应用说明

THE IV 如何通过CAN注入PSI5传感器数据

X

新新加州相對

带机机

-Seskion GmbH-

相限

浙东北州湖

(1.0) 09.11.2021 - 创建

内容:

大語

版本:

X-itt

相思心不

- 测试设置:CAN -Simulyzer传感器模式-Simulyzer ecu模式说明:
- CAN Simulyzer传感器模式 Simulyze ECU模式

- 测试设置:CAN Simulyzer ECU模式 Simulyze传感器模式
- 说明:CAN - Simulyzer ECU模式 - Simulyze传感器模式

時間の

大港



如何通过CAN注入PSI5传感器数据

CAN – Simulyzer传感器模式 – Simulyze ECU模式

ExpertM

250

ID

首先,您必须连接两个模拟器,并启动GUI软件两次。在 两个窗口都打开的情况下,您必须单击菜单组"文件" 并选择子项"新建"和"新建项目"。在这里你可以设 置兼容性。在我们的示例中,我们使用PSI5-P10P-500_4H 兼容性创建了它。

PSI5-Simulyzer - C:\Users\philipp\Documents\F	210P-500-4H_Senso	or.ppf
file View Tools Help	1	
New Open Save Save Save Save Save Save Save Save	New Project	PSIS-510P-500_4H PSIS-510P-500_3U PSIS-P20CRC-500_3L PSIS-P10CRC-500_2L PSIS-P10CRC-500_2L PSIS-P10P-500_3L PSIS-P10P-500_3L PSIS-P10P-500_2L PSIS-P10D-500_3L
Exit	KAN .	PSIS-P10CRC-500_2L PSIS-A8P-250_1L PSIS-A16CRC-500_1L PSIS-A10P-250_1L PSIS-A10CRC-250_1L

SESKION

当您在两个开放的软件应用程序中打开新项目时,您必须将连接的传感器模拟器设置为传感器,将另一个 模拟器设置为ECU



X SESKION 如何通过CAN注入PSI5传感器数据 为了使CAN通信工作,必须在传感器仿真下的左侧设置中将模式从内部更改为CAN AN AN Sensor Simulation BitJitterMode Off JitterFrequency False CAN LowLatency NegEdgeDelay Intern ExternProgram NegJitter Paramete ExternAn PosEdgeDelay 1 SDCARD PosJitter SensorCapacity Off SensorldleCurrent SensorSendCurrent 26 VIA HIL SupplyVoltageTriggerLeve 5000 现在你可以点击传感器软件中的绿色箭头在ECU软件中也可以点击绿色箭头,另外还可以点击电源。 1 Million ECU模式软件 传感器模式软件 PSI5-Simulyzer - C:\Users\philipp\Documents\ PSI5-Simulyzer - C:\Users\philipp\Documents\i View Tools Help File File View Tools Help Power Л Sensor 歲 Stream Start JT. ECU ▼ Power ▲ Stream Start 🚆 PSI5-Simulyzer C:\Users\philipp\Documents\F File View Tools Help - Pow 0 JI. ECU * Stream Start 现在,当您在CAN Test-Software GUI中单击Send Message时,您将在两个软件窗口中看到此消息 K-THE CAN Contro Extended ID CAN ID: 8 Remote Request DLC: 8 THE IVE One-Shot Message: 1 2 3 4 5 7 8 9 A B C D E F Offset 0 6 0x0000 12 01 56 00 9A 00 DE 00 Send Message Ky. THE 传感器软件数据: ECU软件数据: **4** 🗆 Sensor Data Sensor Data Time [µsec] Parity/C. dataRegA Ch Data Slot Error Ch Data Slot Error Parity/C... dataRegA Time [usec] 162703515 0 Sync 8155637 1 Sync 162703453 0xde 0x3 0x0 0 0xde Sync 162703453 8155635 0 Sig4 0xde 162703336 0x2 0x0 0x9a 0x9a 8155574 0xde 0 0xde 0 0x3 0x0 162703336 Sig3 0x9a 8155574 0 Sig4 0xde 162703229 0x56 0x1 0x56 0x0 0 0 8155457 0x9a 0x2 0x0 0 0x9a 162703229 0x56 Sig2 8155457 大法 162703138 0x0 0x0 0x112 0 Sig3 0x9a 0x112 162703138 Sig1 0x112 8155350 0x56 0x0 0 0x56 0 0x1 8155350 0 Sig2 0x56 1 8155259 0 0x112 0x0 0x0 0x112 8155259 0x112 0 Sig1 With The With * THE HERE

16 1.-

4



如何通过CAN注入PSI5传感器数据

CAN – Simulyzer ECU模式 – Simulyze传感器模式

首先,你必须连接两个模拟器,并启动两次GUI软件。在 两个窗口都打开的情况下,您必须单击菜单组"文件" 并选择子项"新建"和"新建项目"。在这里你可以设 置兼容性。在我们的示例中,我们使用PSI5-P10P-500_4H 兼容性创建了这个。

AND		
PSI5-Simulyzer - C:\Users\philipp\Documents\P	10P-500-4H_Sensor.	ppf
ile View Tools Help		
New	New Project	PSI5-S10P-500_4H
Open		PSI5-S10P-500_3L
Save		PSI5-P20CRC-500_3H
Save as		PSI5-P20CRC-500_2L
Save Template		PSI5-P16CRC-500_3H
Import		PSI5-P16CRC-500_2L
Export		PSI5-P10P-500_4H
1 C:\Users\philipp\\P10P-500-4H_Sensor.ppf		PSI5-P10P-500_3L
2 C:\Users\philipp\Documents\MMA52xxKW.ppf	×	PSI5-P10P-500_2L
Evit		PSI5-P10P-250_1L
LAN	~ <u>~</u> {	PSI5-P10CRC-500_2L
	SEN.	PSI5-A8P-250_1L
	<i>'\</i> '>	PSI5-A16CRC-500_1L
		PSI5-A10P-250_1L
		PSI5-A10CRC-250_1L

SESKION

- HAR

当您在两个开放的软件应用程序中打开新项目时,您必须将连接的传感器模拟器设置为传感器,将另一个 模拟器设置为ECU。



如何通过CAN注入PSI5传感器数据

G

现在你可以点击传感器软件中的绿色箭头在ECU软件中也可以点击绿色箭头,另外还可以点击电源。

SESKION

1

现在你可以点	(古传感器软件中的球巴前头在ECU软件中	中也可以点击绿色前关,为外处可以点击电源。	
,, _, _,		xXIX	X
传感器模式的 Page Simple		ECU模式软件:	
File View Tools	Help	File View Tools Help	(Documents) P
E Sen	sor 🔽 Power 🔏 Stream Start	ECU - Power	Stream Start
×		PSI5-Simulyzer - C:\Users\philipp	\Documents\P
		File View Tools Help	
		ECU Pow	Stream Start
X		. <i>1</i> .	
在CAN测试软	件GUI中,您现在将看到以下响应:		62
misimsus	ID BTR DIC	Data A	N/P
137:46.058.65 137:46.058.99	0 0x702 0 4 46 04 00 00 4 0x703 0 4 47 00 00 00		
137:46.059.33 137:46.059.67	0 0x700 0 4 48 00 00 00 4 0x701 0 4 49 04 00 00		XII
137:46.060.01 137:46.060.35	0 0x702 0 4 4A 04 00 00 0 0x703 0 4 4B 00 00 00	115	1/2
137:46.060.69 137:46.061.03 127:46.061.23	4 0x700 0 4 4C 04 00 00 8 0x701 0 4 4D 00 00 00 9 0x701 0 4 4D 00 00 00		
137:46.061.72 137:46.061.72 137:46.062.06	6 0x703 0 4 4F 04 00 00 6 0x703 0 4 4F 04 00 00 0x700 0 4 50 00 00 00		
137:46.062:41 137:46.062:74	0 0x701 0 4 51 04 00 00 6 0x702 0 4 52 04 00 00		
137:46.063.09 137:46.063.42	0 0x703 0 4 53 00 00 00 6 0x700 0 4 54 04 00 00		
137:46.063.77 137:46.064.10 137:46.064.45	0 0 0x701 0 4 55 00 00 00 9 0x702 0 4 56 00 00 00 3 0x703 0 4 57 04 00 00		
137:46.064.78	3 5/100 6/100 7/100 6/100 7/1000 7/10000 7/10000		
<i>d</i> ,			
		-144	
	X	() -	D.V
	1/2		Ea.
		(A) MIC	
	, with the second se	B ¹ 2 ⁻	
	j),		SI
		(A) MI	
/		utter -	ke.
		NY I I	
		×*/)>	(T)
		IZ.	
		-D.Y	n'
- KY		N/N/ 3	
Kee.	\land	× D	
		3212	
\mathcal{T}	Alv		
		~	7
			1
	X		