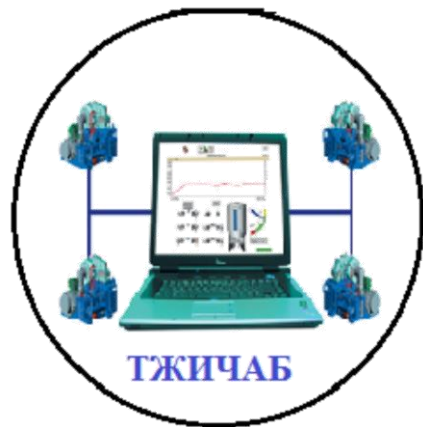




ТОШКЕНТ ИРРИГАЦИЯ ВА ҚИШЛОҚ
ХЎЖАЛИГИНИ МЕХАНИЗАЦИЯЛАШ
МУҲАНДИСЛАРИ ИНСТИТУТИ



ТЖИЧАБ

CAN –Controller Area Network комплекс стандарти



Газиева Раъно Тешабаевна



Технологик жараёнлар ва ишлаб чиқаришни
автоматлаштириш ва бошқариш кафедраси
профессори
e-mail: ranogazieva1960@gmail.com



Фан мавзуларини ўзлаштириш бўйича тавсия қилинаётган адабиётлар

Асосий адабиётлар:

- 1. Voxidov A.X. Abdullaeva D.A. Avtomatikaning texnik vositalari. T.,TIMI, 2011. 180 б.
- 2.Gazieva R.T. , Abdullaeva D.A.,To`xtamishev B.. Avtomatikaning texnik vositalari va raqamli avtomatika. T., 2014., 180 б.
- 3.Рачков М.Ю. Технические средства автоматизации.- Москва: МГИУ, 2006.- 347 с.
- 4. Handbook of modern sensors physics designs and applications. 2004, 1996 Springer-Verlag New York, Inc. /Перевод с англ. Современные датчики. Под редакцией Д.Фрайдена.-Москва: Техносфера. 2005. – 470 с. /
- 5. R.G.Jackson. Novel Sensors and Sensing. Taylor & Francis Group LLC, 2004. /Перевод с англ. Новейшие датчики. Джексон Р.Г.-Москва: Техносфера. 2007. – 384 с. /
- 6. John Mopton. AVR. An Introductory Course. OX5 1GB, England.2002. (Микроконтроллеры AVR.Вводный курс./пер.с англ.-м.Додека-XX1”,2006.- 272 с.)
- 7. Бохан Н.И., Добрышев Ю.В. и др. Средства автоматики и телемеханики. – Москва.: Агропромиздат, 1992. - 352 с.
- 8. Gazieva R.T., va boshqalar. Avtomatika asoslari va ishlab chiqarish jarayonlarini avtomatlashtirish fanidan laboratoriya mashg`ulotlari bo`yicha uslubiy qo`llanma. – Toshkent.:TIQXMMI, 2019. – 268 б.

Интернет сайтлар

9. [http : // www. moskov12. htm](http://www.moskov12.htm)

10. www.elec.ru.

11. [www. Ziyonet.uz](http://www.Ziyonet.uz), <http://www.study.uz>,
<http://www.uz>, <http://www.talaba-qmii.narod.ru>,
[http://internet-search.newmail.ru/article s.htm](http://internet-search.newmail.ru/article_s.htm),
<http://www.bestlibrary.ru>, <http://www.gpntb.ru/>,
<http://www.rsl.ru/>,

CAN –Controller Area Network комплекс стандарти

Режа :

- 1. CAN комплекс стандарти хакида
умумий маълумот**
- 2. CAN нинг асосий хусусиятлари**
- 3. CAN нинг сатх (боскичлари)**

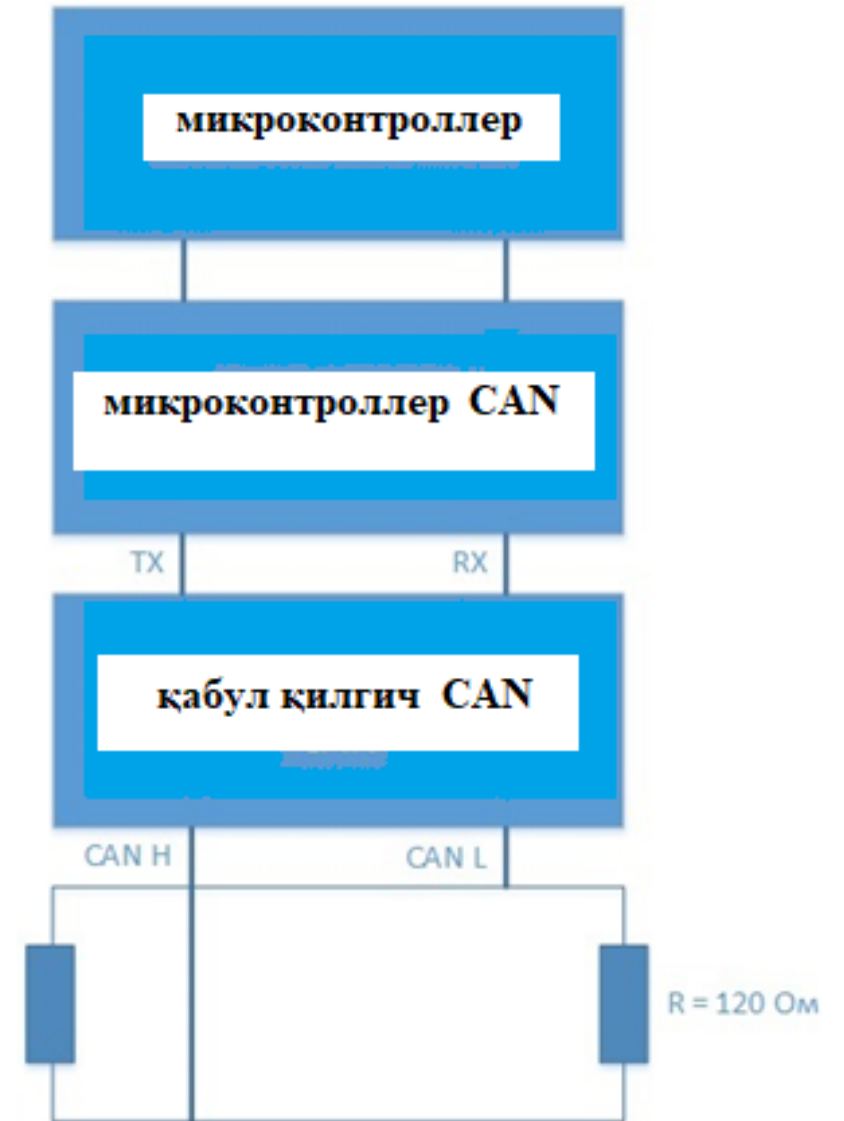
CAN ([англ. Controller Area Network](#) — саноат тармоғи стандарти, асосан турли хил актуаторлар ва сенсорларни битта тармоққа бирлаштиришга қаратилган. Узатиш режими - кетма-кет, трансляция, пакет.

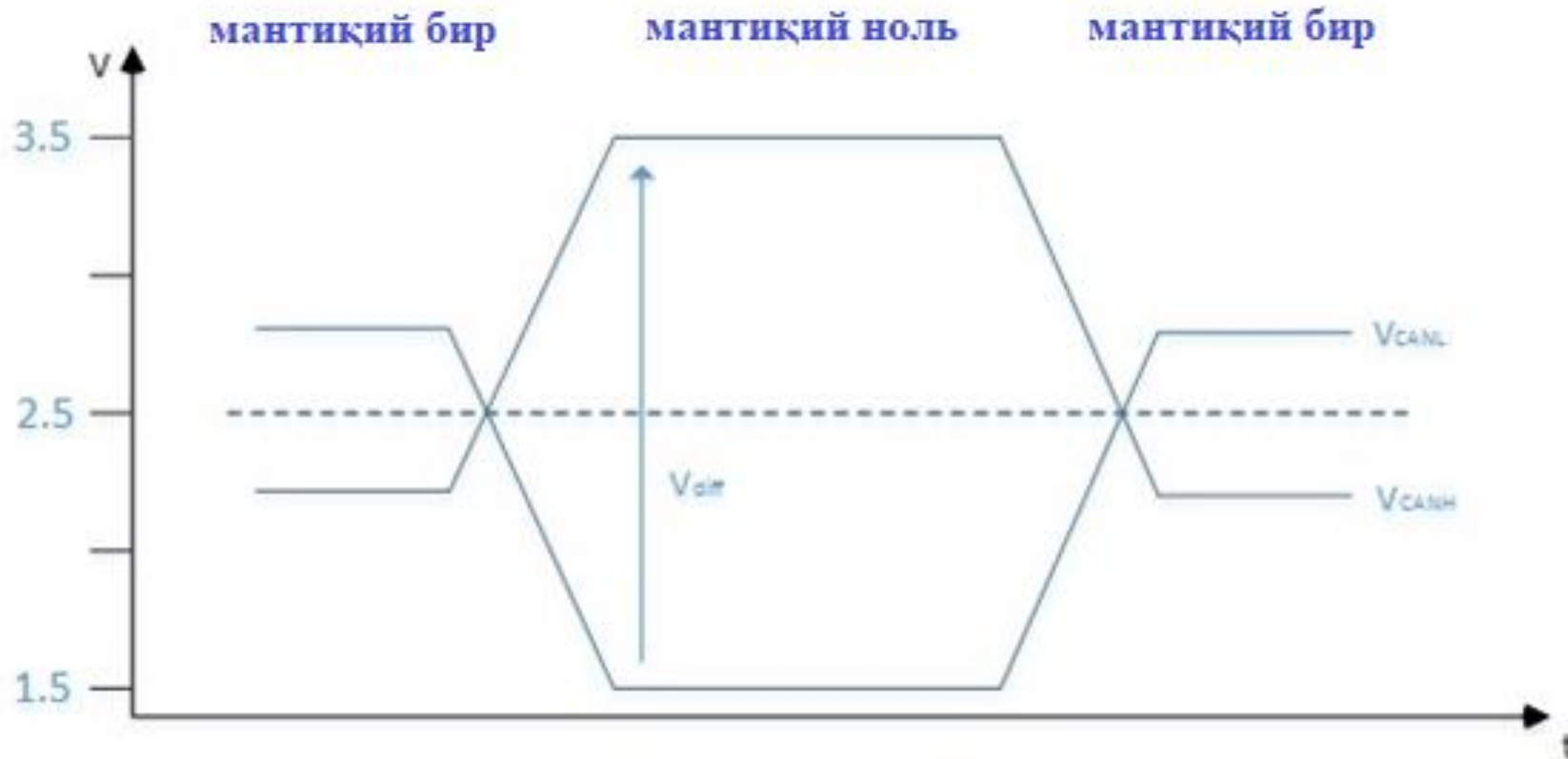
CAN 1980-йилларнинг ўрталарида ишлаб чиқилган бўлиб, ҳозирда саноат автоматикаси, уй автоматикаси ("ақлли уй") технологиялар, автомобилсозлик ва бошқа кўплаб соҳаларда кенг қўлланиляпти.



CAN 1 Мбит / с гача тезликни ва саккиз байтдан кўп бўлмаган маълумотларни ўз ичига олган пакетларни яратишга имкон беради.

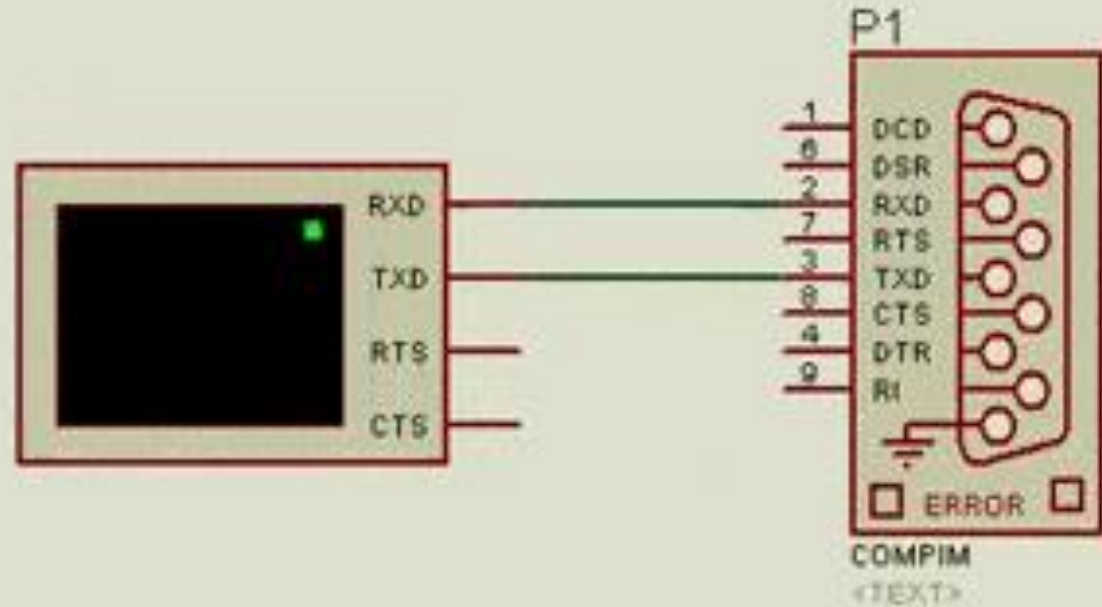
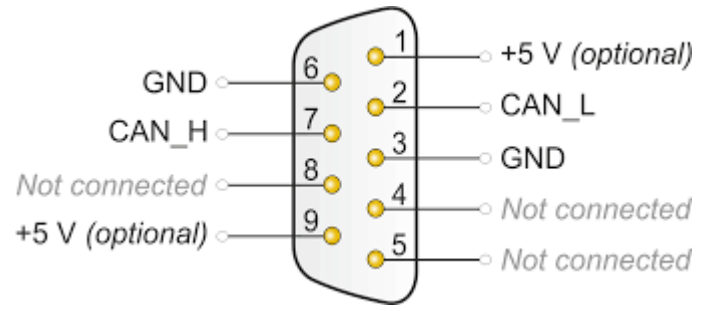
CAN контроллерлар шунингдек, реал вақт режимида TTCAN протоколи орқали аниқланган маълумотларни узатишни ташкил қилиш учун қўшимча имкониятларга эга.





CAN шинаси маълумотларни узатиш учун 1 Мбит / с тезликда сим узунлиги 40 м дан ошмайди. Шунингдек, узатиш тезлиги 10 кбит / с га туширилганда тармоқ симини 1,5 км га етказишга эришиш мумкин.

Interfacing UART Module (GSM)





EZ Data Logger - бу кичик маълумотларни рўйхатдан ўтказиш дастури. Уни кичик масофадаги тизимга қўллаш мумкин. Фойдаланувчиларга қулай интерфейс ёрдамида фойдаланувчилар ҳеч қандай дастурлаш қобилиятсиз маълумотларни рўйхатга олиш дастурларини тез ва осонликча яратишлари мумкин

CANopen Master API – дастурий пакет бўлиб, CANopen Master иловаси остида дастурларни ишлаб чиқишни енгиллаштиради.

Илова CANopen қурилмаларидан маълумотларни функционал интерфейс орқали олади. Натижада, маълумотлар дарҳол дастур орқали қайта ишланиши мумкин.



E'TIBORINGIZ UCHUN RAHMAT