Q&A：

* **特别注意**

在所有的100us和1ms任务中，不能执行太多代码，确保函数isr\_systick\_timer()的执行时间不超过50us。

**CAN如何设置？**

hican.c => hican\_init()

* **CAN如何发送数据？如何把内部数据发到CAN总线上？**

hican.c => hican\_10ms\_hook(), isr\_timer\_hook\_user()

* **CAN如何接收数据？**

CAN总线接收到数据后，调用can\_test.c中的do\_objx()，然后此函数调用hican.c中的can\_do\_objx\_hook\_hican()函数。用户的CAN数据处理可在此函数中进行（建议进一步调用用户的函数，而不要在上述函数中添加太多代码，影响以后移植）。

* **XCP入口在哪？**

在hican.c的can\_do\_objx\_hook\_hican()中处理。

* **CAN Bus Off在哪里处理？**

在hican.c的do\_boff\_recovery()中处理，并被main()调用。

关于PC仿真环境（Visual Studio 6.0）：

* **PC仿真环境下，Resolver的值如何设置？**

pc\_hw.c => pc\_sim\_get\_resolver\_pos()