# HAT Raspberry

Cette carte est faite pour être branchée sur la Raspberry Pi qui servira de cerveau au Robot. Elle permettra d’alimenter la Raspberry Pi, communiquer avec l’autre robot (Grâce à XBee) et communiquer aux différents modules du robot avec un bus CAN.

Composants :

* XBee (communication sans fil)
* MCP25625 (contrôleur et transceiver CAN)
* Connecteur carte d’alimentation

Information MCP25625 :

Ce composant comprend à la fois un contrôleur CAN ainsi transceiver CAN. Nécessite une alimentation en 5V et en 3V3, un quartz pour la calibration et une résistance de Pullup sur le pin RESET

Reset :

Avec le composant MCP25625, il faut, au démarrage, soit faire un reset software (commande SPI) soit un reset hardware via le pin RESET. Voir datasheet page 30.

Pour le hardware, la pin RESET a une résistance de pullup (entre 1k et 10kOhm). Le reset peut être fait automatiquement grâce à un circuit RC (plus compliqué à mettre en place que le reset software)

