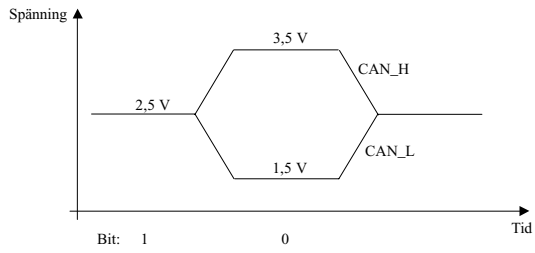


## Mätningar på Philips A82C250 CAN Interface Controller

### Normalt



Mätningarna kan inte påvisa att det är någon skillnad mellan spänningen på CAN\_H och CAN\_L när bussen är i viloläge eller det sänds ettor. (Spänningen mättes till 2,48 V.)

### Slutsats av de följande diagrammen

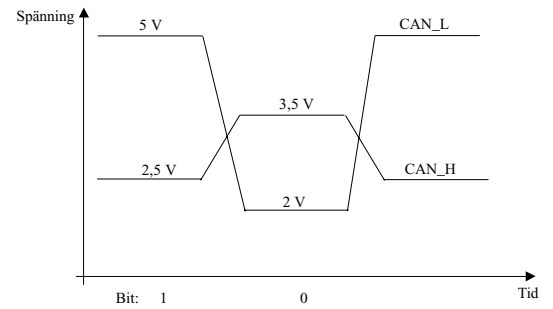
Så länge som spänningen på CAN\_H är större än spänningen på CAN\_L när nollor sänds, fungerar bussen.

Tydligt är bussen okänslig för förhållandet mellan CAN\_H och CAN\_L när bussen är i viloläge eller när ettor sänds.

Nollor är dominanta och ettor är recessiva på bussen.

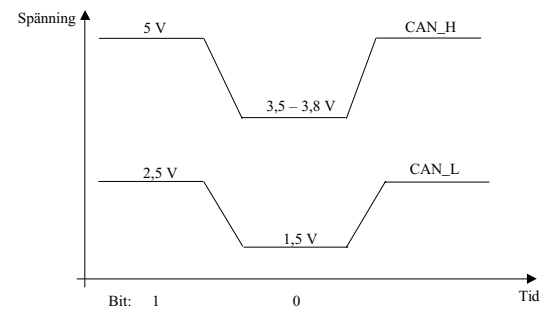
1

### CAN\_L kortsluten med 5 V



**Bussen fungerar!**

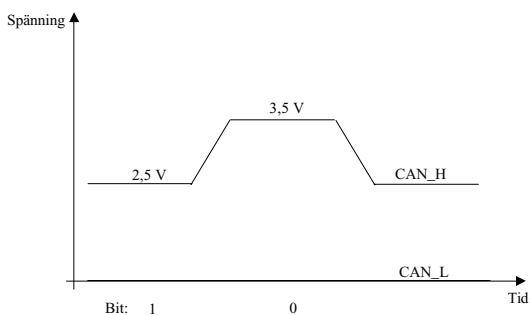
### CAN\_H kortsluten med 5 V



**Bussen fungerar!**

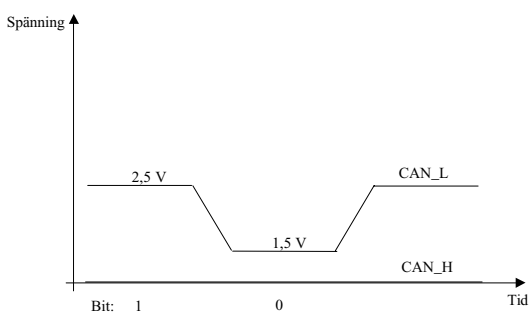
2

### CAN\_L kortsluten med signaljord (0)



**Bussen fungerar!**

### CAN\_H kortsluten med signaljord (0)



**Bussen fungerar inte!**

3