

CAN - Sistema de tracción

Cómo bien hemos expresado en la introducción, el sistema de tracción se controla mediante CAN.

Este código está procesando mensajes de una red CAN en un sistema llamado **MasterDrive**, donde se manejan distintos **PDOs (Process Data Objects)** para la comunicación entre un **Master**, un **Slave** y una **Computadora**.

¿Qué significan las constantes?

Las constantes como `PDO1_MISO_MtoC` y `PDO1_MOSI_MtoS` representan los identificadores **CAN ID** de los mensajes en la red.

Estas son definiciones de **valores hexadecimales** que indican qué tipo de mensaje es cada uno.

Constante	ID (Hex)	ID (Decimal)	Significado
<code>PDO1_MISO_MtoC</code>	<code>0x1A6</code>	422	Master → Computer (Datos de corriente, voltaje, batería)
<code>PDO1_MOSI_MtoS</code>	<code>0x227</code>	551	Master → Slave (Comandos de control)
<code>PDO2_MISO_MtoC</code>	<code>0x2A6</code>	678	Master → Computer (Datos de velocidad, temperatura)
<code>PDO2_MISO_StoC</code>	<code>0x2A7</code>	679	Slave → Computer (Temperatura y corriente del Slave)
<code>PDO1_MISO_StoM</code>	<code>0x1A7</code>	423	Slave → Master (Estados y fallas del Slave)
<code>PDO1_MOSI_CtoM</code>	<code>0x226</code>	550	Computer → Master (Acción de control Accelerador)

[candump-2025-02-13_124653_conector_rojo.log](#)

Revision #4

Created 20 March 2025 18:33:06 by Rafael Carbonell Lázaro

Updated 20 March 2025 19:10:42 by Rafael Carbonell Lázaro