BÁO CÁO THỰC HÀNH BÀI 3

Môn học: **CHUYÊN ĐỀ THIẾT KẾ HỆ THỐNG NHÚNG 1**- Mã lớp: **CE437.N11**

Giảng viên hướng dẫn thực hành: Phạm Minh Quân

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Thông tin sinh viên** | |  |  | | --- | --- | | MSSV | Họ và tên | | 20520211 | Trương Hữu Khang | | 20520219 | Nguyễn Linh Anh Khoa | | 20520597 | Phan Duy Thông | |
| **Link các tài liệu tham khảo** *(nếu có)* |  |
| **Đánh giá của giảng viên**:  *+ Nhận xét*  *+ Các lỗi trong chương trình*  *+ Gợi ý* |  |

*[Báo cáo chi tiết các thao tác, quy trình sinh viên đã thực hiện trong quá trình làm bài thực hành. Chụp lại hình ảnh màn hình hoặc hình ảnh kết quả chạy trên sản phẩm. Mô tả và giải thích chương trình tương ứng để cho ra kết quả như hình ảnh đã trình bày. Sinh viên xuất ra file .pdf và đặt tên theo cấu trúc: MSSV\_HoTen\_Labx\_Report.pdf (Trong đó: MSSV là mã số sinh viên, HoTen là họ và tên, x trong Labx là chỉ số của bài thực hành tương ứng]*

Mục lục

[Câu 1. Lập trình giao tiếp CAN đơn giản trên KIT: 3](#_Toc119858083)

[Câu 2. Viết chương trình để thực hiện lập trình giao tiếp giữa 2 module CAN1 và CAN2: 5](#_Toc119858084)

[Câu 3. Kiểm tra, theo dõi và nhận diện dữ liệu CAN trên đường truyền 9](#_Toc119858085)

1. Lập trình giao tiếp CAN đơn giản trên KIT:

Tại phần Connectivity

Thông số CAN1

Graphical user interface, text, application

Description automatically generated

Table

Description automatically generated with medium confidence

Table

Description automatically generated

Thông số CAN2

Text

Description automatically generated

Table

Description automatically generated

1. Viết chương trình để thực hiện lập trình giao tiếp giữa 2 module CAN1 và CAN2:

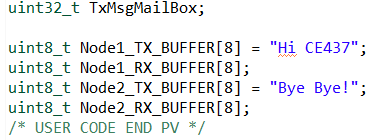
Lập trình giao tiếp giữa 2 module CAN1 và CAN2

Khai báo kênh truyền và kênh nhận của từng Node

A screenshot of a computer

Description automatically generated with medium confidence

Nội dung gửi từ Node1 qua Node2 với nội dung “Hi CE437” với kích thước 8 byte và nội dung gửi từ Node2 qua Node1 với nội dung “Bye Bye!” với kích thước 8 byte.



Hàm HAL\_CAN\_RxFifo0MsgPendingCallback là interrupt khi CAN nhận được dữ liệu vào FIFO0

Hàm HAL\_CAN\_RxFifo1MsgPendingCallback là interrupt khi CAN nhận được dữ liệu vào FIFO1

Text

Description automatically generated

Gán các interrupts

Graphical user interface, text

Description automatically generated

Hàm them message vào Tx và cho phép yêu cầu truyền

Text, letter

Description automatically generated

Ở hàm MX\_CAN1\_Init

Khai báo Header với Trường ID và kích thước 8 byte.

Text, letter

Description automatically generated

Text, letter

Description automatically generated

Text

Description automatically generated

Text

Description automatically generated

1. Kiểm tra, theo dõi và nhận diện dữ liệu CAN trên đường truyền

