



Innovación con propósito de vida.

Electrónica automotriz

**Tema 7: Redes específicas del sector
automotriz I**

CAN BUS

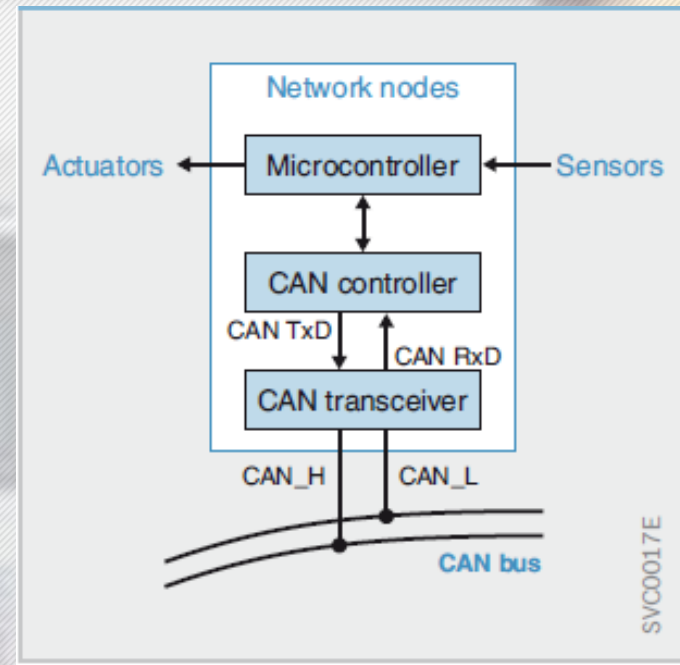
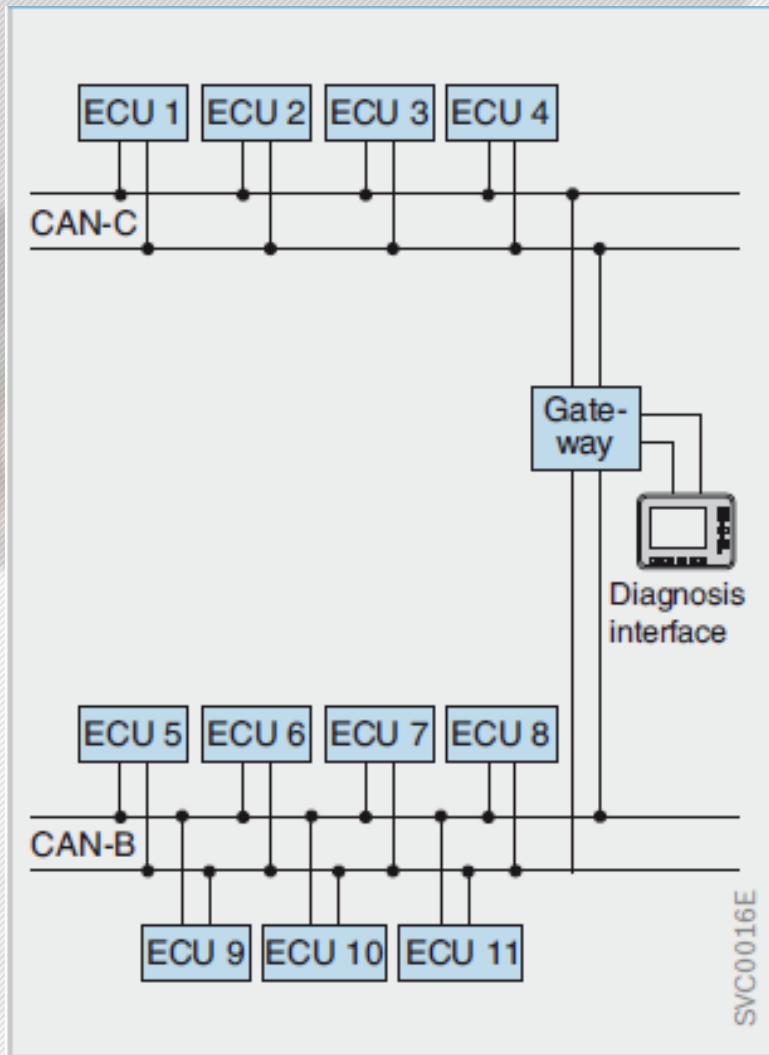
Introducido en 1991, el protocolo de comunicación CAN (Controller Area Network) fue el primer bus de comunicación incluido en un vehículo. Además de ser el sistema estándar en el sector automotriz, el bus CAN es usado comúnmente como un bus de campo en automatización general.

CAN BUS

Existen dos tipos de buses CAN:

- CAN de alta velocidad (CAN-C)
 - Sistema de control del motor
 - Control electrónico de transmisión
 - Sistemas de estabilización del vehículo (por ejemplo, ESP)
 - Panel de instrumentación
- CAN de baja velocidad (CAN-B)
 - Control del sistema de aire acondicionado
 - Ajuste del asiento
 - Control de ventanas
 - Control de techo

CAN BUS



CAN BUS

Debido al aumento del uso de sistemas mecatrónicos en los vehículos, se tuvo la idea de diseñar un sistema bus con costos eficientes como alternativa al CAN de baja velocidad.

Es por esto que en 1998, se creó una comisión conformada por distintos fabricantes automotrices con el objetivo de desarrollar la especificación de un bus serial para conectar sensores y actuadores en el área electrónica. La especificación resultante del LIN bus fue implementado en la producción del Mercedes-Benz SL en el año 2001.

Referencias bibliográficas

- Bosch, R. (2013). *Bosch Automotive Electrics and Automotive Electronics. Systems and Components, Networking and Hybrid Drive.* (5^a ed.). Alemania: Springer.
- Ribbens, W. (2012). *Understanding Automotive Electronics: An Engineering Perspective.* (7^a ed.). Alemania: Butterworth-Heinemann.

Créditos

Desarrollo de contenido:
Dr. Angelo Raimondi

Coordinación académica de área:
Ing. Martha Patricia Araujo Alvarez MAE
Universidad TecMilenio

Producción
Universidad TecVirtual



Innovación con propósito de vida.