|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | LIN\_Task\_MT05.c | **LIN\_MT05\_ReceiveHandler**()  Три състояния:   1. CAN emu mode active? 2. detect start of CAN emu modе 3. normal MT-05 mode | Callback в драйвера за приемане,  приема всеки байт от МТ-05 |
|  | LIN\_Task\_MT05.c | UART\_UpdateByHandlerReceiving() | Polling на приемащия драйвер, който в себе си вика  **LIN\_MT05\_ReceiveHandler** |
|  | LIN\_Task\_MT05.c | LIN\_MT05\_StateMachine() | Ако режимът не е CAN емулация – нормална връзка с МТ-05 |