



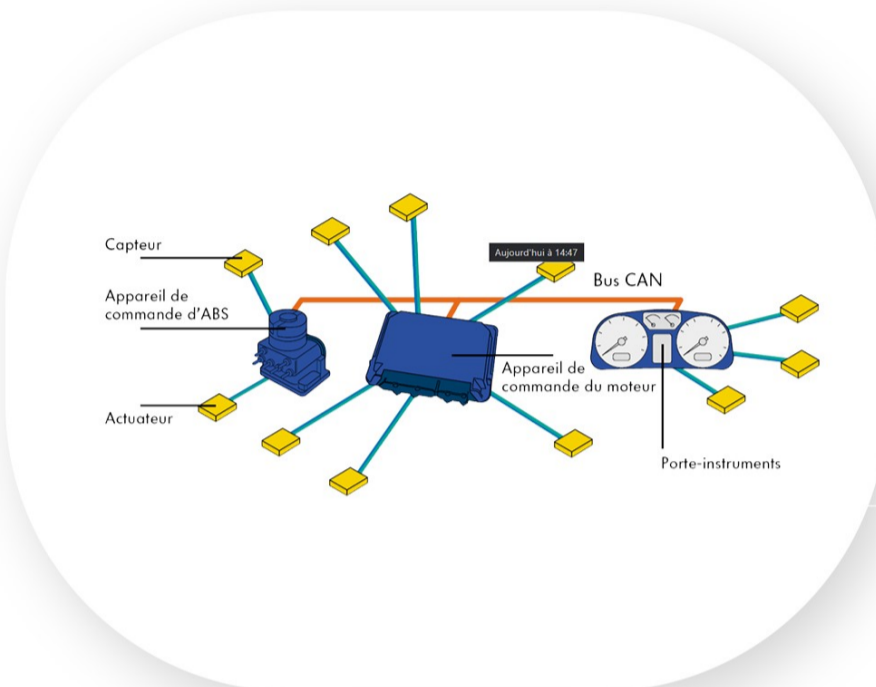
FORMATION OUTILS DE DÉVELOPPEMENT

Réseau et bus de communication automobile LIN et CAN, Automotive Ethernet

KVASER

Résumé de la formation :

- Introduction et basiques des bus de terrains automobiles
- Automotive / Ethernet / LIN / CAN
 - Structure des trames
 - Mode de fonctionnement
 - Couche physique
 - Spécificités :
 - LIN : Master / Slave
 - CAN : Prise de parole Active / Silent mode
 - Ethernet : Débit
 - Cablages
- Outils de la chaîne :
 - Database editor
 - CANKing (Pas de logiciel LIN disponible)
 - Outils associés
 - Outil Ethernet



Public cible :

- Ingénieurs réseau automobile
- Metteur au point de fonction temps réel sur banc et sur véhicule
- Connaissance logicielle :
 - Creation de fichier dbc, Idf, TUIP, UDR
 - Configuration de boîtier CAN, LIN, Ethernet



Format animation :

- 1 jour de formation
- Présentiel
- Théorique et pratique



Outils nécessaires :

- Pc windows avec :
 - CANKing
 - Driver KVASER
- Interface KVASER CAN et LIN
- ECU avec faisceau associés
- Passerelle CAN/LIN
- Alimentation électrique 12V
- ECU et moyens d'investigation (matériel client accepté)



Trame pédagogique :

- Un intervenant expert bus de communication
- Présentation des fonctions de communication
- Exercices pratiques



Doc support :

- Support de présentation
- Manuel de formation
- Banc de testes



Formation complémentaire :

- TOPCON (IHM)
- Ecodev / Motohawk / Raptor dev