



Caratteristiche Tecniche

Software:

- Gestione completa del dispositivo SJA1000 sia in modalità di base che in Pelican Mode
- Gestione della trasmissione e ricezione messaggi in Interrupts
- Gestione degli errori e della diagnostica
- Gestione dei filtri interni
- Gestione della configurazione di base della rete CANbus

Portabilità:

- Codice ANSI C portatile su qualsiasi compilatore standard, sia per piccoli microcontrollori che per potenti microprocessori
- Portatile su qualsiasi sistema operativo real-time
- Disponibile in versione già configurata e pronta all'uso per i seguenti sistemi operativi:
 - Windows CE
 - VxWorks
 - Linux RTAI
 - Linux XENOMAI
 - uCLinux

Driver di dispositivo SJA1000 per sistemi operativi real time

Descrizione generale:

Il driver di dispositivo SJA1000 è organizzato nei tipici strati software richiesti dai più diffusi sistemi operativi:

- API library per un semplice accesso al CANbus
- API di sistema operativo con le chiamate standard richieste dall'ambiente
- Codice del Device Driver diviso nei due strati tipici: funzioni di interfaccia logica verso il sistema operativo e funzioni di interfaccia fisica verso l'hardware
- Utilità di configurazione del driver per l'impostazione dei parametri di base da file, da registro di sistema o da input manuale dell'utente.

Il driver è altamente ottimizzato sia per quanto riguarda l'utilizzo dei meccanismi di sistema quali interrupts ed eventi, sia per quanto riguarda l'efficienza del CANbus.

Il driver è scalabile, soprattutto per quanto riguarda le risorse richieste al sistema quali le code di trasmissione e di ricezione, in modo da poter essere adattato a qualsiasi sistema embedded, sia esso di piccole dimensioni basato su microcontrollore, sia esso ad alte prestazioni basato su un processore di ultima generazione.

Architettura della libreria software

