

SISTEM DE CONTROL DISTRIBUIT PENTRU UN VEHICUL
ELECTRIC HIBRID
IMPLEMENTAT CU PROTOCOLUL CANopen – PARTEA I

GH. LIVINT, V. HORGA and M. RATOI

În lucrare se prezintă controlul în timp real distribuit al vehiculelor electrice hibride utilizând protocolul CANopen. Sunt prezentate resursele hardware și software ale sistemelor numerice utilizate (phyCORE-mpc555 și eZdsp 2808).