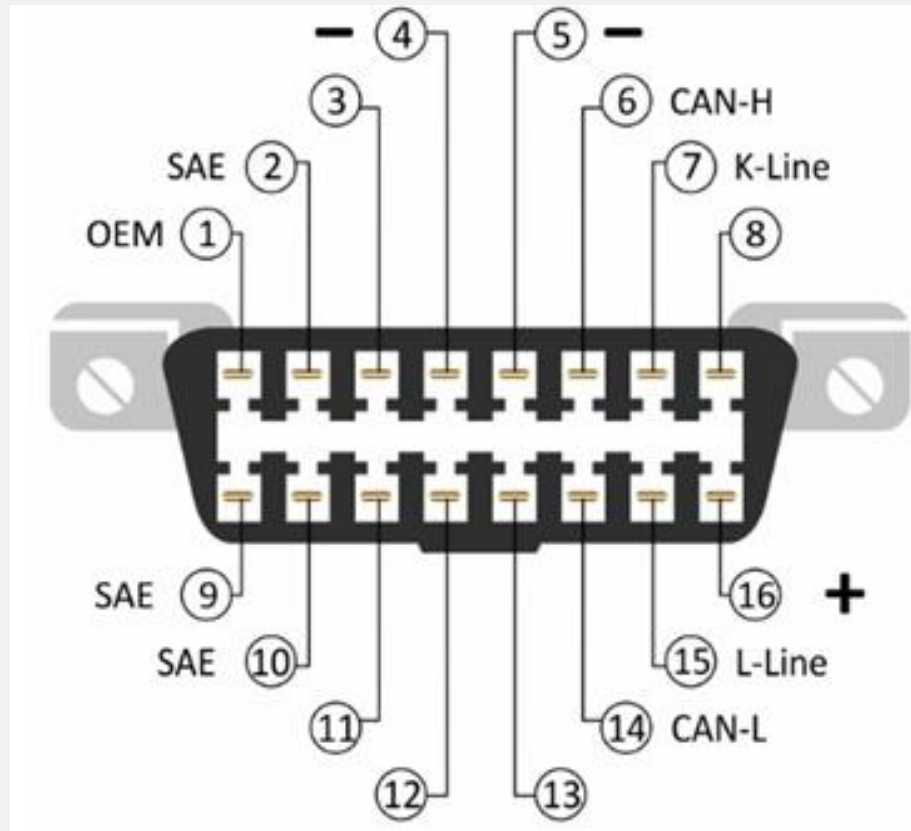




ΒΡΑΪΛΑΣ ΣΤΕΦΑΝΟΣ ΠΕ-82

Διάγνωση μέσω της φίσας obd-
πρωτόκολλα επικοινωνίας



Διαγνωστικός σύνδεσμος(DLC)

- Καρφίτσα 1: χρησιμοποιείται από τον κατασκευαστή.
- Καρφίτσα 2: Χρησιμοποιείται από SAE J1850 PWM και VPW.
- Καρφίτσα 3: χρησιμοποιείται από τον κατασκευαστή.
- Καρφίτσα 4: σύνδεση γείωσης.
- Καρφίτσα 5: σύνδεση γείωσης.
- Καρφίτσα 6: χρησιμοποιείται από το ISO 15765-4 CAN.
- Καρφίτσα 7: K γραμμή ISO 9141-2 και ISO 14230-4.
- Καρφίτσα 10: Για χρήση μόνο από SAE J1850 PWM.
- Καρφίτσα 14: χρησιμοποιείται από το ISO 15765-4 CAN.
- Καρφίτσα 15: K-Line ISO 9141-2 και ISO 14230-4.
- Καρφίτσα 16: Παρέχει ισχύ από την μπαταρία του αυτοκινήτου.

Πρωτόκολλα σηματοδότησης

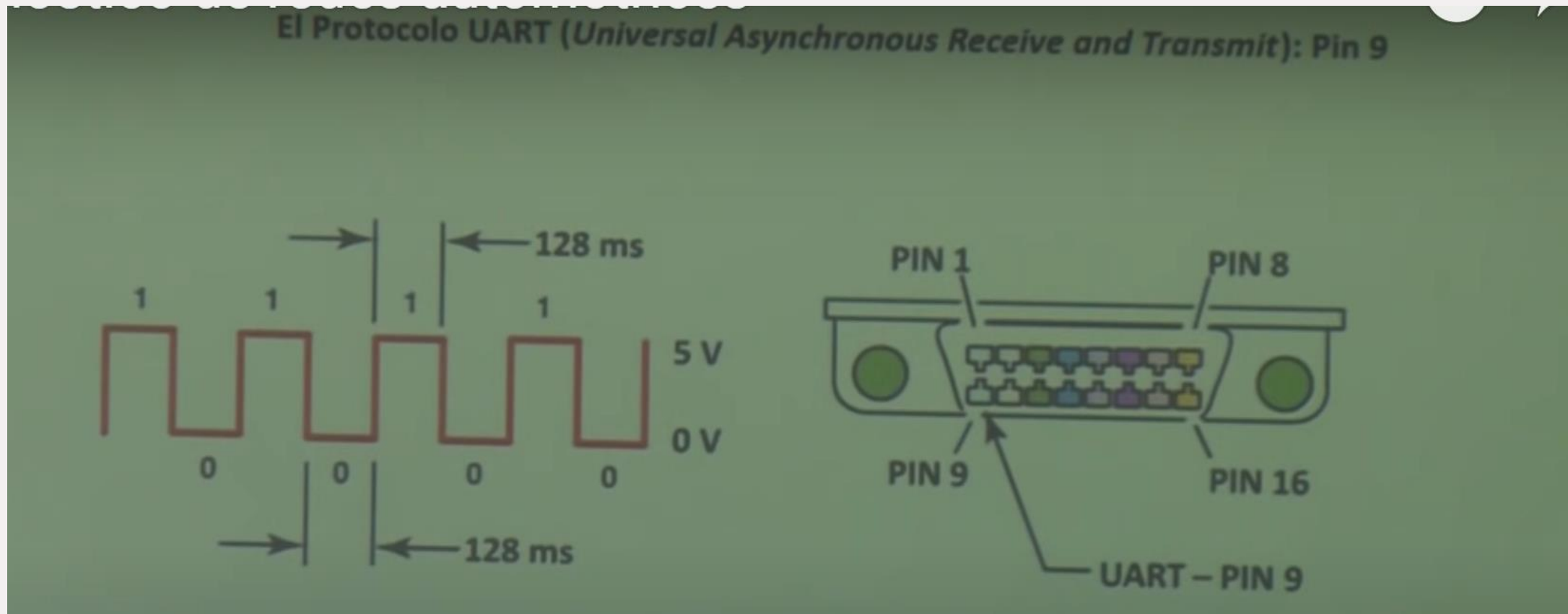


Υπάρχουν πέντε βασικά πρωτόκολλα
σηματοδότησης:

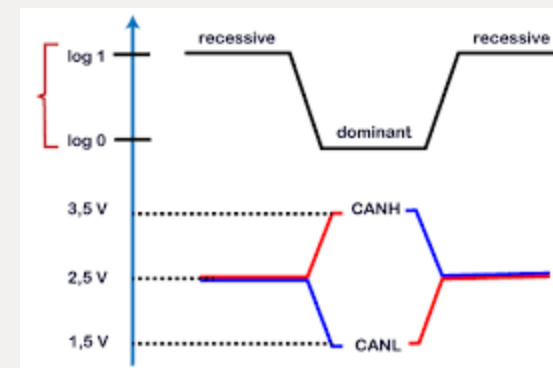
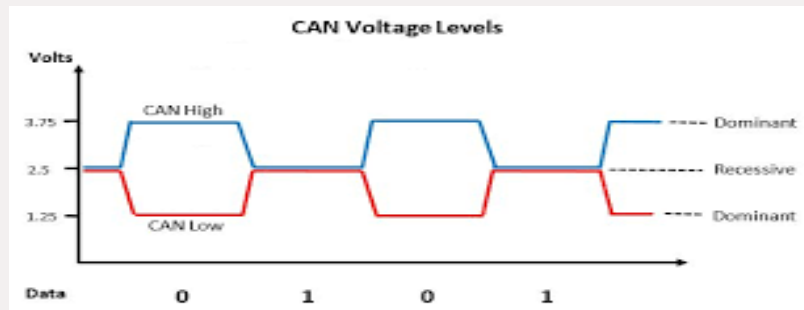
- SAE J1850 PWM: Διαμόρφωση πλάτους παλμού, που χρησιμοποιείται σε οχήματα Ford.
- SAE J1850 VPW: Μεταβλητό πλάτος παλμού, που χρησιμοποιείται σε οχήματα General Motors.
- ISO9141–2: Χρησιμοποιείται σε όλα τα οχήματα Chrysler και σε μια ποικιλία ευρωπαϊκών ή ασιατικών οχημάτων.
- ISO14230–4 (KWP2000): Ένα πρωτόκολλο που χρησιμοποιείται από πολλές αμερικανικές, ευρωπαϊκές και ιαπωνικές μάρκες όπως η Honda, η Jeep, η Land Rover, η Subaru, η Mazda, η Nissan και άλλες.
- ISO 15765 CAN: Controller Area Network, που χρησιμοποιείται σε όλα τα οχήματα που κατασκευάστηκαν μετά το 2008.

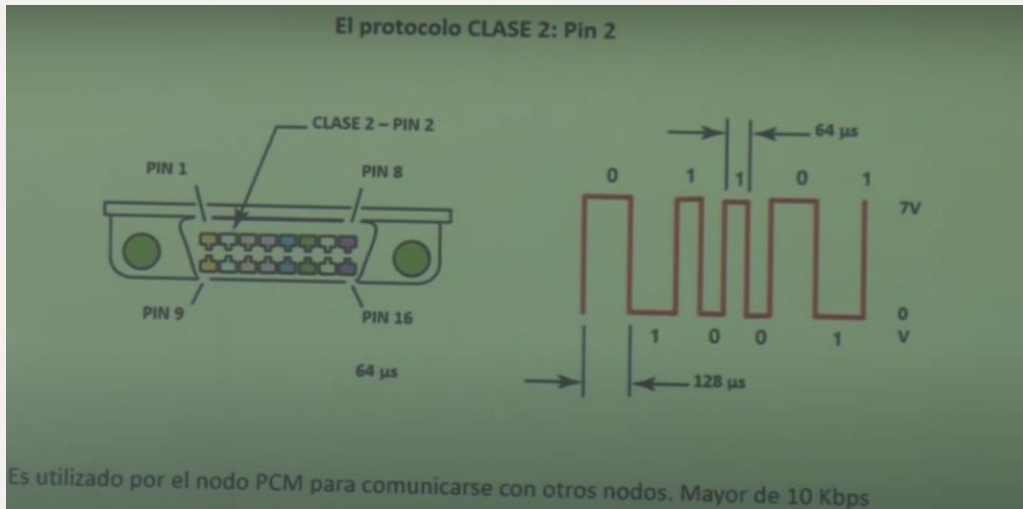
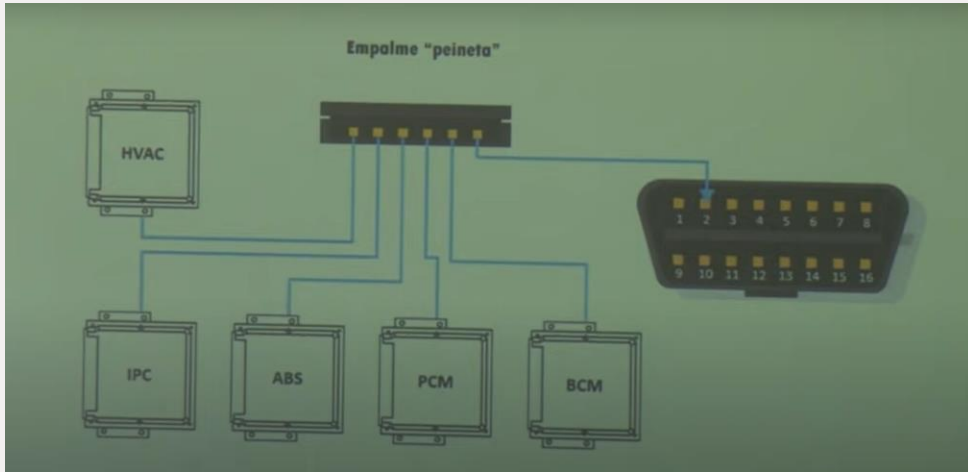
Οι ακίδες 4 και 5 χρησιμοποιούνται σε όλα τα πρωτόκολλα για συνδέσεις γείωσης και ο ακροδέκτης 16 χρησιμοποιείται για τροφοδοσία από την μπαταρία του αυτοκινήτου.

Πρωτόκολλο UART(Καθολική, Ασύγχρονη ,Εκπομπή, Λήψη)



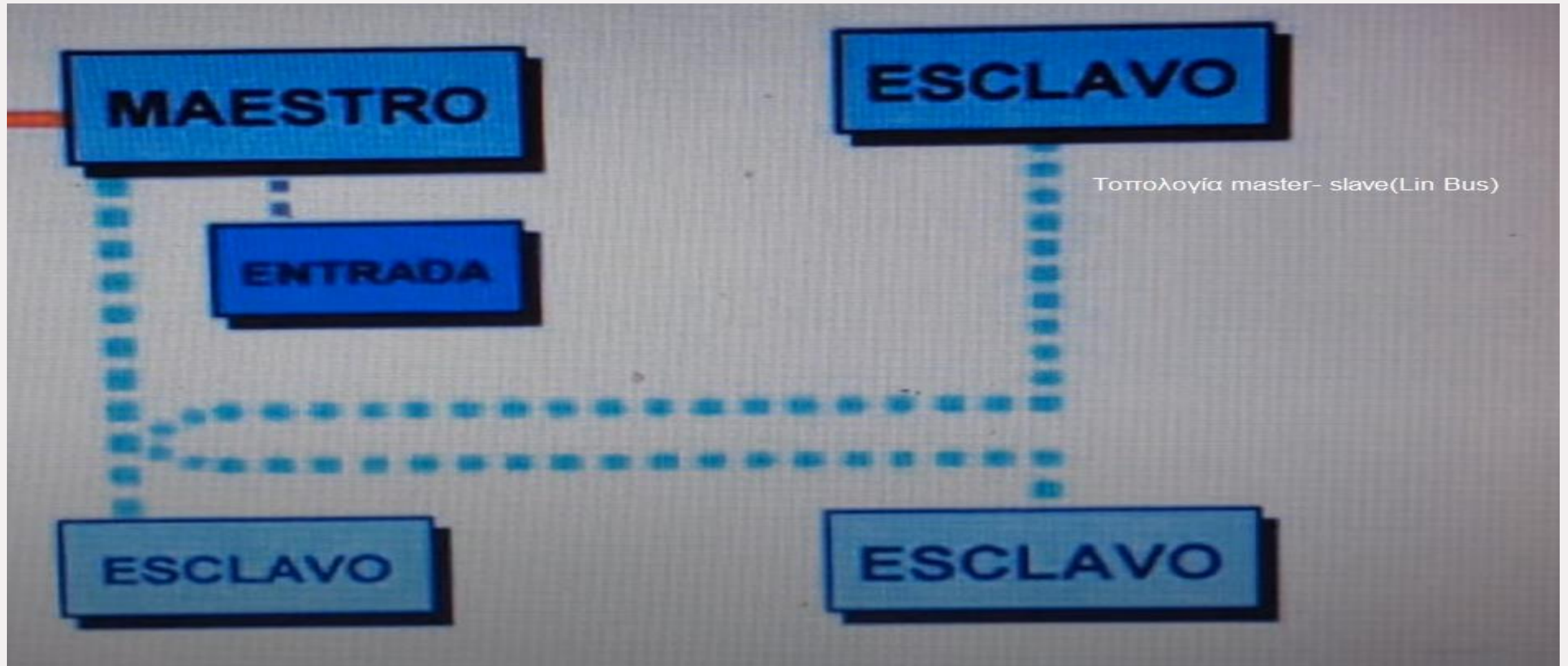
Πρωτόκολλο ISO 15765-4 CANBUSII





Πρωτόκολλο SAE J1850 PWM και VPW.

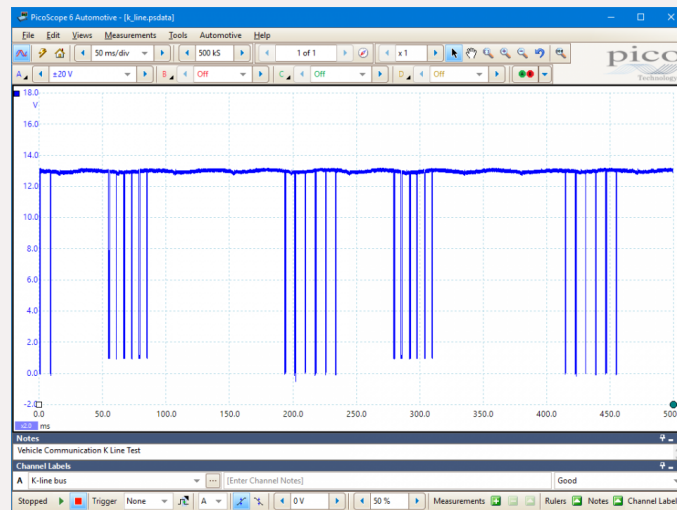
Πρωτόκολλο LIN BUS



K Line of ISO9141-2 & Keyword 2000485A Logic Table

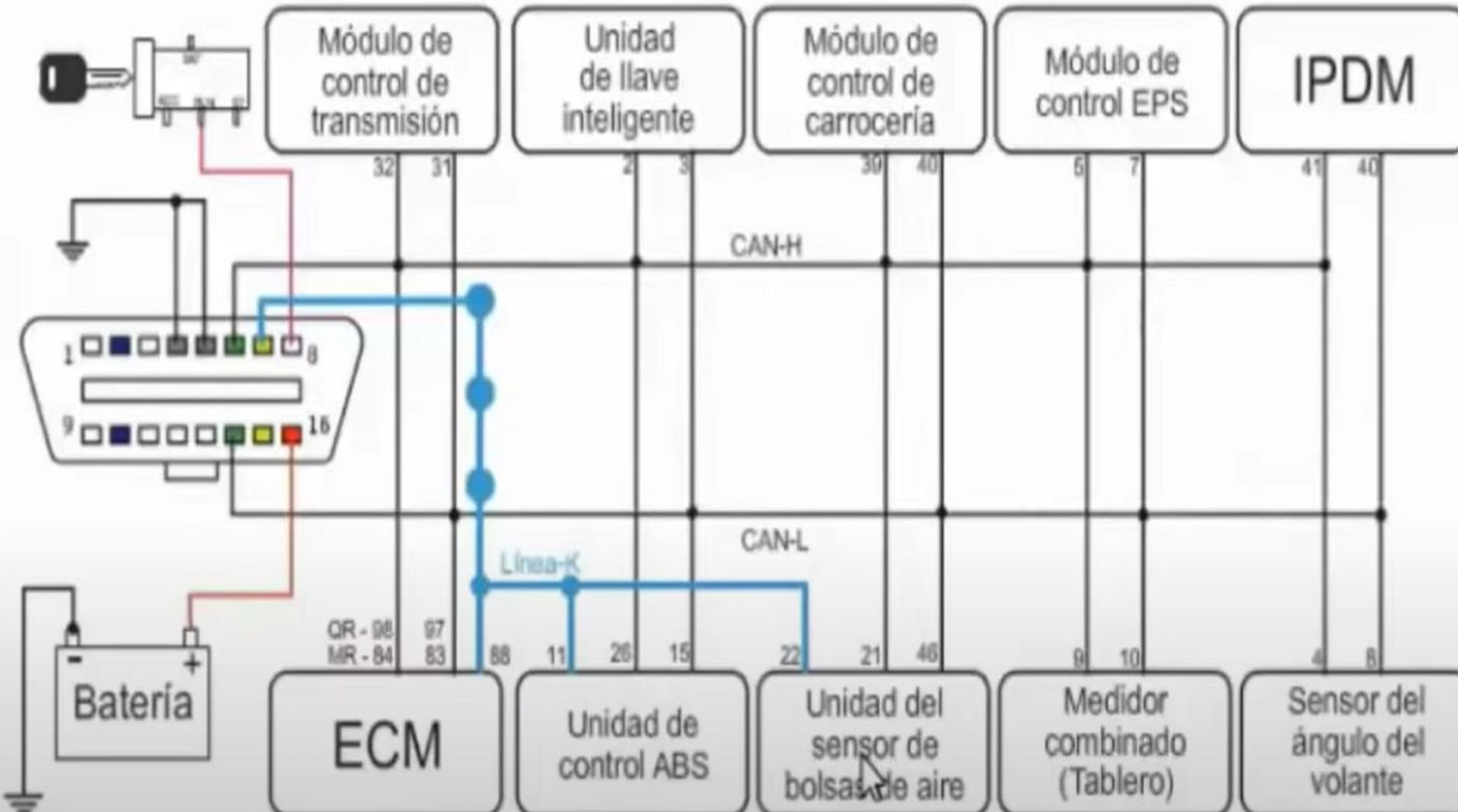
Digital Logic	Voltage
0	12V
1	0V

**Πρωτόκολλο K
γραμμή ISO
9141-2 και ISO
14230-4.**



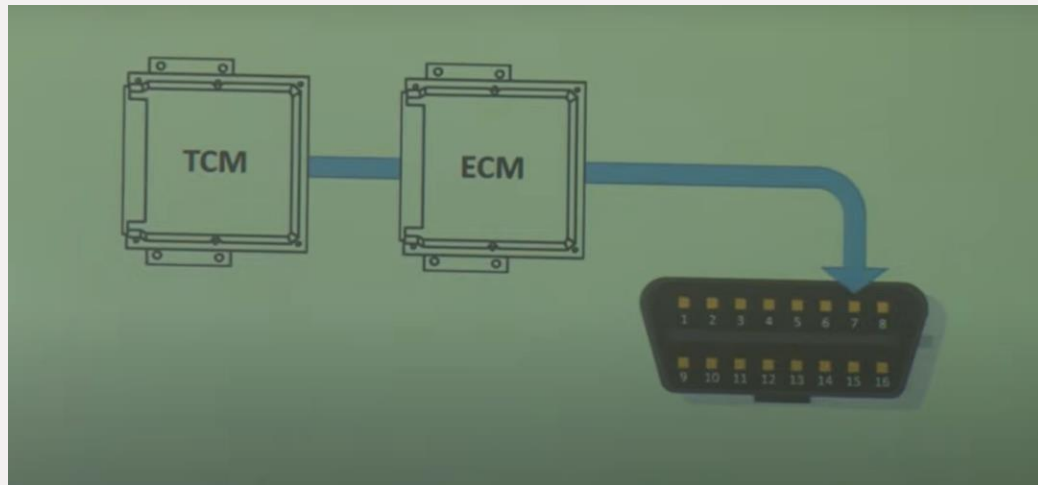
Η γραμμή K Line είναι εφεδρική

Η γραμμή K Line είναι εφεδρική για την περίπτωση βλάβης της κύριας γραμμής CAN BUS



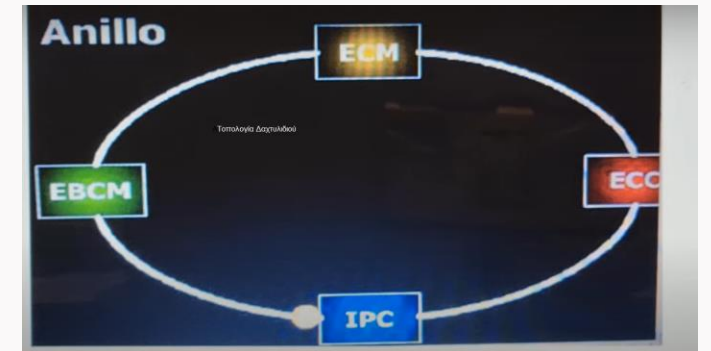
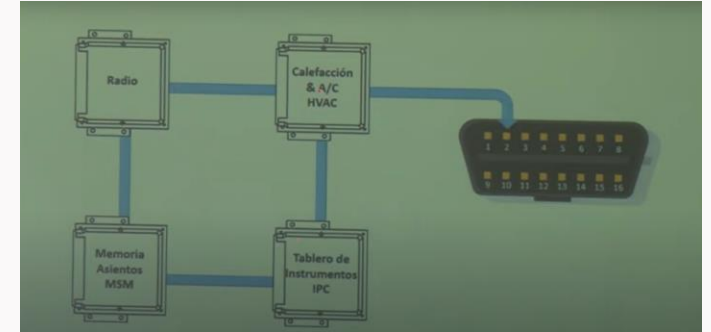
Ο όρος που χρησιμοποιείται για την περιγραφή του σχεδιασμού, της διάταξης και της συμπεριφοράς συμπεριφοράς διαύλου είναι <<τοπολογία>>

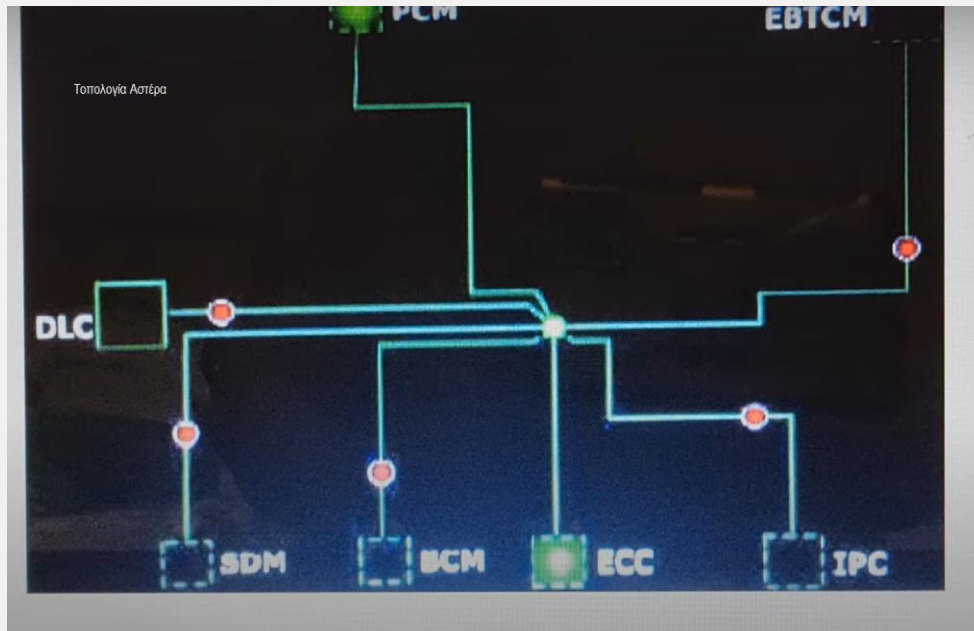
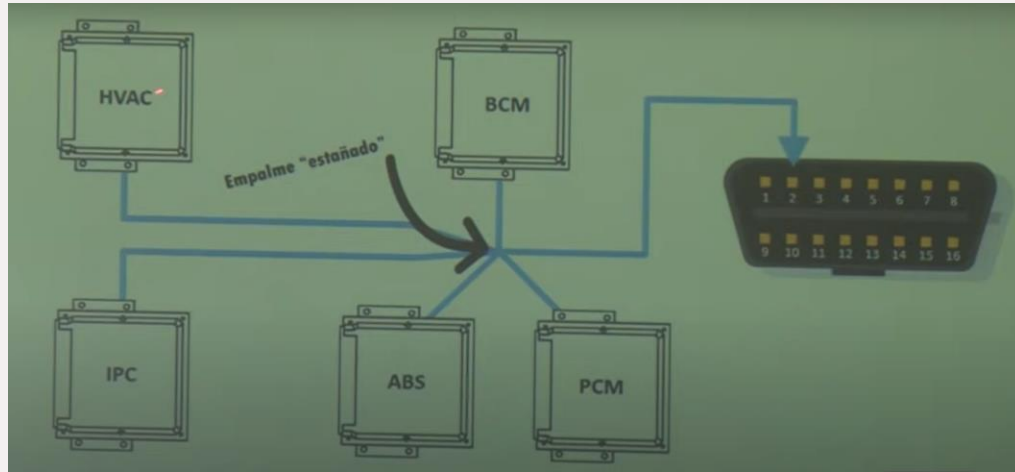
Τοπολογία συστήματος



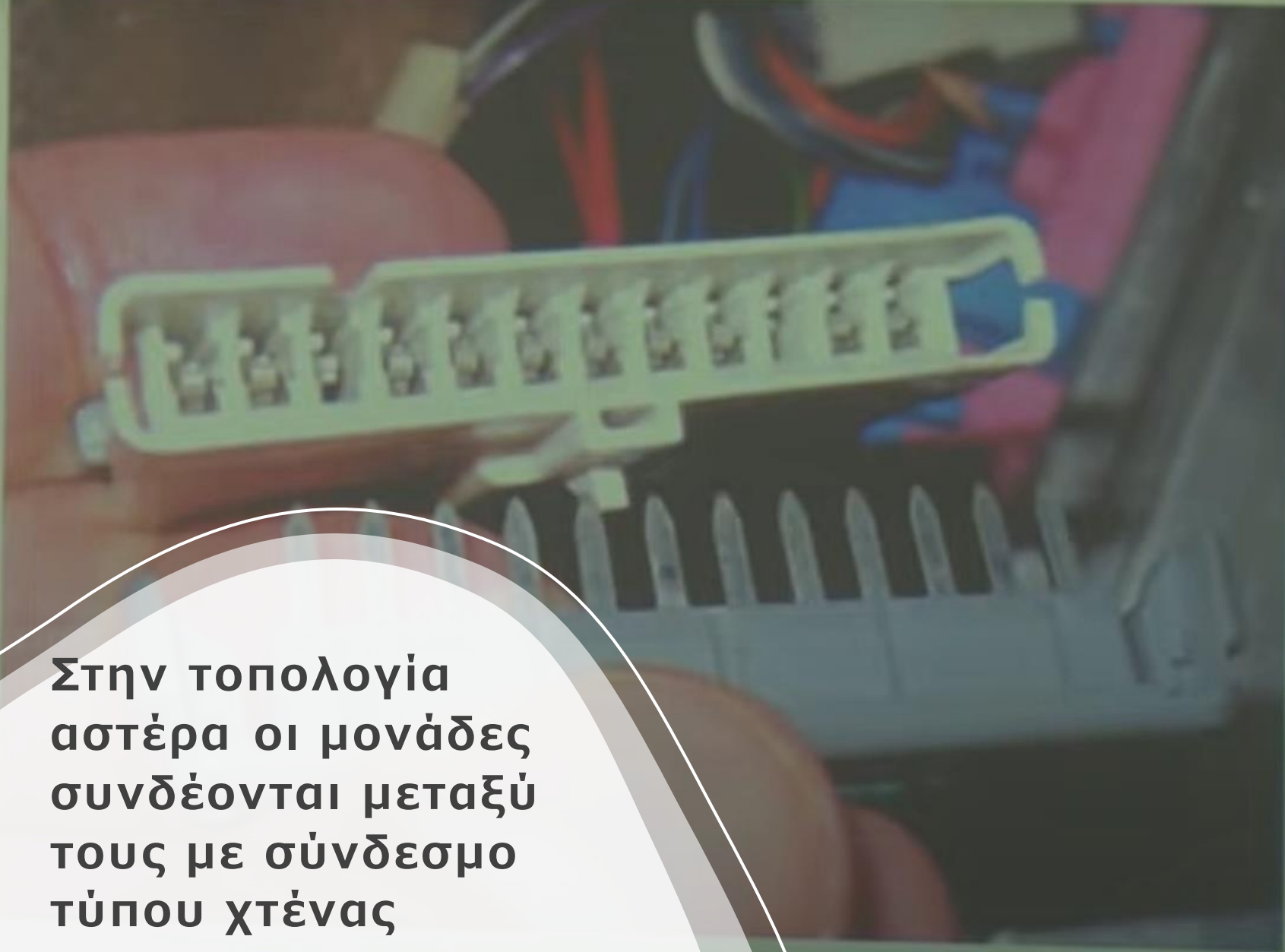
Σημείο σε
σημείο

Τοπολογία δαχτυλιδιού





Τοπολογία αστέρα



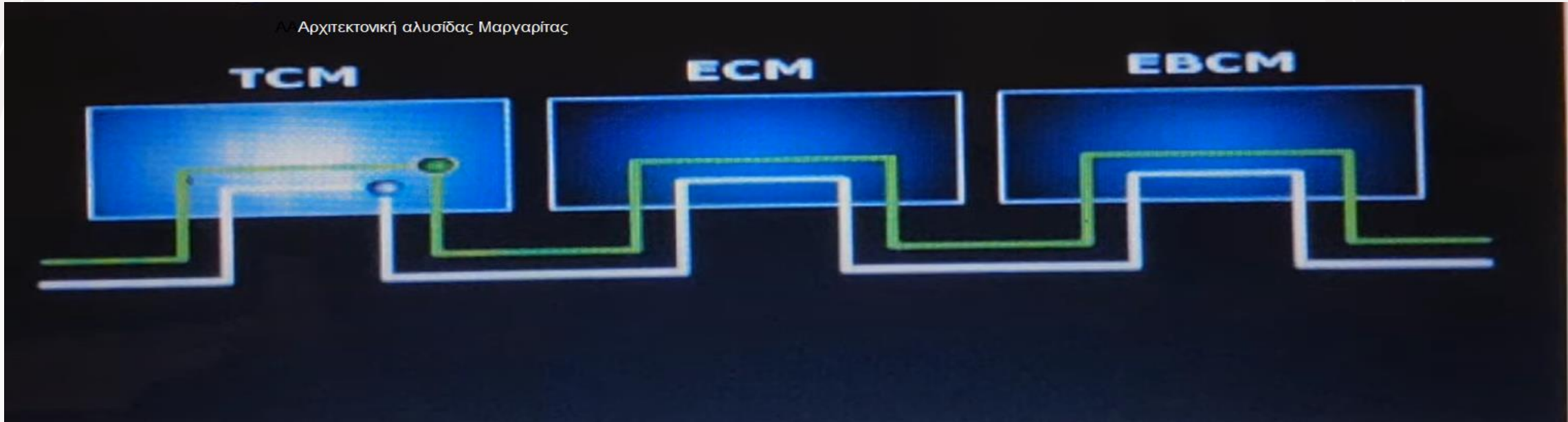
**Στην τοπολογία
αστέρα οι μονάδες
συνδέονται μεταξύ
τους με σύνδεσμο
τύπου χτένας**

Τοπολογία γραμμικού τύπου

Αρχιτεκτονική Γραμμικού τύπου



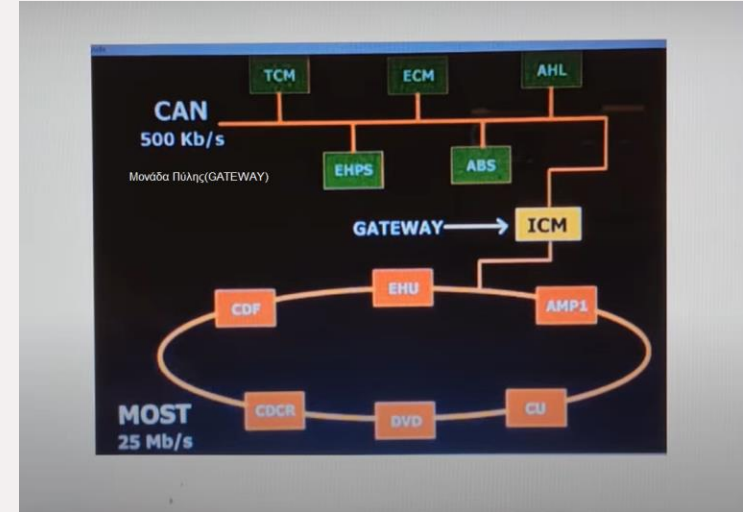
ΑΑ Αρχιτεκτονική αλυσίδας Μαργαρίτας



Αρχιτεκτονική τύπου Μαργαρίτας

ΑΡΧΙΤΕΚΤΟΝΙΚΗ ή ΤΥΠΟΥ GATEWAY

Μια μονάδα Gateway χρησιμοποιείται για να επιτρέψει σε μονάδες σε διαφορετικά δίκτυα με διαφορετικές ταχύτητες μεταφοράς δεδομένων να επικοινωνούν. Το Gateway είναι ο σύνδεσμος μεταξύ πολλαπλών δικτύων. Η μονάδα μπορεί να είναι μια ξεχωριστή μονάδα ή μέρος μιας άλλης μονάδας, όπως μια μονάδα ταμπλό οργάνων.



CAN Bus Topology / CAN Bus Topology & OBD (6:45)

