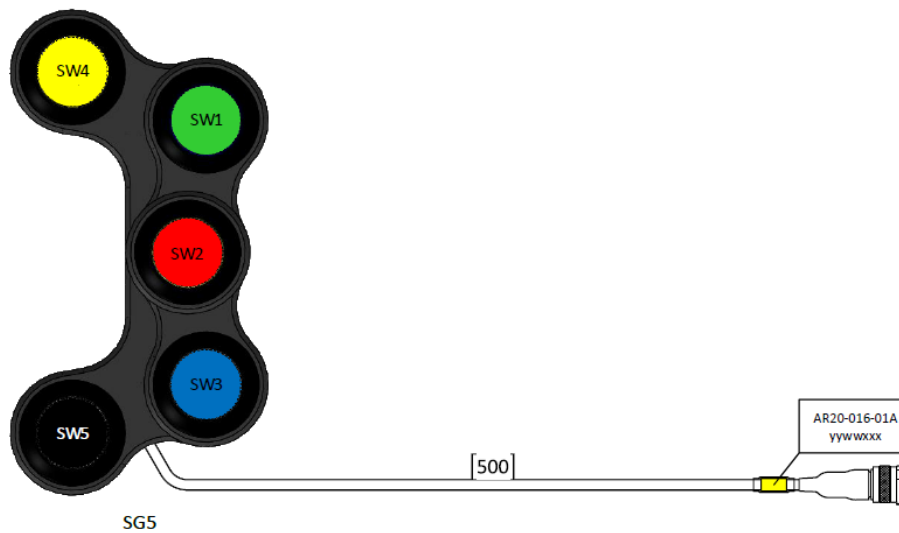


CONFIGURAZIONE PULSANTIERA CAN SU FIRMWARE CIV SBK

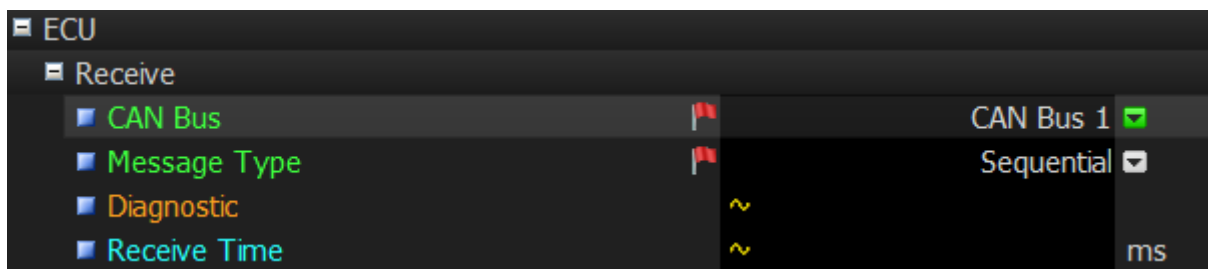


AR20-016-01A:

I pulsanti possono essere configurati per l'azionamento delle strategie a discrezione del team nel firmware. La nomenclatura è visibile nell'immagine sottostante:



All'interno del firmware, abilitare ricezione dati da linea can-bus:



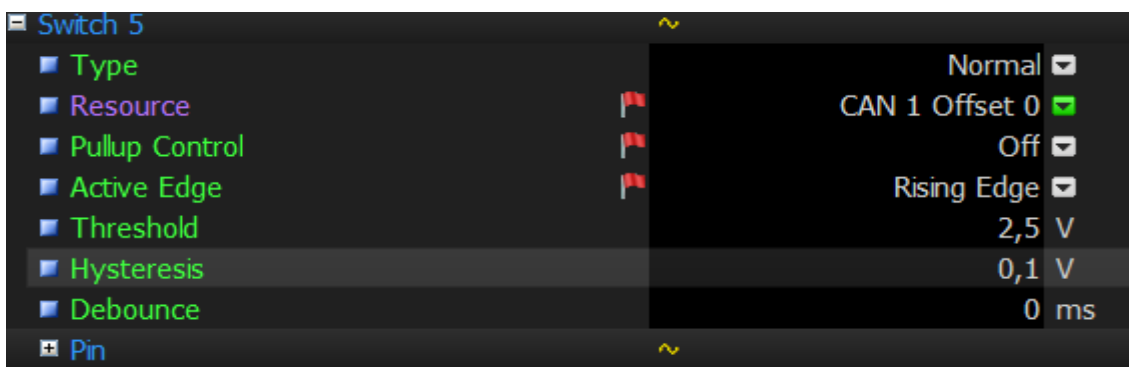
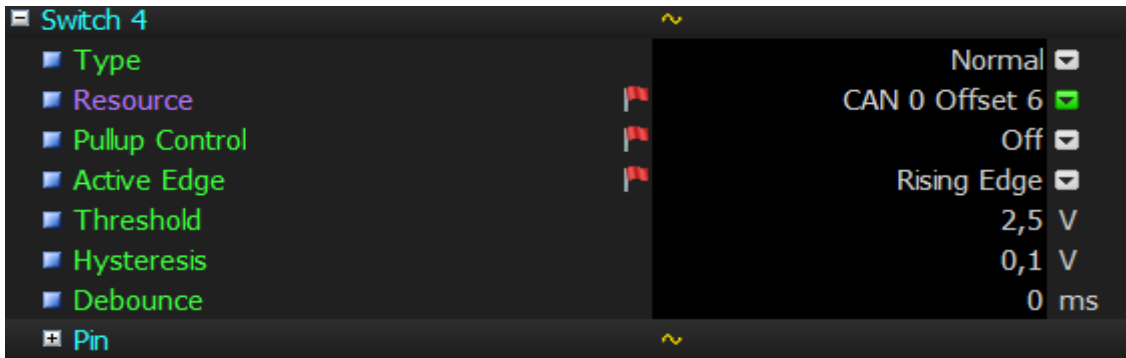
Successivamente associare la **Resource** dei vari DRIVER SWITCH X come segue:

Driver

- Switch 1**
 - Type: Normal
 - Resource: CAN 0 Offset 0
 - Pullup Control: Off
 - Active Edge: Rising Edge
 - Threshold: 2,5 V
 - Hysteresis: 0,1 V
 - Debounce: 0 ms
- Pin

- Switch 2**
 - Type: Normal
 - Resource: CAN 0 Offset 2
 - Pullup Control: Off
 - Active Edge: Rising Edge
 - Threshold: 2,5 V
 - Hysteresis: 0,1 V
 - Debounce: 0 ms
- Pin

- Switch 3**
 - Type: Normal
 - Resource: CAN 0 Offset 4
 - Pullup Control: Off
 - Active Edge: Rising Edge
 - Threshold: 2,5 V
 - Hysteresis: 0,1 V
 - Debounce: 0 ms
- Pin



Impostare il parametro **Type** come desiderato:

- Normal → il pulsante si comporta come un push-button
- Toggling → il pulsante si comporta come uno switch

Infine associare allo switch della strategia desiderata, il Driver Switch X scelto.
 Esempio:

