

# Canbridge - Fehler #439

## Check RSSI instead of delaying

20.11.2023 11:20 - Maximilian Seesslen

<b>Status:</b>	Neu	<b>Beginn:</b>	06.11.2023
<b>Priorität:</b>	Normal	<b>Abgabedatum:</b>	
<b>Zugewiesen an:</b>	Maximilian Seesslen	<b>% erledigt:</b>	0%
<b>Kategorie:</b>		<b>Geschätzter Aufwand:</b>	0.00 Stunde
<b>Zielversion:</b>		<b>Aufgewendete Zeit:</b>	0.00 Stunde
<b>CS Zielversion:</b>			
<b>Beschreibung</b>			
Before sending an package, the RSSI should be checked instead of fixed delay. Maybe sending multiple CAN-Messages before waiting for acknowledge will work then.			
Mini-Delays may be necessary. Sender does not get acknowledge when receiver sends it immediately after receiving the package.			
Dropping packets when no other participant is available should also work faster, althoug there is no benefit of that.			

## Historie

### #1 - 20.11.2023 11:20 - Maximilian Seesslen

- Kopiert von Fehler #430: Transceiving is super slow and errornous wurde hinzugefügt

### #2 - 20.11.2023 11:21 - Maximilian Seesslen

- Datei main.cpp wurde gelöscht

### #3 - 20.11.2023 11:21 - Maximilian Seesslen

- Datei registerConfig.tgz wurde gelöscht

### #4 - 20.11.2023 11:29 - Maximilian Seesslen

- Beschreibung aktualisiert

### #5 - 20.11.2023 15:04 - Maximilian Seesslen

- Zielversion wurde auf 0.2.0 gesetzt

### #6 - 20.11.2023 15:05 - Maximilian Seesslen

- Projekt wurde von CANBridge zu Canbridge geändert

- Zielversion 0.2.0 wurde gelöscht