**Stap 1.**

Verbind de USB kabel met de PC en verbind hem via een Telnet programma (zie handleiding Gateway).

Enkele belangrijke instellingen zijn:

- GW:IP/default gw/dns

Zie hoofdstuk 6

- :etc/ceg/default

```
[interface] 0=CAN0 CAN
            1=eth0 ASCII-TCP-SRV
```

```
[connections] CAN0=eth0
              Eth0 = CAN0
```

[instance0] baudrate=500 (is de standaard waarde van de RBDS regelaar, gateway staat standaard lager.

[instance1] localport= ligt ongeveer tussen 1000 en 65000 zelf te kiezen.

Afsluiten met

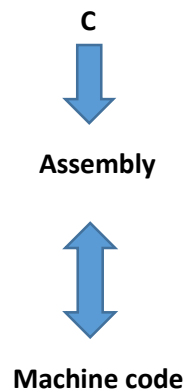
Reboot

Stap 2.

Programma schrijven in C code

```
Int main( ) {  
    printf("hello world:");  
    return 0;  
}
```

Gcc/clang -> compilers



Dit C code bestand dient dan nog aangepast te worden afhankelijk van de toegepaste PC type.
B.v. X64, ARM71 enz.

Werking programmeren is:

Source code -> compiler -> BIN
Debug symbols

Stap 3.

ASCII protocol zie 9.2.1.

Als voorbeeld om de servo commando's vast te leggen/versturen wordt de volgende opdracht geschreven zoals wij dit hebben geschreven en zoals aangegeven in de manual van de gateway.

\$CAN;S;D;0x602;8;0x22,(8 x de opdracht) b.v. de vrijgave

Dit wordt dan:

\$CAN;S;D;0x602;8;0x22;40600006000000; 40600007000000;enz.

Hierbij is de 602 het adres (2) welke in de regelaar is ingesteld.

22 is zenden van de Gateway en de Rx in de regelaar

40 is het lezen en de Tx van de regelaar.

Dan de ASCII encoded string!



TCP/IP

GWIP:GW ASCII_TCP_SRV port