

ÜBERWACHUNG EINES HEIZUNGSSYSTEMS VIA CAN - BUS

FH CAMPUS 02 Automatisierungstechnik

Bernhard Forjan / Manuel Knittelfelder

52011623@edu.campus02.at/ 52011629@edu.campus02.at

Agenda

- ◆ Projektziele
- ◆ Schematischer Aufbau
- ◆ Erweiterung UVR16x2
- ◆ Auslesen CAN Nachrichten mit CANalyzer
- ◆ Zuordnung und Programmierung CAN Bus
- ◆ Visualisierung und Benachrichtigung

Projektziele

- Überwachung einer Hackschnitzelheizung und des Heizkreislaufes
- Übertragung der Daten in einen Server
- Darstellung der CAN – Werte in einer Visualisierung
- Benachrichtigung bei Grenzwertüberschreitung sowie bei Fehlermeldungen des Heizungssystems

Schematischer Aufbau

Automatisierungssystem
(HomeAssistant)



RaspberryPi

MCP2515



SPI



ESP8266

TCP/IP

Steuergerät Haus
(UVR16x2)



Steuergerät Heizraum
(UVR1611)

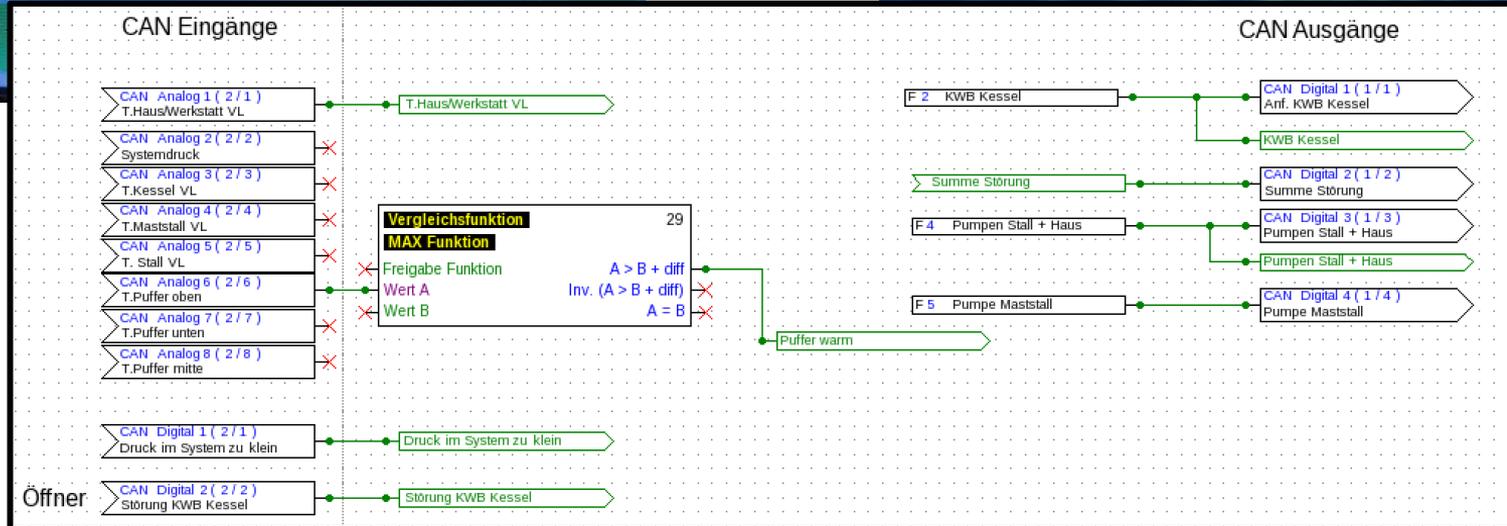
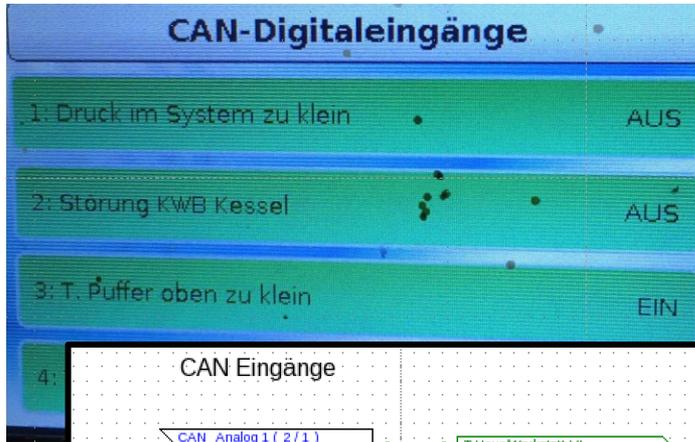


CAN-Bus

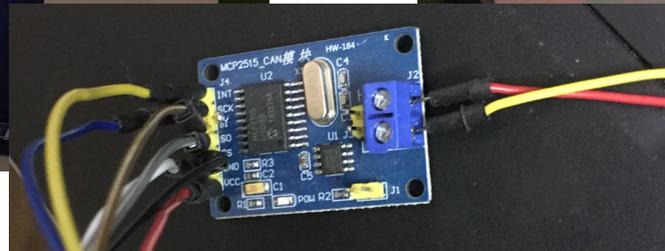
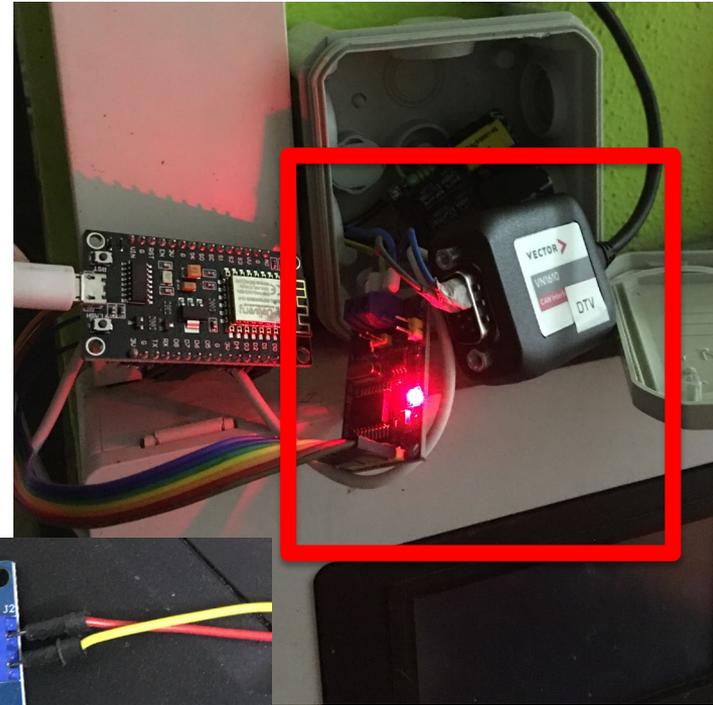
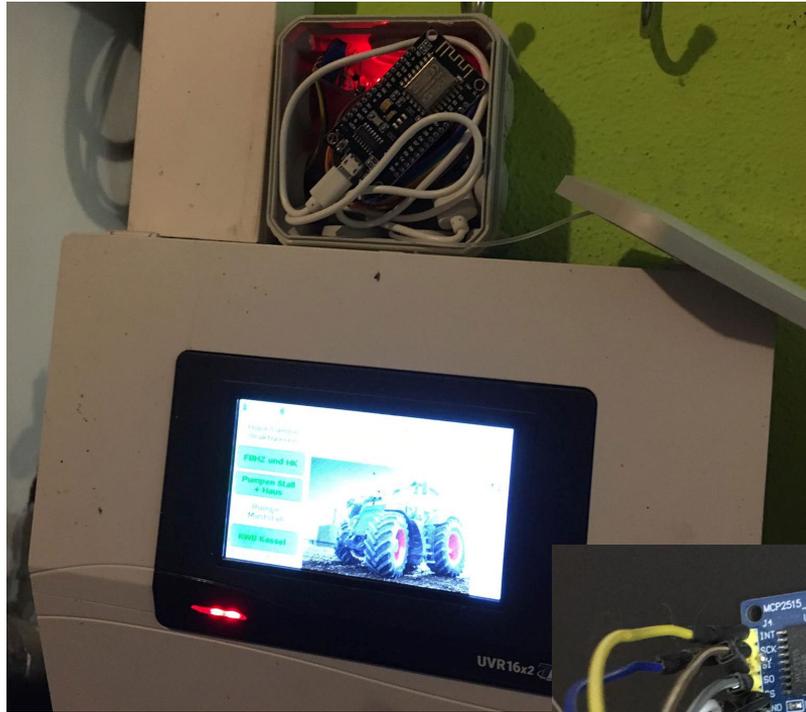


KWB Multifire

Erweiterung UVR16x2



Anbindung CANalyzer



CAN-Bus Nachrichten

The screenshot displays the Vector CANoe interface. The top menu bar includes File, Home, Analysis, Simulation, Test, Diagnostics & XCP, Environment, Hardware, Tools, and Layout. The Hardware menu is expanded, showing options like Channel Usage, Channel Mapping, Network Hardware, Configuration, Control, Tools, Protocol Configuration, Vector I/O, GPS Configuration, Video Configuration, and Other. Below the menu is a toolbar with various icons for trace and write operations. The main window is divided into two sections: Trace and Write.

Trace Section:

Time	Chn	ID	Name	Event Type	Dir	DLC	Data length	Data
510.815232	CAN 1	702		CAN Frame	Rx	1	1	05
507.990715	CAN 1	701		CAN Frame	Rx	8	8	05 87 01 00 F4 EC 4D 35
463.893362	CAN 1	100		CAN Frame	Rx	6	6	80 AD 9D 82 F9 35
507.993794	CAN 1	1C1		CAN Frame	Rx	8	8	01 06 2B 2B 2B 2B 00 00
310.161916	CAN 1	202		CAN Frame	Rx	8	8	5F 02 D0 00 7B 02 BB 00
384.127810	CAN 1	182		CAN Frame	Rx	2	2	12 00
407.101271	CAN 1	282		CAN Frame	Rx	8	8	5E 02 60 02 CF 01 F3 00
202.590738	CAN 1	181		CAN Frame	Rx	8	8	0D 00 00 00 00 00 00 00

Write Section:

Source	Message
System	12-0005 Time-Sync: Deactivating software time synchronization. (HW-Sync active for all channels or <= 1 HW participating in SW-Sync).
System	Start of measurement 11:35:47.812 am
System	01-0003 CAN 1 (Classical CAN) real bus with 50000 BPS.

Zuordnung CAN Nachrichten

Identifizierung

Identifizierung	Objekt	Verwendung	
0x180 + NID	TPDO	NW Variable DIGITAL 1Bit pro Variable	
0x1C0 + NID	TPDO	Einheiten...	
0x200 + NID	TPDO	NW Variable ANALOG 1 – 4 je 16bit	
0x240+ NID	TPDO	NW Variable ANALOG 17 – 20 je 16bit	
0x280 + NID	TPDO	NW Variable ANALOG 5 – 8 je 16bit	
0x2C0 + NID	TPDO	NW Variable ANALOG 21 – 24 je 16bit	
0x300 + NID	TPDO	NW Nachricht 0x202	NW Variablen Analog 1-4 je 2 Byte
0x340 + NID	TPDO	T.Haus/Werkstatt VL	
0x380 + NID	TPDO	NW Systemdruck	NW Variablen Analog 5-8 je 2 Byte
0x3C0+ NID	TPDO	NW T.Kessel VL	
		T. Maststall VL	
		Nachricht 0x282	
		T. Stall VL	
		T. Puffer oben (1)	
		T. Puffer unten (1)	
		T. Puffer mitte (2)	

Programmierung ESP8266 + MCP2515

```
#####CAN Messages#####

canbus:
- platform: mcp2515
  id: first_canbus
  #spi_id: McpSpi
  can_id: 4
  cs_pin: GPIO15
  bit_rate: 50kbps #Baudrate: 5,10,20,31K25,33,40,50,80,83K3,95,100,125,200,250
  clock: 8MHZ
  mode: NORMAL #NORMAL: Normal operation / LISTENONLY: only receive data
```

```
#####Begin Message x282#####

- can_id: 0x282
  then:
    - lambda: |-
      double c(x[0]+256*x[1]);
      double d(x[2]+256*x[3]);
      double e(x[4]+256*x[5]);
      double f(x[6]+256*x[7]);

      id(T_Stall_VL).publish_state(c/10);
      id(T_Puffer_Oben).publish_state(d/10);
      id(T_Puffer_Unten).publish_state(e/10);
      id(T_Puffer_Mitte).publish_state(f/10);
```

```
#####Begin Message x181#####

- can_id: 0x181
  then:
    - lambda: |-
      std::string b(x.begin(), x.end());
      id(x181).publish_state(b[0]);

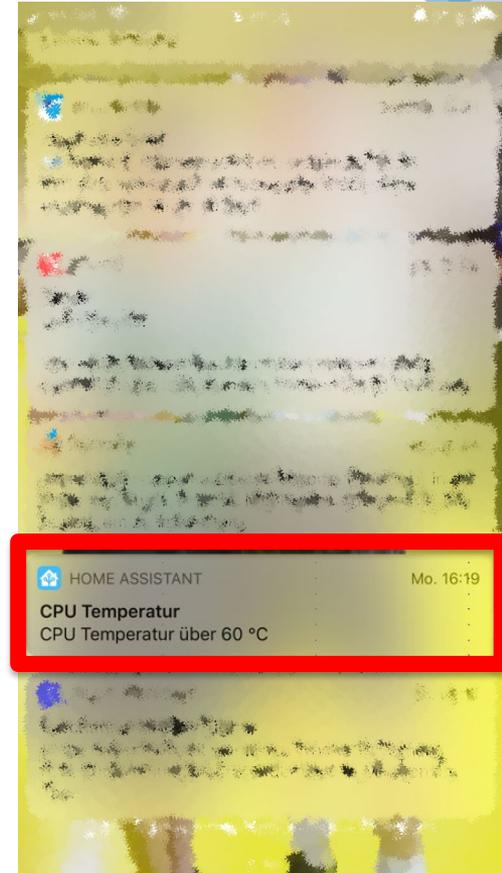
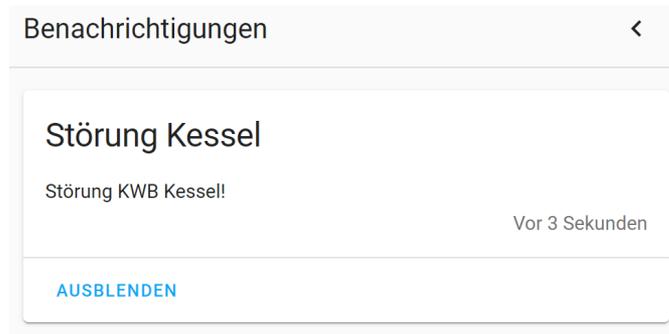
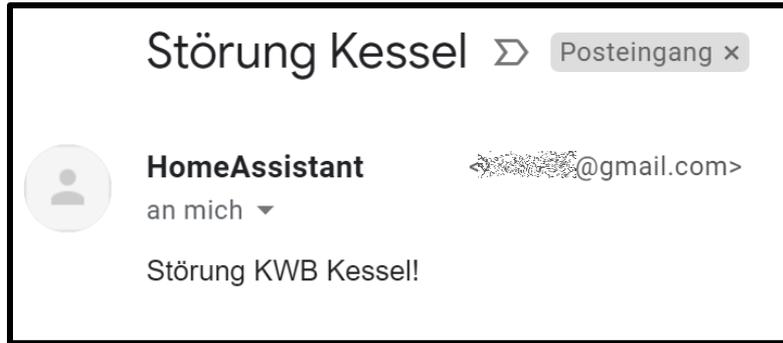
      std::uint16_t c(x[0]&1);
      std::uint16_t d(x[0]&2);
      std::uint16_t e(x[0]&4);
      std::uint16_t f(x[0]&8);
      std::uint16_t g(x[0]&16);
      std::uint16_t h(x[0]&32);
      std::uint16_t i(x[0]&64);
      std::uint16_t j(x[0]&128);
      std::uint16_t k(x[1]&1);

      id(Anforderung_Kessel).publish_state(c);
      id(Summe_Stoerung).publish_state(d/2);
      id(Pumpen_StHaus_Anforderung).publish_state(e/4);
      id(Pumpen_Maststall_Anforderung).publish_state(f/8);
      id(Pumpe_FBHZ_Anforderung).publish_state(g/16);
      id(Pumpe_Boiler).publish_state(h/32);
      id(Mischer_Heizkoerper).publish_state(i/64);
      id(Pumpe_Heizkoerper).publish_state(j/128);
      id(Pumpe_Solar).publish_state(k);

      # Bitmask verwendet um einzelne Bits zu verschieben bzw. darzustellen.

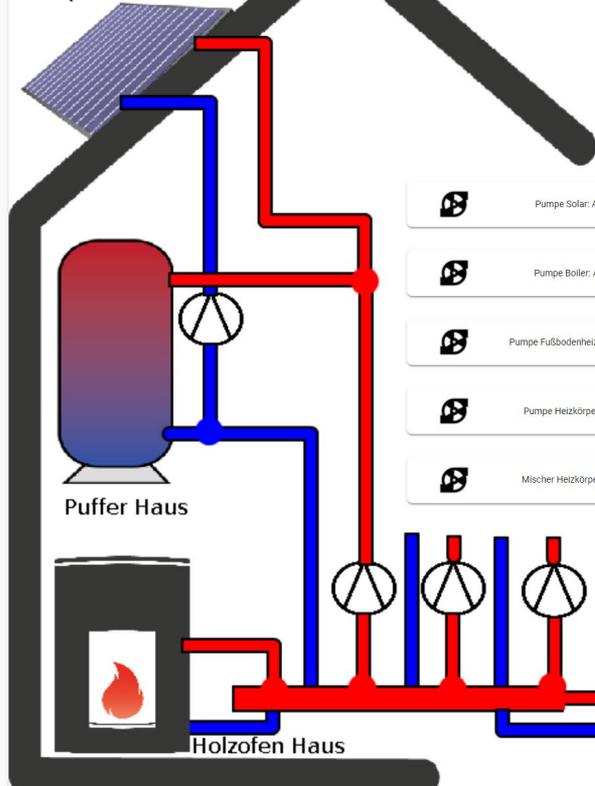
#####End Message x181#####
```

Benachrichtigung via Automatisierungssystem





Temperatur Solar



- Pumpe Solar: AUS
- Pumpe Boiler: AUS
- Pumpe Fußbodenheizung: AUS
- Pumpe Heizkörper: AUS
- Mischer Heizkörper: AUS

- KWB Kessel Anforderung EIN/AUS: EIN
- Pumpe Stall/Haus: EIN
- Pumpe Maststall: AUS

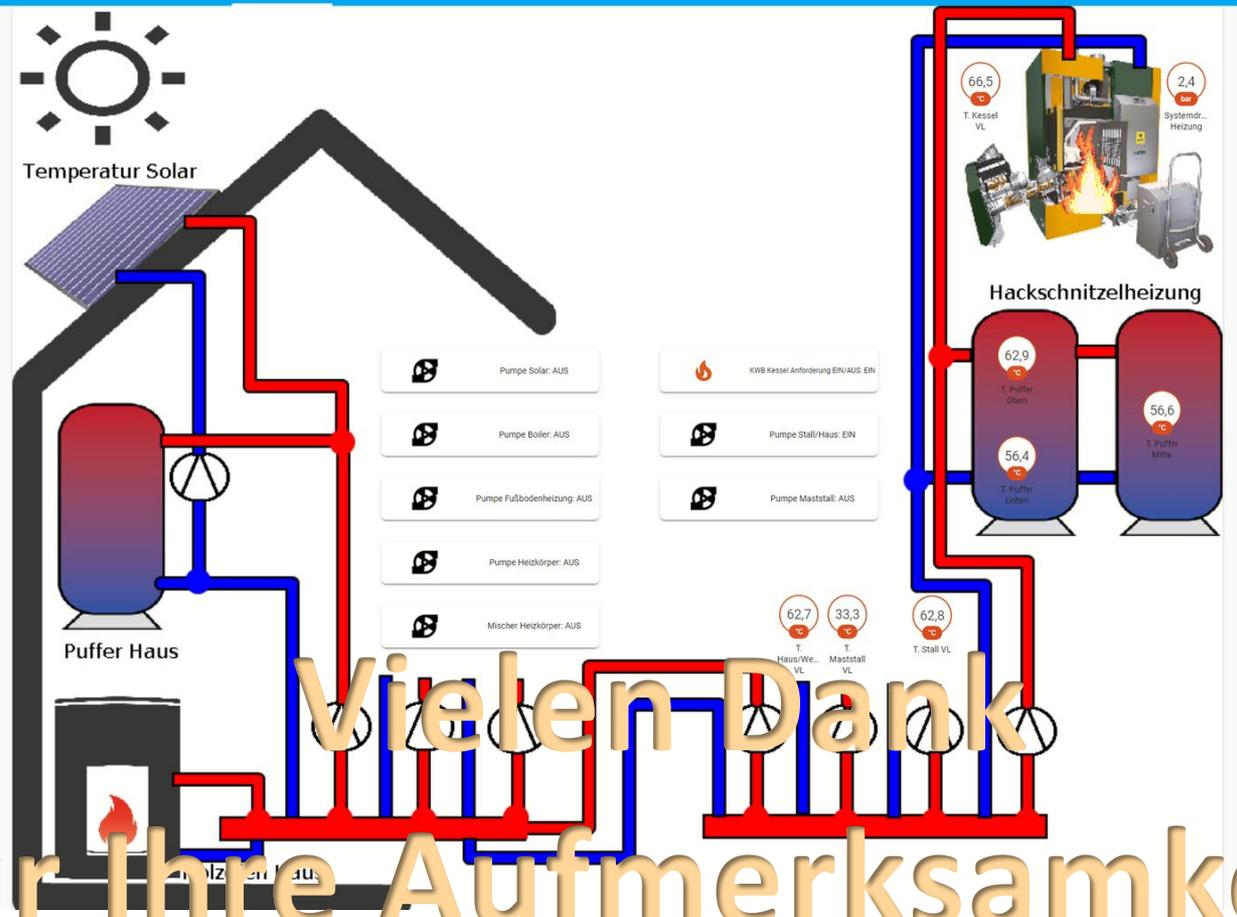


Hackschnitzelheizung

- 65,0 °C
T. Haus/We... VL
- 35,2 °C
T. Maststall VL
- 64,6 °C
T. Stall VL

- T. Stall VL 64,6 °C
- T. Puffer Oben 64,8 °C
- T. Puffer Unten 59,7 °C
- T. Puffer Mitte 60,4 °C
- T. Haus/Werkstatt VL 65,0 °C
- Systemdruck Heizung 2,5 bar
- T. Kessel VL 71,2 °C
- T. Maststall VL 35,2 °C

- Übersicht
- Energie
- Karte
- Logbuch
- Verlauf
- ESPHome
- File editor
- HACS
- Shelly
- Medien-Browser
- Entwicklerwerkzeuge
- Einstellungen
- Benachrichtigungen
- Manuel



Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!