

	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-/Sicherungsschicht		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-/Sicherungsschicht		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