

Inhalt

	Seite
Vorwort	2
Einleitung	5
1 Anwendungsbereich	6
2 Normative Verweisungen	6
3 Begriffe	6
4 Systemkonfiguration	7
5 Architektur der digitalen Kommunikation	7
6 Steuerung des Ladevorgangs	7
7 Übersicht der Steuerung des Ladevorgangs	7
8 Informationsaustausch zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs	8
Anhang A (normativ) Digitale Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladesystems A für Elektrofahrzeuge	10
A.1 Allgemeines	10
A.2 Aktionen der digitalen Kommunikation während der Steuerung des Ladevorgangs	10
A.3 Digitale Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs	13
A.4 Parameterfestlegung	14
A.5 Bitübertragungs-/Sicherheitsschicht	20
Anhang B (normativ) Digitale Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladesystems B für Elektrofahrzeuge	22
B.1 Allgemeines	22
B.2 Digitale Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs	22
B.3 Abläufe der digitalen Kommunikation während der Steuerung des Ladevorgangs	22
B.4 Parameterfestlegung	23
B.5 Bitübertragungs-/Sicherheitsschicht	28
Anhang C (normativ) Digitale Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladesystems C (kombiniertes System)	29
C.1 Allgemeines	29
C.2 Erforderliche Austauschparameter	29
Literaturhinweise	31
Anhang ZA (normativ) Normative Verweisungen auf internationale Publikationen mit ihren entsprechenden europäischen Publikationen	32
Bild 1 – Digitale Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs zwischen einer Gleichstromladestation für Elektrofahrzeuge und einem Elektrofahrzeug	7
Bild A.1 – Ablaufplan der Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs des Systems A	13
Bild A.2 – Schaltplan des CAN-Bus	20
Bild A.3 – Eigens dafür vorgesehene CAN-Kommunikation zwischen Fahrzeug und Gleichstromladestation für Elektrofahrzeuge	21
Bild B.1 – Ablaufplan der Kommunikation zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs für System B	22

Tabelle 1 – Informationsaustausch zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs	8
Tabelle A.1 – Aktionen und Parameter der Kommunikation während der Steuerung des Gleichstromladevorgangs zwischen einer Station des Systems A und einem Fahrzeug	11
Tabelle A.2 – Während der Steuerung des Ladevorgangs zwischen einer Station des Systems A und dem Fahrzeug ausgetauschte Parameter	14
Tabelle A.3 – Spezifikationen der physikalischen Verbindungsschicht/Datenverbindungsschicht des Systems A	20
Tabelle B.1 – Abläufe der Kommunikation während der Steuerung des Gleichstromladevorgangs zwischen einer Station des Systems B und dem Fahrzeug	23
Tabelle B.2 – Parameter im Quittungsbetrieb des Ladevorgangs des Systems B	24
Tabelle B.3 – Parameter in der Stufe der Ladeparameterkonfiguration des Systems B.....	25
Tabelle B.4 – Parameter während des Ladevorgangs des Systems B	26
Tabelle B.5 – Parameter im Zustand Laden beenden des Systems B.....	27
Tabelle B.6 – Fehlerparameter des Systems B.....	27
Tabelle B.7 – Spezifikationen der physikalischen Verbindungsschicht/Datenverbindungsschicht des Systems B	28
Tabelle C.1 – Erforderliche Austauschparameter zur Steuerung des Gleichstromladevorgangs des Systems C	29