



CeCalWin Pro & LFII P

Sensorkonfigurations- und Datenerfassungs-Software

zur

Einstellung und Kalibrierung des CORRSYS-DATRON LFII P Sensors

BEDIENUNGSANLEITUNG

TEIL III

LFII P

Sensorspezifische Softwarebeschreibung

HINWEIS:

Die allgemeine Softwarebeschreibung CeCalWin Pro finden Sie in der separaten Bedienungsanleitung Teil II.

Die Beschreibung der Sensor-Hardware finden Sie in der separaten Bedienungsanleitung Teil I.

Teil III - LFII P Sensorspezifische Softwarebeschreibung

Inhalt

Allgemeine Information	4
Sicherheitshinweise	5
1. Projektfenster-Einstellungen für den LFII P Sensor	6
1.1 Messwertanzeige	6
1.2 Kalibrierungseinstellungen	7
1.3 Digitale Kanäle	8
1.4 Analoge Kanäle	9
1.5 Filter	10
1.6 CAN-Bus	11
2. Sensorkalibrierung	13
3. Datenprotokoll CAN-Bus	16
3.1 Definition der Bereiche	17
3.2 Fehlersuche und -behebung CAN-Bus	20

Allgemeine Information

Rechtsvermerk

Diese Bedienungsanleitung wurde nach bestem Wissen und Gewissen erstellt. Die darin enthaltenen Informationen sind dementsprechend genau und verlässlich. CORRSYS-DATRON Sensordatenverarbeitung GmbH übernimmt jedoch keine Haftung für die Konsequenzen, die der Gebrauch dieser Informationen zur Folge haben könnte, insbesondere haften wir nicht für etwaige Verletzungen von Patent- oder anderen Rechten Dritter, welche aus der Verwendung der hier gegebenen Informationen entstehen könnten.

CORRSYS-DATRON Sensordatenverarbeitung GmbH behält sich Änderungen und technische Verbesserungen ohne Vorankündigung vor.

Die vorliegende Ausgabe ersetzt alle vorherigen.

Alle Markenbezeichnungen sind Warenzeichen ihrer entsprechenden Inhaber.

Copyright

© Copyright 2008, CORRSYS-DATRON

Revision

LFIIIP-CCWPro_m-816-p3-d-rev001 10/08

Kontakt

Hauptsitz:

CORRSYS-DATRON Sensordatenverarbeitung GmbH

Charlotte-Bamberg-Str. 12

35578 Wetzlar / Germany

Tel. ++49 (6441) 9282-0

Hotline ++49 (6441) 9282-82

Fax ++49 (6441) 9282-17

E-mail sales@corrsys-datron.com

URL www.corrsys-datron.com

Niederlassung Nordamerika:

CORRSYS-DATRON Sensordatenverarbeitung Systems, Inc.

40000 Grand River, Suite 503

Novi, MI 48375 / USA

Phone ++1 (248) 615-2035

Toll-free ++1 (800) 832-0732

Fax ++1 (248) 615-2184

E-mail USA-sales@corrsys-datron.com

URL www.corrsys-datron.com

Niederlassung China:

CORRSYS-DATRON Sensordatenverarbeitung GmbH, China Office

Room 708, JinTianDi International Mansion,

No. 998 RenMin Road, Shanghai (200021), P.R.China

Tel.: ++86-21-63114144

Fax: ++86-21-63114154

E-mail: Xiaoying.Li@corrsys-datron.com.cn

URL: www.corrsys-datron.com.cn

Sicherheitshinweise

Bitte beachten Sie die folgenden Hinweise bevor Sie Gerät und/oder Software in Betrieb nehmen.

CORRSYS-DATRON übernimmt keine Verantwortung für Schäden, die durch unsachgemäße Verwendung von Geräten und/oder Software entstehen können. Der einwandfreie und sichere Einsatz der gelieferten Artikel setzt voraus, dass sie sachgemäß transportiert und gelagert, fachgerecht installiert und in Betrieb genommen, sowie bestimmungsgemäß bedient und sorgfältig instandgehalten werden.

CORRSYS-DATRON Geräte und/oder Software dürfen nur von Personen verwendet werden, die mit der Installation, Inbetriebnahme, Bedienung und Instandhaltung vergleichbarer Produkte vertraut sind und über die für die Tätigkeit erforderliche Qualifikation verfügen.

Durch außen am Fahrzeug montierte Geräte kann bei Verwendung auf öffentlichen Verkehrswegen die allgemeine Betriebserlaubnis des Fahrzeugs eingeschränkt oder aufgehoben werden. Bitte die jeweils gültigen gesetzlichen Vorschriften beachten!

- Geräte und/oder Software nur für den vorgegebenen Verwendungszweck benutzen. Ein zweckentfremdender Einsatz ist nicht anzuraten.
- Bitte keine eigenmächtigen Umbauten und/oder Veränderungen an den gelieferten Geräten und/oder der Software vornehmen.
- Die unsachgemäße Montage der Geräte beeinträchtigt die Sicherheit des Fahrzeuges und der Insassen!
- Bringen Sie die Geräte so an, dass keine für die Sicherheit des Fahrzeuges notwendigen Einrichtungen beeinträchtigt oder außer Kraft gesetzt werden.
- Vergewissern Sie sich, dass die Geräte so angebracht und gesichert sind, dass ein Verrutschen oder Herunterfallen nicht möglich ist.
- Bitte nur die im Lieferumfang enthaltenen Originalkomponenten verwenden.
- Montieren Sie die Geräte nicht in der Nähe von Hitzequellen (z.B. Auspuff).
- Keine defekten oder beschädigten Geräte oder deren Zubehör verwenden.
- Beim Anschluss an Spannungsversorgung, Datenerfassungs- und Auswertesysteme und andere verwendbare Komponenten auf die richtige Pin-Belegung und korrekte Betriebsspannung achten.
- CORRSYS-DATRON empfiehlt, die im Lieferumfang enthaltenen Kabel zu verwenden. Falls es notwendig sein sollte, andere Kabel zu verwenden, achten Sie bitte immer auf die korrekte Pinbelegung (zu finden in der mitgelieferten Sensor-/Datenerfassungsbedienungsanleitung (Teil I)). Schäden, die durch die Verwendung von nicht Original-CORRSYS-DATRON-Kabeln entstehen, sind nicht durch die Produktgarantie gedeckt.
- Sollten die in dieser Bedienungsanleitung enthaltenen Informationen nicht ausreichend sein und Sie weitergehende Auskünfte wünschen, kontaktieren Sie bitte die Hotline der CORRSYS-DATRON Sensorsysteme GmbH: ++49 (6441) 9282-82 oder per E-Mail: hotline@corrsys-datron.com.

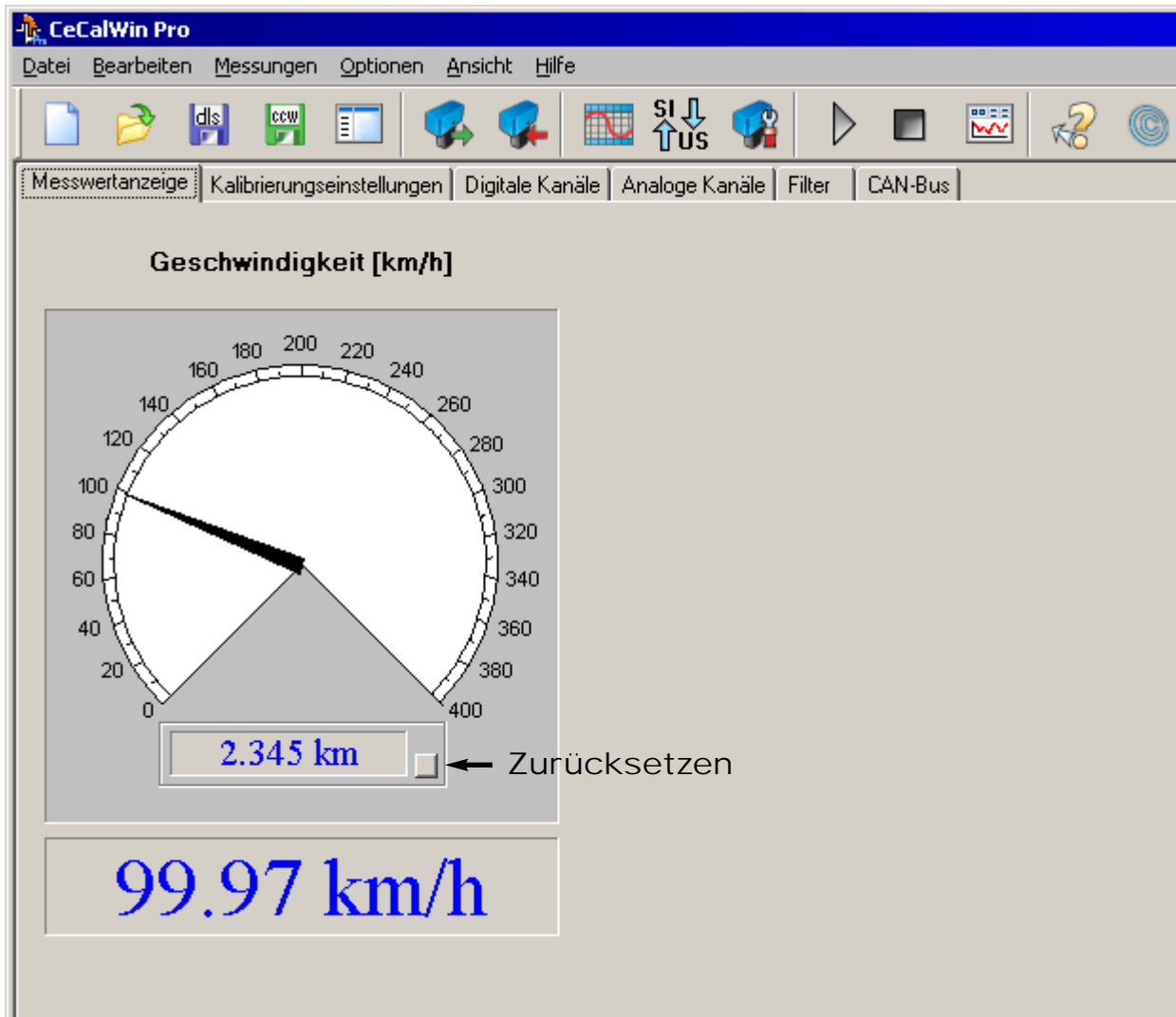
1. Projektfenster-Einstellungen für den LFII P Sensor

Im Projektfenster werden sechs Registerkarten angezeigt: Messwertanzeige, Kalibrierungseinstellungen, Digitale Kanäle, Analoge Kanäle, Filter und CAN-Bus.

Auf den folgenden Seiten werden die Optionen für die Systemkonfiguration, Bedienung und Datenanzeige erklärt.

1.1 Messwertanzeige

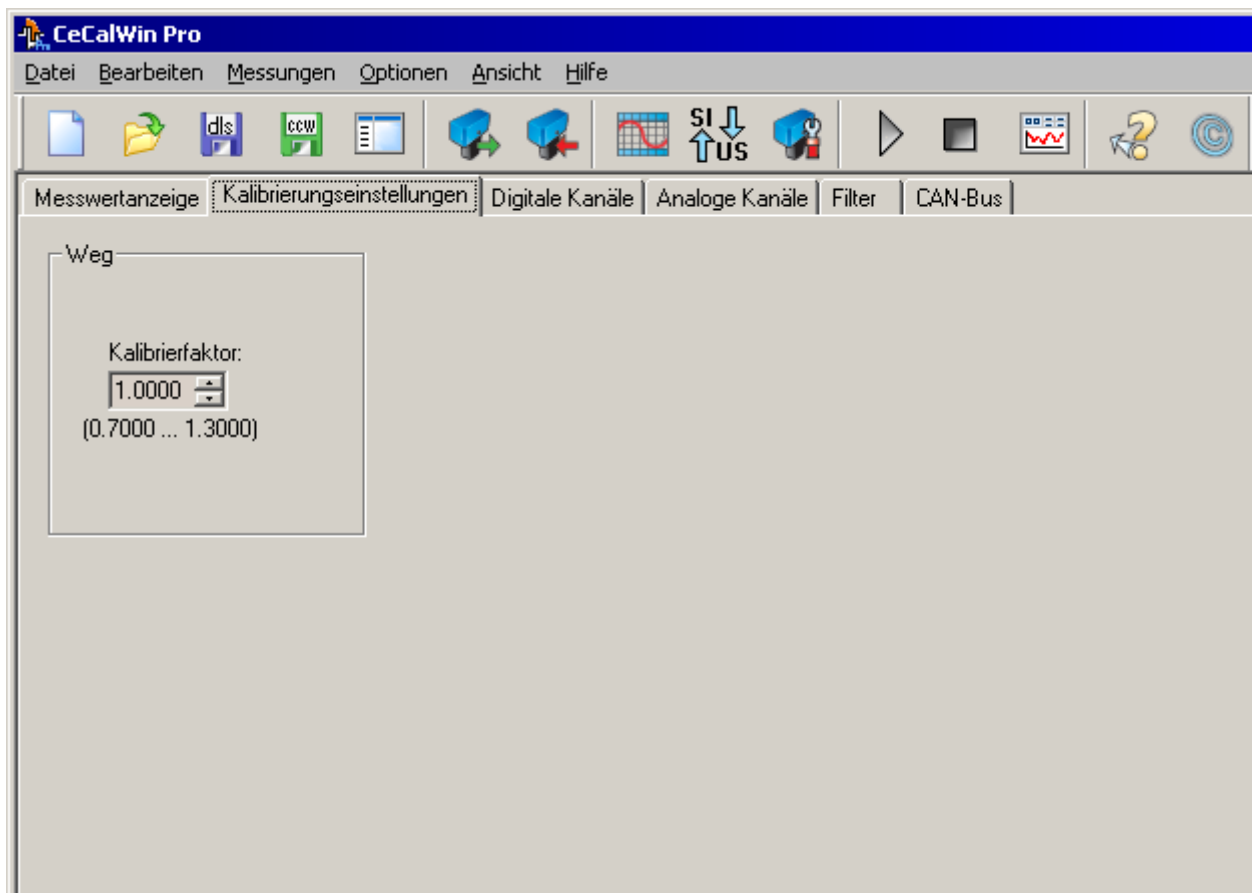
Die Registerkarte "Messwertanzeige" zeigt Werte des LFII P Sensors in Echtzeit an.



In der Anzeige erscheint die aktuelle Geschwindigkeit und der Kilometerstand des Sensors. Klicken Sie die Schaltfläche rechts neben dem Kilometerstand an, wenn Sie diesen auf 0 zurücksetzen möchten.

1.2 Kalibrierungseinstellungen

In der Registerkarte "Kalibrierungseinstellungen" können Sie den Kalibrierfaktor bearbeiten.



Weg

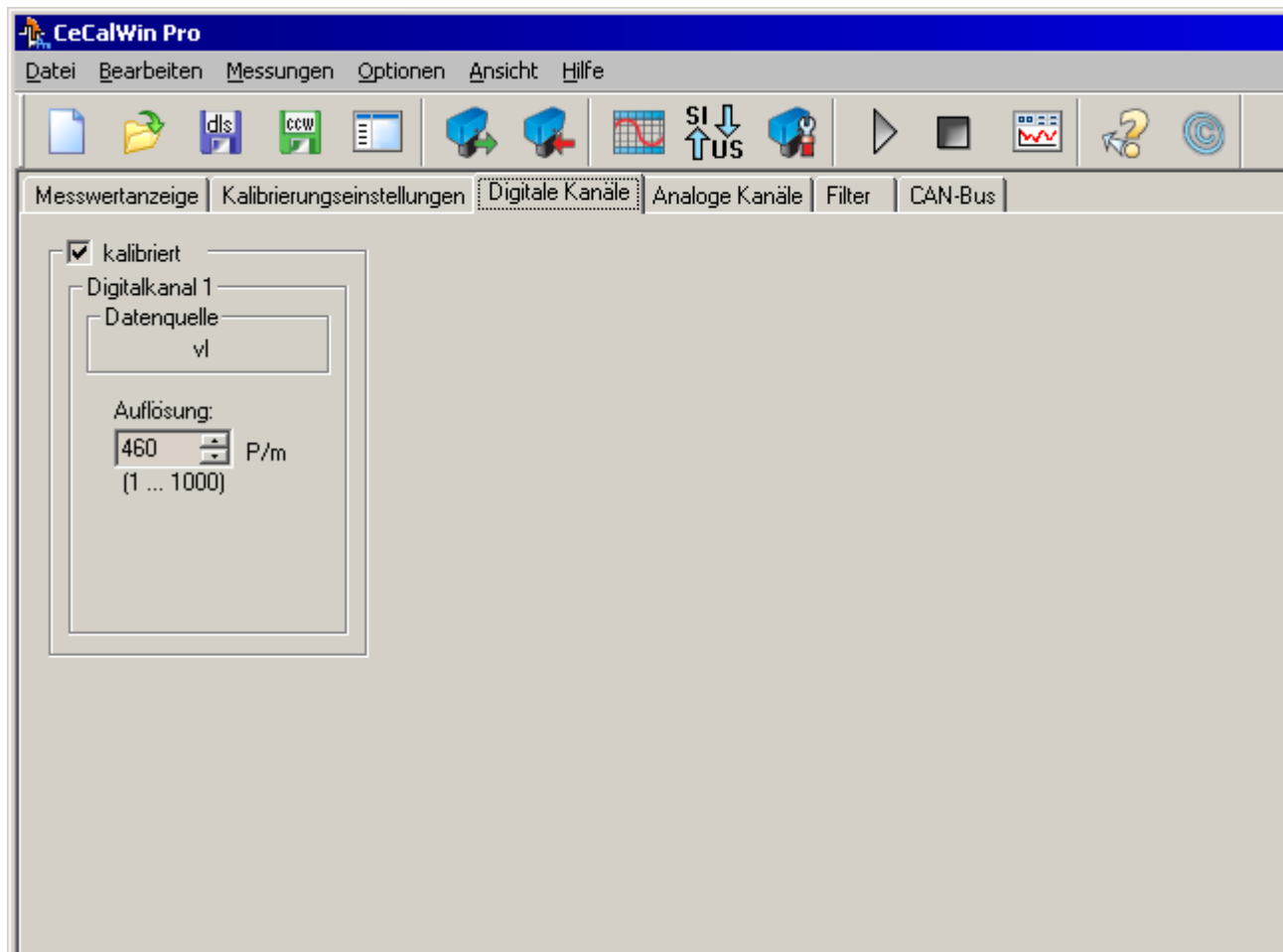
Kalibrierfaktor (Voreinstellung = 1.0000)

Zeigt den Wert an, der während der Kalibrierung berechnet wird, um Montagefehler, Oberflächenveränderungen, etc. zu korrigieren.

Verwenden Sie das Scrollen/Bearbeiten-Feld, um den Kalibrierfaktor einzustellen, oder geben Sie einen Wert manuell ein.

1.3 Digitale Kanäle

Der Digitalausgang kann hier gemäß der folgenden Beschreibung konfiguriert werden.



Ausgang

Kalibriert

Klicken Sie das Auswahlkästchen an, um ein mikrocontroller-berechnetes Signal auf Digitalkanal 1 auszugeben.

Digitalkanal 1

Datenquelle ist die Längsgeschwindigkeit.

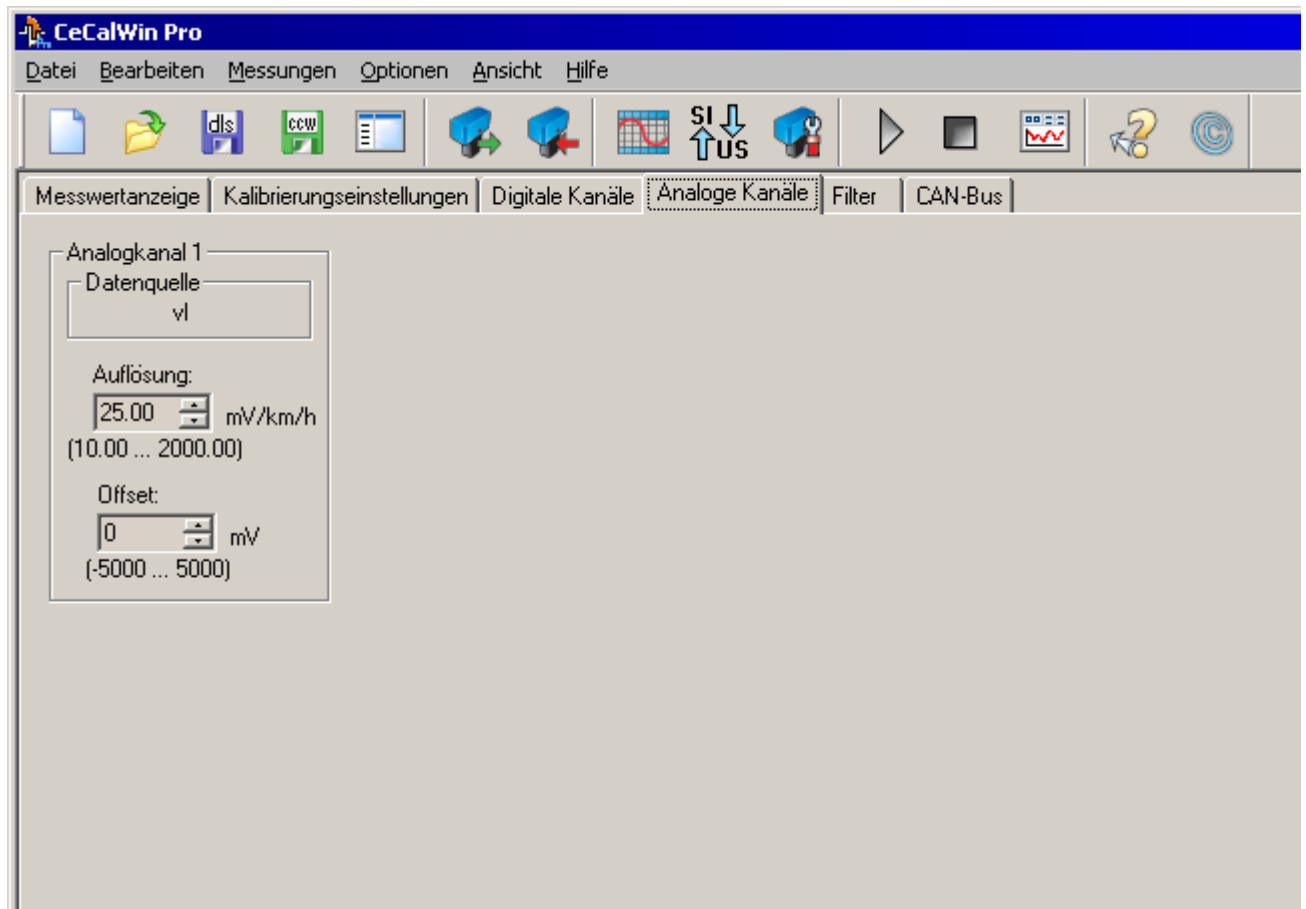
Auflösung (Voreinstellung = 460 P/m)

Hier kann die Anzahl der digitalen Pulse pro Meter am Digitalausgang gewählt werden.

Andere Werte können manuell oder über das Scrollen/Bearbeiten-Feld eingegeben werden.

1.4 Analoge Kanäle

Der Analogausgang kann hier gemäß der folgenden Beschreibung konfiguriert werden.



Analogkanal 1

Datenquelle ist die Längsgeschwindigkeit.

Die hier verfügbaren Optionen werden verwendet, um die geschwindigkeitsbezogenen Größen zu steuern.

Auflösung (Voreinstellung = 25 mV/km/h)

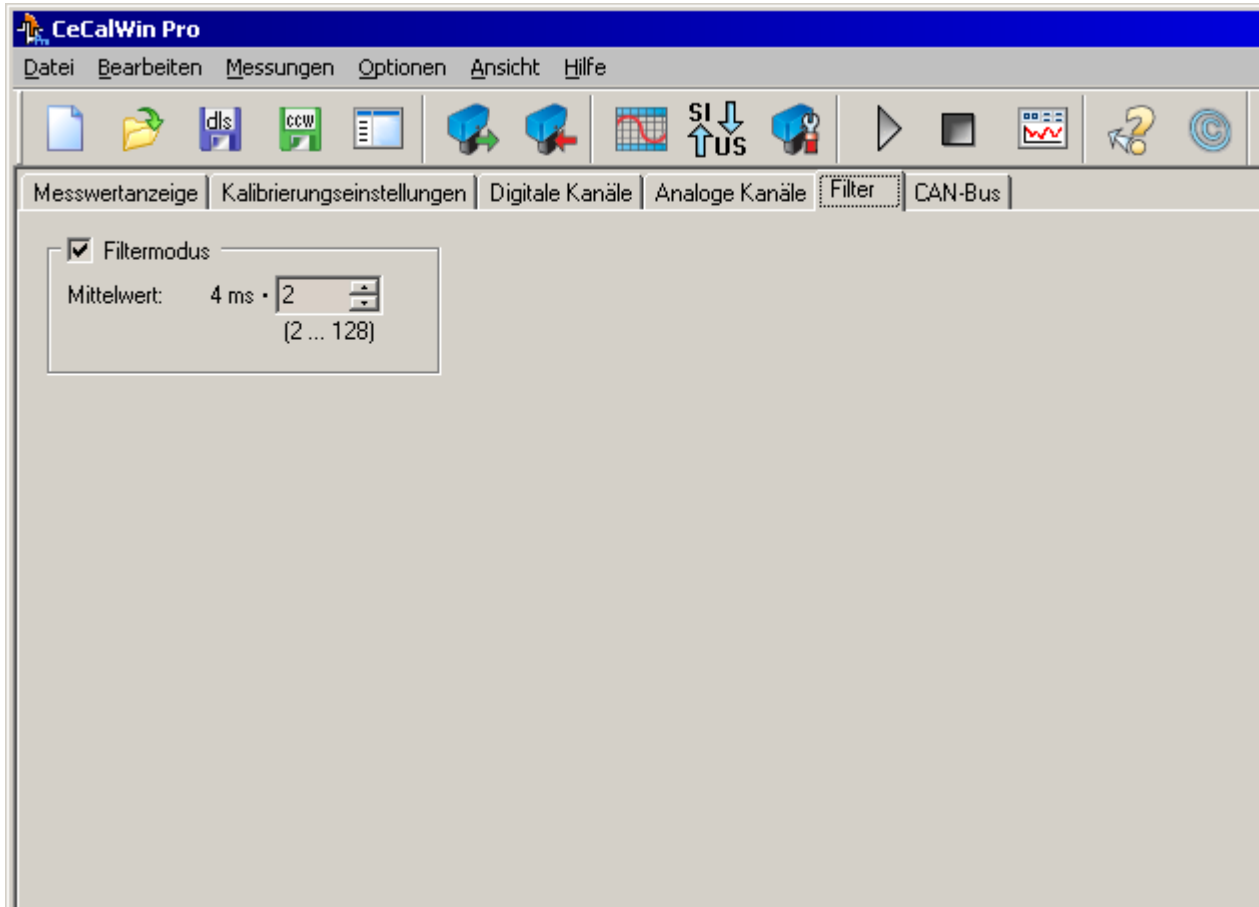
Verwenden Sie das Scrollen/Bearbeiten-Feld, um die Auflösung des Analogausgangs einzustellen, oder geben Sie den neuen Wert manuell ein.

Offset (Voreinstellung = 0 mV)

Verwenden Sie das Scrollen/Bearbeiten-Feld, um einen zusätzlichen Offset-Wert zu definieren, oder geben Sie den neuen Wert manuell ein.

1.5 Filter

Über die Registerkarte "Filter", können Sie die Filterzeit-Einstellungen eines angeschlossenen CORREVIT® LFII P Sensors anpassen.



Filtermodus

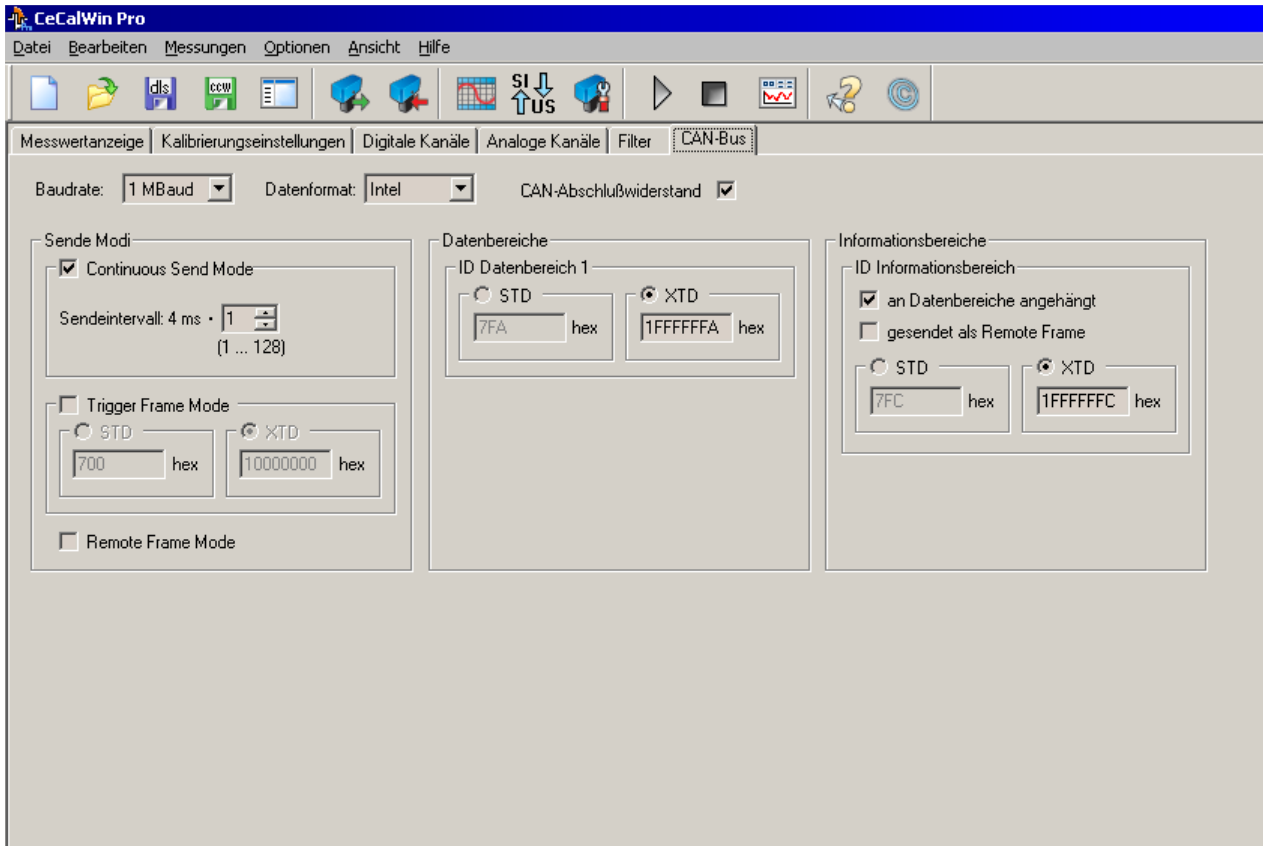
Wenn Sie auf das Auswahlkästchen klicken, erhalten Sie Zugriff auf die Filterzeit-Einstellungen des angeschlossenen CORREVIT® LFII P Sensors.

Gleitender Mittelw: Auswählbar (Voreinstellung = $2 \times 4 = 8$ ms).

Andere Werte können manuell oder über das Scrollen/Bearbeiten-Feld eingegeben werden.

1.6 CAN-Bus

Hier können Sie den CAN-Bus gemäß Ihren Anforderungen konfigurieren. Weitere Informationen zum CAN-Bus können Sie in Kapitel 3 nachlesen (Datenprotokoll CAN-Bus, Seite 16 ff).



Baudrate (Voreinstellung = 1 MBaud)

Bestimmt die Kommunikations-Baudrate für das CAN-Protokoll.

Datenformat (Voreinstellung = Intel)

Sie können zwischen dem Intel- oder Motorola-Datenformat wählen.

CAN-Abschlusswiderstand (Voreinstellung = ausgewählt)

Klicken Sie auf das Auswahlkästchen, um den CAN-Bus abzuschließen.

Sende Modi:

Continuous Send Mode (Voreinstellung = ausgewählt, Wert = 1)

Einstellen des Sensors, um die CAN-Nachricht in regelmäßigen Intervallen zu senden, wählbar in Schrittweiten von 4ms.

Trigger Frame Mode (Voreinstellung = nicht ausgewählt)

Einstellen des Sensors, um auf eine CAN-Triggernachricht zu antworten.

Wählen Sie entweder Standard- (STD) oder erweiterten (XTD) Identifier-Modus (Voreinstellung = XTD)

Stellt den Sensor Nachrichten-Identifier ein (Voreinstellung STD = 700)

(Voreinstellung XTD = 10000000)

Remote Frame Mode (Voreinstellung = nicht ausgewählt)

Einstellen des Sensors, um auf eine Remote-Anfrage zu antworten.

Datenbereiche

Einstellen der Sensor-Datenbereiche (siehe CAN Protokoll, Seite 16ff)

ID Datenbereich 1

Wählen Sie entweder Standard- (STD) oder erweiterten (XTD) Identifier-Modus (Voreinstellung = XTD)

Stellt den Sensor Nachrichten-Identifier ein (Voreinstellung STD = 7FA)
(Voreinstellung XTD = 1FFFFFFFA)

Informationsbereiche

Stellt den Sensor-Informationsbereich ein (siehe CAN Protokoll, Seite 16ff)

Wählen Sie entweder Standard -(STD) oder erweiterten (XTD) Identifier-Modus (Voreinstellung = XTD)

Stellt den Sensor Nachrichten-Identifier ein (Voreinstellung STD = 7FC)
(Voreinstellung XTD = 1FFFFFFFC)

An Datenbereiche angehängt

Klicken Sie hier das Auswahlkästchen an, um den Informationsbereich als Datennachricht anzuhängen.

Gesendet als Remote Frame

Klicken Sie hier das Auswahlkästchen an, wenn der Informationsbereich auf eine Remote-Anfrage antworten soll.

2. Sensorkalibrierung

Kalibriereinstellungen

Weg [m]

Dieser Wert definiert den Sollwert der Kalibrierstrecke.

Verwenden Sie die Scrollen/Bearbeiten-Funktion, um die Kalibrierstrecke einzustellen, oder geben Sie den neuen Wert manuell ein..

Hinweis: Wert "Simulator-Höhe [mm]" gilt nur für 3-achsige Sensoren und ist bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

Kalibrierwerte

Wählen Sie das Signal (Weg), das Sie kalibrieren möchten.

Hinweis: "Winkel" gilt nur für 2-achsige Sensoren und ist bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

"Höhe" gilt nur für 3-achsige Sensoren und ist bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

Trigger

Anzahl der Pulse bis Stop

Dieser Wert definiert die Anzahl der Triggerpulse bis zum Stop der Kalibrierung. Zum Beispiel: Beträgt die Anzahl der Pulse bis Stop 4, startet der erste Triggerpuls die Kalibrierung und der vierte Triggerpuls beendet sie. Triggerpulse 2 und 3 werden ignoriert. Verwenden Sie die Scrollen/Bearbeiten-Funktion, um die Pulszahl einzustellen, oder geben Sie den neuen Wert manuell ein.

Trigger Inaktive Zeit

Um das Triggersignal zu entprellen, können Sie hier eine Verzögerungszeit eingeben.

Verwenden Sie die Scrollen/Bearbeiten-Funktion, um die Verzögerungszeit einzustellen, oder geben Sie den neuen Wert manuell ein..

Gesamtzahl der Messungen

CeCalWin Pro kann den Durchschnitt der Kalibrierwerte berechnen. Mit "Gesamtzahl der Messungen" können Sie die Anzahl der Messungen für die Durchschnittsberechnung bestimmen.

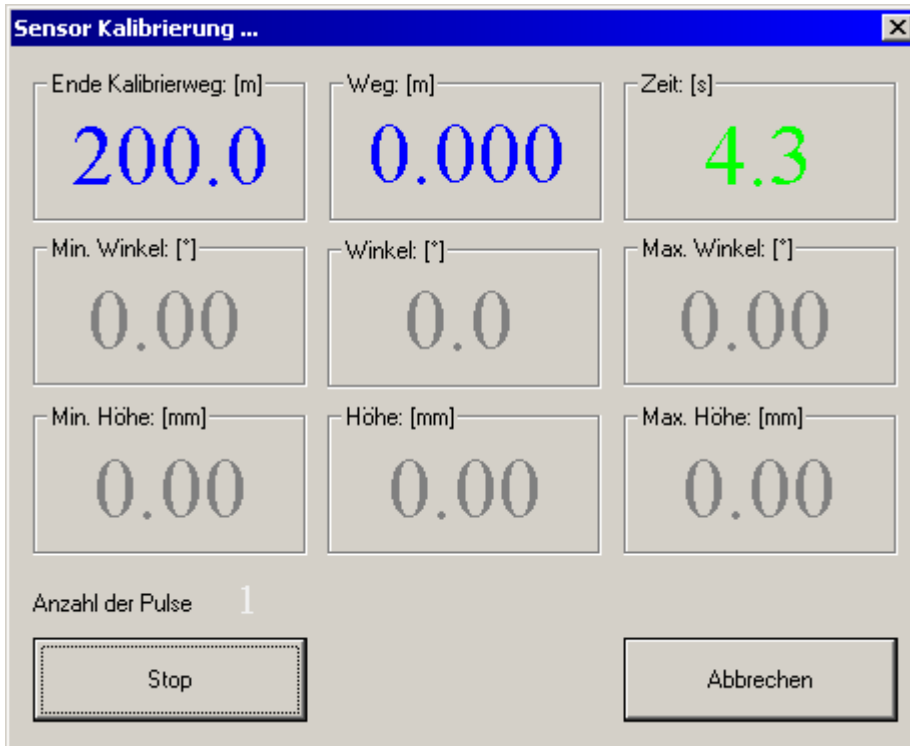
Verwenden Sie die Scrollen/Bearbeiten-Funktion, um die Gesamtzahl der Messungen einzustellen, oder geben Sie den neuen Wert manuell ein.

Schaltfläche "OK"

Durch Klicken auf die "OK"-Schaltfläche wird der Sensor für die Kalibrierung initialisiert und die Kalibrierung kann beginnen.

Schaltfläche "Abbrechen"

Um die Kalibrierung zu beenden, klicken Sie auf die "Abbrechen"-Schaltfläche.



Ende Kalibrierweg [m]

Dieser Wert zeigt den Sollwert der zurückgelegten Kalibrierstrecke an.

Weg [m]

Hier können Sie die aktuelle Strecke seit Starttrigger sehen.

Zeit [s]

Dieser Wert zeigt die aktuelle Zeit seit Starttrigger.

Anzahl der Pulse

Dieser Wert zeigt die aktuell verbleibenden Triggerpulse der gegenwärtigen Kalibrierung.

Schaltfläche "Start" und "Stop"

Um die Kalibrierung manuell zu starten, klicken Sie auf die Schaltfläche "Start". Um die Kalibrierung manuell zu stoppen, klicken Sie auf "Stop".

Schaltfläche "Abbrechen"

Um die Kalibrierung zu beenden, klicken Sie auf die Schaltfläche "Abbrechen"

Anmerkung:

Die Werte "Min. Winkel [°]", "Winkel [°]" and "Max. Winkel [°]" betreffen nur 2-achsige Sensoren und sind daher bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

Die Werte "Min. Höhe [mm]", "Höhe [mm]" and "Max. Höhe [mm]" betreffen nur 3-achsige Sensoren und sind daher bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

Weg [m]:

Soll

Dieser Wert zeigt den Sollwert der Kalibrierstrecke.

Ist

Dieser Wert zeigt die aktuell gemessene Strecke.

Faktor alt

Dieser Wert zeigt den alten Kalibrierfaktor, der im Sensor gespeichert ist.

Faktor neu

Dieser Wert zeigt den aktuellen Kalibrierfaktor, der am Ende der gegenwärtigen Kalibrierung berechnet wurde.

Durchschnitt Faktor

Durchschnitt aller gültigen Kalibrierfaktoren.

Schaltfläche "Weg akzeptieren"

Um den aktuellen Kalibrierfaktor zu übernehmen, klicken Sie auf die Schaltfläche "Weg akzeptieren". Der übernommene Faktor wird verwendet, um den Durchschnitts-Kalibrierfaktor zu berechnen.

Verbleibende Messungen:

Dieser Wert zeigt die aktuelle Anzahl der verbleibenden Messungen.

Schaltfläche "OK"

Wenn Sie auf die Schaltfläche "OK" klicken, gelangen Sie entweder zur nächsten Kalibriermessung oder die Kalibrierroutine wird beendet mit Übergabe des Durchschnittsfaktors in das Bearbeitungsfeld "Kalibrierfaktor" in der Registerkarte "Kalibrierungseinstellungen".

Anmerkung: Wenn die Schaltfläche "OK" angeklickt wird, ohne den aktuellen Kalibrierfaktor zu akzeptieren, ist die letzte Messung nicht gültig und muss wiederholt werden.

Schaltfläche "Alle akzeptieren"

Für LFII P Sensoren hat diese Schaltfläche die selbe Funktionalität wie die Schaltfläche "Akzeptieren Strecke".

Schaltfläche "Abbrechen"

Klicken Sie auf diese Schaltfläche, wenn Sie die Kalibrierroutine beenden möchten, ohne den Durchschnittsfaktor zu speichern.

Anmerkung:

Der Bereich "Winkel" betrifft nur 2-achsige Sensoren und ist bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

Der Bereich "Höhe" betrifft nur 3-achsige Sensoren und ist bei LFII P Sensoren nicht aktiv.

3. Datenprotokoll CAN-Bus

LFII Sensoren Version 1.1

(Gültig ab Sensor Software Version 053-01-00-01)

18.08.2006

Es gibt beim CAN-Bus 3 Arten der Datenübertragung. Der Übertragungsmodus kann mittels der CeCalWin Pro Software gewählt werden; Die vom Sensor gesendeten CAN-Nachrichten bestehen für alle drei Modi aus einem oder mehreren Bereichen (ein Bereich ist in den CAN-Bus Spezifikationen definiert).

Der Sensor sendet einen **Datenbereich** und einen **kombinierten ID-Statusbereich**. Das Bereichsformat ist für jeden Sendemodus das selbe. Es ist möglich, zwischen **Intel** und **Motorola** Datenformat zu wählen.

Um den Verkehr am CAN-Bus zu reduzieren, kann der ID-Statusbereich ausgeschaltet oder als Remote-Antwort unabhängig von den Datenbereichen gesendet werden.

Continuous Send Mode (CONT):

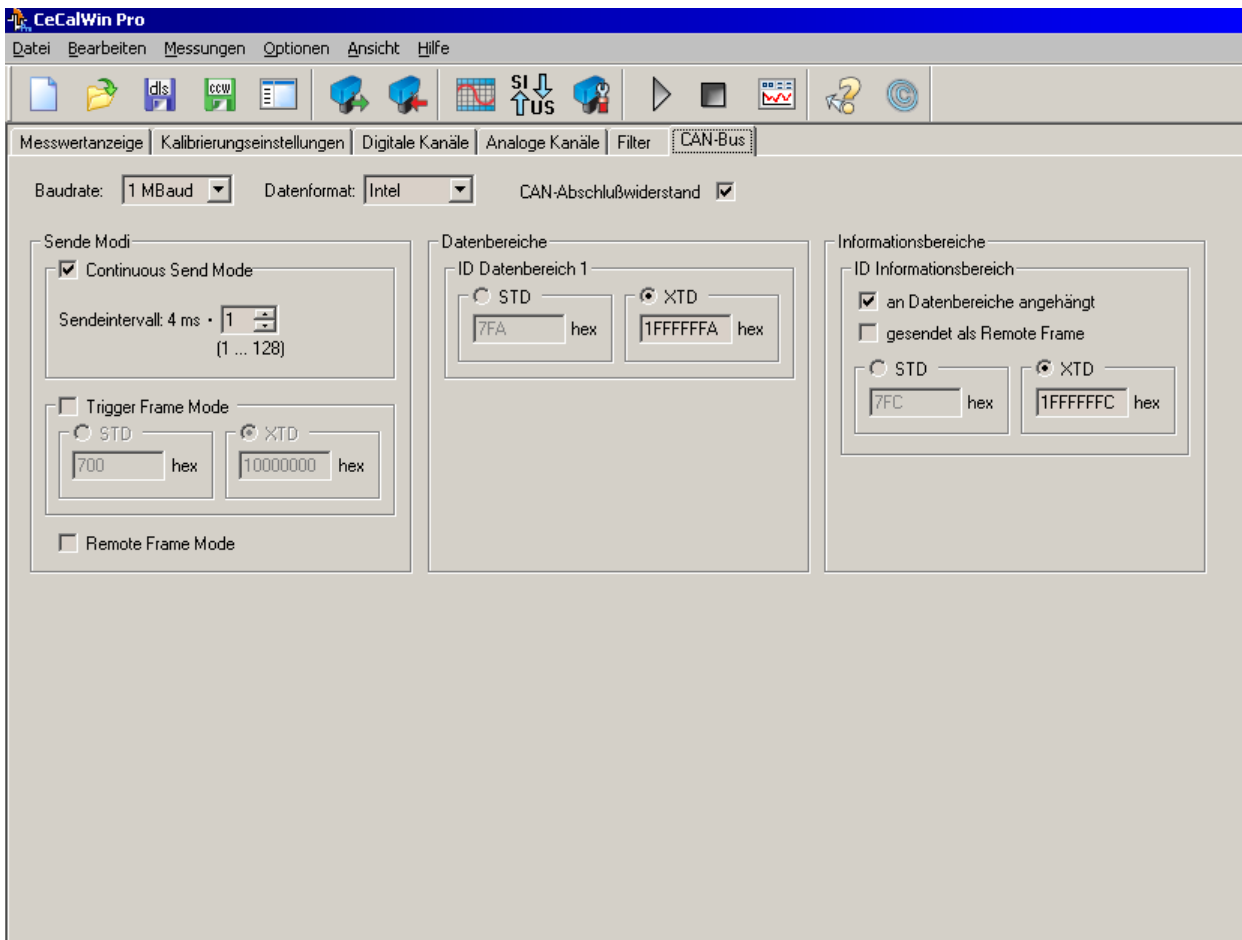
Die Nachrichten werden kontinuierlich und zyklisch gesendet, mit einer Periode, die in CeCalWin Pro eingestellt wird (mit Voreinstellung 4ms). Es können Zykluszeiten zwischen 4ms und 512ms (in 4ms Schritten) ausgewählt werden.

Remote Frame Mode (REM):

Der Sensor antwortet auf eine Remote-Anfrage des Master-Controllers. Der Sensor sendet den **Datenbereich** (Antwort auf die Remote-Anfrage), gefolgt vom **ID-Statusbereich**, falls angeschaltet.

Trigger Frame Mode (TRG):

Der Sensor antwortet auf eine Triggernachricht vom Master-Controller (für die Synchronisation). Die Triggerbereich-ID muss über CeCalWin Pro in den Sensor eingegeben werden.



Die Identifier-Nummern aller **Datenbereiche** und des **ID-Statusbereichs** können separat in CeCalWin Pro eingestellt werden. Die Einstellungen von Baudrate und Datenformat erfolgen ebenso über CeCalWin Pro.

CAN-Bus Typ : CAN V2.0B
 Baudrate : 1MBaud (voreinstellung), 500kBaude, 250kBaude, 125kBaude
 Datenformat : Intel (Voreinstellung), Motorola backward

3.1 Definition der Bereiche

Die Definitionen hier zeigen, wie die Datenbytes eines CAN-Nachrichtenbereichs angeordnet sind, um die übermittelten Daten zu entziffern.

Definitionen für das Intel Format

Datenbereich

Format: 8 Datenbytes

Voreinstellung ID (Standard): 0x7FA

Voreinstellung ID (Extended): 0x1FFFFFFA

Datenbyte	Beschreibung	Einheit	Datentyp
0	Timestamp (Bit 0 ... 7)	4 ms	unsigned
1	Timestamp (Bit 8 ...15)		
2	v_L (Bit 0 ... 7)	10^{-2} m/s	unsigned
3	v_L (Bit 8 ...15)		
4	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet</i> (Bit 0...7)		
5	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet</i> (Bit 8...15)	mm	unsigned
6	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet</i> (Bit 16...23)		
7	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet</i> (Bit 24...31)		

ID-Statusbereich:

Format: 8 Datenbytes

Voreinstellung ID (Standard): 0x7FC

Voreinstellung ID (Extended): 0x1FFFFFFC

Datenbyte	Beschreibung	Einheit	Datentyp
0	Seriennummer (Bit 0...7)		
1	Seriennummer (Bit 8...15)	keine	unsigned
2	Seriennummer Bit 16...23)		
3	Sensornummer	keine	unsigned
4	Temperatur	°C	signed
5	LED Beleuchtungsstrom	10^{-2} A	unsigned
6	Statusbyte 1	siehe Tabelle 1, Seite 19	
7	Statusbyte 2	siehe Tabelle 2, Seite 19	

Definitionen für das Motorola Format

Datenbereich

Format: 8 Datenbytes

Voreinstellung ID (Standard): 0x7FA

Voreinstellung ID (Extended): 0x1FFFFFFA

Datenbyte	Beschreibung	Einheit	Datentyp
0	Timestamp (Bit 8 ...15)	4 ms	unsigned
1	Timestamp (Bit 0 ... 7)		
2	v_L (Bit 8 ...15)	10^{-2} m/s	unsigned
3	v_L (Bit 0 ... 7)		
4	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet (Bit 24...31)</i>	mm	unsigned
5	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet (Bit 16...23)</i>		
6	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet (Bit 8 ... 15)</i>		
7	<i>Weg seit Sensor eingeschaltet (Bit 0 ... 7)</i>		

ID-Statusbereich:

Format: 8 Datenbytes

Voreinstellung ID (Standard): 0x7FC

Voreinstellung ID (Extended): 0x1FFFFFFC

<i>Weg seit Sensor eingeschaltet</i>			
0	Seriennummer (Bit 16 ...23)	keine	unsigned
1	Seriennummer Bit 8 ... 15)		
2	Seriennummer (Bit 0 ... 7)		
3	Sensornummer	keine	unsigned
4	Temperatur	°C	signed
5	LED Beleuchtungsstrom	10^{-2} A	unsigned
6	Statusbyte 1	siehe Tabelle 1, Seite 19	
7	Statusbyte 2	siehe Tabelle 2, Seite 19	

Tabelle 1, Statusbyte 1:

Bit	Description	Status
0	STST_bit	0: Sensor aktiv 1: Sensor im Stillstand
1	Selftest_FLAG	0: Sensor im Betriebsmodus 1: Sensor im Selbsttestmodus
2	Sensor_OK	0: Sensofehler (siehe Bits 3-7 in Statusbyte 1) 1: Sensor OK
3	Temperatur_OK	0: Temperatur zu hoch 1: Temperatur OK
4	Optik_OK	0: Fehler im optischen Gang 1: Optischer Gang OK
5	Strom_Niedrig_Hoch	0: LED-Strom zu niedrig 1: LED-Strom zu hoch
6	Strom_OK	0: LED-Strom nicht OK (siehe Bit 5) 1: LED-Strom OK
7	Spannung_OK	0: Fehler Stromversorgung (s. Bits 3-6 in Statusbyte 2) 1: Stromversorgung OK

Tabelle 2, Statusbyte 2:

Bit	Beschreibung	Status
0	LED_Kal	0: LED Kalibriermodus aus 1: LED Kalibriermodus ein
1	LED_Status (Bit 0)	0: LED aus 1: LED ein
2	LED_Status (Bit 1)	2: LED blinkend (2 kHz)
3	V25_OK	0: Fehler +2.5V Stromversorgung 1: +2.5V Stromversorgung OK
4	V33_OK	0: Fehler in +3.3V Stromversorgung 1: +3.3V Stromversorgung OK
5	VEE_OK	0: Fehler in -12V Stromversorgung 1: -12V Stromversorgung OK
6	VDD_OK	0: Fehler in +12V Stromversorgung 1: +12V Stromversorgung OK

Kontrollbereich:

Der Kontrollbereich wird vom Host-Controller erzeugt und hat zwei Funktionen. Die erste Funktion dient der Synchronisation, wobei der Sensor auf einen Triggerbereich vom Master-Controller anspricht. Die zweite Funktion dient dazu, Kontrollnachrichten vom Host-Controller anzunehmen und auf sie zu reagieren.

Datenbyte 0 des Kontrollbereichs wird ausgelesen und die nachstehend beschriebene Funktion ausgeführt. Alle anderen Datenbytes (Datenbyte 1 bis 7) des Triggerbereiches werden ignoriert.

Format: 8 Datenbytes

Voreinstellung ID (Standard) : 0x700

Voreinstellung ID (Extended) : 0x10000000

Datenbyte 0 Wert	Sensorreaktion
0x00	Der Sensor sendet den Datenbereich gefolgt vom ID-Statusbereich , falls eingeschaltet (Synchronisation)
0x01	Sensor geht in Selbsttestmodus - LEDs werden mit ca 2 kHz moduliert - eine Geschwindigkeit von ca. 14 km/h sollte vom Sensor ausgegeben werden; das Fahrzeug muss sich dazu im Stillstand befinden.
0x02	Der Sensor geht aus dem Testmodus - normale Funktionalität von LEDs und Sensor.
0xAA	Sensor zurücksetzen
0xAB	Zurücksetzen von Wert "Weg seit Sensor eingeschaltet"
0xF0	LED ausschalten
0xF1	LED einschalten
Andere	Keine Sensorreaktion

3.2 Fehlersuche und -behebung CAN / CORREVIT® LFII P Sensor

Fehler: Es sind keine Botschaften auf dem CAN Bus vorhanden.

Überprüfen sie folgende Punkte:

- Die Elektronik ist mit Strom versorgt.
- Das Auswertesystem ist mit der Elektronik des LFII P Sensors verbunden.
- Auswertesystem und Sensorelektronik haben die gleichen Einstellungen für Baudrate, CAN Identifier und Identifier-Typen (Standard oder Extended).
- Wenn Sie einen CANalyser oder ein Datenerfassungssystem mit Akzeptanzfilter verwenden, stellen Sie sicher, dass die Botschaften vom Sensor nicht blockiert bzw. gesperrt sind

Fehler: Daten, die über den CAN Bus empfangen wurden erscheinen inkorrekt

Überprüfen Sie folgende Punkte:

- Das Datenverarbeitungssystem benutzt Intel Datenformat für die Kommunikation über CAN Bus.
- Datenverarbeitungssystem und Sensorelektronik arbeiten mit den gleichen Einstellungen für den Typ der gemessenen Werte (mit oder ohne Vorzeichen, Anzahl der Bits).

CORRSYS-DATRON empfiehlt, ".dbc"-Dateien zu benutzen, um Probleme mit falschen Dateitypen oder Bitlängen zu vermeiden. Sensorspezifische ".dbc"-Dateien können unter www.corrsys-datron.com heruntergeladen oder direkt von der CORRSYS-DATRON Applikationsabteilung zur Verfügung gestellt werden.