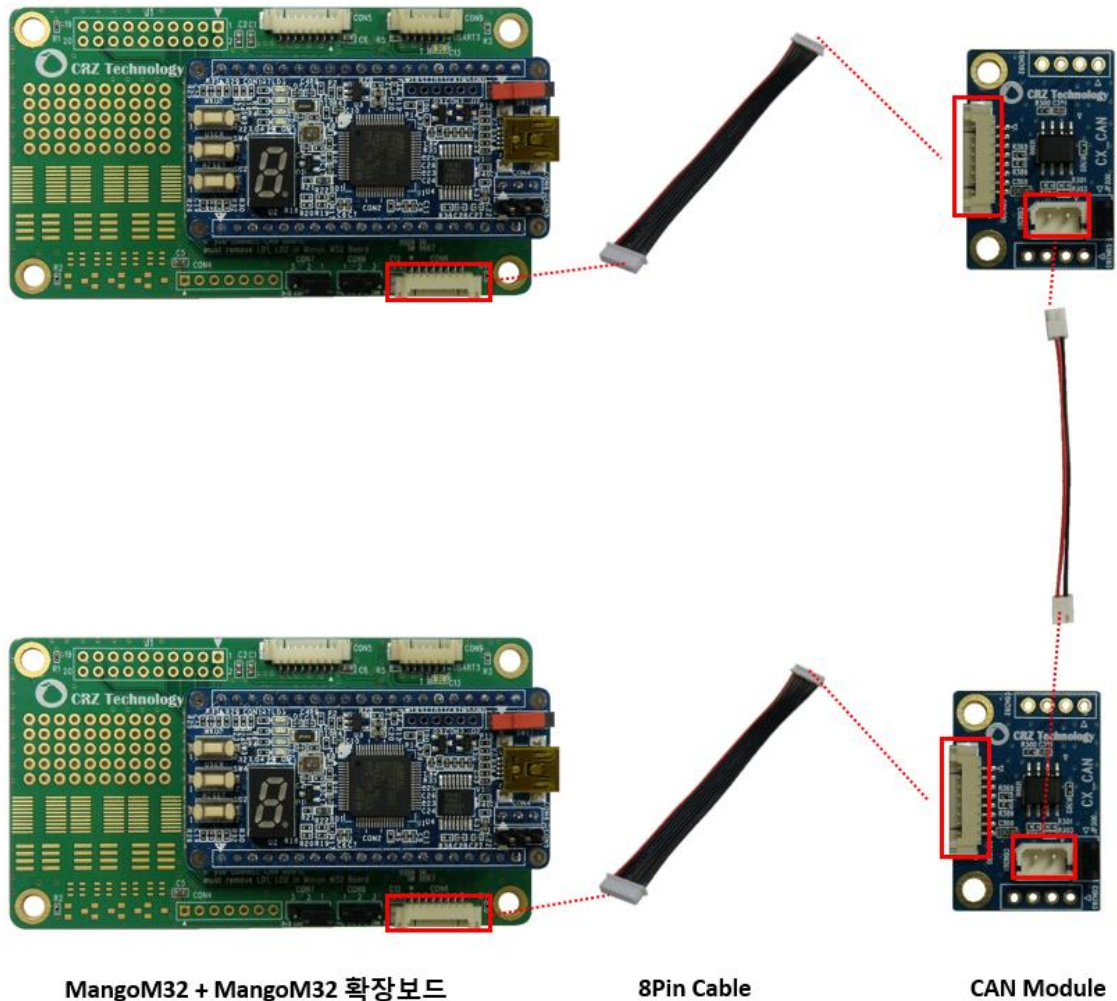
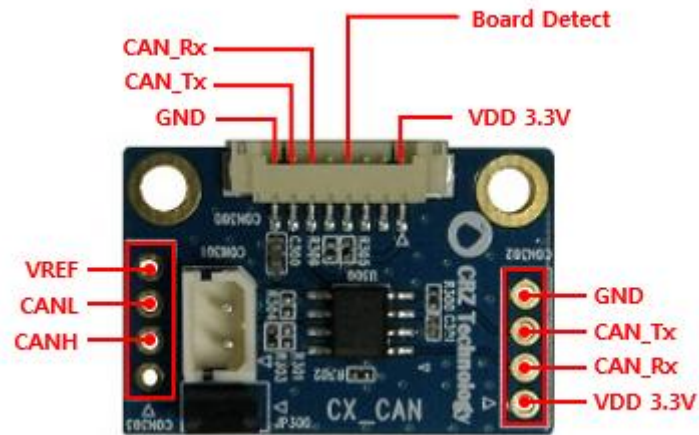


MangoM32 + CAN Transceiver 연결



SPECIFICATION

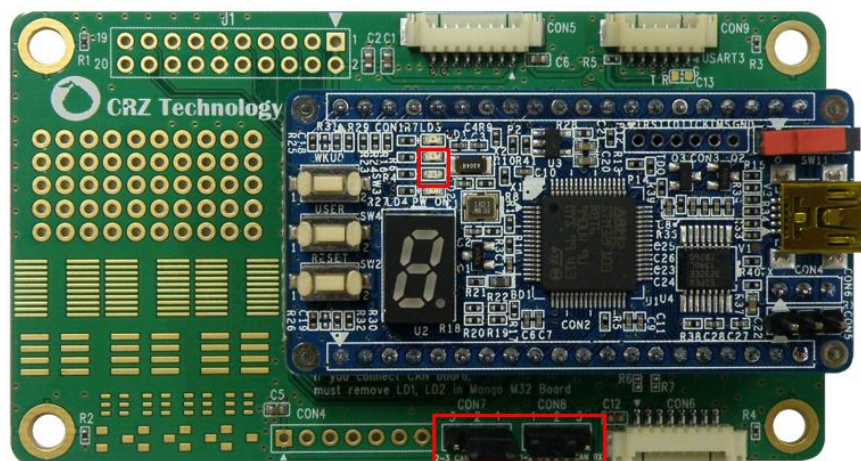


테스트 이미지 및 소스

- ARM Cortex-M3 시스템 프로그래밍 완전정복I, 6.1.4 Flash Download(p151)을 참고
- <http://cafe.naver.com/embeddedcrazyboys/7453> 참고
- 소스 [Download](#)

H/W 변경 사항

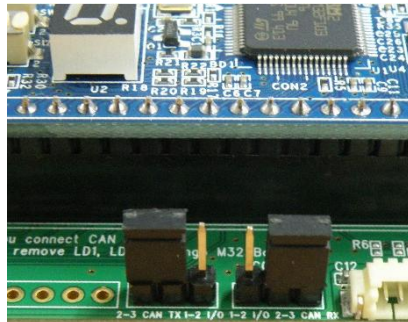
CAN 보드를 사용하기 위해서는 망고 M32 보드의 빨간 박스 안 LD1, LD2 를 제거해야 합니다.
LED 신호를 CAN 라인과 공유하고 있기 때문 입니다.



빨간색 박스의 점퍼를 모두 2,3 핀으로 변경해야 합니다.



[변경 전]



[변경 후]

Test

- [MangoM32 Quick Start Guide](#) 참조하여 환경 구성
- 프로그램을 다운로드하고 실행 시키면 터미널 창에서 아래와 같은 화면을 볼 수 있습니다.

```
-----
Mango M32 test start...
Press menu key
-----
0> System Information
-----
1> LED Test
2> KEY Test
3> 7-Segment Test
4> USB HID Test
5> Auto Sensor Board Detect
6> CAN test
7>
-----
x> quit
```

- 5번은 현재 접속되어 있는 센서보드의 종류를 알려줍니다.
현재 연결되어 있는 센서는 CAN 보드 입니다.