1. **can\_test目录**

can\_test目录下包含如下文件：

canSendTest ：CAN通信发送测试可执行文件（只适用图为智盒orin，官方demo）

canRecvTest ： CAN通信接收测试可执行文件（只适用图为智盒orin，官方demo）canUp.sh : CAN通信驱动加载脚本

ko文件：SPI-CAN驱动模块

1. **驱动加载，设置并设能CAN接口**

1）在当前目录下运行命令“sudo ./canUp.sh”

2）在运行结束后，打印“set can0 up success!!!” ，表示can0接口已设置并启用。

如下图，运行后，有can0 、 can1 、can2可以使用。

注意bitrate波特率（250k bps）。

