Formato de reporte de proyecto de implementación IoT

J. W. Autor, *Senior Member, IEEE*, y L. L. Autor, *Fellow, IEEE                                             Filiación Completa(Institución, Dirección, email)*

***Resumen*— El Resumen esta limitado a 150 palabras y no debe contener ecuaciones, figuras, tablas, o referencias.  Debe concisamente enunciar que fue hecho, como fue hecho, resultados principales, y su trascendencia.**

1. Introducción

El presente documento explica como se define un driver de CAN basado en AUTOSAR, más específicamente tres funciones, que son las de inicializar, la de escribir un mensaje y la de recibir un mensaje.

El código al que se refiere este documento se basa en código funcional para la tarjeta K64F, se muestra el código y los registrso más relevantes que hacen funcionar el driver. Las APIs que harán funcionar el código son:

* Can\_Init(): Para inicializar el código
* Can\_Write() para escribir el mensaje
* Can\_MainFunctionRead() para leer el mensaje.

.

1. Marco Teórico

CAN (Controller Area Network) es un estándar de comunicaciones basado en bus, que permite a microcontroladores comunicarse entre sí, sin la necesidad de una computadora host, es un protocolo que fue introducido en el año 1986 por Robert Bosch y que actualmente se utiliza en todo tipo de vehículos, desde trenes hasta barcos. Actualmente el CAN Bus es un estándar protocolado para el envío y recepción de mensajes [1].

1. Referencias

[1] CiA.org (Ed.). (n.d.). Can in automation (CIA). CAN in Automation (CiA): History of the CAN technology. https://www.can-cia.org/can-knowledge/can/can-history/