

CAN BUS



Dieser Artikel ist in Bearbeitung und spiegelt meinen aktuellen Arbeits- und Erkenntnisstand



Technik

Der CAN-Bus kann am Kombiinstrument abgegriffen werden, er liegt dort einmal als low am braun/roten Kabel (Pin 14 oder 15) und als high am schwarz/weissen Kabel (Pin 16 oder 17) an.

Der Buss kann recht einfach mit einem Raspberry Pi und einer CAN Controller (am besten MCP2515) mitgelesen werden.

<http://skpang.co.uk/catalog/pican-canbus-board-for-raspberry-pi-p-1196.html>

Der CAN-Bus des 450 verwendet eine Bitrate von 500 kB/s.

Für einfachen Zugriff und Filterung des CAN-Bus zu haben gibt es die can-utils:

<https://gitorious.org/linux-can/can-utils/source/4ddde7b966ae1ffd5f3353c40fc7ad7d20c45d22>:

Die CAN Utils bestehen unter anderem aus Programm candump, welches die Daten die über den CAN-Bus kommen einfach ausgibt.

```
candump can0
```

Ein sehr nützliches Tool ist das Programm cansniffer, welches Nachrichten herausfiltert , deren Inhalt sich nicht ändert.

```
cansniffer can0
```

Vision

Was kann man mit diesen Daten und einem Raspberry Pi im Autp Anfangen?

- Einen günstigen Bordcomputer (mit grafischem Display)
- Mediacenter mit Fahrzeuganpassungen (Command Online)

nützliche Links:

<http://www.smart-forum.de/modules.php?op=modload&name=Forum&file=viewtopic&topic=25792&forum=19>

<http://www.canhack.de/viewtopic.php?t=119>

<http://www.youtube.com/watch?v=tv4yST5Stwk>

From:

<https://www.smart-wiki.net/> - **Smart WIKI**

Permanent link:

https://www.smart-wiki.net/450/can_bus?rev=1390753837

Last update: **2016/10/20 23:48**

