

Programm in UVR16X2 = CAN 3

Can-Adressen:
CAN 1 = CMI
CAN 2 = UVR1611
CAN 3 = UVR16X2

Daten aus UVR1611 Can 2



Daten UVR16X2 zum CAN - Bus



RAS aus DL-Bus UVR16X2 weiterleiten nach UVR1611

