

# Förderband

## Can-Kommandos

### Status Anfrage

CAN ID	DLC	CMD	DB0	Beschreibung
0x220	1	Request	0x01	Status Anfrage. Gibt Sensoren, Motor und Node-Zustand auf ID 0x221 zurück

### Status Antwort

CAN ID	DLC	CMD	DB0	DB1	DB2	DB3	DB4	Beschreibung
0x221	5	Error	0x00	code	-----	-----	-----	Siehe Fehlercodes
		Zustand	0x01	Busy	Motor	Sensor innen	Sensor aussen	Status des Motors und der Sensoren. DBn = 0x1 (aktiv)

### Kommando

CAN ID	DLC	CMD	DB0	DB1	DB2	DB3	DB4	Beschreibung
0x222	4	Macros	0x01	0x02	---	-----	-----	Transportiert ein Glas von einem ans andere Ende
				0x01				Transportiert ein Glas nach Aussen (zum User)
				0x03				Transportiert ein Glas nach Innen (zum Roboter)
		Motor	0x02	On/Off	richtung	geschwindigkeit		Direktes ansteuern des Motors

### Kommando Antwort

CAN ID	DLC	CMD	DB0	DB1	DB2	DB3	DB4	Beschreibung
0x223	2	Error	0x00	codes	-----	-----	-----	Allgemeiner Fehler. Siehe Fehlercodes
		Glass	0x01	-				Befehl ACK. Glas wird transportiert
		Motor	0x02	-				Befehl ACK. Motor läuft

## Reset

CAN ID	DLC	CMD	DB0	DB1	DB2	DB3	DB4	Beschreibung
0x22F	0	Reset	—	—	----	-----	-----	Setzt den CAN node zurück

From:

<https://wiki.bfh.ch/> - **BFH Wiki**

Permanent link:

[https://wiki.bfh.ch/doku.php/bfh/ti/fbe/i3s/unterricht/barkeeper/can\\_commands/belt](https://wiki.bfh.ch/doku.php/bfh/ti/fbe/i3s/unterricht/barkeeper/can_commands/belt)

Last update: **2020/01/31 13:39**

