-ho creato un file che contiene tutte le costanti, in questo modo sono tutte concentrate insieme e non sparse in mille file diversi. Il codice compila quindi non sono da controllare, però potrei sempre aver sbagliato a mettere il valore, quindi se non funziona niente è la prima cosa che conviene guardare.

-assicurarsi che nello user code del main sia impostata la modalità CAN\_READ\_MODE per leggere da CAN

-ho cambiato i blocchi serial send e receive, sia nello schermo di debug che nel modello. Ora su simulink sono plottati anche tutti i valori acquisiti dall’adc. Su nucleo compila quindi penso funzioni anche su GCU, ma è meglio controllare per sicurezza.

-modificato settaggio CAN su mxCube

-canStart e CAN\_Filter\_Config sono s-functions inserite nel modello quindi vengono chiamate all’interno di initialize, verificare che il CAN sia ancora attivato correttamente e che la GCU riceva correttamente i messaggi. Fino a qui spero funzioni tutto senza problemi perché è il punto a cui siamo arrivati lunedì

-nel timer è chiamato lo step che invia i feedback su CAN, i messaggi che vengono inviati adesso sono dentro al modello, nel subsystem CAN\_Send, ogni subsystem dentro a CAN\_send corrisponde ad un messaggio CAN inviato