

CURSO

"CAN BUS y Redes Multiplexadas"

IMPORTANTE

Entender que las redes de comunicación no se refieren a aprender sobre un sistema o modulo específico, si no desarrollar en los participantes los conocimientos y habilidades, para identificar y solucionar problemas de comunicación entre módulos, haciendo uso del osciloscopio, diagramas y otras herramientas de comprobación.

TEMARIO

1. Red de comunicación

1.1 Introducción

1.2 Que es Multiplexado? 1.3 Comunicación seriada

1.4 Bus de datos

1.5 Estructura del Datagrama

1.6 Cargas parasitas

2. Uso del Osciloscopio

2.1 Osciloscopios

2.2 Ajustes de rango

2.3 Muestreo de pantalla

2.4 Voltaje sobre división

2.5 Tiempo por división

2.6 Disparador de la onda Trigger

2.7 Frecuencia

2.8 Interpretación y análisis de la forma de onda

3. Protocolos de comunicación Global

3.2 Chrysler CCD bus (Chrysler collision detected)

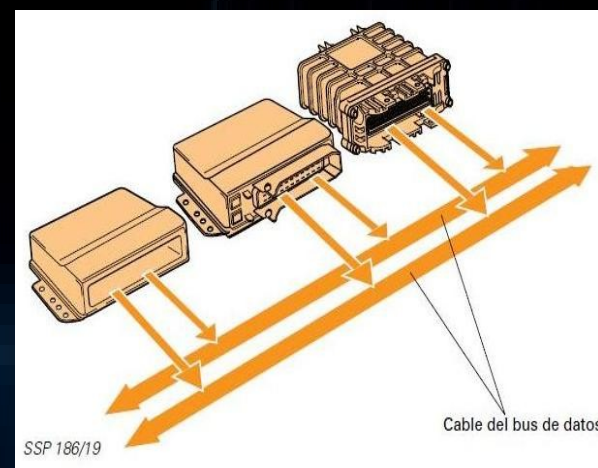
3.3 Chevrolet UART (

3.4 J1850 VPW (Chevrolet Data class 2, Chrysler PCI BUS)

3.5 J1850 PWM (FORD SCP Standard protocol corporative)

3.6 ISO 9141-2 KWP2000 Línea K (Europeos, Asiáticos, Latino América)

3.8 SAE 2284 CAN BUS (Controlador de área de red) CAN



TEMARIO

4. Tipos de configuración de red

4.2 Punto a punto

4.3 Anillo

4.4 Estrella

4.5 Lineal

4.6 Daisy chain

4.7 Maestro esclavo

5. CAN bus

5.1 Modo auto scan

5.2 Lectura de esquemas electricos

5.3 Interfaz de bus de datos GATEWAY

5.4.1 Chevrolet CAN LAN (Bcm, lpc)

5.4.2 Ford (Gem, Fem)

5.4.3 Chrysler (Bcm-TIPM)

5.4.4 Volkswagen (Interfaz de bus de datos-modulo de conexiones)

5.4.5 Nissan, Renault, Peugeot, Fiat (BSI-HEC)

5.5 Diagnostico al CAN de TRACCION

5.6 Diagnostico al CAN de CONFORT

5.7 Diagnostico al CAN de INFONTAIMENT

6. Evaluación de niveles de tensión

6.1 Modo mono canal

6.2 Resistencias de terminación

6.3 Problemas con corriente en reposo

6.4 INFONTAIMENT de fibra óptica

