.1. 09 April

2003.

[6] CANopen device profile for generic I/O modules. CiA Draft Standard 401 V2.1. 17 May 2002.

[7]CANopen Object Dictionary(Software Manual) . SYS TEC electronic GmbH[S] 2003.

[8]ATMEL, 8-bit Flash Microcontroller, http://www.atmel.com/.

[9]ATMEL, Enhanced 8bits MCU with CAN Controller and Flash Memory, http://www.atmel.com/.

[10]PHILIPS, PCA82C251 CAN transceiver for 24V systems, http://www.philips.com/.