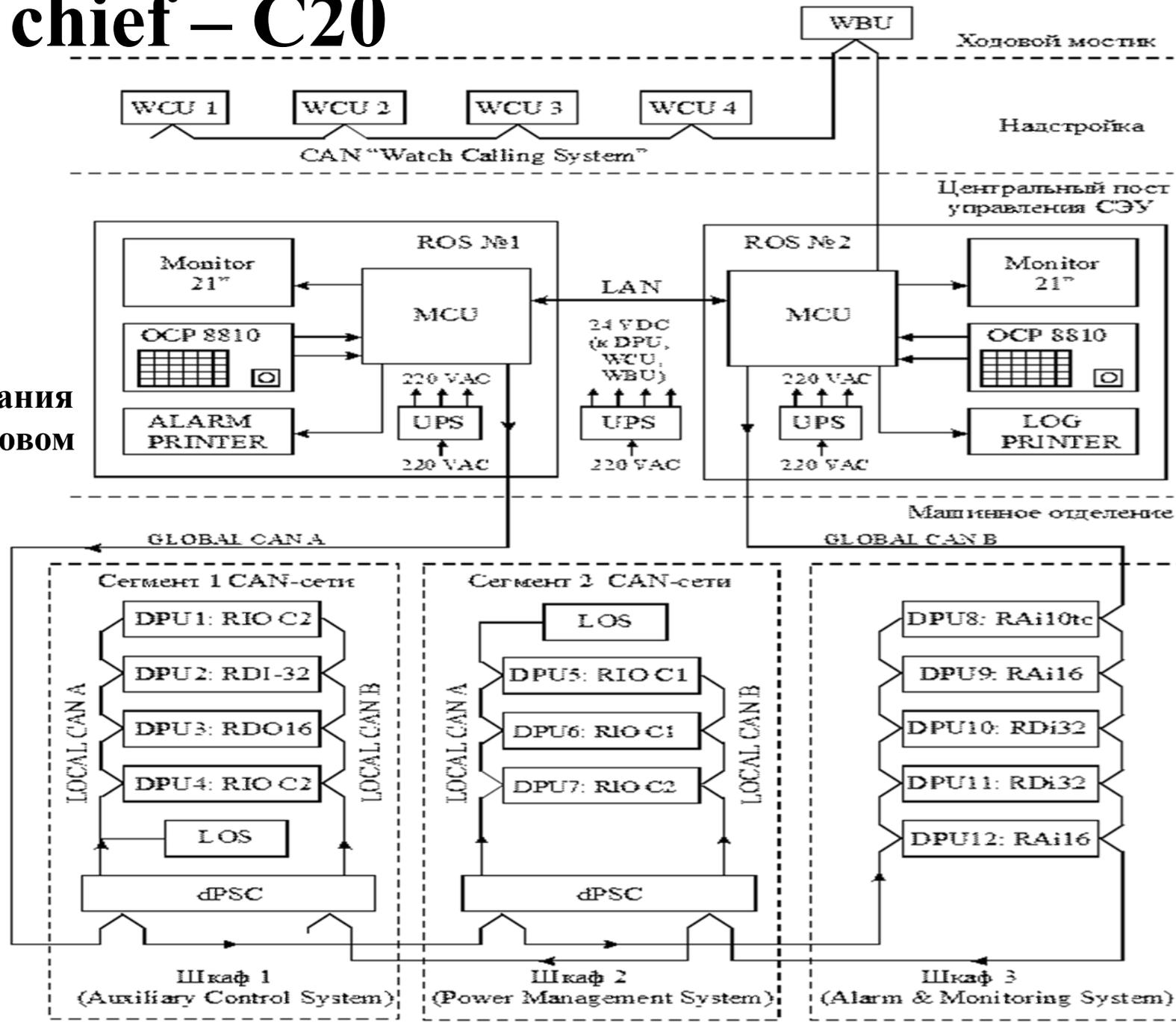


Data chief – C20

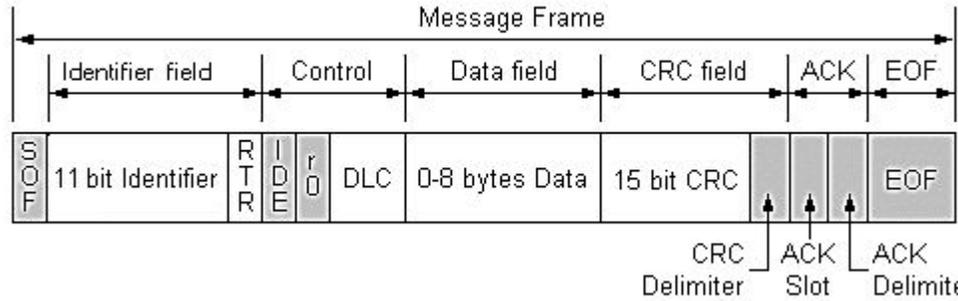
- распределенная обработка данных (*Distributed Process Unit – DPU*);
- местные станции управления (*Local Operator Station – LOS*);
- станции дистанционного управления (*Remote Operator Station – ROS*);
- сигнализация и вызов вахтенного, расположенные в каютах и местах пребывания экипажа (*Watch Cabin Unit – WCU*) и на ходовом мостике (*Watch Bridge Unit – WBU*).



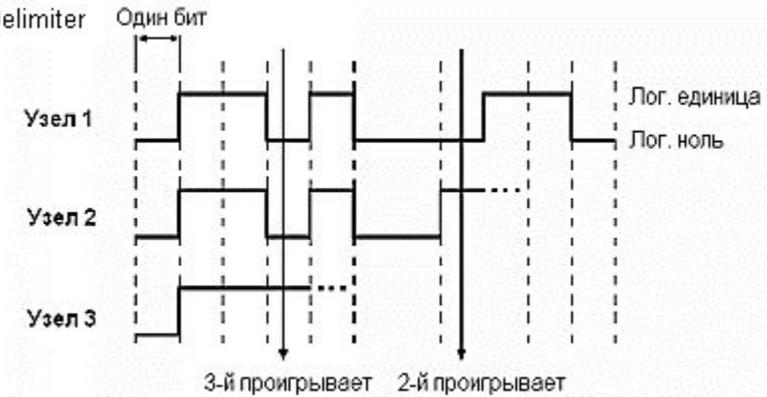
В состав ROS входят:

- основной компьютерный блок **MCU** (*Main Computer Unit*);
- цветной монитор;
- панель управления **OCP 8810** (*Operator Control Panel*);
- принтер;
- источник бесперебойного питания **UPS** (*Uninterruptible Power Source*).

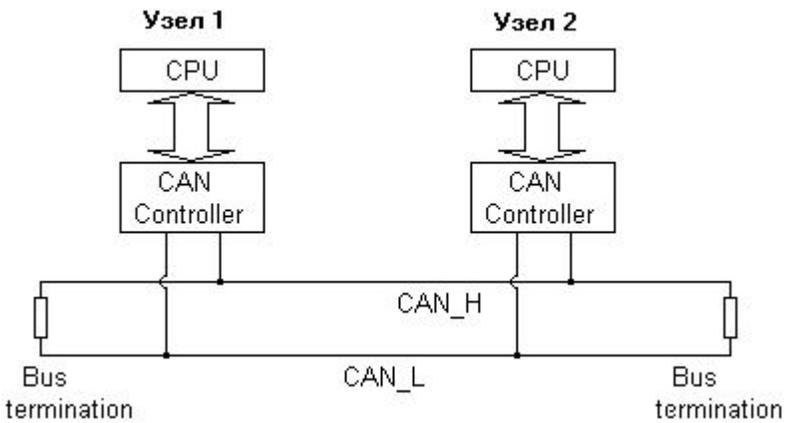
Протокол CAN



Data frame стандарта CAN 2.0A



Побитовый арбитраж на шине CAN



Топология сети CAN

ISO/OSI Model

| |
|--------------|
| Application |
| Presentation |
| Session |
| Transport |
| Network |
| Data Link |
| Physical |

CAN

Layers/Sublayers

| |
|----------|
| LLC |
| MAC |
| Physical |

Логическая структура протокола CAN

| скорость передачи | максимальная длина сети |
|-------------------|-------------------------|
|-------------------|-------------------------|

1000 Кбит/сек

40 метров

500 Кбит/сек

100 метров

250 Кбит/сек

200 метров

125 Кбит/сек

500 метров

10 Кбит/сек

6 километры

