CAN parameter setting command

		Definition
0	Message header	0xaa
1	Message header	0x55
2	Type	0x02- Fixed 20 byte communication 0x12- Short message communication
3	CAN BPS	0x01(1Mbps) 0x02（800kbps）0x03（500kbps），0x04（400kbps）， 0x05（250kbps），0x06（200kbps），0x07（125kbps）， 0x08（100kbps），0x09（50kbps） 0x0a（20kbps） 0x0b（10kbps） 0x0c（5kbps）
4	Frame type	0x01- Standard frame, 0x02-Extended frame
5	Filter ID 1	1~8bit
6	Filter ID 2	9~16bit
7	Filter ID 3	17~24bit
8	Filter ID 4	25~32bit
9	Mask ID1	1~8bit
10	Mask ID2	9~16bit
11	Mask ID3	17~24bit
12	Mask ID4	25~32bit
13	CAN Mode	0x00-- Normal mode 0x01-- Silent mode 0x02- Loop back mode 0x03- Loop back + silent mode
14	Auto resending	0x00——Automatic retransmission is prohibited. 0x01——auto resending
15		0x00
16		0x00
17		0x00
18		0x00
19	Check code	When the red fonts are added up, they are 8 bits lower.

For example

-Set as default the fixed 20 byte length protocol

-Change the CAN baudrate 250K , Standard frame

		Definition
0	Message header	0xaa
1	Message header	0x55
2	Type	0x02
3	CAN BPS	0x05
4	Frame type	0x01
5	Filter ID 1	0x00
6	Filter ID 2	0x00
7	Filter ID 3	0x00
8	Filter ID 4	0x00
9	Mask ID1	0x00
10	Mask ID2	0x00
11	Mask ID3	0x00
12	Mask ID4	0x00
13	CAN Mode	0x00
14	Auto resending	0x01
15		0x00
16		0x00
17		0x00
18		0x00
19	Check code	0x09

```
Unsigned char sendbyte[20]
Unsigned int crc,i;
Sendbyte[0]=0xaa;
Sendbyte[1]=0x55;
Sendbyte[2]=0x02;     // Fixed 20 byte communication
Sendbyte[3]=0x05;     // 250kbps
Sendbyte[4]=0x01;     // Standard frame
Sendbyte[5]=0x00;
Sendbyte[6]=0x00;
Sendbyte[7]=0x00;
Sendbyte[8]=0x00;
Sendbyte[9]=0x00;
Sendbyte[10]=0x00;
Sendbyte[11]=0x00;
Sendbyte[12]=0x00;
Sendbyte[13]=0x00; // Normal mode
Sendbyte[14]=0x01; // auto resending
Sendbyte[15]=0x00;
Sendbyte[16]=0x00;
Sendbyte[17]=0x00;
```

```
Sendbyte[18]=0x00;
crc=0;
for(i=2;i<=18;i++)
        crc+= Sendbyte[I];
Sendbyte[19]=crc&0xff;
```