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
`PDO1_MISO_MtoC`	`0x1A6`	`422`	Master → Computer (Datos de corriente, voltaje, batería)
`PDO1_MOSI_MtoS`	`0x227`	`551`	Master → Slave (Comandos de control)
`PDO2_MISO_MtoC`	`0x2A6`	`678`	Master → Computer (Datos de velocidad, temperatura)
`PDO2_MISO_StoC`	`0x2A7`	`679`	Slave → Computer (Temperatura y corriente del Slave)
`PDO1_MISO_StoM`	`0x1A7`	`423`	Slave → Master (Estados y fallas del Slave)
`PDO1_MOSI_CtoM`	`0x226`	`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