1. Aufgaben eines **PHY**? Warum nicht einfacher Pegelwandler?
2. Mehrere Sensordaten über eine Schnittstelle?
3. **Zykluszeit des Masters** = Update Rate? Defaultwert? Oder von TwinCat gesetzt?
   1. Ist die read und write?
4. **IODD** nur für GUI und Offline Konfiguration?
   1. Warum gibt es eine IODD mit v1.01 mit 230.4 kBaud? IODD V1.1 wird nie erwähnt, ist das ein Fehler in der Doku?
5. **MinCycleTime** nur als Info für Master Zykluszeit? -> nicht schneller als MinCycleTime?
   1. Von was ist MinCycleTime abhängig? Interrupts?
   2. Kann der Master nicht einfach wieder abfragen, sobald er eine Antwort hat?
6. Wann/wo **Sensordaten abfragen**? ISR Start? Maximale Bearbeitungszeit?
   1. I2C: 90 us
   2. SPI: 30 us
7. Was wird in die **OD** eingefügt, die auch zyklisch übertragen werden?
   1. Was wenn OD leer ist?
   2. Wie sieht die Abfrage einer Adresse der DirParamPage1 aus? In OD? Wenn nur 1 Byte festgelegt ist, wird Anfrage über 2 Zyklen verteilt?
8. **Prozessdaten**:
   1. Länge beliebig?
   2. Welcher Typ für 4 Bytes an Prozessdaten?
   3. Welche **M-Sequenz** wird in der Demoapp verwendet?
   4. Wie ändere ich die verwendete M-Sequenz?
   5. Wo muss ich die Grösse an Prozessdaten ändern? (StackMultiByte.h) -> Beliebige Zahl zwischen 0..32 möglich? Wo noch ändern?
   6. ProcessData\_In = MISO
   7. ProcessData\_Out = MOSI
   8. Warum ist ProcessData\_Out per Default 1? Welche zyklischen Masterdaten gibts?