



Микросхема автономного CAN-контроллера, разработанного для управления сетями в мобильных приложениях и промышленных средах. Устройство представляет новый режим работы PeliCAN,

поддерживающий протокол CAN 2.0B с многочисленными расширенными функциями.

Характеристики:

- Совместимость с режимом BasicCAN по умолчанию;
- Расширенный 64-байтовый буфер приема (FIFO);
- Полная совместимость с протоколом CAN 2.0B;
- Поддержка 11-битных и 29-битных идентификаторов;
- Скорость передачи данных до 1 Мбит/с.

Расширенные возможности в режиме PeliCAN:

- Доступ для чтения/записи к счетчикам ошибок;
- Программируемые пороги предупреждений об ошибках;
- Регистр последнего кода ошибки;
- Прерывания для каждой ошибки шины CAN;
- Детальное управление прерываниями при потере арбитража через специальные биты управления;
- Режим однократной передачи (без повторной передачи);
- Тихий режим (без регистрации ошибок подтверждения);
- Поддержка горячего подключения (программное определение скорости передачи данных);
- Расширенные возможности фильтрации приема (4-байтовый код и 4-байтовая маска);
- Самостоятельный прием сообщений (запрос на самоприем).



K1942ВГЗТ

Дополнительные функции:

- Тактовая частота 24 МГц;
- Интерфейсы для различных типов микропроцессоров;
- Программируемая конфигурация выходного драйвера CAN;
- Диапазон рабочих температур: от -40°C до +125°C;
- Доступна в корпусе SOP-28;
- Является полным функциональным аналогом микросхемы SJA1000T/N1 фирмы NXP.