

**内回环模式：**自发自收，无需自应答，芯片 RX 和 TX 引脚悬空即可。软件开启内回环模式（ $\text{CAN\_CFG\_STAT} |= \text{BIT5};$ ）。软件注意滤波 ID，防止自己发送的数据被滤波掉，导致无法接收。内回环模式使能最好在 CAN 初始化和 ID 滤波函数之后，防止 CAN 初始化和 ID 滤波函数内开始的复位模式清除该模式使能位。

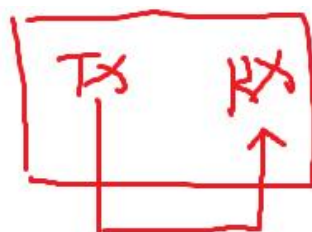


图 1 内回环示意图

**外回环模式：**自发自收，自应答。硬件需要将芯片 RX 和 TX 接入 CAN 收发器，CAN 收发器可以不挂入总线。软件需要开启外回环模式即可  $\text{CAN\_CFG\_STAT} |= \text{BIT6};$ ，再开启自应答功能（ $\text{CAN\_RCTRL} |= \text{BIT7};$ ）。软件注意滤波 ID，防止自己发送的数据被滤波掉，导致无法接收。外回环模式使能最好在 CAN 初始化和 ID 滤波函数之后，防止 CAN 初始化和 ID 滤波函数内开始的复位模式清除该模式使能位。

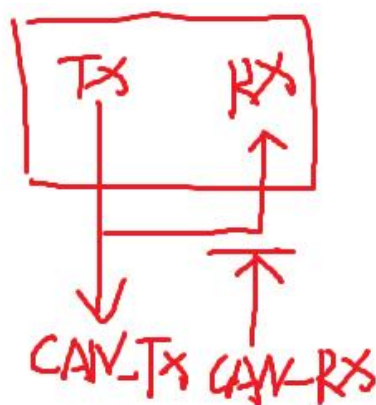


图 2 外回环示意图

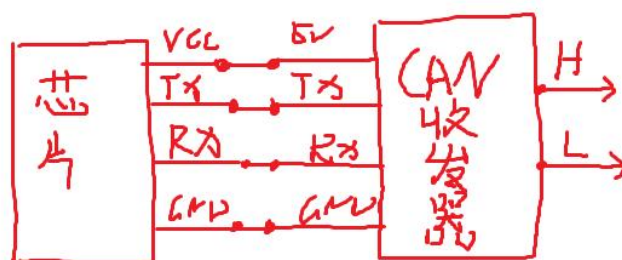


图 3 LKS 芯片与 CAN 收发器连接示意图