Một mô-đun Can cung cấp truy cập vào một CAN Hardware Unit có thể bao gồm nhiều CAN Controllers

Can Driver có 2 trạng thái là: CAN\_UNINIT và CAN\_READY

* Hàm Can\_Init phải thay đổi trạng thái của mô-đun thành CAN\_READY, sau khi khởi tạo tất cả các bộ điều khiển bên trong HW Unit.

Thực hiện:

Các thiết lập thanh ghi phần cứng có ảnh hưởng đến tất cả các CAN Controller bên trong HW Unit chỉ có thể được thiết lập trong hàm Can\_Init

Mô-đun ECU State Manager phải gọi Can\_Init tối đa một lần trong quá trình chạy.

+ Mỗi CAN Controller phải được khởi động riêng lẻ bằng cách gọi hàm **Can\_SetControllerMode (CAN\_CS\_STARTED**)

|  |
| --- |
| UNINIT, STOPPED, STARTED và SLEEP |

Có hai cách để kích hoạt các thay đổi trạng thái bằng các sự kiện bên ngoài:

* Bus-off event
* HW wakeup event

Các sự kiện này được chỉ ra bằng một ngắt hoặc bằng một bit trạng thái được đặt trong hàm **Can\_MainFunction\_BusOff** hoặc **Can\_MainFunction\_Wakeup.**