



# 硬件使用说明书—TC1113B

版本：V1.10 | 中文

## 文档修订历史:

文件版本	日期	更新内容	备注
<b>V1.00</b>	2023.1.10	创建文档	

## 版权信息

上海同星智能科技有限公司

上海市嘉定区曹安公路 4801 号 6/8 层

本着为用户提供更好服务的原则，上海同星智能科技有限公司（下称“同星智能”）在本手册中将尽可能地为用户呈现详实、准确的产品信息。但鉴于本手册的内容具有一定的时效性，同星智能不能完全保证该文档在任何时段的时效性与适用性。

本用户手册中的信息和数据如有更改，恕不另行通知。为了得到最新版本的信息，请您访问[同星智能官方网站](#)或者与同星智能工作人员联系。感谢您的包容与支持！

未经同星智能书面许可，不得以任何形式或任何方式复制本手册的任何部分。

©版权所有 2023，上海同星智能科技有限公司。保留所有权利。

# 目录

1. 产品简介 .....	1
1.1 产品概述 .....	1
1.2 典型应用 .....	1
1.3 功能和参数 .....	1
1.3.1 功能特征 .....	1
1.3.2 技术参数 .....	2
1.3.3 WIFI 功能 .....	3
1.4 发货清单 .....	3
2. 硬件说明 .....	4
2.1 硬件接口说明 .....	4
2.2 LED 指示灯说明 .....	5
3. 快速使用-USB 模式 .....	6
3.1 下载安装 TSMaster 上位机 .....	6
3.2 连接设备，配置通道 .....	8
3.3 报文发送 .....	9
3.4 帮助文档及视频教学 .....	10
3.5 TSMaster API 二次开发 .....	11
3.5.1 Python 调用动态库 .....	11
3.5.2 C 调用动态库 .....	11
3.6 示例工程 .....	12
4. 快速使用-WIFI 模式 .....	13
4.1 配置无线参数 .....	13
4.2 设备连接 .....	14
5. 检查和维护 .....	16
6. 常见问题及解答 .....	17
6.1 线路连接正确但无法正常通信： .....	17
6.2 报文观察不便以及信号过滤： .....	18
6.3 如何加载数据库： .....	19
6.4 如何自动记录报文： .....	19
6.5 如何回放报文（离线回放和在线回放）： .....	20
7. 附录 .....	21

7.1 CAN2.0 标准帧: .....	21
7.2 CAN2.0 扩展帧: .....	22
7.3 注意事项.....	22
8. 免责声明.....	23

## 1. 产品简介

### 1.1 产品概述

TC1113B 是同星智能推出的一款两通道 CANFD 总线接口设备，CANFD 总线速率最高支持 8M bps，产品采用高速 USB2.0 接口与 PC 连接，OBD 口与车端连接，支持 WIFI 功能，Windows 系统免驱设计使得设备具备极佳的系统兼容性。

配合功能强大的 TSMaster 软件，支持加载 DBC 和 ARXML 数据库文件，可以很方便地监控、分析、仿真 CAN FD 总线数据，也可以支持 UDS 诊断、ECU 刷写等功能。WIFI 模式推荐用于报文监听，诊断，不推荐用于仿真。

可用于 Windows 和 Linux 的二次开发 API，可支持各类开发环境，如 C++、C#、LabView、Python 等，方便集成到各种测试系统中，高效易用。

### 1.2 典型应用

- ✓ OBD 数据查看和分析
- ✓ OBD 数据无线传输
- ✓ DTC 故障查看和清除
- ✓ 整车/ECU 刷写

### 1.3 功能和参数

#### 1.3.1 功能特征

- ✓ us（微秒）级硬件报文时间戳，满足高阶需求
- ✓ 高速 USB2.0 接口，Windows、Linux 系统免驱设计，具备极佳的系统兼容性
- ✓ CAN 通道 DC2500V 隔离
- ✓ 汽车级设计，支持 dbc 文件、arxml 文件
- ✓ CAN 通道波特率 125Kbps—1Mbps 可调
- ✓ CANFD 通道波特率 125Kbps—8Mbps 可调
- ✓ 支持 blf、asc 格式数据记录和离线/在线回放
- ✓ 支持 UDS 诊断
- ✓ 支持基于 UDS 的 Flash Bootloader
- ✓ 支持 WIFI
- ✓ 支持信息安全测试
- ✓ 支持 Windows、Linux 系统二次开发接口
- ✓ 内置 120 欧终端电阻可软件配置

### 1.3.2 技术参数

常规参数:

通道	2*CAN FD
PC 端接口	高速 USB2.0
CAN 端接口	OBD
驱动	Windows、Linux 系统免驱设计，具备极佳的系统兼容性
CAN	支持 CAN2.0A、B 协议，符合 ISO11898-1 规范，波特率 125Kbps-1Mbps
CAN FD	支持 ISO 和非 ISO 标准的 CAN FD，波特率 125Kbps-8Mbps
时间戳精度	1us，硬件报文时间戳，满足高阶需求
终端电阻	内置 120 欧终端电阻可软件配置
隔离	CAN 通道 DC2500V 隔离
外壳材质	塑料
尺寸	80mm*40mm*20mm
工作温度	-40℃~70℃
工作湿度	10% ~ 90%（无凝露）
工作环境	远离腐蚀性气体

USB 模式参数:

每秒发送报文*	最大 20000 帧/秒
每秒接收报文*	最大 20000 帧/秒
供电	USB 供电
缓存	硬件缓存，每个通道发送缓冲支持到 1000 帧 CAN/CANFD

WIFI 模式参数:

每秒发送报文*	最大 4000 帧/秒
每秒接收报文*	最大 5000 帧/秒
供电	OBD 供电
缓存	每个通道支持到 300 帧 CAN/CANFD

\*注：单通道 1Mbps，0 字节数据域情况

### 1.3.3 WIFI 功能

- ✓ 支持 IEEE 802.11 b/g/n 协议
- ✓ 工作信道中心频率范围: 2412 ~ 2484 MHz
- ✓ 在 2.4GHz 频带支持 20MHz 和 40MHz 频宽
- ✓ 支持 1T1R 模式, 数据速率高达 150 Mbps
- ✓ 无线多媒体(WMM)
- ✓ 帧聚合(TX/RX A-MPDU, TX/RX A-MSDU)
- ✓ 立即块确认(Immediate Block ACK)
- ✓ 分片与重组(Fragmentation and defragmentation)
- ✓ 传输机会(Transmission opportunity, TXOP)
- ✓ Beacon 自动监测(硬件 TSF)
- ✓ 2x 虚拟 Wi-Fi 接口
- ✓ 同时支持基础结构型网络(Infrastructure BSS), Station 模式、SoftAP 模式、Station + SoftAP 模式和混杂模式

## 1.4 发货清单

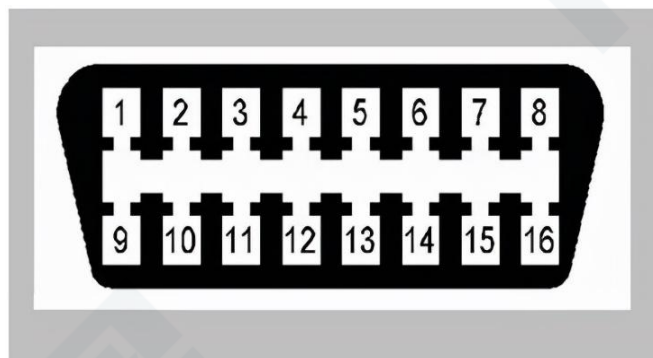
- ✓ TC1113B 主设备
- ✓ USB 线缆



## 2. 硬件说明

### 2.1 硬件接口说明

- ✓ USB 高速 2.0 接口
- ✓ OBD 接口



OBD 引脚定义:

通道	引脚	定义	通道	引脚	定义
CANFD1	PIN6	CANFD1_High	CANFD 2	PIN2	CANFD2_High
	PIN14	CANFD1_Low		PIN10	CANFD2_Low
供电	PIN16	CANFD_Shield	供电	PIN4	CANFD_GND



## 2.2 LED 指示灯说明

指示灯实物图：



指示灯说明：

指示灯	定义
CANFD 1	CANFD 通道 1 指示灯
CANFD 2	CANFD 通道 2 指示灯
WIFI	WIFI 指示灯
Power	供电指示灯

指示灯颜色说明：

颜色	描述
Power 绿灯	设备硬件已连接
WIFI 绿灯	WIFI 功能正常
CAN FD 绿灯	CAN FD 通道数据帧发送或者接收正确
CAN FD 红灯	CAN FD 通道发送或接收错误帧，配置、协议或者接线错误

注：闪烁频率取决于总线负载。

### 3. 快速使用-USB 模式

TOSUN 全系设备为免驱动设备，使用 USB 线将 TC1114B 连接 PC，在 TSMaster 软件中配置完成之后即可使用 USB 模式连接 TC1114B 执行 TSMaster 中的众多功能。

注：此模式不支持 license 使用。

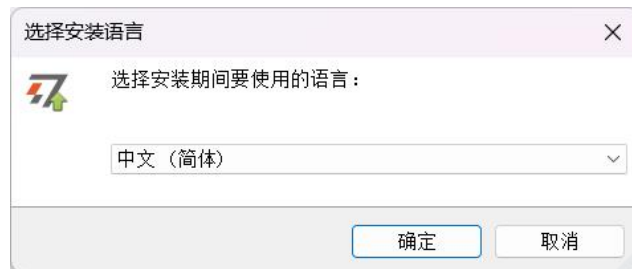
#### 3.1 下载安装 TSMaster 上位机

TSMaster 软件下载链接：[http://www.tosun.tech/TOSUNSoftware/TSMaster\\_Setup\\_beta.exe](http://www.tosun.tech/TOSUNSoftware/TSMaster_Setup_beta.exe)

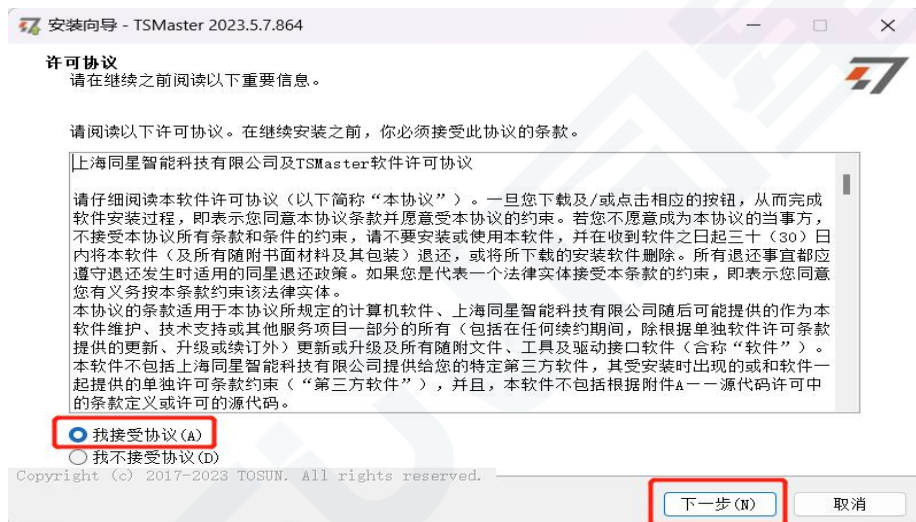
若无法访问，可联系对应销售人员或登录同星官网获取上位机，亦可扫码关注公众号获取下载链接。



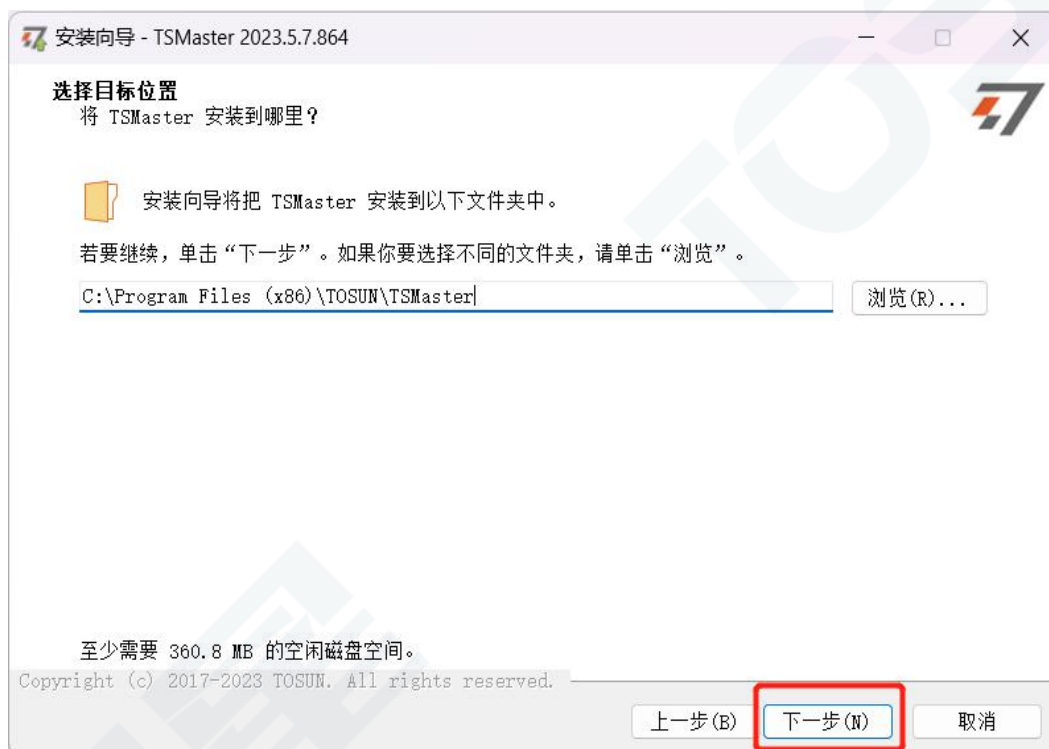
步骤一：



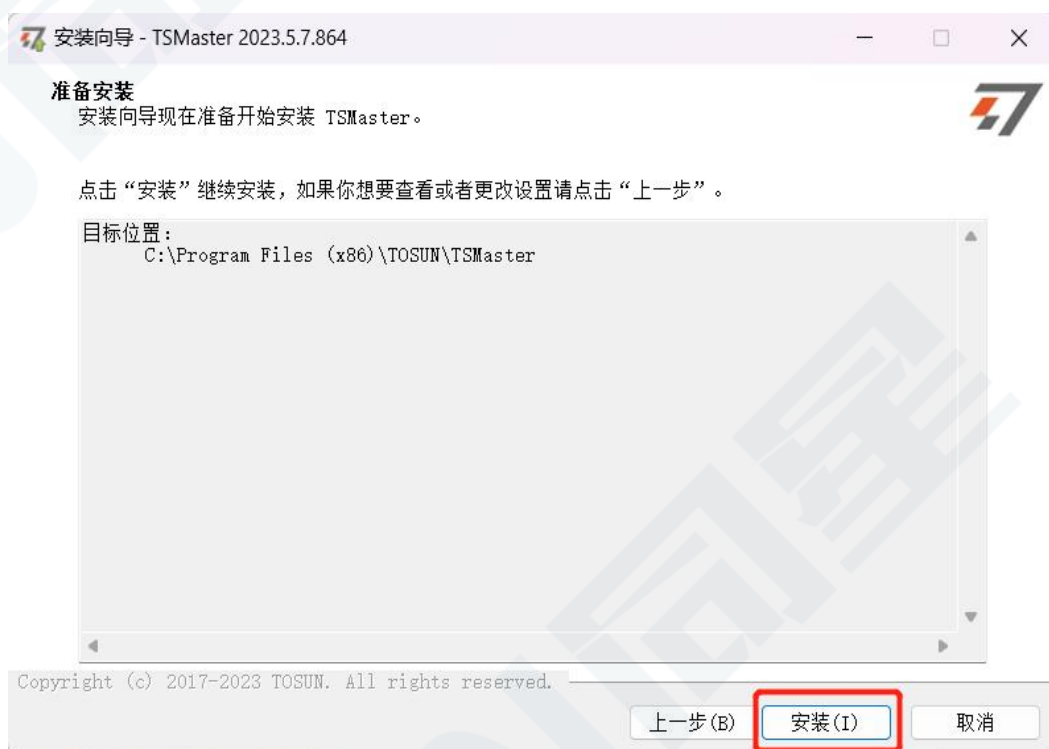
步骤二：



步骤三：



步骤四：



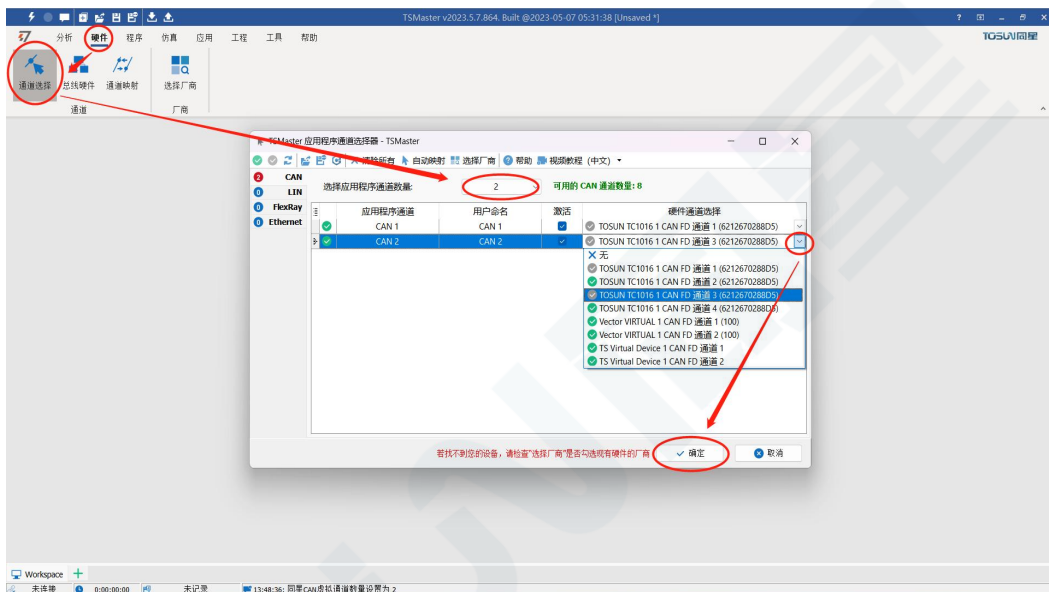
完成安装：



### 3.2 连接设备，配置通道

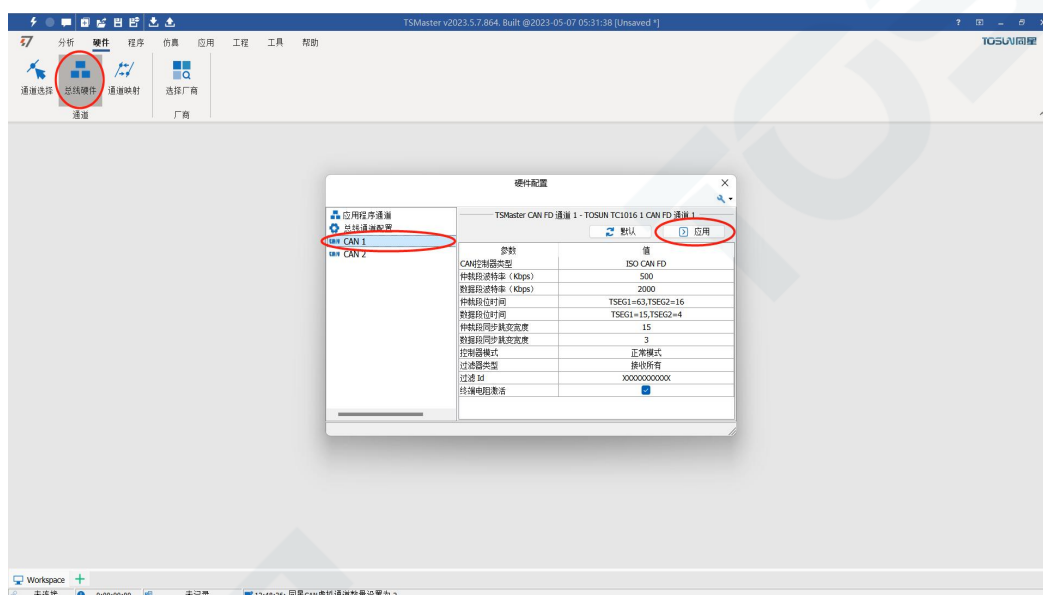
TOSUN 全系设备为免驱设计，无需下载驱动，直接连接即可。

在 TSMaster 软件界面：点击硬件-点击通道选择-下拉框选择通道数量-选择硬件通道-点击确定



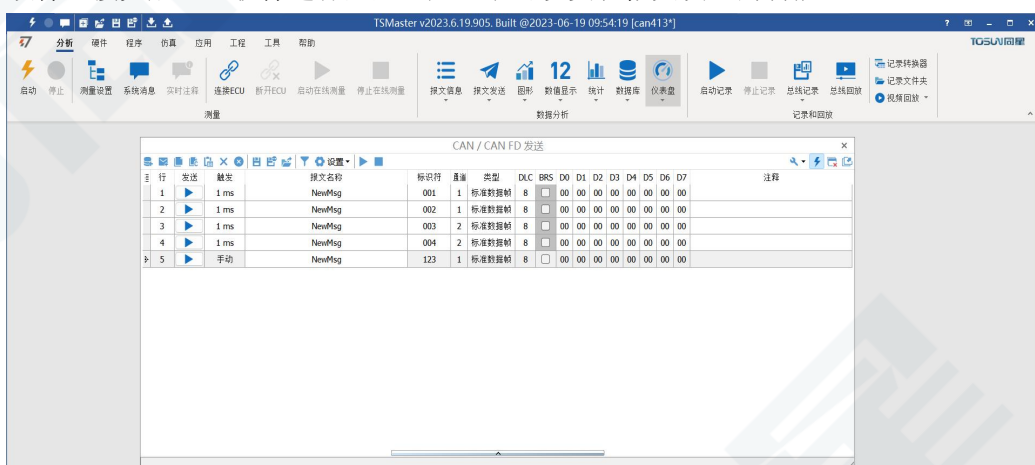
硬件配置中可切换 CAN/CANFD 协议，调整波特率以及开关终端电阻，配置完成后点

击应用即可生效。



### 3.3 报文发送

硬件连接完成，且软件进行配置之后，就可以实现报文发送的功能：



操作步骤：

- 报文发送-添加 CAN/CAN FD 报文发送
- 鼠标右键新建原始报文/从数据库添加报文，并对报文名称/标识符/通道等进行设置
- 报文触发设置，可手动触发/周期触发，周期触发可设置发送周期
- 报文信息右键可生成 C 脚本快捷添加到 C 小程序进行编程

以下为生成 C 脚本示例：

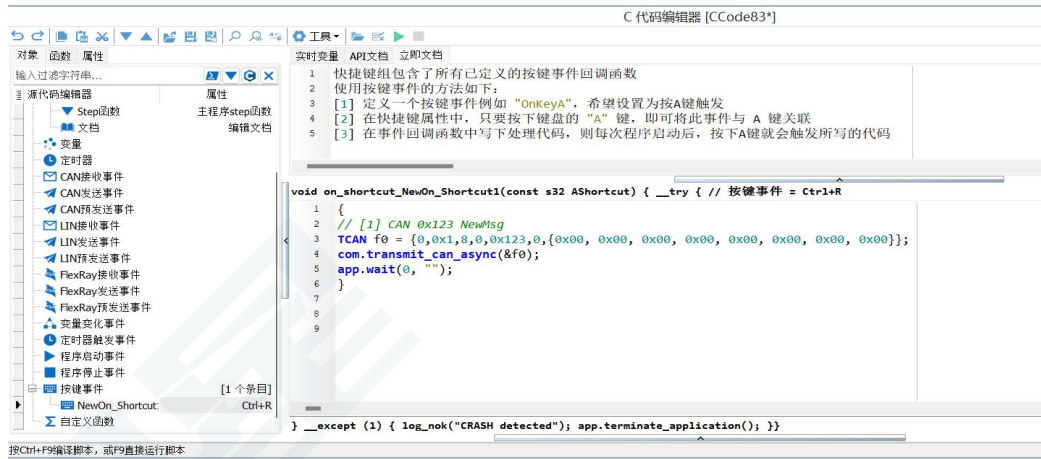
```

7 C脚本片段
自由编辑报文 数据库信号方式 总线仿真引擎方式

1 {
2 // [1] CAN 0x123 NewMsg
3 TCAN f0 = {0,0x1,8,0,0x123,0,{0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00}};
4 com.transmit_can_async(&f0);
5 app.wait(0, "");
6 }
7

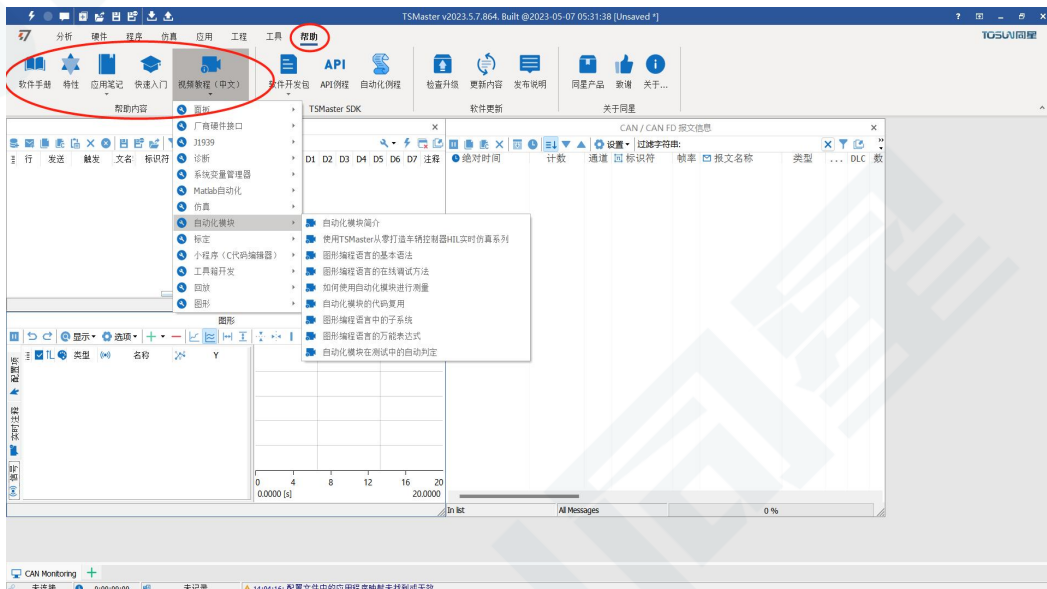
```

支持快捷复制粘贴到 C 脚本添加发送事件：



### 3.4 帮助文档及视频教学

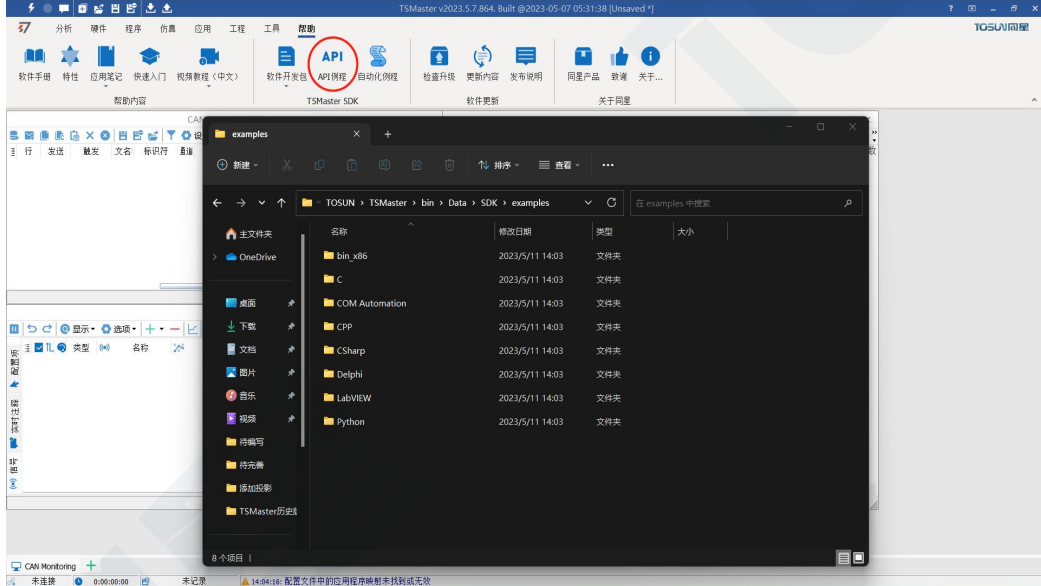
在 TSMaster 帮助栏中提供了多种的说明文档及帮助手册。



同时也提供了大量的教学视频，可进入 B 站 <https://space.bilibili.com/2042371333>，关注同星智能官方号，观看所有的教学视频。

### 3.5 TSMaster API 二次开发

在 TSMaster 帮助栏 API 例程中提供了多种常用语言的 API，方便用户二次开发。高效易用的二次开发函数，可支持各类开发环境，如 C, Python, C#, Labview 等。



#### 3.5.1 Python 调用动态库

##### Windows32 位 Python:

- (1) pip install TSMasterAPI
- (2) 使用 TSMasterAPI form TSMasterAPI import \*
- (3) 示例同步上传 github,地址为:<https://github.com/sy950915/TSMasterAPI>. git

##### Windows64 位 Python / Li nux:

- (1) pip install libTSCANAPI
- (2) 使用 TSMasterAPI form libTSCANAPIimport \*
- (3) 示例同步上传 github,地址为: <https://github.com/sy950915/libTSCANAPI>. git

#### 3.5.2 C 调用动态库

- (1) 在路径为 TSMaster\bin\Data\SDK\lib\x86 的文件中包含 TSMaster.h 头文件。

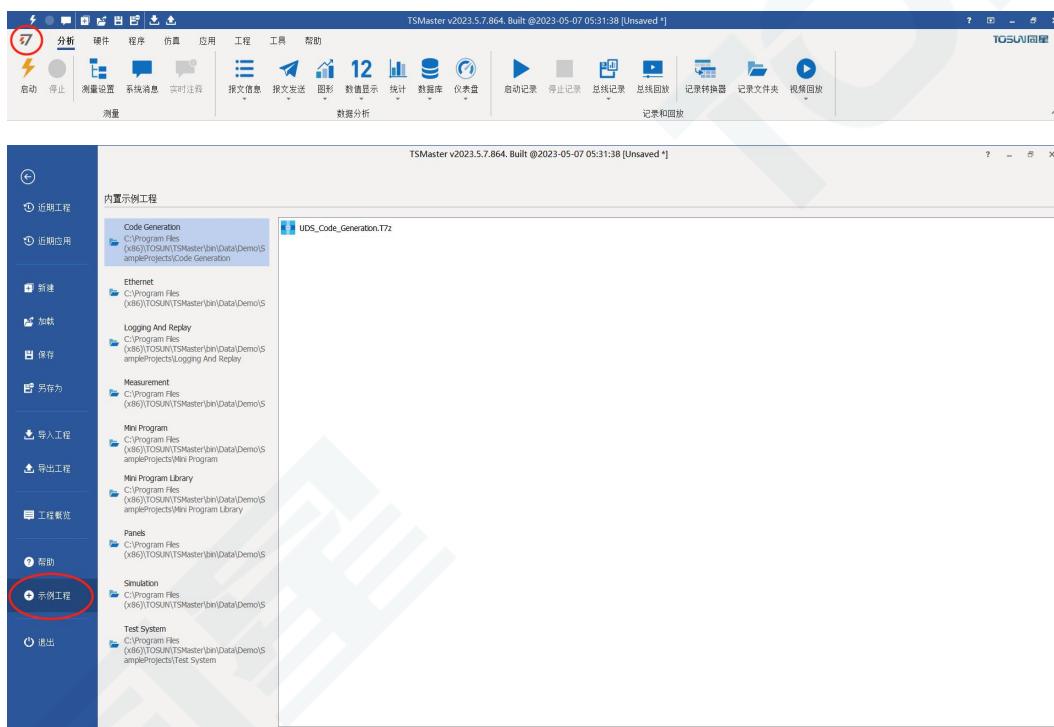
如: #include "TSMaster.h"

- (2) 在路径为 TSMaster\bin\Data\SDK\lib\x86 的文件中包含 TSMaster.lib 文件，工程的连接器设置中连接到 TSMaster.lib 文件。

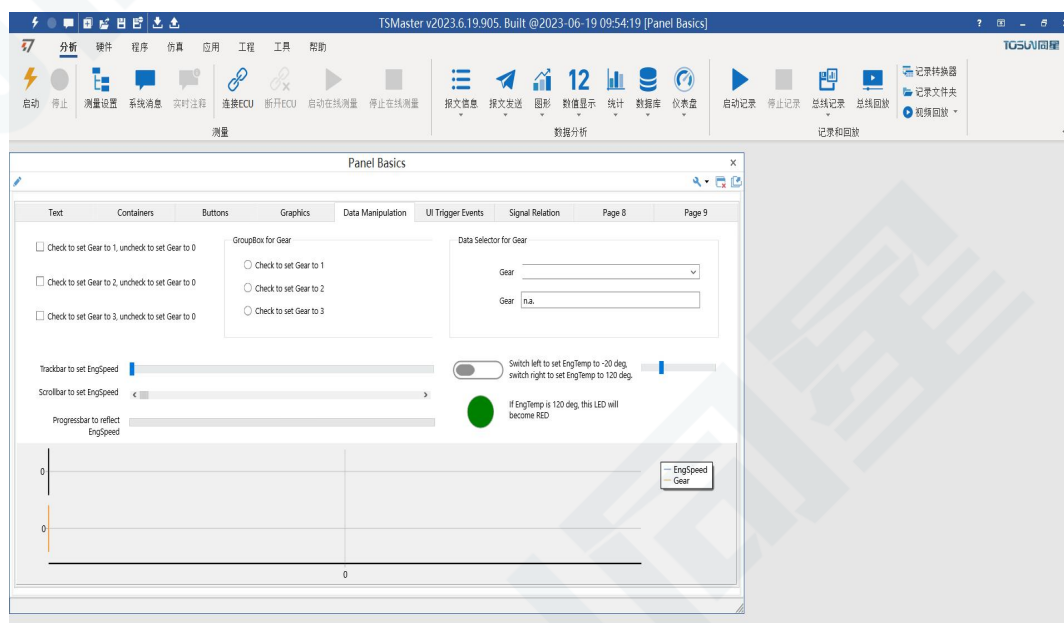
如：在 C 环境下，在项目属性页里的配置属性→连接器→输入→附加依赖项中添加 TSMaster.lib 文件。

### 3.6 示例工程

示例工程中提供了大量的 Demo 供用户参考，大大提高了用户的开发效率。



示例工程 panel:



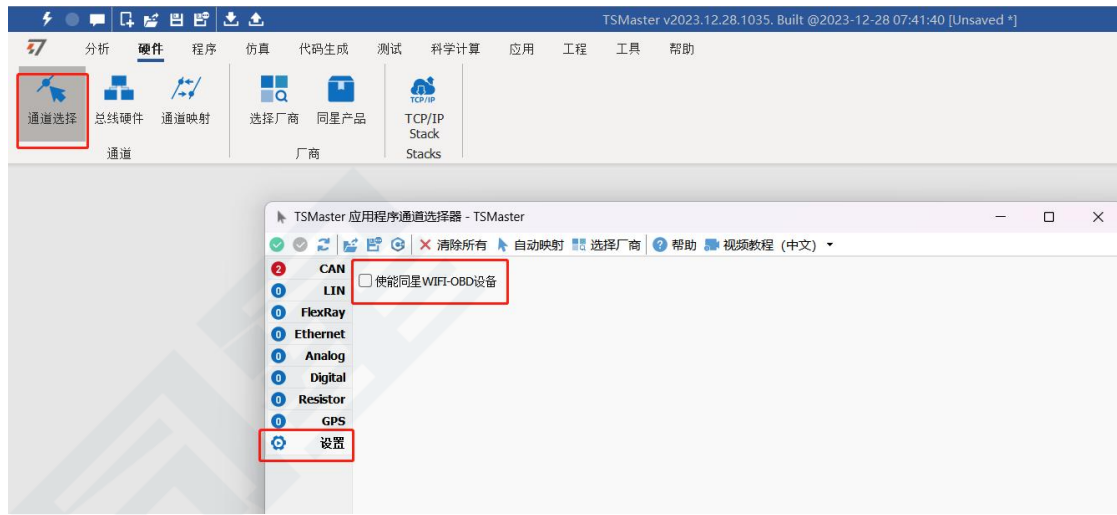


## 4. 快速使用-WIFI 模式

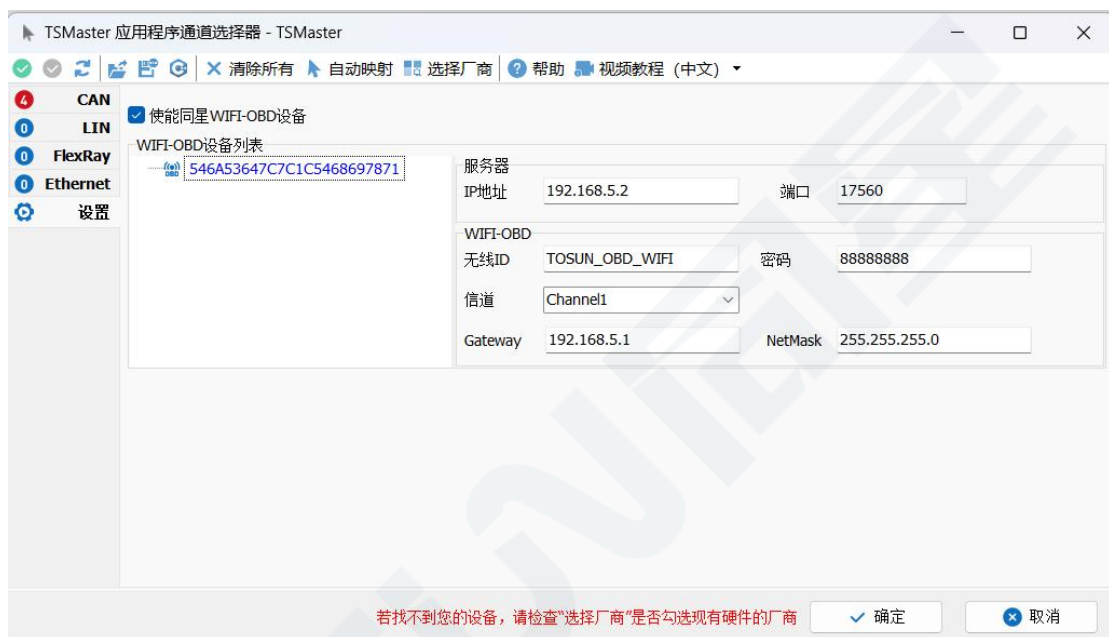
### 4.1 配置无线参数

在使用 WIFI 模式前需要先使用 USB 将 TC1113B 连接 PC, 在 TSMaster 中配置 TC1113B 的无线参数。操作步骤如下:

在 TSMaster 中点击硬件-点击通道选择-点击设置-勾选使能同星 WIFI-OBID 设备, 如下图所示:



接下来进行 TC1113B 无线参数的配置, 在此页面可以配置服务器 IP 地址, 服务器端口, TC1113B 设备无线 ID, 密码, 网络信道, 网关和网络掩码。(当同一信道上的设备过多时, 可能会出现干扰的情况, 出现此情况时, 请尝试更换信道, 避免与其他 WIFI 信号重叠)



配置完成后，在 WIFI-OBD 设备列表中选中设备，点击鼠标右键，选择下载，将配置好的参数下载到 TC1113B 设备中。

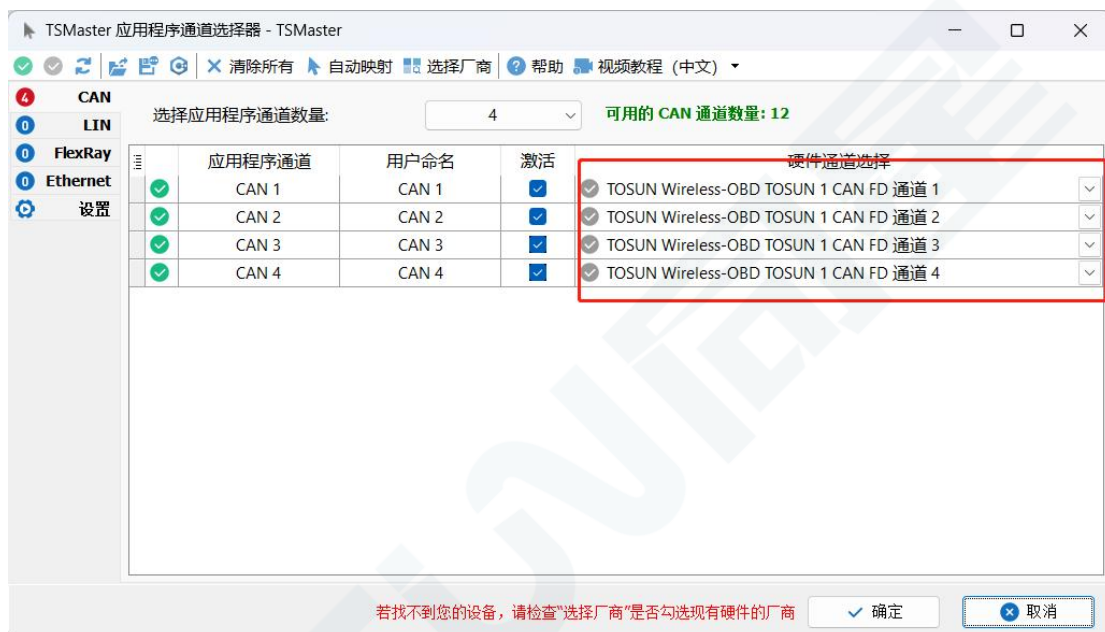


选中设备，再次点击鼠标右键，选择激活，激活成功后即可断开 USB 连接使用 WIFI 模式连接 TC1113B 设备了。



## 4.2 设备连接

在 TSMaster 通道选择中选择 Wireless-OBD 通道，配置完成后点击确定。



无需 USB 连接 PC，通过 OBD 接口为 TC1113B 设备供电（9~36V），设备启动后，将 PC 接入 TC1113B 发出的 WIFI 中。



接入成功后，TSMaster 中会出现如下图所示的提示字样，此时即可使用 WIFI 模式连接 TC1113B 执行 TSMaster 中的众多功能了。（若出现接入 TC1113B 设备的 WIFI 后 TSMaster 中没有出现已连接的提示字样，应用程序也无法连接，请尝试重新为 TC1113B 设备上电）



**注：**WIFI 模式部分电脑由于端口或防火墙原因会导致连上 WIFI 后设备无响应，TSMaster 也无法启动程序，需关闭防火墙。

## 5. 检查和维护

TC1113B 的主要电气部件是半导体元件，尽管它有很长的寿命，但在不正确环境下也可能加速老化，使寿命大打折扣。因此，在设备使用过程中应该进行定期检查，以保证使用环境保持所要求的条件。推荐每 6 个月到一年，至少检查一次。在不利的环境条件下，应该进行更频繁的检查。如下表，如果在维护过程中遇到问题，请阅读下面的内容，以便找到问题可能的原因。如果仍无法解决问题，请联系上海同星智能科技有限公司。

项目	检查	标准	行动
电源供应	在电源供应端检查电压波动	9~36V DC	使用电压表在电源输入端检查源。采取必要措施使电压波动在范围之内
周围环境	检查周围环境温度 (包括封闭环境的内部温度)	-40℃~+80℃	使用温度计检查温度并确保环境温度保持在允许范围内
	检查环境湿度 (包括封闭环境的内部湿度)	没有空调时相对湿度必须在 10%~90%	使用湿度计检查湿度并确保环境湿度保持在允许范围内
	检查灰尘、粉末、盐、金属屑的积累	没有积累	清洁并保护设备
	检查水、油或化学喷雾碰撞到设备	没有喷雾碰到设备	如果需要清洁保护设备
	检查在设备区域中易腐蚀或易燃气体	没有易腐蚀或易燃气体	通过闻或使用一个传感器检查
	检查震动和冲击水平	震动和冲击在 规定范围内	如果需要,安装衬垫或其它减震装置
	检查设备附近的噪声源	没有重要噪声信号源	隔离设备和噪声源或保护设备
安装接线	检查外部接线中的压接连接器	在连接器间有足够的空间	肉眼检查如果有必要则调节
	检查外部接线的损坏	没有损坏	肉眼检查和如果有必须则替换接线

## 6. 常见问题及解答

### 6.1 线路连接正确但无法正常通信：

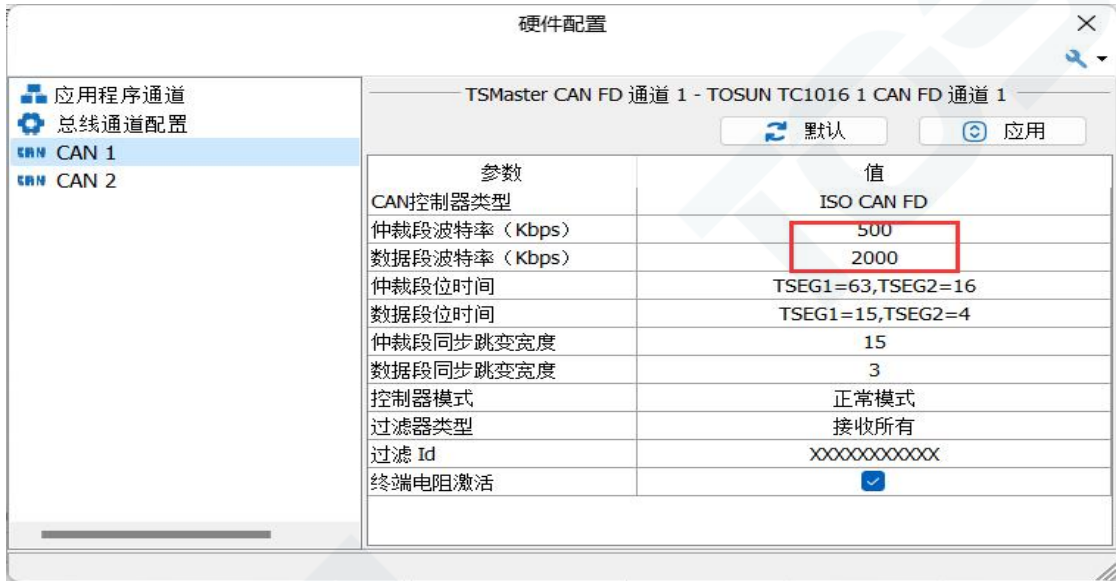
解决方法：检查一下是否设置了通道数。如果 CAN Channel Count = 0，当然无法显示在线硬件。且软件默认配置了虚拟通道，**需要选择硬件真实通道。**



可自动映射或者手动点击选择硬件真实通道：



若通道选择正确，则需要确保两个通道配置波特率一致才能正常通信，如下图所示：



### 6.2 报文观察不便以及信号过滤：

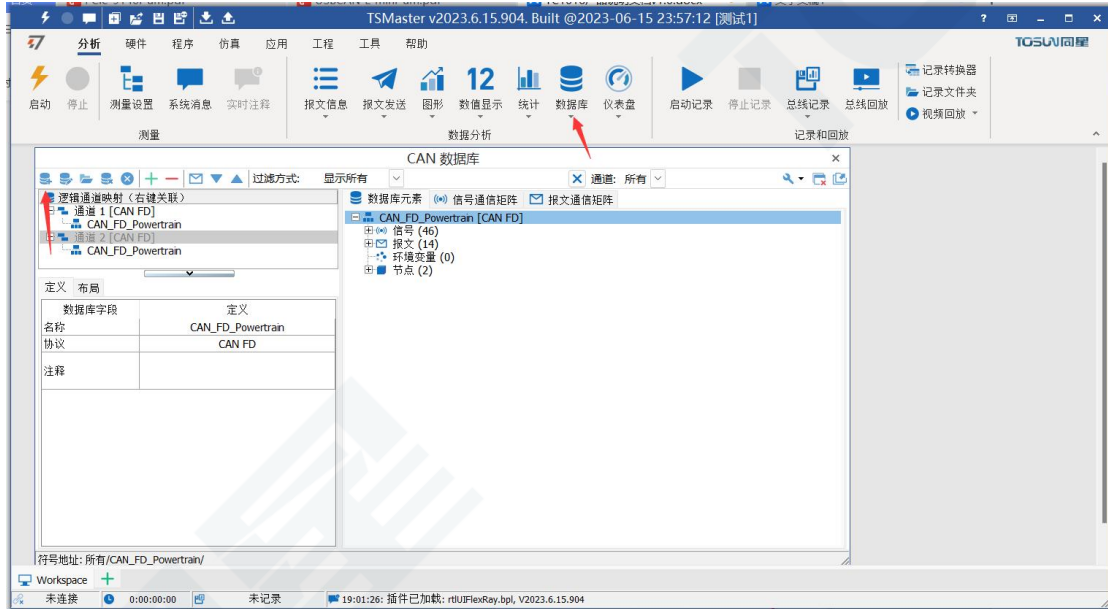


解决办法：按照固定显示或者时间顺序显示，展开或者折叠信号显示，以及过滤字符串，点击如下图标进行操作：



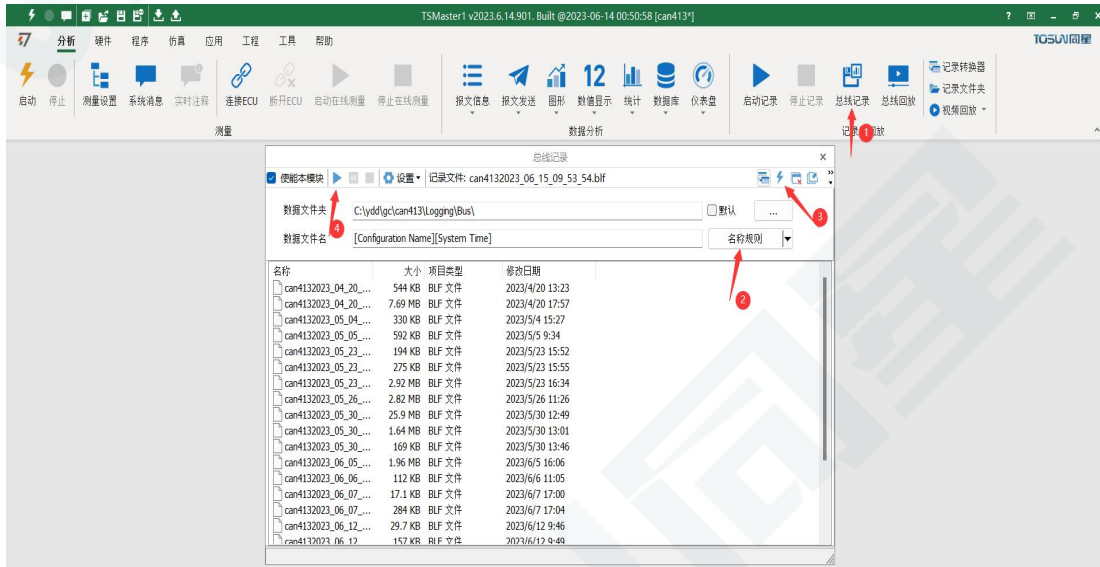
### 6.3 如何加载数据库:

数据库选择 can/lin/flexray 数据库，点击左上角图标添加数据库文件，或者把文件直接拖入此窗口自动加载，再点击左侧通道关联数据库即可。



### 6.4 如何自动记录报文:

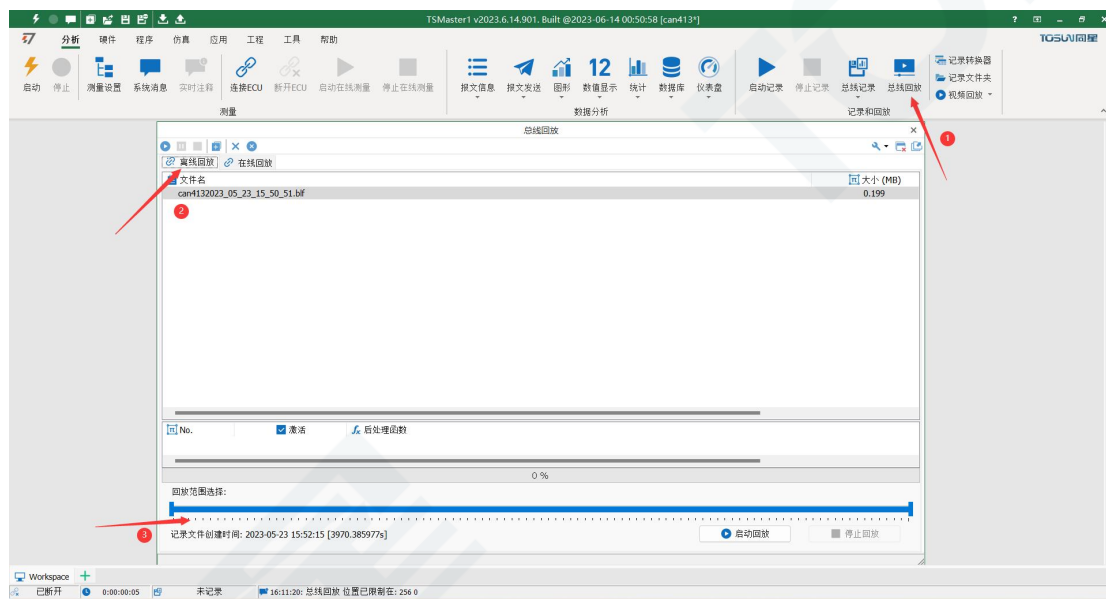
操作步骤:



- 分析-总线记录
- 添加名称规则以区别不同的保存文件
- 添加自启动功能
- 启动记录

## 6.5 如何回放报文（离线回放和在线回放）：

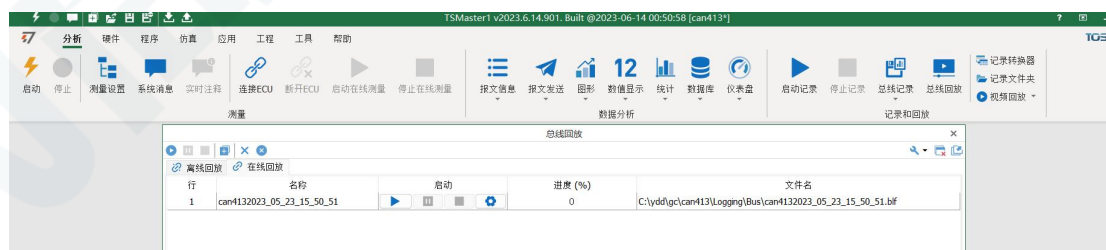
操作步骤：



a. 总线回放

b. 离线回放，添加需要回放的报文，可直接拖拽文件添加

c. 选择报文回放范围，因报文显示窗口有数量限制，可选择自己所需的时间段报文



d. 总线回放-在线回放-添加记录文件

e. 在线回放可按照采集时间戳回放报文，且对回放数据进行设置





## 7. 附录

### 7.1 CAN2.0 标准帧：

CAN 标准帧信息为 11 个字节，包括两部分：信息和数据部分。前 3 个字节为信息部分。

	7	6	5	4	3	2	1	0
字节 1	FF	RTR	x	x	DLC(数据长度)			
字节 2	(报文识别码)ID.10-ID.3							
字节 3	ID.2-ID.0		x	x	x	x	x	
字节 4	数据 1							
字节 5	数据 2							
字节 6	数据 3							
字节 7	数据 4							
字节 8	数据 5							
字节 9	数据 6							
字节 10	数据 7							
字节 11	数据 8							

字节 1 为帧信息。第 7 位 (FF) 表示帧格式，在标准帧中，FF=0；第 6 位 (RTR) 表示帧的类型，RTR=0 表示为数据帧，RTR=1 表示为远程帧；DLC 表示在数据帧时实际的数据长度。

字节 2、3 为报文识别码，11 位有效。

字节 4~11 为数据帧的实际数据，远程帧无效。

## 7.2 CAN2.0 扩展帧:

CAN 扩展帧信息为 13 个字节，包括两部分，信息和数据部分。前 5 个字节为信息部分。

	7	6	5	4	3	2	1	0
字节 1	FF	RTR	x	x	DLC(数据长度)			
字节 2	(报文识别码)ID.28-ID.21							
字节 3	ID.20-ID.13							
字节 4	ID.12-ID.5							
字节 5	ID.4-ID.0					x	x	x
字节 6	数据 1							
字节 7	数据 2							
字节 8	数据 3							
字节 9	数据 4							
字节 10	数据 5							
字节 11	数据 6							
字节 12	数据 7							
字节 13	数据 8							

字节 1 为帧信息。第 7 位 (FF) 表示帧格式，在扩展帧中，FF = 1；第 6 位 (RTR) 表示帧的类型，RTR=0 表示为数据帧，RTR=1 表示为远程帧；DLC 表示在数据帧时实际的数据长度。

字节 2~5 为报文识别码，其高 29 位有效。

字节 6~13 为数据帧的实际数据，远程帧无效。

## 7.3 注意事项

- ①连接线路避免短路发生。
- ②使用设备前，请仔细查阅产品使用手册内的引脚资讯。
- ③在设备运行期间，务必注意正确连接电源线，并避免插拔。
- ④注意!静电放电(ESD)产生的损害。

## 8. 免责声明

上海同星智能科技有限公司本着为用户提供更好服务的原则，在本手册中将尽可能地为 用户呈现详实、准确的产品信息。但鉴于本手册的内容具有一定的时效性，上海同星不能完全保证该文档在任何时段的时效性与适用性。上海同星有权在没有通知的情况下对本手册上的内容进行更新，恕不另行通知。为了得到最新版本的信息，请尊敬的用户定时访问上海同星官方网站或者与上海同星工作人员联系。感谢您的包容与支持！



## 汽车电子工具链，国产领导品牌

同星智能成立于2017年，一直专注于研发国产自主可控的汽车电子基础工具链产品，也是该领域国产领导品牌。

同星智能的核心软件TSMaster及配套硬件设备，具备嵌入式代码生成、汽车总线分析、仿真、测试及诊断、标定等核心功能，覆盖了汽车整车及零部件研发、测试、生产、试验、售后全流程。

全球企业用户超4000家，用户覆盖：汽车整车厂、零部件供应商、芯片厂商、设备/服务供应商、工程机械、航空航天及舰船军工等领域。



扫码关注  
获取软件下载链接

### 软件

- UDS诊断
- ECU刷写
- CCP/XCP标定
- 嵌入式代码生成
- 应用发布/加密发布
- 记录与回放
- 图形化编程
- 剩余总线仿真
- C/Python脚本
- 总线监控/发送
- SOMEIP和DoIP

### 硬件

- 1/2/4/8/12通道CAN FD/CAN转USB工具
- 1/2/6通道LIN转USB工具
- 10通道CAN FD/CAN转以太网工具
- 多通道Flexray/CAN FD转USB工具
- 多通道车载以太网/CAN FD转USB工具
- 车载以太网介质转换工具(T1转Tx)
- 多通道CAN FD/Ethernet/LIN记录仪



### 解决方案

- EOL测试设备
- FCT测试设备
- 汽车“四门两盖”试验解决方案
- 线控底盘测试解决方案
- 电机性能/耐久试验解决方案
- 新能源产线设备解决方案
- 总线一致性测试解决方案
- 信息安全解决方案