



TSMaster_COM API_Python 编程指导

版本：V1.0 | 中文

文档修订历史:

文件版本	日期	更新内容	备注
V1.00	2023.11.30	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！，恕不另行通知。

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。

TSMaster_COM API_Python 编程指导

目录

TSMaster_COM API_Python 编程指导	3
1. 什么情况下需要此文档	1
2. 使用 SDK 工程	1
2.1 错误提示:	1
2.2 解决方法:	1
3. 驱动特点	1
4. 添加 API 库文件	3
4.1 安装驱动运行环境 TSMaster	3
4.2 添加库文件引用	3
5. 数据类型定义	4
6. 设备初始化	4
6.1 CAN 初始化	9
6.2 LIN 初始化	11
7. CAN 报文收发	12
7.1 报文发送	12
7.2 报文接收	13
8. LIN 报文收发	16
8.1 报文发送	16
8.2 报文接收	17
9. 数据库 (DBC) 解析	18
10. 接口函数介绍	18
10.1 set_current_application	18
10.2 del_application	18
10.3 add_application	19
10.4 get_application_list	19
10.5 set_can_channel_count	19
10.6 set_lin_channel_count	20
10.7 get_can_channel_count	20
10.8 get_lin_channel_count	20

10.9 log.....	21
10.10 set_mapping.....	21
10.11 get_mapping.....	22
10.12 del_mapping.....	22
10.13 connect.....	23
10.14 disconnect.....	23
10.15 get_current_application.....	23
10.16 get_error_description.....	24
10.17 get_timestamp.....	24
10.18 configure_baudrate_can.....	24
10.19 configure_baudrate_canfd.....	25
10.20 wait.....	26
10.21 set_mapping_verbose.....	26
10.22 get_mapping_verbose.....	27
10.23 set_vendor_detect_preferences.....	28
10.24 get_vendor_detect_preferences.....	28
10.25 make_toast.....	29
10.26 get_system_var_generic.....	29
10.27 set_system_var_generic.....	30
10.28 wait_system_var.....	30
10.29 transmit_can_async.....	31
10.30 transmit_canfd_async.....	32
10.31 transmit_canfd_sync.....	33
10.32 transmit_lin_async.....	34
10.33 transmit_lin_sync.....	34
10.34 add_cyclic_msg_can.....	35
10.35 add_cyclic_mag_canfd.....	36
10.36 delete_cyclic_msg_can.....	36
10.37 delete_cyclic_msg_canfd.....	36
10.38 delete_cyclic_msg.....	37
10.39 enable_bus_statistics.....	37
10.40 clear_bus_statistics.....	38
10.41 get_bus_statistics.....	38
10.42 get_fps_can.....	38
10.43 get_fps_canfd.....	39

10.44 get_fps_lin	39
10.45 start_logging	40
10.46 stop_logging	40
10.47 enable_event_can	40
10.48 enable_event_canfd	41
10.49 enable_event_lin	41
10.50 transmit_can_async_verbose	41
10.51 transmit_can_sync_verbose	42
10.52 transmit_canfd_async_verbose	43
10.53 transmit_canfd_sync_verbose	44
10.54 transmit_lin_async_verbose	44
10.55 transmit_lin_sync_verbose	45
10.56 add_cyclic_msg_can_verbose	46
10.57 add_cyclic_msg_canfd_verbose	46
10.58 delete_cyclic_msg_can_verbose	46
10.59 delete_cyclic_msg_canfd_verbose	47
10.60 can_rbs_start	48
10.61 can_rbs_stop	48
10.62 can_rbs_is_running	48
10.63 can_rbs_configure	49
10.64 can_rbs_activate_all_networks	49
10.65 can_rbs_activate_network_by_name	50
10.66 can_rbs_activate_node_by_name	50
10.67 can_rbs_activate_message_by_name	51
10.68 can_rbs_get_signal_value_by_element	52
10.69 can_rbs_get_signal_value_by_address	52
10.70 can_rbs_set_signal_value_by_element	53
10.71 can_rbs_set_signal_value_by_address	54
10.72 fifo_enable_receive_fifo	54
10.73 fifo_disable_receive_fifo	54
10.74 fifo_enable_receive_error_frames	55
10.75 fifo_disable_receive_error_frames	55
10.76 fifo_receive_can_msg	56
10.77 fifo_receive_canfd_msg	56
10.78 fifo_receive_lin_msg	57

10.79	fifo_receive_fastlin_msg	58
10.80	fifo_clear_can_receive_buffers	58
10.81	fifo_clear_canfd_receive_buffers	59
10.82	fifo_clear_lin_receive_buffers	59
10.83	fifo_clear_fastlin_receive_buffers	59
10.84	fifo_read_can_buffer_frame_count	60
10.85	fifo_read_can_tx_buffer_frame_count	60
10.86	fifo_read_canfd_buffer_frame_count	61
10.87	fifo_read_canfd_tx_buffer_frame_count	62
10.88	fifo_read_lin_buffer_frame_count	63
10.89	fifo_read_lin_tx_buffer_frame_count	63
10.90	fifo_read_lin_rx_buffer_frame_count	63
10.91	fifo_read_fastlin_buffer_frame_count	64
10.92	fifo_read_fastlin_tx_buffer_frame_count	64
10.93	fifo_read_fastlin_rx_buffer_frame_count	65
10.94	flexray_rbs_start	65
10.95	flexray_rbs_stop	66
10.96	flexray_rbs_is_running	66
10.97	flexray_rbs_configure	66
10.98	flexray_rbs_activate_all_vclusters	67
10.99	flexray_rbs_activate_cluster_by_name	67
10.100	flexray_rbs_activate_ecu_by_name	68
10.101	flexray_rbs_activate_frame_by_name	68
10.102	flexray_rbs_get_signal_value_by_element	69
10.103	flexray_rbs_get_signal_value_by_address	69
10.104	flexray_rbs_set_signal_value_by_element	70
10.105	flexray_rbs_set_signal_value_by_address	70
10.106	flexray_rbs_enable	71
10.107	flexray_rbs_batch_set_start	71
10.108	flexray_rbs_batch_set_end	72
10.109	flexray_rbs_batch_set_signal	72
10.110	flexray_rbs_set_frame_dirction	73
10.111	flexray_rbs_set_normal_signal	73
10.112	flexray_rbs_set_rc_signal	74
10.113	flexray_rbs_set_rc_signal_with_limit	74

10.114 flexray_rbs_set_rc_signal	74
10.115 flexray_start_net	75
10.116 flexray_stop_net	76
10.117 transmit_lin_wakeup_async	76
10.118 transmit_lin_gotosleep_async	77
10.119 show_main_form	77
10.120 hide_main_form	77
10.121 load_project	78
10.122 create_project	78
10.123 save_project	78
10.124 show_tab_by_index	79
10.125 show_tab_by_name	79
10.126 get_mp_list	79
10.127 get_mp_function_list	80
10.128 get_mp_function_prototype	80
10.129 dynamic_invoke	80
10.130 load_mp	81
10.131 unload_mp	81
10.132 unload_all_mps	82
10.133 call_system_api	82
10.134 call_library_api	82
10.135 add_online_replay_config	83
10.136 set_online_replay_config	83
10.137 get_online_replay_count	84
10.138 get_online_replay_config	84
10.139 del_online_replay_config	84
10.140 del_online_replay_configs	86
10.141 start_online_replay	86
10.142 start_online_replays	86
10.143 pause_online_replay	87
10.144 pause_online_replays	87
10.145 stop_online_replay	87
10.146 stop_online_replays	88
10.147 load_can_db	88
10.148 unload_can_db	89

10.149	unload_can_dbs	89
10.150	get_can_db_count	90
10.151	get_can_db_id	90
10.152	get_can_db_info	90
10.153	set_signal_value_can	91
10.154	get_signal_value_can	92
10.155	set_signal_value_canfd	92
10.156	get_signal_value_canfd	93
10.157	set_signal_vale_can_verbose	93
10.158	get_signal_value_can_verbose	94
10.159	set_signal_value_canfd_verbose	95
10.160	get_signal_value_canfd_verbose	95
10.161	load_flexray_db	96
10.162	unload_flexray_db	96
10.163	unload_flexray_dbs	96
10.164	ger_flexray_db_count	97
10.165	get_flexray_db_properties_by_address	97
10.166	ger_flexray_db_properties_by_index	98
10.167	get_flexray_ecu_properties_by_address	99
10.168	get_flexray_ecu_properties_by_index	99
10.169	get_flexray_frame_properties_by_address	100
10.170	get_flexray_frame_properties_by_index	101
10.171	get_flexray_signal_properties_by_address	102
10.172	get_flexray_signal_properties_by_index	103
10.173	get_flexray_db_id	105
10.174	diag_can_create	105
10.175	diag_set_fdmode	106
10.176	diag_can_delete	106
10.177	diag_can_delete_all	107
10.178	tp_can_request_and_get_response	107
10.179	tp_can_request_and_get_respinse_functional	108
11.	附件	108
12.	常见异常解答	108

说明：

- ✓ 第一页根据实际情况修改
- ✓ 最后一页保持不动
- ✓ 所有标题用的中文字体为黑体，段落无缩进，1.5 倍行距
- ✓ 正文用的中文字体为宋体，大小为五号，段落首行缩进 2 字符，1.25 倍行距
- ✓ 所有英文字体是 *Times New Roman*
- ✓ 需要注意的是，每个标题只要在菜单选择了相应的格式，插入目录的时候就会自动关联并超链接
- ✓ 页眉不用动，TOSUN 和 TSMaster 的 logo 是奇偶页轮换的，奇数页页眉是固定文字，偶数页页眉自动关联文档的总标题这个文字的
- ✓ 页脚不用动，从目录页之后，也就是具体内容部分开始统一版式，并作为第一页开始显示页码

重要提示，为了保证整体模板不变，从其他文档复制信息过来粘贴的时候，建议点鼠标右键—>选择性粘贴—>无格式文本

1. 什么情况下需要此文档

用户基于 Python 平台编程语言，对目前市面上主流的如 Vector、TOSUN、Peak、英特佩斯等工具进行二次开发的时候，需要参考本文档，调用 com 接口来实现对设备的程序控制。

2. 使用 SDK 工程

安装 TSMaster 文件后，在 SDK 的目录下面，提供了 C/C++,C#, LabView 等的示例工程。以本电脑为例，COM 接口的 Demo 工程目录如下所示：C:\Program Files (x86)\TOSUN\TSMaster\bin\Data\SDK\examples\COM Automation\OutOfProcess\

进入目录后，目录包含文件如下所示：

名称	修改日期	类型	大小
CalibrationAutomation	2021/11/4 22:25	PY 文件	5 KB
MiniProgramExcel	2022/12/16 21:17	PY 文件	6 KB
OnlineReplayInExe	2023/3/7 23:46	PY 文件	8 KB
OnlineReplayInExe_TSCANMini	2022/12/16 21:17	PY 文件	8 KB
RBSInExe	2023/3/7 23:47	PY 文件	7 KB
TestTSMaster	2021/8/9 15:45	PY 文件	9 KB

2.1 错误提示：

2.2 解决方法：

3. 驱动特点

本驱动提供了硬件抽象层，通过映射机制，同样一套 API 函数，可以应用于多款市面上主流的 CAN 工具硬件而不用修改代码。其作用原理图如下所示：

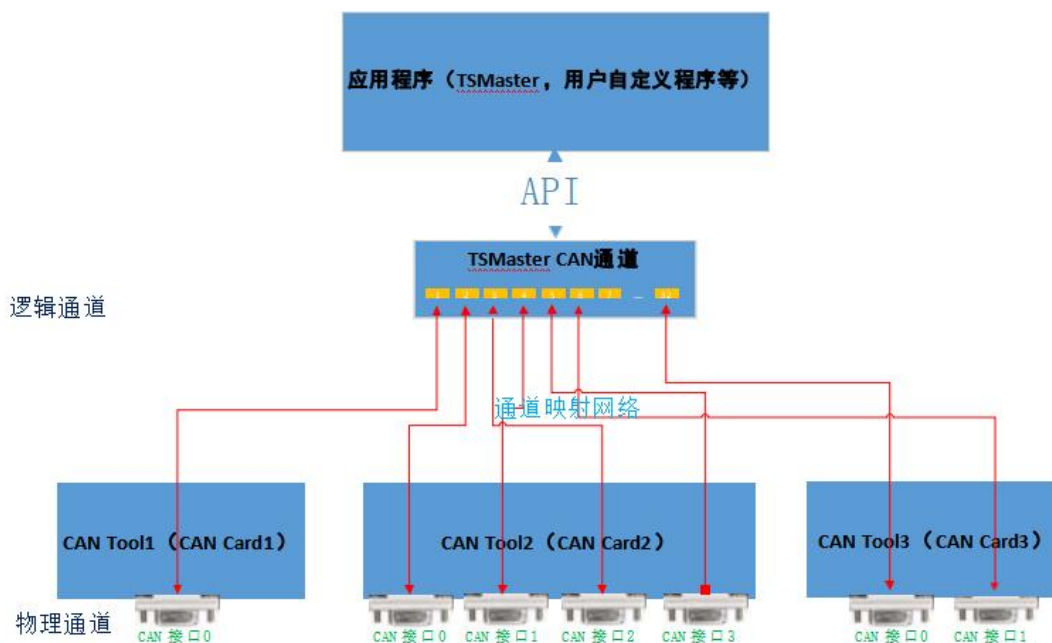


图 1. TSMasterAPI 通过逻辑通道给上层提供统一的 API 接口

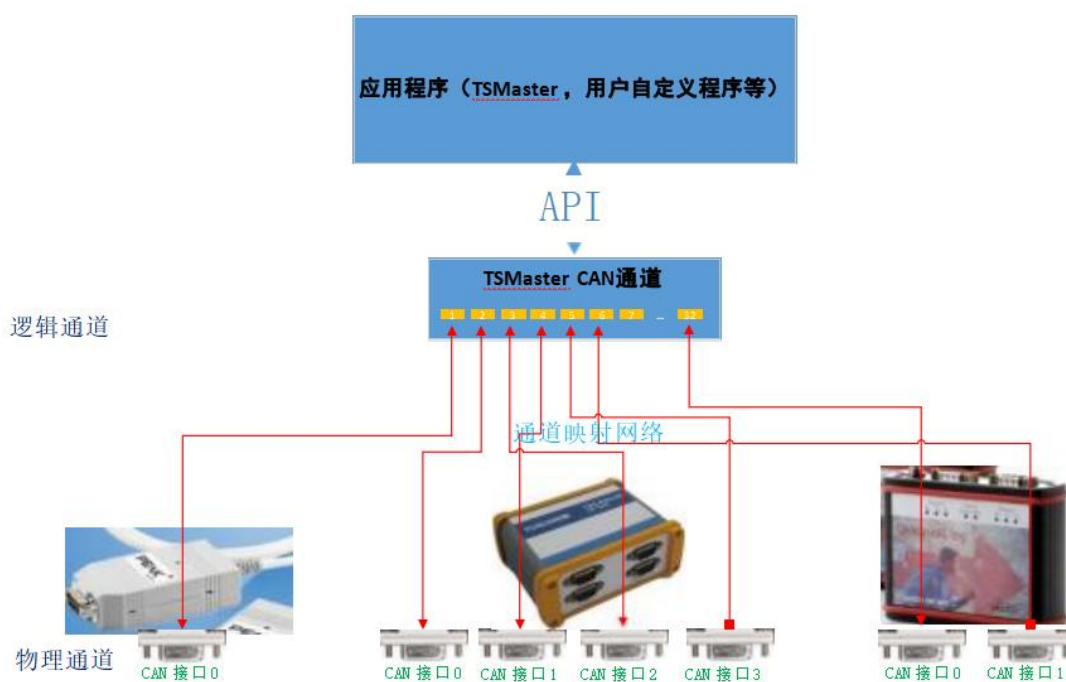


图 2. 基于 TSMasterAPI 混合连接不同硬件板卡示意图

如上图所示，TSMaster API 内部实现了对目前市面上主流硬件 CAN 卡的兼容，提供了统一的 com 接口给上层应用层。用户在开发上层的时候，只需要开发一套上层代码，底层硬件可以任意切换，为用户硬件选择提供了最大的灵活性。

4. 添加 API 库文件

4.1 安装驱动运行环境 TSMaster

TSMaster API 提供了多种工具平台的支持，因此要使用 TSMaster 驱动，首先要安装 TSMaster 运行环境，该运行环境大小 200 兆左右，安装文件如下：

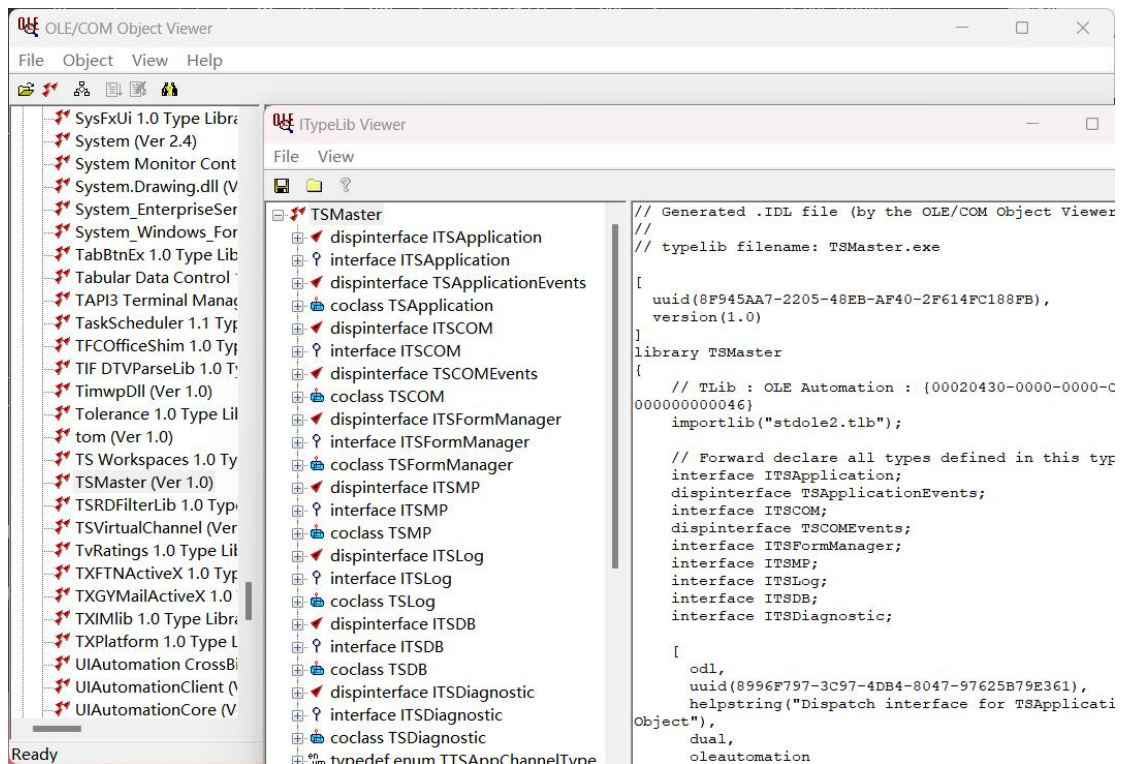
 TSMaster_Setup_beta V2023.11.25.1017.7z	2023/12/1 14:47	Bandizip.7z	275,499 K
---	-----------------	-------------	-----------

TSMaster 运行时环境为免费软件，可以直接到上海同星公司的官网下载，下载连接为：
http://www.tosun.tech/TOSUNSoftware/TSMaster_Setup.exe

下载该文件，并安装，进入下一步。

4.2 添加库文件引用

安装完运行环境后，便有了运行时环境的支撑，如下图所示：



运行 oleview.exe 打开 Type Libraries，找到 TSMaster，其中便是 TSMaster 提供的 COM 接口。

5. 数据类型定义

5.1 TLIBCAN: Classic CAN 数据类型

Struct 视图:

```
typedef [uuid(19CEBEE3-37B4-4092-AC82-7D124EE2352C)]
struct tagTCAN {

    long FIdxChn;

    VARIANT_BOOL FIsTX;

    VARIANT_BOOL FIsRemote;

    VARIANT_BOOL FIsExtendedId;

    VARIANT_BOOL FIsError;

    long FDLC;

    long FIdentifier;

    int64 FTimeUs;|

    SAFEARRAY(char) FData;
} TCAN;
```

构造函数 1:

用户可灵活调用。在构造函数中没有传入的参数，可以通过访问结构体对象直接修改。比如构造函数 1 没有传输数据组，但是可以在创建结构体对象过后，直接给 FData 成员赋值。

成员:

FIdxChn: 应用程序通道，注意 CHANNEL_INDEX.CHN1 = 0,实际上是从 0 开始计算的。

FIsTX: 是否为发送端

FIsRemote: 是否远程帧

FIsExtendedId: 是否为扩展帧

FIsError: 是否为错误帧

FDLC: 帧长度

FIdentifier: 帧 ID，如果为 0xFFFFFFFF，表示当前帧为错误帧

FTimeUS: 帧时间戳，64 位 us 级时间戳。

FData: 帧数据。最大程度为 8Bytes

示例:

```
# init a TCAN record for CAN message transmission
c = win32com.client.Record( name: "TCAN", app)

c.FIdxChn = 0
c.FIsTX=0
c.FIsRemote = False
c.FIsExtendedId = 0
c.FIsError = False
c.FDLC = 8
c.FIdentifier = 0x123
c.FTimeUs=50
c.FDdatas = VARIANT([pythoncom.VT_ARRAY | pythoncom.VT_I1, value: [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8]])
```

5.2 TLIBCANFD: Classic CANFD 数据类型

Struct 视图:

```
typedef [uuid(F8CC7BEE-63F0-4FD2-AFB1-B1C313BECE43)]
struct tagTCANFD {

    long FIdxChn;

    VARIANT_BOOL FIsTX;

    VARIANT_BOOL FIsExtendedId;

    VARIANT_BOOL FIsError;

    VARIANT_BOOL FIsEDL;

    VARIANT_BOOL FIsBRS;

    VARIANT_BOOL FIsESI;

    long FDLC;

    long FIdentifier;

    int64 FTimeUs;

    SAFEARRAY(char) FDdatas;
} TCANFD;
```

构造函数 2:

用户可灵活调用。在构造函数中没有传入的参数，可以通过访问结构体对象直接修改。比如构造函数 2 没有传输数据组，但是可以在创建结构体对象过后，直接给 FData 成员赋值。

成员:

FIdxChn: 应用程序通道, 注意 CHANNEL_INDEX.CHN1 = 0,实际上是从 0 开始计算的。

FIsTX: 是否为发送端

FIsRemote: 是否远程帧

FIsExtendedId: 是否为扩展帧

FIsError: 是否为错误帧

FIsEDL: 0 表示正常 can 帧, 1 表示 FD 帧

FIsBRS: 位速率转换, 0 表示转换可变速率

FIsESI: 错误状态指示位

FDLC: 帧长度

FIdentifier: 帧 ID, 如果为 0xFFFFFFFF, 表示当前帧为错误帧

FTimeUS: 帧时间戳, 64 位 us 级时间戳

FData: 帧数据。最大程度为 8Bytes

示例:

```
# init a TCANFD record for CAN FD message transmission
cFD = win32com.client.Record( name: "TCANFD", app)

cFD.FIdxChn = 0
cFD.FIsTx=1
cFD.FIsRemote=0
cFD.FIsExtendedId = 0
cFD.FIsError=0
cFD.FIsEDL = True
cFD.FIsBRS = True
cFD.FIsESI = False
cFD.FDLC = 15
cFD.FIdentifier = 0x345
cFD.FTimeUS=50
cFD.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY | pythoncom.VT_I1,
    value: [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19,
            20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38,
            39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57,
            58, 59, 60, 61, 62, 63, 64])
```


5.3 TLIBLIN

Struct 视图:

```
typedef [uuid(F5C26CE2-3629-4BD0-A7F7-C2FAF8999736)]
struct tagTLIN {

    long FIdxChn;

    VARIANT_BOOL FIsTX;

    VARIANT_BOOL FIsError;

    long FDLC;

    long FIdentifier;

    long FChecksum;

    int64 FTimeUs;

    SAFEARRAY(char) FData;
} TLIN;
```

构造函数 3:

用户可灵活调用。在构造函数中没有传入的参数，可以通过访问结构体对象直接修改。比如构造函数 3 没有传输数据组，但是可以在创建结构体对象过后，直接给 FData 成员赋值。

成员:

FIdxChn: 帧通道，注意 CHANNEL_INDEX.CHN1 = 0，实际上是从 0 开始计算的。

FIsTX: 是否为发送端

FIsError: 是否为错误帧

FDLC: 帧长度

FIdentifier: 帧 ID，如果为 0xFFFFFFFF，表示当前帧为错误帧

FChecksum: checksum 校验和

FTimeUS: 帧时间戳，64 位 us 级时间戳。

FData: 帧数据。最大程度为 8Bytes

示例:

```
cLIN = win32com.client.Record( name: "TLIN", app)
cLIN.FIdxChn = 0
cLIN.FIsTX = True
cLIN.FIsError = False
cLIN.FIdentifier = 0x3C
cLIN.Checksum = 0xE6
cLIN.FDLC = 8
cLIN.TimeUs = 50
cLIN.FData = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY | pythoncom.VT_I1, value: [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8,])
```

5.4 TTSMapping

Struct 视图:

```
typedef [uuid(6EE71046-BB83-47A9-BC09-84A1B43C0699)]
struct tagTTSMapping {

    BSTR FAppName;

    long FAppChannelIndex;

    TTSMAppChannelType FAppChannelType;

    TTSMBusToolDeviceType FHWDeviceType;

    long FHWIndex;

    long FHWChannelIndex;

    long FHWDeviceSubType;

    BSTR FHWDeviceName;

    VARIANT_BOOL FMappingDisabled;
} TTSMapping;
```

成员:

- FAppName: 应用程序名称
- FAppChannelIndex: 应用程序通道
- FAppChannelType: 通道类型
- FHWDeviceType: 硬件类型
- FHWIndex: 硬件序号
- FHWChannelIndex: 硬件通道序号
- FHWDeviceSubType: 硬件型号的具体类型
- FHWDeviceName: 硬件设备名称
- FMappingDisabled: 映射使能

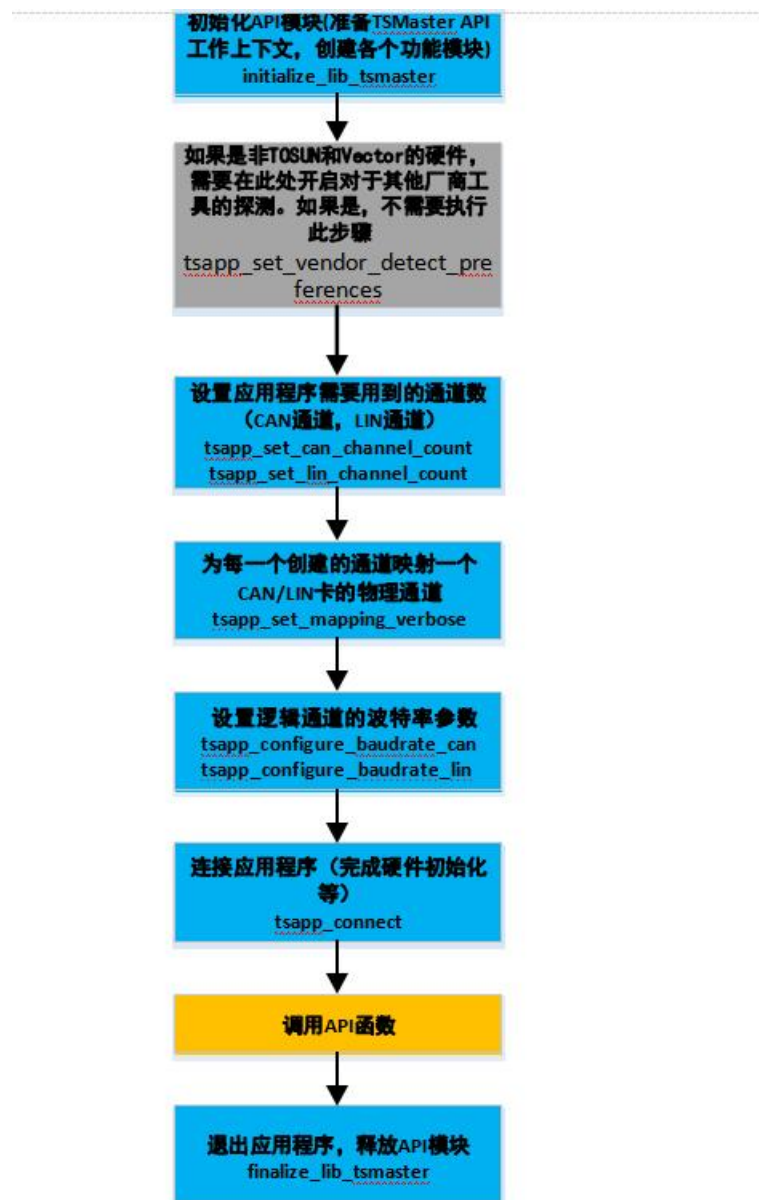
示例:

```
r = win32com.client.Record( name: "TTSMapping", app)
r.FAppName = comTSMaster
r.FAppChannelType=0
r.FAppChannelIndex = 0
r.FHWDeviceType = 3
r.FHWIndex = 0
r.FHWChannelIndex = 0
r.FHWDeviceSubType = 8 #为TC1014编号
r.FHWDeviceName = "TC1014"
r.FMappingDisabled = False
```

6. 设备初始化

6.1 CAN 初始化

在实现 CAN 设备通讯之前，首先要进行设备初始化。TSMaster 设备初始化包括以下步骤：



注意：

1、在使用 API 模块之前，需要调用 initialize_lib_tsmaster 函数创建该模块；在使用过后，需要调用 finalize_lib_tsmaster 释放该模块。这两个函数一定是成对出现的。

2、第二步中，如果用户使用的是英特佩斯，Peak，Kavsar，ZLG 等硬件，需要在这一步开启对这些工具的探测，否则程序无法查询到这些硬件。

CAN 初始化示例：

```
pythoncom.CoInitialize() # enable multithread
#打开 TSMaster
app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication")
com = app.TSCOM() #
win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSCOM")
formMan = app.TSFormManager()
#设置为主窗口
formMan.show_main_form()
app.set_can_channel_count(2) #设置 can 通道为 2
app.set_lin_channel_count(0) #设置 lin 通道为 0
r = win32com.client.Record("TTSMapping", app)
r.FAppName = APP_NAME
r.FAppChannelIndex = 0
r.FAppChannelType = 0
r.FHWIndex = 0
r.FHWDeviceType = 3
r.FHWDeviceSubType = 8 #为 TC1014 编号
r.FHWChannelIndex = 0
r.FHWDeviceName = "TC1014"
r.FMappingDisabled = False
app.set_mapping(r)
r.FAppChannelIndex = 1
r.FHWChannelIndex = 1
app.set_mapping(r)
app.configure_baudrate_canfd(0, 500, 2000, constants.lfdtISOCAN, constants.lfdmNormal,
True)
app.configure_baudrate_canfd(1, 500, 2000, constants.lfdtISOCAN, constants.lfdmNormal,
True)
app.connect()
```

#关于硬件映射编号请打开 Tsmaster 帮助栏的软件开发 TSMasterAPI_Hardware_Map 文档查找。

6.2 LIN 初始化



LIN 初始化示例:

```

pythoncom.CoInitialize() # enable multithread
#打开 TSMaster
app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication")
com = app.TSCOM() #win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSCOM")
formMan = app.TSFormManager()
#设置为主窗口
formMan.show_main_form()
app.set_can_channel_count(1) #设置 can 通道为 2
app.set_lin_channel_count(2) #设置 lin 通道为 0
r = win32com.client.Record("TTSMapping", app)
  
```

```
r.FAppName = APP_NAME
r.FAppChannelIndex = 0
r.FAppChannelType = 1
r.FHWIndex = 0
r.FHWDeviceType = 3
r.FHWDeviceSubType = 10 #为 TC1026 编号
r.FHWChannelIndex = 0
r.FHWDeviceName = "TC1026"
r.FMappingDisabled = False
app.set_mapping(r)
r.FAppChannelIndex = 1
r.FHWChannelIndex = 1
app.set_mapping(r)
app.configure_baudrate_lin(0, 19.2, 3)
app.connect()
```

7. CAN 报文收发

7.1 报文发送

CAN 报文发送对应的代码如下:

```
app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication")
com = app.TSCOM() #win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSCOM")
c = win32com.client.Record("TCAN", app)
c.FIdxChn = 0
c.FIsTX=0
c.FIsRemote = False
c.FIsExtendedId = 0
c.FDLC = 8
c.FIdentifier = 0x123
c.FTimeUs= 50
c.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY | pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8])
com.transmit_can_async(c)
```

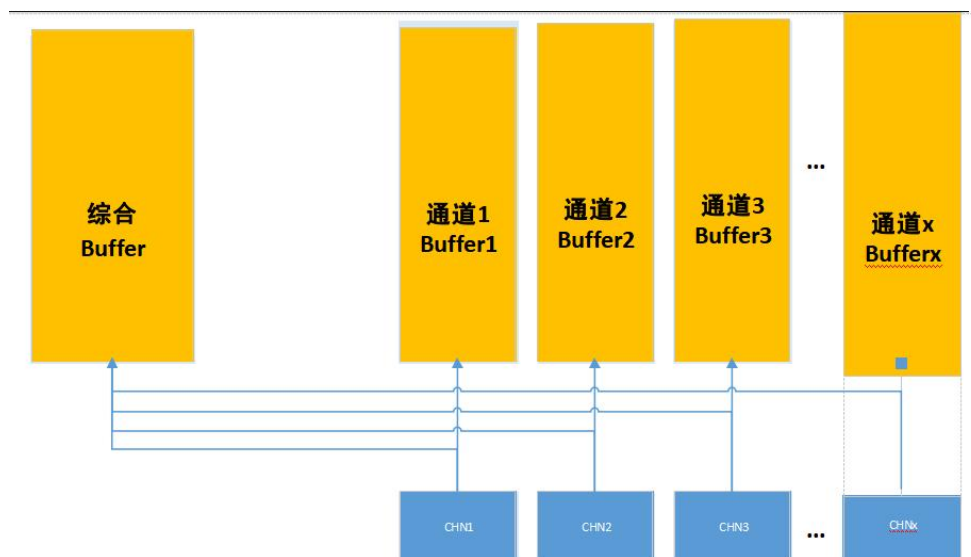
CANFD 报文发送对应的代码如下:

```
app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication")
com = app.TSCOM() #win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSCOM")
cFD = win32com.client.Record("TCANFD", app)
cFD.FIdxChn = 0
cFD.FIsTx=1
cFD.FIsRemote=0
cFD.FIsExtendedId = 0
cFD.FIsEDL = True
cFD.FIsBRS = True
cFD.FIsESI = False
cFD.FIdentifier = 0x345
cFD.FDLC = 15
cFD.FTimeUs=50
cFD.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY | pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8,
9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35,
36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61,
62, 63, 64])
# transmit this CAN FD frame asynchronously
com.transmit_canfd_async(cFD)
```

7.2 报文接收

读取设备消息缓存的方式：

设备接收到报文过后，缓存在设备内部的 FIFO 中，外部程序调用函数接口从设备 FIFO 中把报文读取出来，FIFO 指针往后面移动；如果调用者一直不主动读取，会造成驱动内部 FIFO 溢出，最新的报文覆盖最旧的报文。TSMaster API 内部，报文缓存机制如下图所示：



综合 FIFO: 所有通道的报文根据接收顺序放在里面。

特点: 可以看到不同通道报文的相对接收顺序。报文在里面按照接收顺序存放, 最新的报文覆盖最旧接收的报文。

通道 FIFO: 每一个通道有一个自己单独的报文 FIFO。

特点: 专用于存储跟本通道相关的报文, 通道之间互不干扰。报文在里面按照接收顺序存放, 最新的报文覆盖最旧接收的报文。

TSMaster 提供了报文读取驱动。可以选择读取指定通道的报文集合, 也可以读取综合报文里面的报文集合。

fifo_receive_can_msg

功能: 读取 Classic CAN 内部报文。

参数详解:

AIdxChnReq: 请求数据通道

AIncludeTx: 是否接收 TX

AIdxChnResp: 回复数据通道

AIsRemote: 是否是远程帧

AIsExtended: 是否是扩展帧

ADLC: 数据长度

AIdentifier: 帧 ID

ATimestampUs: 硬件时间

ADatas: 帧数据


```
VARIANT_BOOL fifo_receive_can_msg(
    [in] long AIdxChnReq,
    [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx,
    [out] long* AIdxChnResp,
    [out] VARIANT_BOOL* AIsRemote,
    [out] VARIANT_BOOL* AIsExtended,
    [out] long* ADLC,
    [out] long* AIdentifier,
    [out] int64* ATimestampUs,
    [out] BSTR* AData);
```

fifo_receive_canfd_msg

功能：读取 CANFD 内部报文。

参数详解：

AIdxChnReq: 请求数据通道

AIncludeTx: 是否接收 TX

AIdxChnResp: 回复数据通道

AIsRemote: 是否是远程帧

AIsExtended: 是否是扩展帧

AIsEDL: 是否为 can

AIsBRS: 速率是否可以变

ADLC: 数据长度

AIdentifier: 帧 ID

ATimestampUs: 硬件时间

AData: 帧数据

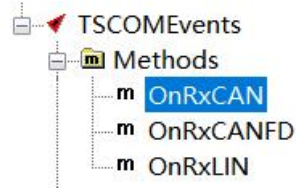
```
VARIANT_BOOL fifo_receive_canfd_msg(
    [in] long AIdxChnReq,
    [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx,
    [out] long* AIdxChnResp,
    [out] VARIANT_BOOL* AIsRemote,
    [out] VARIANT_BOOL* AIsExtended,
    [out] VARIANT_BOOL* AIsEDL,
    [out] VARIANT_BOOL* AIsBRS,
    [out] long* ADLC,
    [out] long* AIdentifier,
    [out] int64* ATimestampUs,
    [out] BSTR* AData);
```

回调函数方式：

设备接收到报文过后，把报文整理成标准的 TLibCAN/TLibANFD 数据结构。然后调用用户注册的接收回调函数，通过参数把接收到的报文传递给调用者。libTSCAN 内部维护一个独立的线程，每当消息达到后，就会通过回调函数主动把数据传递给调用者，用户不需要主动去调用读取函数。

注册回调函数：

采用代理机制（C#里面类 C 函数指针），注册回调函数。需要注意的是，一定要先申请一个代理对象，然后把用户回调函数注册到该代理对象上，如下所示：



回调函数使用：

```

class TSMasterEvents:
    def OnRxCAN(self, AIdxChn, AIsTx, AIsRemote, AIsExtended, AIsError, ADLC, AIdentifier, ATimeUs, ADatas):
        print("CAN message received:", AIdxChn, AIdentifier, ADLC, ATimeUs / 1000000.0,
              [ADatas[0], ADatas[1], ADatas[2], ADatas[3], ADatas[4], ADatas[5], ADatas[6], ADatas[7]])

    def OnRxCANFD(self, AIdxChn, AIsTx, AIsExtended, AIsError, AIsEDL, AIsBRS, AIsESI, ADLC, AIdentifier, ATimeUs, ADatas):
        if AIsEDL:
            print("CANFD message received:", AIdxChn, AIdentifier, ADLC, ATimeUs / 1000000.0,
                  [ADatas[0], ADatas[1], ADatas[2], ADatas[3], ADatas[4], ADatas[5], ADatas[6], ADatas[7],
                   ADatas[8], ADatas[9], ADatas[10], ADatas[11], ADatas[12], ADatas[13], ADatas[14], ADatas[15],
                   ADatas[16], ADatas[17], ADatas[18], ADatas[19], ADatas[20], ADatas[21], ADatas[22], ADatas[23],
                   ADatas[24], ADatas[25], ADatas[26], ADatas[27], ADatas[28], ADatas[29], ADatas[30], ADatas[31],
                   ADatas[32], ADatas[33], ADatas[34], ADatas[35], ADatas[36], ADatas[37], ADatas[38], ADatas[39],
                   ADatas[40], ADatas[41], ADatas[42], ADatas[43], ADatas[44], ADatas[45], ADatas[46], ADatas[47],
                   ADatas[48], ADatas[49], ADatas[50], ADatas[51], ADatas[52], ADatas[53], ADatas[54], ADatas[55],
                   ADatas[56], ADatas[57], ADatas[58], ADatas[59], ADatas[60], ADatas[61], ADatas[62], ADatas[63]])
  
```

每当设备发送/收到一帧报文，就会调用此函数。参数：ref TLibCAN AData 就是对应的这一帧报文。用户可以根据报文的属性来决定如何处理这一帧报文。数据结构定义见章节：数据类型的定义

8. LIN 报文收发

8.1 报文发送

报文发送流程如下所示：

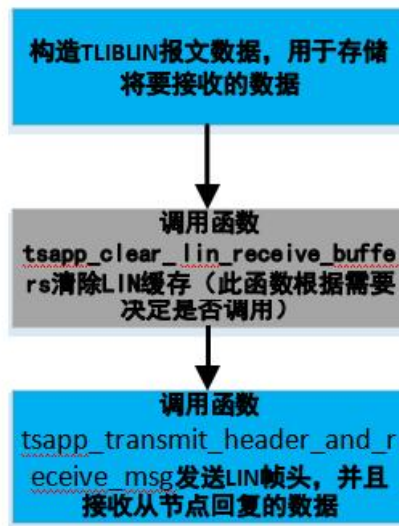


对应的代码如下：

```
app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication")
com = app.TSCOM() #win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSCOM")
cLIN = win32com.client.Record("TLIN", app)
cLIN.FIdxChn = 0
cLIN.FIsTX = True
cLIN.FIsError = False
cLIN.FIdentifier = 0x3C
cLIN.Checksum= 0xE6
cLIN.FDLC = 8
cLIN.TimeUs = 50
cLIN.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY | pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7,
8, ])
com.transmit_lin_async(cLIN)
```

8.2 报文接收

报文接收流程如下所示：



参数说明：

AIdxChnReq: 请求数据通道

AIncludeTx: 是否接收 TX

AIdxChnResp: 回复数据通道

ADLC: 数据长度

AIdentifier: 帧 ID

ATimestampUs: 硬件时间

AData: 帧数据

```
VARIANT_BOOL fifo_receive_lin_msg(
    [in] long AIdxChnReq,
    [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx,
    [out] long* AIdxChnResp,
    [out] long* ADLC,
    [out] long* AIdentifier,
    [out] int64* ATimestampUs,
    [out] BSTR* AData);
```

9. 数据库 (DBC) 解析

10. 接口函数介绍

10.1 set_current_application

函数名称	void set_current_application([in] BSTR AAppName);
功能介绍	设置当前应用程序名
调用位置	软件连接之前
输入参数	AAppName
返回值	无
示例	AAppName= "TSMaster" set_current_application(AAppName)

10.2 del_application

函数名称	void del_application([in] BSTR AAppName)
功能介绍	删除应用程序
调用位置	软件连接之前
输入参数	AAppName
返回值	无
示例	AAppName= "TSMaster" del_application(AAppName)

10.3 add_application

函数名称	void add_application([in] BSTR AAppName)
功能介绍	添加应用程序
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	AAppName
返回值	无
示例	AAppName= "TSMaster" add_application(AAppName)

10.4 get_application_list

函数名称	BSTR get_application_list()
功能介绍	获取所有的应用程序名
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	无
返回值	无
示例	get_application_list()

10.5 set_can_channel_count

函数名称	void set_can_channel_count([in] long ACount)
功能介绍	设置 CAN 通道数量
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	整形数，最大为 32
返回值	无
示例	set_can_channel_count(2)

10.6 set_lin_channel_count

函数名称	void set_lin_channel_count([in] long ACount)
功能介绍	设置 LIN 通道数量
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	整形数, 最大为 32
返回值	无
示例	set_lin_channel_count(0)

10.7 get_can_channel_count

函数名称	long get_can_channel_count()
功能介绍	获取 CAN 通道数
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	无
返回值	LIN 通道数
示例	get_can_channel_count()

10.8 get_lin_channel_count

函数名称	long get_lin_channel_count()
功能介绍	获取 LIN 通道数
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	无
返回值	CAN 通道数
示例	get_lin_channel_count()

10.9 Log

函数名称	void log([in] BSTR AMsg, [in] long ALevel);
功能介绍	打印信息
调用位置	
输入参数	AMsg 信息, ALevel
返回值	无
示例	log('connecting application...', constants.LVL_HINT)

10.10 set_mapping

函数名称	void set_mapping([in] TTSMMapping* AMapping)
功能介绍	通道映射
调用位置	Tsmaster 连接之前
输入参数	<pre>struct tagTTSMMapping { BSTR FAppName; long FAppChannelIndex; TTSAppChannelType FAppChannelType; TTSToolDeviceType FHWDeviceType; long FHWIndex; long FHWChannelIndex; long FHWDeviceSubType; BSTR FHWDeviceName; VARIANT_BOOL FMappingDisabled; } TTSMMapping;</pre>
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") r = win32com.client.Record("TTSMapping",app) r.FAppName = APP_NAME r.FAppChannelIndex = 0 r.FHWIndex = 0</pre>

	<pre> r.FHWDeviceType = 3 r.FHWDeviceSubType = 8 #为 TC1014 编号 r.FHWChannelIndex = 0 r.FHWDeviceName = "TC1014" r.FMappingDisabled = False app.set_mapping(r) </pre>
--	--

10.11 get_mapping

函数名称	TTSMapping get_mapping([in] TTSAppChannelType AAppChannelType, [in] long AAppChannelIndex);
功能介绍	获取映射信息
调用位置	在应用程序连接 CAN 工具之前，调用此函数完成硬件的绑定
输入参数	参数 1: 通道类型，参数 2: 通道索引
返回值	映射信息，结构体 TTSMapping
示例	get_mapping(TTSAppChannelType.APP_CAN,0)

10.12 del_mapping

函数名称	void del_mapping([in] TTSAppChannelType AAppChannelType, [in] long AAppChannelIndex);
功能介绍	删除指定通道的映射信息值
调用位置	想查询应用程序指定通道当前绑定的硬件信息等内容的时候，调用此函数
输入参数	AAppChannelType: 通道类型 AAppChannelIndex: 通道索引
返回值	无
示例	del_mapping(TTSAppChannelType.APP_CAN,0)

10.13 connect

函数名称	<code>void connect()</code>
功能介绍	完成各个硬件参数的设置过后，调用此函数完成设备的连接。后面就可以调用设备完成数据收发等功能了。
调用位置	连接应用程序。本函数执行的时候，会检查映射的硬件通道是否全部就绪，设置各个硬件参数，并完成设备和应用程序的连接
输入参数	无
返回值	无
示例	<code>connect()</code>

10.14 disconnect

函数名称	<code>void disconnect()</code>
功能介绍	断开设备连接
调用位置	不需要使用硬件设备，调用此函数断开设备连接
输入参数	无
返回值	无
示例	<code>disconnect()</code>

10.15 get_current_application

函数名称	<code>BSTR get_current_application()</code>
功能介绍	获取当前应用程序名称
调用位置	TSMaster 连接之前
输入参数	无
返回值	无
示例	<code>AAppName = "TSMaster"</code> <code>get_current_application(AAppName)</code>

10.16 get_error_description

函数名称	BSTR get_error_description([in] long AErrorCode)
功能介绍	获取错误描述信息
调用位置	调用此函数时，会返回一个 ErroCode 编码，通过调用此函数可以查询该编码代表的具体含义
输入参数	参数:AErrorCode 错误编码值
返回值	错误编码代表具体含义字符串
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMasterTSApplication") ret = app.connect() if ret != 0: app.get_error_description (ret)</pre>

10.17 get_timestamp

函数名称	int64 get_timestamp()
功能介绍	获取时间戳信息
调用位置	
输入参数	整形数
返回值	==0:设置成功 其他:失败
示例	<pre>ATimestampUs = int64(0) get_timestamp(ATimestamp)</pre>

10.18 configure_baudrate_can

函数名称	<pre>void configure_baudrate_can([in] long AIdxChn, [in] single ABaudrateKbps, [in] VARIANT_BOOL AListenOnly, [in] VARIANT_BOOL AInstallTermResistor120Ohm);</pre>
------	---

功能介绍	配置 CAN 通道的波特率等硬件参数
调用位置	连接 CAN 工具之前，先调用此函数配置硬件设备参数
输入参数	"AIdxChn": 应用程序通道 "ABaudrateKbps": 波特率 "AListenOnly": 是否只听 "AInstallTermResistor120Ohm": 是否使能内部终端电阻
返回值	==0:设置成功 其他:失败
示例	configure_baudrate_can(0,500,True,True)

10.19 configure_baudrate_canfd

函数名称	void configure_baudrate_canfd([in] long AIdxChn, [in] single AArbRateKbps, [in] single ADataRateKbps, [in] TTSCANFDControllerType AControllerType, [in] TTSCANFDControllerMode AControllerMode, [in] VARIANT_BOOL AInstallTermResistor120Ohm);
功能介绍	配置 CANFD 通道的波特率等硬件参数
调用位置	连接 CAN 工具之前，先调用此函数配置硬件设备参数
输入参数	"AIdxChn": 应用程序通道 "AArbRateKbps": 仲裁场波特率 "ADataRateKbps": 数据场波特率 "AControllerType": 控制器类型，包括： CAN(lfdtCAN=0), ISOCANFD(lfdtISOCAN=1), NoISOCANFD(lfdtNonISOCAN = 2) "AControllerMode": 控制器工作模式，包括： 正常工作模式(lfdmNormal = 0) 关闭 ACK 模式(lfdmACKOff = 1) 受限制模式(lfdmRestricted = 2 "AInstallTermResistor120Ohm": 是否使能内部终端电阻

返回值	无
示例	<code>configure_baudrate_canfd(0,500,2000,constants.lfdtISOCAN, constants.lfdmNormal, True)</code>

10.20 Wait

函数名称	<code>Void wait([in] long ATimeMs);</code>
功能介绍	等待时间
调用位置	
输入参数	ATimeMs
返回值	无
示例	<code>wait(100)</code>

10.21 set_mapping_verbose

函数名称	<code>Void set_mapping_verbose([in] long AAppChannelIndex, [in] TTSAAppChannelType AAppChannelType, [in] TTSToolDeviceType AHWDeviceType, [in] long AHWIndex, [in] long AHWChannelIndex, [in] long AHWDeviceSubType, [in] BSTR AHWDeviceName, [in] VARIANT_BOOL AMappingDisabled);</code>
功能介绍	使用硬件设备之前,为应用程序的通道(CAN/CANFD/ LIN)映射(也就是绑定)指定 CAN 设备指定通道
调用位置	在应用程序连接 CAN 工具之前,调用此函数完成硬件的绑定。
输入参数	参数 1: 应用程序的通道编号 参数 2: 通道类型,包括 APP_CAN=0,APP_LIN=1, APP_Flexray=2 参数 3: 硬件类型根据 TTSToolDeviceType:in t{ BUS_UNKNOWN_TYPE=0,

	<pre>TS_TCP_DEVICE=1, XL_USB_DEVICE=2, TS_USB_DEVICE=3, PEAK_USB_DEVICE=4, KVASER_USB_DEVICE=5, ZLG_USB_DEVICE=6, ICS_USB_DEVICE=7, TS_TC1005_DEVICE=8};</pre> <p>参数 4 :AHWIndex,硬件编号</p> <p>参数 5: AHWChannelIndex 硬件的通道编号,当有多个同样类型的硬件存在的时候,这是第几个</p> <p>参数 6 : AHWDeviceSubType,该设备下子设备,比如 TS_USB_DEVICE 下面包含 TC1001, TC1011 等设备。</p> <p>参数 7:AHWDeviceName 硬件名称,比如 TOSUN,Vector。</p> <p>参数 8:AMappingDisabled 是否使能该映射,如果设置 False,则该通道不能使用。</p>
返回值	无
示例	<pre>set_mapping_verbose(CHANNEL_INDEX.CHN1,0,1,0,1, TC1016, 0, True)</pre>

10.22 get_mapping_verbose

函数名称	<pre>void get_mapping_verbose([in] TTSTAppChannelType AAppChannelType, [in] long AAppChannelIndex, [out] TTSTBusToolDeviceType* AHWDeviceType, [out] long* AHWIndex, [out] long* AHWChannelIndex, [out] long* AHWDeviceSubType, [out] BSTR* AHWDeviceName, [out] VARIANT_BOOL* AMappingDisabled);</pre>
功能介绍	获取指定通道映射信息
调用位置	在使能总线统计之后可以调用

输入参数	参数 1:通道类型, 包括 APP_CAN=0,APP_LIN=1, APP_Flexray=2 参数 2: 应用程序的通道编号
返回值	无
示例	get_mapping_verbose(AAppChannelType.APP_CAN , CHANNEL_INDEX.CHN1)

10.23 set_vendor_detect_preferences

函数名称	void set_vendor_detect_preferences([in] VARIANT_BOOL ADetectTOSUN, [in] VARIANT_BOOL ADetectVector, [in] VARIANT_BOOL ADetectPEAK, [in] VARIANT_BOOL ADetectKvaser, [in] VARIANT_BOOL ADetectZLG, [in] VARIANT_BOOL ADetectIntrepidcs, [in] VARIANT_BOOL ADetectCANable);
功能介绍	设置供应商检测选项,连接其他厂家的硬件,需要先调用此函数
调用位置	通道映射之前
输入参数	ADetectTOSUN: 同星设备 ADetectVector:Vector 设备 ADetectPEAK:PEAK 设备 ADetectKvaser:Kvaser 设备 ADetectZLG:ZLG 设备 ADetectIntrepidcs:Intrepidcs 设备 ADetectCANable:CANable 设备
返回值	无
示例	set_vendor_detect_preferences(true, true, false, false, false, false, false)

10.24 get_vendor_detect_preferences

函数名称	void get_vendor_detect_preferences(out bool ADetectTOSUN,
------	---

	<pre>out bool ADetectVector, out bool ADetectPEAK, out bool ADetectKvaser, out bool ADetectZLG, out bool ADetectIntrepidcs, out bool ADetectCANable);</pre>
功能介绍	获取供应商检测选项
调用位置	通道映射之前
输入参数	
返回值	无
示例	<pre>get_vendor_detect_preferences(true, true, false, false, false, false, false)</pre>

10.25 make_toast

函数名称	<pre>void make_toast([in] BSTR AString, [in] long ALevel);</pre>
功能介绍	TSMaster 弹出提示窗,同时系统消息打印信息
调用位置	通道映射之前
输入参数	<p>AMsg:打印消息</p> <p>ALevel:消息等级 可以在 TSMaster 系统常量里面查看</p>
返回值	无
示例	<pre>make_toast("测试消息", 3)</pre>

10.26 get_system_var_generic

函数名称	<pre>VARIANT_BOOL get_system_var_generic([in] BSTR ACompleteName, [out] BSTR* AValue);</pre>
功能介绍	获取系统变量值

调用位置	
输入参数	ACompleteName:系统变量名
返回值	AValue: 系统变量值
示例	get_system_var_generic("Var0")

10.27 set_system_var_generic

函数名称	VARIANT_BOOL set_system_var_generic([in] BSTR ACompleteName, [in] BSTR AValue);
功能介绍	设置系统变量值
调用位置	
输入参数	ACompleteName:系统变量名 AValue: 系统变量值
返回值	
示例	set_system_var_generic(Var0, 0)

10.28 wait_system_var

函数名称	VARIANT_BOOL wait_system_var([in] BSTR ACompleteName, [in] BSTR AValue, [in] long ATimeoutMs);
功能介绍	判断一定时间内,系统变量是否等于指定值
调用位置	
输入参数	ACompleteName:系统变量名 AValue:系统变量值 ATimeoutMs:超时时间
返回值	
示例	wait_system_var(Var0, 5, 50)

10.29 transmit_can_async

函数名称	void transmit_can_async([in] PCAN ACAN);
功能介绍	以异步的方式发送 CAN 报文
调用位置	异步发送 CAN 报文
输入参数	ACAN: CAN 数据包。 TLIBCAN 数据组成请查看章节: TLIBCAN: Classic CAN 数据类型
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) c.FIdxChn = 0 c.FIsExtendedId = 0 c.FIsRemote = False c.FIdentifier = 0x123 c.FDLC = 8 c.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8]) com.transmit_can_async(c)</pre>

10.30 transmit_can_sync

函数名称	void transmit_can_sync([in] PCAN ACAN, [in] long ATimeoutMs, [out] VARIANT_BOOL* ASuccess);
功能介绍	发送 CAN 报文，并检测到发送成功后，才退出此函数。此函数返回成功，代表 CAN 报文一定已经成功发送到了 CAN 总线上面。
局限性	因为此函数需要设备 API 深度支持，因此，目前支持此函数接口的只有 TS 和 Vector 系列设备。
调用位置	同步发送 CAN 报文的场合
输入参数	ACAN: 报文数据 ATimeoutMs: 超时时间

返回值	ASuccess:表示发送是否成功
示例	<pre> app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) c.FIdxChn = 0 c.FIsExtendedId = 0 c.FIsRemote = False c.FIdentifier = 0x123 c.FDLC = 8 c.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8]) com.transmit_can_async(c, 20) </pre>

10.31 transmit_canfd_async

函数名称	void transmit_canfd_async([in] PCANFD ACANFD);
功能介绍	以异步的方式发送 CANFD 报文
调用位置	异步发送 CAN 报文
输入参数	ACAN: CAN 数据包。 TLIBCAN 数据组成请查看章节: TLIBCANFD: CANFD 数据类型
返回值	无
示例	<pre> com = app.TSCOM() cFD = win32com.client.Record("TCANFD", app) cFD.FIdxChn = 0 cFD.FIsExtendedId = 0 cFD.FIsEDL = True cFD.FIsBRS = True cFD.FIsESI = False cFD.FIdentifier = 0x345 cFD.FDLC = 15 cFD.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9,10, 11, 12, 13, 14, 15, 16,17, 18, 19, 20, 21, 22, 23,24, 25, 26, 27, 28, 29, 30,31, 32, 33, 34, 35, 36, 37,38, 39, 40, 41, 42, </pre>

	43, 44,45, 46, 47, 48, 49, 50, 51,52, 53, 54, 55, 56, 57, 58,59, 60, 61, 62, 63, 64]) com.transmit_canfd_async(cFD)
--	--

10.32 transmit_canfd_sync

函数名称	void transmit_canfd_sync([in] PCANFD ACANFD, [in] long ATimeoutMs, [out] VARIANT_BOOL* ASuccess);
功能介绍	发送 CANFD 报文，并检测到发送成功后，才退出此函数。此函数返回成功，代表 CANFD 报文一定已经成功发送到了 CAN 总线上面。
调用位置	发送 CANFD 报文
局限性	因为此函数需要设备 API 深度支持，因此，目前支持此函数接口的只有 TS 和 Vector 系列设备。
输入参数	ACAN：CAN 数据包。 TLIBCAN 数据组成请查看章节： TLIBCANFD：CANFD 数据类型， ATimeoutMs 超时时间
返回值	无
示例	<pre>com = app.TSCOM() cFD = win32com.client.Record("TCANFD", app) cFD.FIdxChn = 0 cFD.FIsExtendedId = 0 cFD.FIsEDL = True cFD.FIsBRS = True cFD.FIsESI = False cFD.FIdentifier = 0x345 cFD.FDLC = 15 cFD.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9,10, 11, 12, 13, 14, 15, 16,17, 18, 19, 20, 21, 22, 23,24, 25, 26, 27, 28, 29, 30,31, 32, 33, 34, 35, 36, 37,38, 39, 40, 41, 42, 43, 44,45, 46, 47, 48, 49, 50, 51,52, 53, 54, 55, 56, 57, 58,59, 60, 61, 62, 63, 64]) com.transmit_canfd_sync(cFD, 50)</pre>

10.33 transmit_lin_async

函数名称	Void transmit_lin_async([in] PLIN ALIN);
功能介绍	以异步的方式发送 LIN 报文
调用位置	异步发送 LIN 报文
输入参数	ALIN: LIN 报文数据包
返回值	==0: 发送成功 其他值: 发送失败
示例	<pre> com = app.TSCOM() cLIN = win32com.client.Record("TLIN", app) cLIN.FIdxChn = 0 cLIN.FIsTX = True cLIN.FIsError = False cLIN.FIdentifier = 0x3C cLIN.FDLC = 8 cLIN.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8,]) com.transmit_lin_async(cLIN) </pre>

10.34 transmit_lin_sync

函数名称	<pre> void transmit_lin_sync([in] PLIN ALIN, [in] long ATimeoutMs, [out] VARIANT_BOOL* ASuccess); </pre>
功能介绍	同步发送 LIN 报文
调用位置	在需要同步发送 LIN 报文的场合
输入参数	ALIN: LIN 报文数据包 ATimeoutMs: 超时时间
返回值	==0: 发送成功 其他值: 发送失败

示例	<pre> com = app.TSCOM() cLIN = win32com.client.Record("TLIN", app) cLIN.FIdxChn = 0 cLIN.FIsTX = True cLIN.FIsError = False cLIN.FIdentifier = 0x3C cLIN.FDLC = 8 cLIN.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8,]) com.transmit_lin_sync(cLIN, 50) </pre>
----	--

10.35 add_cyclic_msg_can

函数名称	<pre> void add_cyclic_msg_can([in] PCAN ACAN, [in] single APeriodMs); </pre>
功能介绍	增加周期发送的报文，增加完成后，TSMasterAPI 自动完成报文的周期发送
调用位置	在需要周期性发送 CAN 报文的场合
输入参数	ACAN: CAN 报文数据包 APeriodMS: 周期值
返回值	
示例	<pre> com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) c.FIdxChn = 0 c.FIsExtendedId = 0 c.FIsRemote = False c.FIdentifier = 0x123 c.FDLC = 8 c.FDdatas = VARIANT(pythoncom.VT_ARRAY pythoncom.VT_I1, [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8]) com.add_cyclic_msg_can(c, 20) </pre>

10.36 add_cyclic_mag_canfd

函数名称	void add_cyclic_msg_canfd([in] PCANFD ACANFD, [in] single APeriodMs);
功能介绍	增加周期发送的报文，增加完成后，TSMasterAPI 自动完成报文的周期发送
调用位置	在需要周期性发送 CANFD 报文的场合
输入参数	ACAN: CAN 报文数据包 APeriodMS: 周期值
返回值	
示例	com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) com.add_cyclic_msg_canfd(c, 20)

10.37 delete_cyclic_msg_can

函数名称	void delete_cyclic_msg_can([in] PCAN ACAN);
功能介绍	停止周期性发送 CAN 报文
调用位置	在需要停止周期性发送 CAN 报文的场合
输入参数	ACAN: CAN 报文数据包
返回值	==0: 删除成功 其他值: 删除失败, 查询错误码
示例	com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) com.delete_cyclic_msg_can(c)

10.38 delete_cyclic_msg_canfd

函数名称	void delete_cyclic_msg_canfd([in] PCANFD ACANFD);
功能介绍	停止周期性发送 CANFD 报文

调用位置	在需要停止周期性发送 CANFD 报文的场合
输入参数	ACANFD: CANFD 报文数据包
返回值	==0: 删除成功 其他值: 删除失败, 查询错误码
示例	com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) com.delete_cyclic_msg_canfd(c)

10.39 delete_cyclic_msg

函数名称	void delete_cyclic_msgs();
功能介绍	停止周期性发送报文
调用位置	在需要停止周期性发送报文的场合
输入参数	无
返回值	==0: 删除成功 其他值: 删除失败, 查询错误码
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() c = win32com.client.Record("TCAN", app) com.delete_cyclic_msg(c)

10.40 enable_bus_statistics

函数名称	void enable_bus_statistics([in] VARIANT_BOOL AEnable)
功能介绍	使能总线统计
调用位置	在需要计算总线统计信息的场合调用
输入参数	参数:AEnable 是否使能总线统计定时器 True:开启 False:停止
返回值	==0: 删除成功 其他值: 删除失败, 查询错误码
示例	enable_bus_statistics (true)

10.41 clear_bus_statistics

函数名称	void clear_bus_statistics()
功能介绍	清除总线统计
调用位置	在需要计算总线统计信息的场合调用
输入参数	无
返回值	无
示例	clear_bus_statistics()

10.42 get_bus_statistics

函数名称	double get_bus_statistics([in] TTAppChannelType ABusType, [in] long AIdxChn, [in] TTSCANBusStatistics AIdxStat);
功能介绍	获取总线统计信息
调用位置	在需要获取总线统计信息的场合调用
输入参数	ABusType:通道类型 AIdxChn: 应用程序通道 AIdxStat: 总线统计类型
返回值	无
示例	get_bus_statistics(TTAppChannelType.APP_CAN, 0, TTSCANBusStatistics.cbsBusLoad)

10.43 get_fps_can

函数名称	long get_fps_can([in] long AIdxChn, [in] long AIdentifier);
功能介绍	获取 can 每秒帧数，需要先使能总线统计

调用位置	在使能总线统计之后可以调用
输入参数	参数 1:AIdxChn 应用程序通道 参数 2:AIdentifier can 消息的标识符
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	get_fps_can (AIdxChn.CH1,0x123)

10.44 get_fps_canfd

函数名称	long get_fps_canfd([in] long AIdxChn, [in] long AIdentifier);
功能介绍	获取 canfd 每秒帧数, 需要先使能总线统计
调用位置	在使能总线统计之后可以调用
输入参数	参数 1:AIdxChn 应用程序通道 参数 2:AIdentifier canfd 消息的标识符
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	get_fps_canfd (AIdxChn.CH1,0x123)

10.45 get_fps_lin

函数名称	long get_fps_lin([in] long AIdxChn, [in] long AIdentifier);
功能介绍	获取 lin 每秒帧数, 需要先使能总线统计
调用位置	在使能总线统计之后可以调用
输入参数	参数 1:AIdxChn 应用程序通道 参数 2:AIdentifier lin 消息的标识符
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	get_fps_lin (AIdxChn.CH1,0x123)

10.46 start_logging

函数名称	HRESULT start_logging([in] BSTR AFileName)
功能介绍	启动报文记录，记录文件 blf 格式
调用位置	需要记录整个运行过程中总线上的报文通讯
输入参数	"AFileName": 记录文件名（后缀为.blf），可以为空字符串 注意：如果 AFileName 传输为空字符串“”，则数据文件默认存储在 TSMaster 的安装路径下面。AFile 数据格式路径不能出错，如果路径是无效的，创建该数据文件无效，会触发模块内部异常。
返回值	==0:设置成功 其他:失败，根据错误码查看错误类型
示例	start_logging(“c:\\1.blf”)

10.47 stop_logging

函数名称	HRESULT stop_logging()
功能介绍	停止报文记录
调用位置	该函数需要和 start_logging 配合使用，停止报文记录，报文会保存为相应的 blf 文件。
输入参数	无
返回值	无
示例	Stop_logging()

10.48 enable_event_can

函数名称	Void enable_event_can([in] VARIANT_BOOL AEnable);
功能介绍	注册 CAN 数据包接收回调函数
调用位置	如果用户想基于接收回调机制来处理接收的报文，在连接工具成功过后，可以调用此函数注册回调函数。
输入参数	Bool,是否启动

返回值	无
示例	<code>enable_event_can(True)</code>

10.49 enable_event_canfd

函数名称	<code>Void enable_event_canfd([in] VARIANT_BOOL AEnable);</code>
功能介绍	注册 CANFD 数据包接收回调函数
调用位置	如果用户想基于接收回调机制来处理接收的报文，在连接工具成功过后，可以调用此函数注册回调函数。
输入参数	Bool,是否启动
返回值	无
示例	<code>enable_event_canfd(True)</code>

10.50 enable_event_lin

函数名称	<code>Void enable_event_lin([in] VARIANT_BOOL AEnable);</code>
功能介绍	注册 lin 数据包接收回调函数
调用位置	如果用户想基于接收回调机制来处理接收的报文，在连接工具成功过后，可以调用此函数注册回调函数。
输入参数	Bool,AEnable 是否启动
返回值	无
示例	<code>enable_event_lin(True)</code>

10.51 transmit_can_async_verbose

函数名称	<code>void transmit_can_async_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsRemote, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended,</code>
------	--

	[in] long ADLC, [in] long AIdentifier, [in] BSTR AData;
功能介绍	异步发送 can 报文
调用位置	
输入参数	参数 1: AIdxChn 通道设置 参数 2: AIsRemote 远程帧 参数 3: AIsExtended 扩展帧 参数 4: DLC 数据长度 参数 5: can 报文标识符 参数 6: 报文数据
返回值	无
示例	transmit_can_async_verbose(0, false, false, 8, 0x123, [0,1,2,3,4,5,6,7]);

10.52 transmit_can_sync_verbose

函数名称	void transmit_canfd_sync_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] VARIANT_BOOL AIsEDL, [in] VARIANT_BOOL AIsBRS, [in] VARIANT_BOOL AIsESI, [in] long ADLC, [in] long AIdentifier, [in] BSTR AData, [in] long ATimeoutMs, [out] VARIANT_BOOL * ASuccess);
功能介绍	同步发送 can 报文
调用位置	
输入参数	参数 1: AIdxChn 通道 参数 2: AIsExtended 是否扩展帧 参数 3: AIsEDL 可扩展帧数据长度 参数 4: AIsBRS 位速率转换 0 表示转换可变速率 参数 5: AIsESI 错误状态指示位

	参数 6: DLC 数据长度 参数 7: 数据标识符 参数 8: 报文数据 参数 9: 超时时间
返回值	ASuccess:表示发送是否成功
示例	transmit_canfd_sync_verbose(0,1,8,1,1, 8,0x123, [0,1,2,3,4,5,6,7],20)

10.53 transmit_canfd_async_verbose

函数名称	<pre>void transmit_canfd_async_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] VARIANT_BOOL AIsEDL, [in] VARIANT_BOOL AIsBRS, [in] VARIANT_BOOL AIsESI, [in] long ADLC, [in] long AIdentifier, [in] BSTR AData);</pre>
功能介绍	异步发送 canfd 报文
调用位置	
输入参数	参数 1: AIdxChn 通道 参数 2: AIsExtended 是否扩展帧 参数 3: AIsEDL 是否为 CANFD 参数 4: AIsBRS 位速率转换 0 表示转换可变速率 参数 5: AIsESI 错误状态指示位 参数 6: DLC 数据长度 参数 7: 数据标识符 参数 8: 报文数据
返回值	
示例	transmit_canfd_async_verbose(0, false, true, false, false, 8, 0x123, [1,2,3,4,5,6,7,8]);

10.54 transmit_canfd_sync_verbose

函数名称	<pre>void transmit_canfd_sync_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] VARIANT_BOOL AIsEDL, [in] VARIANT_BOOL AIsBRS, [in] VARIANT_BOOL AIsESI, [in] long ADLC, [in] long AIdentifier, [in] BSTR AData, [in] long ATimeoutMs, [out] VARIANT_BOOL* ASuccess);</pre>
功能介绍	同步发送 canfd 报文
调用位置	
输入参数	<p>参数 1: AIdxChn 通道</p> <p>参数 2: AIsExtended 是否扩展帧</p> <p>参数 3: AIsEDL 是否为 CANFD</p> <p>参数 4: AIsBRS 位速率转换 0 表示转换可变速率</p> <p>参数 5: AIsESI 错误状态指示位</p> <p>参数 6: DLC 数据长度</p> <p>参数 7: 数据标识符</p> <p>参数 8: 报文数据</p> <p>参数 9: 超时时间</p>
返回值	ASuccess 是否成功
示例	<pre>transmit_canfd_sync_verbose(0, false, true, false, false, 15, 0x8, "1,2,3,4,5,6,7,8", 1000);</pre>

10.55 transmit_lin_async_verbose

函数名称	<pre>void transmit_lin_async_verbose([in] long AIdxChn, [in] long ADLC, [in] long AIdentifier, [in] BSTR AData);</pre>
------	---

功能介绍	异步发送 lin 报文
调用位置	
输入参数	参数 1: 发送通道 参数 2: DLC 数据长度 参数 3: 数据标识符 参数 4: 报文数据
返回值	无
示例	<code>transmit_lin_async_verbose(0,8,0x123, [0,1,2,3,4,5,6,7])</code>

10.56 transmit_lin_sync_verbose

函数名称	<pre>void transmit_lin_sync_verbose([in] long AIdxChn, [in] long ADLC, [in] long AIdentifier, [in] BSTR AData, [in] long ATimeoutMs, [out] VARIANT_BOOL * ASuccess);</pre>
功能介绍	同步发送 lin 报文
调用位置	
输入参数	参数 1: 发送通道 参数 2: DLC 数据长度 参数 3: 数据标识符 参数 4: 报文数据 参数 5: 超时时间
返回值	ASuccess 是否成功
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.transmit_lin_sync_verbose(0, 8, 0x2, "1,2,3,4,5,6,7,8", 1000);</pre>

10.57 add_cyclic_msg_can_verbose

函数名称	<pre>void add_cyclic_msg_can_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] long AIdentifier, [in] long ADLC, [in] BSTR AData, [in] long APeriodMs);</pre>
功能介绍	添加周期 can 报文发送
调用位置	
输入参数	<p>参数 1: AIdxChn 通道配置</p> <p>参数 2: AIsExtended 是否扩展帧</p> <p>参数 3: AIdentifier 数据标识符</p> <p>参数 4: ADLC 数据长度</p> <p>参数 5: AData 数据报文</p> <p>参数 6: APeriodMs 周期</p>
返回值	无
示例	add_cyclic_msg_can_verbose(0,false,0x345,8,[1,2,3,4,5,6,7,8],100);

10.58 add_cyclic_msg_canfd_verbose

函数名称	<pre>void add_cyclic_msg_canfd_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] long AIdentifier, [in] long ADLC, [in] BSTR AData, [in] long APeriodMs);</pre>
功能介绍	添加周期 canfd 报文发送
调用位置	
输入参数	<p>参数 1: AIdxChn 通道配置</p> <p>参数 2: AIsExtended 是否扩展帧</p>

	参数 3: AIdentifier 数据标识符 参数 4: ADLC 数据长度 参数 5: ADatas 数据报文 参数 6: APeriodMs 周期
返回值	无
示例	<code>add_cyclic_msg_canfd_verbose(0,false,0x345,8,[1,2,3,4,5,6,7,8],100);</code>

10.59 delete_cyclic_msg_can_verbose

函数名称	<pre>void delete_cyclic_msg_can_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] long AIdentifier);</pre>
功能介绍	删除周期 can 报文发送
调用位置	
输入参数	参数 1: AIdxChn 应用程序通道配置 参数 2: AIsExtended 是否扩展帧 参数 3: AIdentifier 数据标识符
返回值	无
示例	<code>delete_cyclic_msg_can_verbose (0,0,0x123)</code>

10.60 delete_cyclic_msg_canfd_verbose

函数名称	<pre>void delete_cyclic_msg_canfd_verbose([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsExtended, [in] long AIdentifier);</pre>
功能介绍	删除周期 can 报文发送
调用位置	
输入参数	参数 1: AIdxChn 应用程序通道配置 参数 2: AIsExtended 是否扩展帧 参数 3: AIdentifier 数据标识符
返回值	无

示例	delete_cyclic_msg_canfd_verbose (0,0,0x123)
----	---

10.61 can_rbs_start

函数名称	void can_rbs_start();
功能介绍	开启 can 的 rbs
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	can_rbs_start()

10.62 can_rbs_stop

函数名称	void can_rbs_stop();
功能介绍	停止 can 的 rbs
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.can_rbs_stop()</pre>

10.63 can_rbs_is_running

函数名称	void can_rbs_is_running([out] VARIANT_BOOL* AIsRunning);
功能介绍	Rbs 是否开启
调用位置	
输入参数	参数:AIsRunning rbs 是否开启

返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() Com.can_rbs_activate_all_networks(true,true)</pre>

10.66 can_rbs_activate_network_by_name

函数名称	<pre>void can_rbs_activate_network_by_name([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] BSTR ANetworkName, [in] VARIANT_BOOL AIncludingChildren);</pre>
功能介绍	激活所有 networks
调用位置	
输入参数	参数 1:AIdxChn 通道编号 参数 2:AEnable 是否激活 参数 3:ANetworkName 网络名称 参数 4:AIncludingChildren 是否包括子节点
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() Com.can_rbs_activate_network_by_name(CHANNEL_INDEX.CHN1,True,b " CAN_FD_Powertrain ",True)</pre>

10.67 can_rbs_activate_node_by_name

函数名称	<pre>void can_rbs_activate_node_by_name([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] BSTR ANetworkName, [in] BSTR ANodeName, [in] VARIANT_BOOL AIncludingChildren);</pre>
------	--

功能介绍	激活节点
调用位置	
输入参数	参数 1:AIdxChn 通道编号 参数 2:AEnable 是否激活 参数 3:ANetworkName 网络名称 参数 4:NodeName 节点名称 参数 5:AIncludingChildren AIncludingChildren
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.can_rbs_activate_node_by_name(CHANNEL_INDEX.CHN1,True ,b " CAN_FD_Powertrain " ,b " Engine " ,True)</pre>

10.68 can_rbs_activate_message_by_name

函数名称	<pre>void can_rbs_activate_message_by_name([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] BSTR ANetworkName, [in] BSTR ANodeName, [in] BSTR AMsgName);</pre>
功能介绍	激活报文
调用位置	
输入参数	参数 1:AIdxChn 应用程序通道 参数 2:AEnable 是否激活 参数 3:ANetworkName 网络名称 参数 4:NodeName 节点名称 参数 5:MessageName 信号报文名称
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM()</pre>

	com.can_rbs_activate_message_by_name(CHANNEL_INDEX.CHN1,True,b "CAN_FD_Powertrain ", b " Engine ", b EngineData ")
--	---

10.69 can_rbs_get_signal_value_by_element

函数名称	<pre>void can_rbs_get_signal_value_by_element([in] long AIdxChn, [in] BSTR ANetworkName, [in] BSTR ANodeName, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASignalName, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	获取指定信号值
调用位置	在需要获取信号值的场合调用
输入参数	参数 1:AIdchn 通道的编号 参数 2:ANetwork network name 参数 3:ANodeName 节点名字 参数 4:AMessageName 报文名称 参数 5:ASignalName 信号名字
返回值	==0:设置成功 其他:失败，根据错误码查看错误类型
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.can_rbs_get_signal_value_by_element(CHANNEL_INDEX.CHN1,b " CAN_FD_Powertrain ",b " Engine ",b EngineData " ,b " Gear " , AValue)</pre>

10.70 can_rbs_get_signal_value_by_address

函数名称	<pre>void can_rbs_get_signal_value_by_address([in] BSTR ASymbolAddress, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	获取指定信号值
调用位置	在需要获取信号值的场合调用

输入参数	ASymboladdress 指定信号信息
返回值	Avalue 设置的信号值
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.can_rbs_get_signal_value_by_address(CHANNEL_INDEX.CHN1, b " CAN_FD_Powertrain " , b " Engine " , b " EngineData " , b " Gear " , AValue)</pre>

10.71 can_rbs_set_signal_value_by_element

函数名称	<pre>void can_rbs_set_signal_value_by_element([in] long AIdxChn, [in] BSTR ANetworkName, [in] BSTR ANodeName, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASignalName, [in] double AValue);</pre>
功能介绍	设置信号值
调用位置	在设置报文信号的场合调用
输入参数	<p>参数 1:AIdxChn 应用程序通道</p> <p>参数 2:ANetwork 网络名称</p> <p>参数 3:ANodeName 节点名称</p> <p>参数 4:AMessageName 报文名称</p> <p>参数 5:ASignalName 信号名称</p> <p>参数 6:Avalue 信号值</p>
返回值	<p>==0:设置成功</p> <p>其他:失败, 根据错误码查看错误类型</p>
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() Com.can_rbs_set_signal_value_by_element(CHANNEL_INDEX.CHN 1,b " CAN_FD_Powertrain " ,b " Engine " ,b " EngineData " ,b " Gear " , AValue)</pre>

10.72 can_rbs_set_signal_value_by_address

函数名称	void can_rbs_set_signal_value_by_address([in] BSTR ASymbolAddress, [in] double AValue);
功能介绍	设置信号值
调用位置	在设置报文信号的场合调用
输入参数	参数 1:ASymboladdress 信号信息 参数 2:Avalue 信号值
返回值	==0:设置成功 其他:失败, 根据错误码查看错误类型
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.can_rbs_set_signal_value_by_address(CHANNEL_INDEX.CHN 1/b " CAN_FD_Powertrain " /b " Engine " /b " EngineData " /b " Gear " , AValue)</pre>

10.73 fifo_enable_receive_fifo

函数名称	void fifo_enable_receive_fifo();
功能介绍	使能设备内部缓存接收模式
调用位置	应用程序如果想通过 读取缓存的方式读取 数据, 在执行 tsfifo_receive_can/canfd/lin_message_list 之前, 必须要执行此函数
输入参数	无
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_enable_receive_fifo()</pre>

10.74 fifo_disable_receive_fifo

函数名称	void fifo_disable_receive_fifo();
------	-----------------------------------

功能介绍	关闭设备内部缓存接收模式
调用位置	用户不需要采用读取缓存的方式接收报文的时候，调用此函数关闭内部缓存。
输入参数	无
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_disable_receive_fifo()</pre>

10.75 fifo_enable_receive_error_frames

函数名称	void fifo_enable_receive_error_frames();
功能介绍	使能驱动内部的接收错误帧机制
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_enable_receive_error_frames()</pre>

10.76 fifo_disable_receive_error_frames

函数名称	void fifo_disable_receive_error_frames();
功能介绍	关闭驱动内部的接收错误帧机制
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM()</pre>

	<code>com.fifo_disable_receive_error_frames()</code>
--	--

10.77 fifo_receive_can_msg

函数名称	<pre>VARIANT_BOOL fifo_receive_can_msg([in] long AIdxChnReq, [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx, [out] long* AIdxChnResp, [out] VARIANT_BOOL* AIsRemote, [out] VARIANT_BOOL* AIsExtended, [out] long* ADLC, [out] long* AIdentifier, [out] int64* ATimestampUs, [out] BSTR* ADatas);</pre>
功能介绍	读取缓存的 CAN 报文帧
调用位置	在需要读取报文数据包の場合
输入参数	参数 1: AIdxChnReq 通道请求索引 参数 2: AIncludeTx 是否包含发送报文
返回值	是否接收成功
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_receive_can_message_list(0,False,0,False,False,8,0x1, 100,ADatas)</pre>

10.78 fifo_receive_canfd_msg

函数名称	<pre>VARIANT_BOOL fifo_receive_canfd_msg([in] long AIdxChnReq, [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx, [out] long* AIdxChnResp, [out] VARIANT_BOOL* AIsRemote, [out] VARIANT_BOOL* AIsExtended, [out] VARIANT_BOOL* AIsEDL,</pre>
------	--

	<pre>[out] VARIANT_BOOL* AIsBRS, [out] long* ADLC, [out] long* AIdentifier, [out] int64* ATimestampUs, [out] BSTR* AData);</pre>
功能介绍	读取缓存的 CAN FD 报文帧
调用位置	在需要读取 CANFD 报文数据包の場合
输入参数	参数 1: AIdxChnReq 通道请求索引 参数 2: AIncludeTx 是否包含发送报文
返回值	返回实际读取的报文数量， 如果没有任何报文， 则返回值为 0。
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_receive_canfd_msg(0,False,0,False,False,False,15, 100,AData)</pre>

10.79 fifo_receive_lin_msg

函数名称	<pre>HRESULT fifo_receive_lin_msg([in] long AIdxChnReq, [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx, [out] long* AIdxChnResp, [out] long* ADLC, [out] long* AIdentifier, [out] int64* ATimestampUs, [out] BSTR* AData, [out, retval] VARIANT_BOOL* ASuccess);</pre>
功能介绍	读取缓存的 LIN 报文帧
调用位置	在需要读取 LIN 报文数据包の場合
输入参数	参数 1: AIdxChnReq 通道请求索引 参数 2: AIncludeTx 是否包含发送报文
返回值	返回实际读取的报文数量和是否接收成功
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_receive_lin_msg(0,False,0,8,0x3d,100,AData,ASuccess)</pre>

10.80 fifo_receive_fastlin_msg

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_receive_fastlin_msg([in] long AIdxChnReq, [in] VARIANT_BOOL AIncludeTx, [out] long* AIdxChnResp, [out] long* ADLC, [out] long* AIdentifier, [out] int64* ATimestampUs, [out] BSTR* ADatas);
功能介绍	读取缓存的 LIN 报文帧
调用位置	在需要读取 LIN 报文数据包の場合
输入参数	参数 1: AIdxChnReq 通道请求索引 参数 2: AIncludeTx 是否包含发送报文
返回值	返回实际读取的报文数量和是否接收成功
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_receive_lin_msg(0,False,0,8,0x3d,100,ADatas)

10.81 fifo_clear_can_receive_buffers

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_clear_can_receive_buffers([in] long AIdxChn);
功能介绍	清除 CAN 通道里面缓存的报文
调用位置	在执行交互协议之前（比如 UDS 诊断），先调用此命令把缓存中的历史数据清除掉
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	是否清除成功
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_clear_can_receive_buffers(0)

10.82 fifo_clear_canfd_receive_buffers

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_clear_canfd_receive_buffers([in] long AIdxChn);
功能介绍	清除 CANFD 通道里面缓存的报文
调用位置	在执行交互协议之前（比如 UDS 诊断），先调用此命令把缓存中的历史数据清除掉
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	返回缓存中 CAN 报文的数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_clear_canfd_receive_buffers(0)</pre>

10.83 fifo_clear_lin_receive_buffers

函数名称	HRESULT fifo_clear_lin_receive_buffers([in] long AIdxChn, [out, retval] VARIANT_BOOL* ASuccess);
功能介绍	清除 LIN 模块的接收 Buffer 缓存
调用位置	在准备开始一次发送和接收之前，调用此函数清除驱动中的 LIN 缓存中的数据，确保接收到的数据是最新的
输入参数	"AIdxChn": 需要清除缓存的 LIN 通道
返回值	ASuccess:表示是否清除成功
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_clear_lin_receive_buffers(APP_CHANNEL.CHN1,ASuccess)</pre>

10.84 fifo_clear_fastlin_receive_buffers

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_clear_lin_receive_buffers([in] long AIdxChn);
功能介绍	清除 LIN 通道里面缓存的报文

调用位置	在执行交互协议之前（比如 UDS 诊断），先调用此命令把缓存中的历史数据清除掉
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	是否清除成功
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_clear_fastlin_receive_buffers(0)</pre>

10.85 fifo_read_can_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_can_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取通道 can 缓冲帧数量
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount can 报文数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_can_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, ACount)</pre>

10.86 fifo_read_can_tx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_can_tx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取通道 can tx 数量
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道

返回值	ACount can tx 报文数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_can_tx_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, Count)</pre>

10.87 fifo_read_can_rx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_can_rx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取通道 can rx 数量
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount can rx 报文数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_can_rx_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, Count)</pre>

10.88 fifo_read_canfd_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_canfd_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取通道 canfd 报文缓存数量
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount canfd 报文数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM()</pre>

	<code>com.fifo_read_canfd_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, Count)</code>
--	--

10.89 fifo_read_canfd_tx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_canfd_tx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取通道 canfd tx 数量
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount canfd tx 报文数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_canfd_tx_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, Count)</pre>

10.90 fifo_read_canfd_rx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_canfd_rx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取通道 canfd rx 数量
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount canfd tx 报文数量
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_canfd_rx_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, Count)</pre>

10.91 fifo_read_lin_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_lin_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取 LIN 缓冲区报文帧数
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount:缓存帧数
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_canfd_rx_buffer_frame_count(CHANNEL_INDEX.CHN1, ACount)

10.92 fifo_read_lin_tx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_lin_tx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取 LIN tx 通道报文帧数
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount:缓存帧数
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_lin_tx_buffer_frame_count(0, ACount);

10.93 fifo_read_lin_rx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_lin_rx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn,
------	---

	[out] long* ACount);
功能介绍	读取 LIN rx 通道报文帧数
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount:缓存帧数
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_lin_rx_buffer_frame_count(0, ACount);</pre>

10.94 fifo_read_fastlin_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_fastlin_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取 fastlin 缓冲区报文帧数
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount:缓存帧数
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_fastlin_buffer_frame_count(0, ACount);</pre>

10.95 fifo_read_fastlin_tx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_fastlin_tx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取 fastlin tx 通道报文帧数
调用位置	

输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount:缓存帧数
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_fastlin_tx_buffer_frame_count(0, ACount);</pre>

10.96 fifo_read_fastlin_rx_buffer_frame_count

函数名称	VARIANT_BOOL fifo_read_fastlin_rx_buffer_frame_count([in] long AIdxChn, [out] long* ACount);
功能介绍	读取 fastlin rx 通道报文帧数
调用位置	
输入参数	"AIdxChn": 硬件通道
返回值	ACount:缓存帧数
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.fifo_read_fastlin_rx_buffer_frame_count(0, ACount);</pre>

10.97 flexray_rbs_start

函数名称	void flexray_rbs_start();
功能介绍	开启 FlexRay RBS 引擎
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	flexray_rbs_start();

10.98 flexray_rbs_stop

函数名称	void flexray_rbs_stop();
功能介绍	停止 FlexRay RBS 引擎
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	flexray_rbs_stop();

10.99 flexray_rbs_is_running

函数名称	void flexray_rbs_is_running([out] VARIANT_BOOL* AIsRunning);
功能介绍	检查 FlexRay RBS 是否正在运行
调用位置	
输入参数	
返回值	AIsRunning: FlexRay RBS 仿真运行状态
示例	com.flexray_rbs_is_running(true);

10.100 flexray_rbs_configure

函数名称	void flexray_rbs_configure([in] VARIANT_BOOL AAutoStart, [in] VARIANT_BOOL AAutoSendOnModification, [in] VARIANT_BOOL AActivateECUSimulation, [in] TTSRBSInitValueOptions AInitValueOptions);
功能介绍	FlexRay RBS 仿真配置
调用位置	
输入参数	AAutoStart: 自动启动 RBS 仿真 AAutoSendOnModification: 信号修改时发送报文

	AActivateECUSimulation:ECU 模拟 //有问题 AInitValueOptions:信号初始值
返回值	无
示例	flexray_rbs_configure(true, true, false, TTSRBSInitValueOptions.rivUseDB);

10.101 flexray_rbs_activate_all_vlusters

函数名称	void flexray_rbs_activate_all_clusters([in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] VARIANT_BOOL AIncludingChildren);
功能介绍	设置激活或停用所有 FlexRay 网络
调用位置	
输入参数	AEnable:使能 AIncludingChildren:激活包括子节点
返回值	无
示例	flexray_rbs_activate_all_clusters(true, false);

10.102 flexray_rbs_activate_cluster_by_name

函数名称	void flexray_rbs_activate_cluster_by_name([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] BSTR AClusterName, [in] VARIANT_BOOL AIncludingChildren);
功能介绍	是否激活或停用 FlexRay 网络
调用位置	
输入参数	AIdxChn:通道索引 AEnable:使能 AClusterName:分组名 AIncludingChildren:激活包括子节点
返回值	无

示例	<code>flexray_rbs_activate_cluster_by_name(0, true, "PowerTrain",false);</code>
----	---

10.103 flexary_rbs_activate_ecu_by_name

函数名称	<pre>void flexray_rbs_activate_ecu_by_name([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] BSTR AClusterName, [in] BSTR AECUName, [in] VARIANT_BOOL AIncludingChildren);</pre>
功能介绍	是否激活或停用 ECU 节点
调用位置	
输入参数	<p>AIdxChn:通道索引</p> <p>AEnable:使能</p> <p>AClusterName:分组名</p> <p>AECUName:ECU 名</p> <p>AIncludingChildren:激活包括子节点</p>
返回值	无
示例	<code>flexray_rbs_activate_ecu_by_name(0, true, "PowerTrain", "BSC", false);</code>

10.104 flexray_rbs_activate_frame_by_name

函数名称	<pre>void flexray_rbs_activate_frame_by_name([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AEnable, [in] BSTR AClusterName, [in] BSTR AECUName, [in] BSTR AFrameName);</pre>
功能介绍	是否激活或停用 FlexRay 报文仿真
调用位置	
输入参数	AIdxChn:通道索引

	<p>AEnable:使能</p> <p>AClusterName:分组名</p> <p>AECUName:ECU 名</p> <p>AFrameName:报文名</p>
返回值	无
示例	<pre>flexray_rbs_activate_frame_by_name(0, true, "PowerTrain", "BSC", "BrakeControl");</pre>

10.105 flexray_rbs_get_signal_value_by_element

函数名称	<pre>void flexray_rbs_get_signal_value_by_element([in] long AIdxChn, [in] BSTR AClusterName, [in] BSTR AECUName, [in] BSTR AFrameName, [in] BSTR ASignalName, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	使用元素名称从 FlexRay RBS 获取信号实时值
调用位置	
输入参数	<p>AIdxChn:通道索引</p> <p>AClusterName:分组名</p> <p>AECUName:ECU 名</p> <p>AFrameName:报文名</p> <p>ASignalName:信号名</p>
返回值	AValue:信号值
示例	<pre>flexray_rbs_get_signal_value_by_element(0, "PowerTrain", "BSC", "BrakeControl", "BrakePressure", value);</pre>

10.106 flexray_rbs_get_signal_value_by_address

函数名称	<pre>void flexray_rbs_get_signal_value_by_address([in] BSTR ASymbolAddress, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	使用信号数据库地址从 FlexRay RBS 获取信号实时值

调用位置	
输入参数	ASymbolAddress:信号地址
返回值	AValue:信号值
示例	flexray_rbs_get_signal_value_by_address("0/PowerTrain/BSC/BrakeControl/BrakePressure", value);

10.107 flexray_rbs_set_signal_value_by_element

函数名称	void flexray_rbs_set_signal_value_by_element([in] long AIdxChn, [in] BSTR AClusterName, [in] BSTR AECUName, [in] BSTR AFrameName, [in] BSTR ASignalName, [out] double* AValue);
功能介绍	使用元素名称从 FlexRay RBS 设置信号实时值
调用位置	
输入参数	AIdxChn:通道索引 AClusterName:分组名 AECUName:ECU 名 AFrameName:报文名 ASignalName:信号名
返回值	AValue:信号值
示例	flexray_rbs_set_signal_value_by_element(0, "PowerTrain", "BSC", "BrakeControl", "BrakePressure", 0xff);

10.108 flexray_rbs_set_signal_value_by_address

函数名称	void flexray_rbs_set_signal_value_by_address([in] BSTR ASymbolAddress, [out] double* AValue);
功能介绍	使用信号数据库地址从 FlexRay RBS 设置信号实时值

调用位置	
输入参数	ASymbolAddress:信号地址
返回值	AValue:信号值
示例	flexray_rbs_set_signal_value_by_address("0/PowerTrain/BSC/BrakeControl/BrakePressure",0xff);

10.109 flexray_rbs_enable

函数名称	void flexray_rbs_enable([in] VARIANT_BOOL AEnable);
功能介绍	临时启用 FlexRay RBS 引擎，此功能用于在 RBS 引擎启动之前或之后对其进行后期配置
调用位置	
输入参数	AEnable:使能
返回值	无
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_enable(flase);

10.110 flexray_rbs_batch_set_start

函数名称	void flexray_rbs_batch_set_start();
功能介绍	开始信号批量设置操作，在此调用后，所有信号设置被缓存，直到 can_rbs_batch_set_end 被调用，这确保当一个帧内的多个信号被设置时，只有一个帧被触发
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_batch_set_start();

	<pre>com.flexray_rbs_batch_set_signal("0/cluster1/ecu1/frame1/sgn1", 1); com.flexray_rbs_batch_set_end();</pre>
--	---

10.111 flexray_rbs_batch_set_end

函数名称	void flexray_rbs_batch_set_end();
功能介绍	停止信号批量设置操作，在此调用之后，所有缓存的信号都被更新，这确保了当一个帧中的多个信号被设置时，只有一个帧被触发
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_batch_set_start(); com.flexray_rbs_batch_set_signal("0/cluster1/ecu1/frame1/sgn1", 1); com.flexray_rbs_batch_set_end();</pre>

10.112 flexray_rbs_batch_set_signal

函数名称	<pre>void flexray_rbs_batch_set_signal([in] BSTR AAddr, [in] double AValue);</pre>
功能介绍	以批量处理模式设置 FlexRay RBS 中的信号
调用位置	
输入参数	AAddr:信号地址 AValue:信号值
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_batch_set_signal("0/cluster1/ecu1/frame1/sgn1", 1);</pre>

10.113 flexray_rbs_set_frame_dirction

函数名称	<pre>void flexray_rbs_set_frame_direction([in] long AIdxChn, [in] VARIANT_BOOL AIsTx, [in] BSTR AClusterName, [in] BSTR AECUName, [in] BSTR AFrameName);</pre>
功能介绍	将 ECU 的帧设置为 tx 或 rx 帧
调用位置	
输入参数	<p>AIdxChn:通道索引</p> <p>AIsTx:发送帧还是接收帧</p> <p>AClusterName:分组名</p> <p>AECUName:ECU 名</p> <p>AFrameName:报文名</p>
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_set_frame_direction(0, true, "PowerTrain", "BSC", "");</pre>

10.114 flexray_rbs_set_normal_signal

函数名称	<pre>void flexray_rbs_set_normal_signal([in] BSTR ASymbolAddress);</pre>
功能介绍	将信号设置为正常信号
调用位置	
输入参数	ASymbolAddress:信号地址
返回值	无
示例	<pre>com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_set_normal_signal("0/PowerTrain/BSC/BrakeControl/BrakePressure");</pre>

10.115 flexray_rbs_set_rc_signal

函数名称	<code>void flexray_rbs_set_rc_signal([in] BSTR ASymbolAddress);</code>
功能介绍	将信号设置为滚动计数器信号
调用位置	
输入参数	ASymbolAddress:信号地址
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_set_rc_signal_with_limit("0/PowerTrain/BSC/BrakeControl/BrakePressure");</pre>

10.116 flexray_rbs_set_rc_signal_with_limit

函数名称	<code>void flexray_rbs_set_rc_signal_with_limit([in] BSTR ASymbolAddress, [in] long ALowerLimit, [in] long AUpperLimit);</code>
功能介绍	将信号设置为滚动计数器信号
调用位置	
输入参数	ASymbolAddress:信号地址 ALowerLimit:最小值 AUpperLimit:最大值
返回值	无
示例	<pre>com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_set_rc_signal_with_limit("0/PowerTrain/BSC/BrakeControl/BrakePressure",0,14);</pre>

10.117 flexray_rbs_set_rc_signal

函数名称	<code>void flexray_rbs_set_crc_signal(</code>
------	---

	<pre>[in] BSTR ASymbolAddress, [in] BSTR AAlgorithmName, [in] long AIdxByteStart, [in] long AByteCount);</pre>
功能介绍	将信号设置为 CRC 信号
调用位置	
输入参数	ASymbolAddress:信号地址 AAlgorithmName:小程序库算法函数名 AIdxByteStart:保护起始字节 AByteCount:保护的字节数
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_rbs_set_crc_signal("0/PowerTrain/Engine/EngineData/EngForce","crc.crc8",0, 7);</pre>

10.118 flexray_start_net

函数名称	<pre>void flexray_start_net([in] long AIdxChn, [in] long ATimeoutMs);</pre>
功能介绍	启用指定的 flexray 框架
调用位置	
输入参数	AIdxChn:通道索引 ATimeoutMs:超时时间
返回值	无
示例	<pre>app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.flexray_start_net(0, 1000);</pre>

10.121 transmit_lin_gotosleep_async

函数名称	void transmit_lin_gotosleep_async([in] long AIdxChn);
功能介绍	发送 LIN 休眠帧
调用位置	
输入参数	AIdxChn:通道索引
返回值	无
示例	transmit_lin_gotosleep_async(0);

10.122 show_main_form

函数名称	void show_main_form();
功能介绍	显示 TSMaster 窗体
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	show_main_form();

10.123 hide_main_form

函数名称	void hide_main_form();
功能介绍	隐藏 TSMaster 窗体
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	hide_main_form();

10.124 load_project

函数名称	void load_project([in] BSTR AFileName, [in] VARIANT_BOOL ADiscardCurrent);
功能介绍	加载 TSMaster 工程
调用位置	
输入参数	AFileName:工程路径 ADiscardCurrent:是否退出当前工程
返回值	无
示例	load_project("C:\\Users\\LIN\\Desktop\\1", true)

10.125 create_project

函数名称	void create_project([in] VARIANT_BOOL ADiscardCurrent);
功能介绍	创建新的 TSMaster 工程
调用位置	
输入参数	ADiscardCurrent:是否退出当前工程
返回值	无
示例	create_project(true);

10.126 save_project

函数名称	void save_project([in] BSTR AFileName);
功能介绍	保存工程
调用位置	
输入参数	AFileName:保存路径
返回值	无
示例	save_project("C:/Users/LIN/Desktop/2");

10.127 show_tab_by_index

函数名称	void show_tab_by_index([in] long AIndex);
功能介绍	根据索引切换页面
调用位置	
输入参数	AIndex:页面索引
返回值	无
示例	show_tab_by_index(2);

10.128 show_tab_by_name

函数名称	void show_tab_by_name([in] BSTR AName);
功能介绍	根据页面名切换页面
调用位置	
输入参数	AName:页面名
返回值	
示例	show_tab_by_name("页面 1");

10.129 get_mp_list

函数名称	void get_mp_list([out] BSTR* AList);
功能介绍	获取小程序库列表
调用位置	
输入参数	无
返回值	AList:小程序库列表
示例	get_mp_list(funList);

10.130 get_mp_function_list

函数名称	void get_mp_function_list([in] BSTR AMpName, [out] BSTR* AFuncList);
功能介绍	获取小程序库函数列表
调用位置	
输入参数	AMpName:小程序库
返回值	AList:函数列表
示例	get_mp_function_list("crc.mp", funList);

10.131 get_mp_function_prototype

函数名称	void get_mp_function_prototype([in] BSTR AMpName, [in] BSTR AFuncName, [out] BSTR* APrototype);
功能介绍	获取小程序库函数原型
调用位置	
输入参数	AMpName:小程序库 AFuncName:函数名
返回值	APrototype:函数原型
示例	get_mp_function_prototype("crc.mp","CRC8",proType);

10.132 dynamic_invoke

函数名称	void dynamic_invoke([in] BSTR AMpName, [in] BSTR AFuncName, [in] BSTR AInParameters,
------	--

	[out] BSTR* AOutParameters);
功能介绍	动态调用小程序库函数
调用位置	
输入参数	AMpName:小程序库 AFuncName:函数名 AInParameters:输入参数
返回值	AOutParameters:输出参数
示例	dynamic_invoke("ccode8212.mp", "NewCustom_Function1", "1",outPar);

10.133 load_mp

函数名称	void load_mp([in] BSTR AMpFileName);
功能介绍	加载小程序库
调用位置	
输入参数	AMpFileName:小程序库名称
返回值	无
示例	load_mp("c:\\tmaster\\tmaster\\bin\\rtluidiagnostics.bpl");

10.134 unload_mp

函数名称	void unload_mp([in] BSTR AMpName);
功能介绍	卸载小程序库
调用位置	
输入参数	AMpName:小程序库名
返回值	无
示例	unload_mp("rtluidiagnostics.bpl");

10.135 unload_all_mps

函数名称	void unload_all_mps();
功能介绍	卸载全部小程序库
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	unload_all_mps();

10.136 call_system_api

函数名称	long call_system_api([in] BSTR AFuncName, [in] VARIANT AInArgs, [out] VARIANT* AOutArgs);
功能介绍	调用系统 API
调用位置	
输入参数	AFuncName:函数名 AInArgs:输入参数
返回值	AOutArgs:输出参数
示例	

10.137 call_library_api

函数名称	long call_library_api([in] BSTR AFuncName, [in] VARIANT AInArgs, [out] VARIANT* AOutArgs);
功能介绍	调用库 API
调用位置	

调用位置	
输入参数	<p>AIndex:在线回放引擎索引</p> <p>AName:显示名</p> <p>AFileName:文件名</p> <p>AAutoStart:自启动激活</p> <p>AIsRepetitiveMode:循环模式</p> <p>AStartTimingMode:启动时序模式</p> <p>AStartDelayTimeMs:启动延时时间</p> <p>ASendTx:回放发送报文</p> <p>ASendRx:回放接收报文</p> <p>AMappings:回放通道</p>
返回值	无
示例	<pre>set_online_replay_config(index,"test", "C:\\Users\\LIN\\Desktop\\1\\Logging\\Bus\\放电.blf", false,false, TTSONlineReplayTimingMode.ortImmediately,0,true, false,"0,1");</pre>

10.140 get_online_replay_count

函数名称	void get_online_replay_count([out] long* ACount);
功能介绍	获取在线回放引擎数
调用位置	
输入参数	
返回值	ACount:在线回放引擎数
示例	get_online_replay_count(count);

10.141 get_online_replay_config

函数名称	<pre>void get_online_replay_config([in] long AIndex, [out] BSTR* AName,</pre>
------	--

	<pre>[out] BSTR* AFileName, [out] VARIANT_BOOL* AAutoStart, [out] VARIANT_BOOL* AIsRepetitiveMode, [out]TTSONlineReplayTimingMode* AStartTimingMode, [out] long* AStartDelayTimeMs, [out] VARIANT_BOOL* ASendTx, [out] VARIANT_BOOL* ASendRx, [out] BSTR* AMappings);</pre>
功能介绍	获取在线回放引擎配置
调用位置	
输入参数	AIndex:在线回放引擎索引
返回值	AName:显示名 AFileName:文件名 AAutoStart:自启动激活 AIsRepetitiveMode:循环模式 AStartTimingMode:启动时序模式 AStartDelayTimeMs:启动延时时间 ASendTx:回放发送报文 ASendRx:回放接收报文 AMappings:回放通道
示例	

10.142 del_online_replay_config

函数名称	void del_online_replay_config([in] long AIndex);
功能介绍	按索引删除在线回放引擎
调用位置	
输入参数	AIndex:在线回放引擎索引
返回值	无
示例	del_online_replay_config(index);

10.143 del_online_replay_configs

函数名称	void del_online_replay_configs();
功能介绍	删除全部在线回放引擎
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	del_online_replay_configs();

10.144 start_online_replay

函数名称	void start_online_replay([in] long AIndex);
功能介绍	按索引启动在线回放引擎
调用位置	
输入参数	AIndex: 在线回放引擎索引
返回值	无
示例	start_online_replay(index);

10.145 start_online_replays

函数名称	void start_online_replays();
功能介绍	启动所有在线回放引擎
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	start_online_replays();

10.146 pause_online_replay

函数名称	void pause_online_replay([in] long AIndex);
功能介绍	按索引暂停在线回放引擎
调用位置	
输入参数	AIndex:在线回放引擎索引
返回值	无
示例	pause_online_replay(index);

10.147 pause_online_replays

函数名称	void pause_online_replays();
功能介绍	暂停所有在线回放引擎
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	pause_online_replays();

10.148 stop_online_replay

函数名称	void stop_online_replay([in] long AIndex);
功能介绍	按索引停止在线回放引擎
调用位置	
输入参数	AIndex:在线回放引擎索引
返回值	无
示例	stop_online_replay(index);

10.149 stop_online_replays

函数名称	void stop_online_replays();
功能介绍	停止所有在线回放引擎
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	stop_online_replays();

10.150 get_online_replay_status

函数名称	void get_online_replay_status(int AIndex, out TTSONlineReplayStatus AStatus, out float AProgressPercent100);
功能介绍	获取在线回放引擎状态
调用位置	
输入参数	AIndex:在线回放引擎索引
返回值	AStatus:回放状态 AProgressPercent100:回放百分比
示例	

10.151 load_can_db

函数名称	void load_can_db([in] BSTR ADBCFile, [in] BSTR ASupportedChannels, [out] long* AId);
功能介绍	把数据库加载到指定的通道上，并获取加载数据库的编号

调用位置	该函数必须在应用处于断开状态（执行 <code>tsapp_connect</code> 之前或者执行了 <code>tsapp_disconnect</code> 之后）调用。当应用处于连接状态的时候，不能删除， 加载数据库文件。
输入参数	ADBCFile:DBC 路径 ASupportedChannels: 加载通道
返回值	AId: 加载数据库成功过后，返回系统为该数据库分配 的唯一编号
示例	<code>load_can_db("C:\\TSMaster\\bin\\Data\\Demo\\Databases \\CAN_FD_Powertrain.dbc","0,1",dbcId);</code>

10.152 unload_can_db

函数名称	<code>void unload_can_db([in] long AId);</code>
功能介绍	卸载指定编号的数据库文件
调用位置	该函数必须在应用处于断开状态（执行 <code>tsapp_connect</code> 之前或者执行了 <code>tsapp_disconnect</code> 之后）调用。当应用处于连接状态的时候，不能删除， 加载数据库文件。
输入参数	AId: 加载数据库成功过后，返回系统为该数据库分配的唯一编号
返回值	
示例	<code>unload_can_db(dbcId);</code>

10.153 unload_can_dbs

函数名称	<code>void unload_can_dbs();</code>
功能介绍	卸载所有已经加载的 DBC 文件
调用位置	该函数必须在应用处于断开状态（执行 <code>tsapp_connect</code> 之前或者执行了 <code>tsapp_disconnect</code> 之后）调用。当应用处于连接状态的时候，不能删除， 加载数据库文件。
输入参数	无
返回值	无
示例	<code>unload_can_dbs();</code>

功能介绍	获取数据库信息
调用位置	
输入参数	ADatabaseId:数据库 ID AType:信息类型 AIndex:索引 ASubIndex:子索引
返回值	AValue:数据库信息
示例	

10.157 set_signal_value_can

函数名称	<pre>void set_signal_value_can([in] PCAN AInCAN, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [in] double AValue, [out] SAFEARRAY(char)* ADatas);</pre>
功能介绍	根据 Message 名称, 信号名称, 把信号值更新到 CAN 报文中。
调用位置	加载数据库过后, 任意位置 (应用连接状态, 断开状态) 都可以调用此函数。
输入参数	"ACAN">原始 CAN 报文(引用) "AMsgName": 报文名称 "ASgnName": 信号名称 "AValue": 信号值
返回值	ADatas: 报文数据
示例	<pre>msgName = "message1" singalName = "signalName" app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() value = 0 com.set_signal_value_canfd(ACAN, msgName, singalName, value)</pre>

10.158 get_signal_value_can

函数名称	<pre>void get_signal_value_can([in] PCAN AInCAN, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	根据 Message 名称, 信号名称, 从 CAN 报文中读取信号值。
调用位置	加载数据库过后, 任意位置(应用连接状态, 断开状态) 都可以调用此函数。
输入参数	<p>"ACAN": 原始 CAN 报文(引用)</p> <p>"AMsgName": 报文名称</p> <p>"ASgnName": 信号名称</p>
返回值	"AValue": 信号值
示例	<pre>msgName = "message1" singalName = "signalName" app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.get_signal_value_can(ACAN, msgName, singalName, value)</pre>

10.159 set_signal_value_canfd

函数名称	<pre>void set_signal_value_canfd([in] PCANFD AInCANFD, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [in] double AValue, [out] SAFEARRAY(char)* ADatas);</pre>
功能介绍	根据 Message 名称, 信号名称, 把信号值更新到 CANFD 报文中
调用位置	加载数据库过后, 任意位置(应用连接状态, 断开状态) 都可以调用此函数。
输入参数	<p>"ACANFD": 原始 CANFD 报文</p> <p>"AMsgName": 报文名称</p> <p>"ASgnName": 信号名称</p>

	"AValue": 信号值
返回值	ADatas: 报文数据
示例	<pre>msgName = "message1" singalName = "signalName" app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.set_signal_value_canfd(ACANFD, msgName, singalName, value)</pre>

10.160 get_signal_value_canfd

函数名称	<pre>void get_signal_value_canfd([in] PCANFD AInCANFD, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	根据 Message 名称, 信号名称, 从 CANFD 报文中获取信号值
调用位置	加载数据库过后, 任意位置(应用连接状态, 断开状态) 都可以调用此函数。
输入参数	<p>"ACANFD": 原始 CANFD 报文</p> <p>"AMsgName": 报文名称</p> <p>"ASgnName": 信号名称</p>
返回值	"AValue": 信号值
示例	<pre>msgName = "message1" singalName = "signalName" app = win32com.client.Dispatch("TSMaster.TSApplication") com = app.TSCOM() com.get_signal_value_canfd(ACANFD, msgName, singalName, value)</pre>

10.161 set_signal_vale_can_verbose

函数名称	<pre>void set_signal_value_can_verbose([in] long AIdxChn, [in] BSTR AInDdatas,</pre>
------	---

	<pre> [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [in] double AValue, [out] BSTR* AOutDatas); </pre>
功能介绍	设置 CAN 信号值
调用位置	
输入参数	AIdxChn:通道索引 AInDatas:报文数据 AMsgName:报文名 ASgnName:信号名 AValue:信号值
返回值	AOutDatas: 输出数据
示例	

10.162 get_signal_value_can_verbose

函数名称	<pre> void get_signal_value_can_verbose([in] long AIdxChn, [in] BSTR AInDatas, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [out] double* AValue); </pre>
功能介绍	获取 CANFD 信号值
调用位置	
输入参数	AIdxChn: 通道索引 AInDatas:报文数据 AMsgName:报文名 ASgnName:信号名
返回值	AValue:信号值
示例	

10.163 set_signal_value_canfd_verbose

函数名称	<pre>void set_signal_value_canfd_verbose([in] long AIdxChn, [in] BSTR AInDatas, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [in] double AValue, [out] BSTR* AOutDatas);</pre>
功能介绍	设置 CANFD 信号值
调用位置	
输入参数	<p>AIdxChn:通道索引 AInDatas:报文数据 AMsgName:报文名 ASgnName:信号名 AValue:信号值</p>
返回值	AOutDatas: 输出数据
示例	

10.164 get_signal_value_canfd_verbose

函数名称	<pre>void get_signal_value_canfd_verbose([in] long AIdxChn, [in] BSTR AInDatas, [in] BSTR AMsgName, [in] BSTR ASgnName, [out] double* AValue);</pre>
功能介绍	获取 CANFD 信号值
调用位置	
输入参数	<p>AIdxChn:通道索引 AInDatas: 报文数据 AMsgName:报文名 ASgnName:信号名</p>

返回值	AValue 信号值
示例	

10.165 load_flexray_db

函数名称	void load_flexray_db([in] BSTR AFRFile, [in] BSTR ASupportedChannels, [out] long* AId);
功能介绍	加载 FlexRay 数据库
调用位置	
输入参数	AFRFile:数据库路径 ASupportedChannels:加载通道
返回值	AId:数据库 ID
示例	load_flexray_db("C:\\TSMaster\\bin\\Data\\Demo\\Databases\\ PowerTrain_v2.xml","0,1",frId);

10.166 unload_flexray_db

函数名称	void unload_flexray_db([in] long AId);
功能介绍	卸载 FlexRay 数据库
调用位置	
输入参数	AId:数据库 ID
返回值	无
示例	unload_flexray_db(frId);

10.167 unload_flexray_dbs

函数名称	void unload_flexray_dbs();
------	----------------------------

功能介绍	卸载所有 FlexRay 数据库
调用位置	
输入参数	无
返回值	无
示例	<code>unload_flexray_dbs();</code>

10.168 get_flexray_db_count

函数名称	<code>void get_flexray_db_count([out] long* ACount);</code>
功能介绍	获取加载的 FlexRay 数据库计数
调用位置	
输入参数	
返回值	获取加载的 FlexRay 数据库计数
示例	<code>get_flexray_db_count(count);</code>

10.169 get_flexray_db_properties_by_address

函数名称	<pre>void get_flexray_db_properties_by_address([in] BSTR AAddr, [out] long* ADBIndex, [out] long* ASignalCount, [out] long* AFrameCount, [out] long* AECUCount, [out] int64* ASupportedChannelMask, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按地址获取 FlexRay 数据库信息
调用位置	
输入参数	AAddr:数据库地址

返回值	<p>ADBIndex:数据库索引</p> <p>ASignalCount:信号数量</p> <p>AFrameCount:报文数量</p> <p>AECUCount:ECU 数量</p> <p>ASupportedChannelMask:加载数据库的通道掩码</p> <p>//1011 表示通道 124 都加载了数据库</p> <p>AName:数据库名</p> <p>AComment:注释</p>
示例	<pre>get_flexray_db_properties_by_address("0/PowerTrain", out index, sigalCount, frameCount, ecuCount, channel,name, comment);</pre>

10.170 ger_flexray_db_properties_by_index

函数名称	<pre>void get_flexray_db_properties_by_index([in] long ADBIndex, [out] long* ASignalCount, [out] long* AFrameCount, [out] long* AECUCount, [out] int64* ASupportedChannelMask, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按索引获取 FlexRay 数据库信息
调用位置	
输入参数	ADBIndex:数据库索引
返回值	<p>ASignalCount:信号数量</p> <p>AFrameCount:报文数量</p> <p>AECUCount:ECU 数量</p> <p>ASupportedChannelMask:加载数据库的通道掩码</p> <p>//1011 表示通道 124 都加载了数据库</p> <p>AName:数据库名</p> <p>AComment:注释</p>
示例	<pre>get_flexray_db_properties_by_index(index, sigalCount, frameCount, ecuCount, channel, name, comment);</pre>

10.171 get_flexray_ecu_properties_by_address

函数名称	<pre>void get_flexray_ecu_properties_by_address([in] BSTR AAddr, [out] long* ADBIndex, [out] long* AECUIndex, [out] long* ATxFrameCount, [out] long* ARxFrameCount, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按地址获取 ECU 信息
调用位置	
输入参数	AAddr:ECU 地址
返回值	<p>ADBIndex:数据库索引</p> <p>AECUIndex:ECU 索引</p> <p>ATxFrameCount:发送报文数量</p> <p>ARxFrameCount:接收报文数量</p> <p>AName:ECU 名</p> <p>AComment:注释</p>
示例	<pre>get_flexray_ecu_properties_by_address("0/PowerTrain/BLU", index, ecuIndex, txFromCount, rxFromCount,name, comment);</pre>

10.172 get_flexray_ecu_properties_by_index

函数名称	<pre>void get_flexray_ecu_properties_by_index([in] long ADBIndex, [in] long AECUIndex, [out] long* ATxFrameCount, [out] long* ARxFrameCount, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按索引获取 ECU 信息
调用位置	

输入参数	ADBIndex:数据库索引 AECUIndex:ECU 索引
返回值	ATxFrameCount:发送报文数量 ARxFrameCount:接收报文数量 AName:ECU 名 AComment:注释
示例	get_flexray_ecu_properties_by_index(index, ecuIndex, txFromCount, rxFromCount, name, comment);

10.173 get_flexray_frame_properties_by_address

函数名称	<pre>void get_flexray_frame_properties_by_address([in] BSTR AAddr, [out] long* ADBIndex, [out] long* AECUIndex, [out] long* AFrameIndex, [out] VARIANT_BOOL* AIsTx, [out] long* AFRChannelMask, [out] long* AFRBaseCycle, [out] long* AFRCycleRepetition, [out] VARIANT_BOOL* AFRIsStartupFrame, [out] long* AFRSlotId, [out] int64* AFRCycleMask, [out] long* ASignalCount, [out] long* AFRDLC, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按地址获取 flexray 报文信息
调用位置	
输入参数	AAddr:报文地址
返回值	ADBIndex:数据库索引 AECUIndex:ECU 索引 AFrameIndex:报文索引 AIsTx:报文方向

	<p>AFRChannelMask:FR 通道掩码 AB 通道</p> <p>AFRBaseCycle:BaseCycle</p> <p>AFRCycleRepetition:循环重复</p> <p>AFRIsStartupFrame:启动帧</p> <p>AFRSlotId:SlotID</p> <p>AFRCycleMask:周期掩码</p> <p>ASignalCount:信号数量</p> <p>AFRDLC:数据长度</p> <p>AName:报文名</p> <p>AComment:注释</p>
示例	<pre>get_flexray_frame_properties_by_address("0//PowerTrain/C// BrakeControl/BrakePressure",index, ecuIndex, frameIndex, frameIndex,true,frChannel,baseCycle,cycleRepetition,true,slotId, cycleMask, sigalCount, 8, name, comment)</pre>

10.174 get_flexray_frame_properties_by_index

函数名称	<pre>void get_flexray_frame_properties_by_index([in] long ADBIndex, [in] long AECUIndex, [in] long AFrameIndex, [in] VARIANT_BOOL AIsTx, [out] long* AFRChannelMask, [out] long* AFRBaseCycle, [out] long* AFRCycleRepetition, [out] VARIANT_BOOL* AFRIsStartupFrame, [out] long* AFRSlotId, [out] int64* AFRCycleMask, [out] long* ASignalCount, [out] long* AFRDLC, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按索引获取 flexray 报文信息
调用位置	

输入参数	ADBIndex:数据库索引 AECUIndex:ECU 索引 AFrameIndex:报文索引 AIsTx:报文方向是否为发送
返回值	AFRChannelMask:FR 通道掩码 AB 通道 AFRBaseCycle:BaseCycle AFRCycleRepetition:循环重复 AFRIsStartupFrame:启动帧 AFRSlotId:SlotID AFRCycleMask:周期掩码 ASignalCount:信号数量 AFRDLC:数据长度 AName:报文名 AComment:注释
示例	<pre>get_flexray_frame_properties_by_index(index, ecuIndex, frameIndex,true, frChannel, baseCycle, cycleRepetition,true, slotId, cycleMask, sigalCount,8, name, comment);</pre>

10.175 get_flexray_signal_properties_by_address

函数名称	<pre>void get_flexray_signal_properties_by_address([in] BSTR AAddr, [out] long* ADBIndex, [out] long* AECUIndex, [out] long* AFrameIndex, [out] long* ASignalIndex, [out] VARIANT_BOOL* AIsTx, [out] TTSSignalType* ASignalType, [out] TTSFlexRayCompuMethod* ACompuMethod, [out] VARIANT_BOOL* AIsIntel, [out] long* AStartBit, [out] long* AUpdateBit, [out] long* ALength, [out] double* AFactor, [out] double* AOffset,</pre>
------	--

	<pre>[out] double* AInitValue, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment); [out] long* AFRDLC, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment);</pre>
功能介绍	按地址获取 flexray 信号信息
调用位置	
输入参数	AAddr:信号地址
返回值	<p>ADBIndex:数据库索引 AECUIndex:ECU 索引 AFrameIndex:报文索引 ASignalIndex:信号索引 AIsTx:报文方向 ASignalType:信号类型 ACompuMethod:计算方法 AIsIntel:字节序 true:英特尔 false:摩托罗拉 AStartBit:起始位 AUpdateBit:更新位 ALength:长度 AFactor:放大因子 AOffset:偏移量 AInitValue:初始值 AName:信号名 AComment:注释</p>
示例	<pre>get_flexray_signal_properties_by_address("0//PowerTrain/C// BrakeControl/BrakePressure",index, ecuIndex, frameIndex, signalIndex,true,signalType,compuMethod,false,startBit,updateBit,length Factor,offset,initValue,name,comment)</pre>

10.176 get_flexray_signal_properties_by_index

函数名称	<pre>void get_flexray_signal_properties_by_index([in] long ADBIndex,</pre>
------	---

	<pre> [in] long AECUIndex, [in] long AFrameIndex, [in] long ASignalIndex, [in] VARIANT_BOOL AIsTx, [out] TTSSignalType* ASignalType, [out] TTSFlexRayCompuMethod* ACompuMethod, [out] VARIANT_BOOL* AIsIntel, [out] long* AStartBit, [out] long* AUpdateBit, [out] long* ALength, [out] double* AFactor, [out] double* AOffset, [out] double* AInitValue, [out] BSTR* AName, [out] BSTR* AComment); </pre>
功能介绍	按索引获取 Flexray 信号信息
调用位置	
输入参数	<p>ADBIndex:数据库索引</p> <p>AECUIndex:ECU 索引</p> <p>AFrameIndex:报文索引</p> <p>ASignalIndex:信号索引</p> <p>AIsTx:报文方向，是否为发送端</p>
返回值	<p>ASignalType:信号类型</p> <p>ACompuMethod:计算方法</p> <p>AIsIntel:字节序 true:英特尔 false:摩托罗拉</p> <p>AStartBit:起始位</p> <p>AUpdateBit:更新位</p> <p>ALength:长度</p> <p>AFactor:放大因子</p> <p>AOffset:偏移量</p> <p>AInitValue:初始值</p> <p>AName:信号名</p> <p>AComment:注释</p>
示例	<pre> get_flexray_signal_properties_by_index(index,ecuIndex,frameIndex, </pre>

	signalIndex,true,signalType,compuMethod,false,startBit,updateBit,length Factor,offset,initValue,name,comment)
--	--

10.177 get_flexray_db_id

函数名称	void get_flexray_db_id([in] long AIndex, [out] long* AId);
功能介绍	按索引获取 FlexRay 数据库 ID
调用位置	
输入参数	AIndex:数据库索引
返回值	AId:数据库 ID
示例	get_flexray_db_id (index, Id)

10.178 diag_can_create

函数名称	VARIANT_BOOL diag_can_create([out] long* pDiagModuleIndex, [in] long AChnIndex, [in] VARIANT_BOOL ASupportFDCAN, [in] long AMaxDLC, [in] long ARequestID, [in] VARIANT_BOOL ARequestIDIsStd, [in] long AResponseID, [in] VARIANT_BOOL AResponseIDIsStd, [in] long AFunctionID, [in] VARIANT_BOOL AFunctionIDIsStd);
功能介绍	创建 can 诊断模块
调用位置	
输入参数	pDiagModuleIndex :诊断模块索引 AChnIndex :通道索引 ASupportFDCAN: 支持的 CANFD

	<p>AMaxDLC:最大 DLC 长度</p> <p>ARequestID:请求 ID</p> <p>ARequestIDIsStd:请求 ID 是否标准</p> <p>AResponseID:响应 ID</p> <p>AResponseIDIsStd :响应 ID 是否标准</p> <p>AFunctionID:功能 ID</p> <p>AFunctionIDIsStd :功能 ID 是否标准</p>
返回值	<p>==0: 执行成功</p> <p>其他值: 查询错误码</p>
示例	<pre>int pDiagModuleIndex = 0 ; diag_can_create(&pDiagModuleIndex,0,ASupportFDCAN,AMaxDLC, ARequestID,true,AResponseID,true,AFunctionID,true) ;</pre>

10.179 diag_set_fdmode

函数名称	<pre>VARIANT_BOOL diag_set_fdmode([in] long ADiagModuleIndex, [in] VARIANT_BOOL AFDMode, [in] VARIANT_BOOL ASupportBRS, [in] long AMaxDLC);</pre>
功能介绍	设置 CANFD 模块
调用位置	
输入参数	<p>ADiagModuleIndex:诊断模块索引</p> <p>AFDMode:FD 模式</p> <p>ASupportBRS:BRS 模式</p> <p>AMaxDLC:最大 DLC</p>
返回值	<p>==0: 执行成功</p> <p>其他值: 查询错误码</p>
示例	<pre>diag_set_fdmode(diagnosticIndex,true,true,15);</pre>

10.180 diag_can_delete

函数名称	<pre>VARIANT_BOOL diag_can_delete([in] long ADiagModuleIndex);</pre>
------	--

功能介绍	删除 can 诊断
调用位置	
输入参数	ADiagModuleIndex: 诊断模块索引
返回值	==0: 成功 其他值: 失败
示例	diag_can_delete();

10.181 diag_can_delete_all

函数名称	void diag_can_delete_all();
功能介绍	删除所有 can 诊断
调用位置	
输入参数	无
返回值	==0: 成功 其他值: 失败
示例	diag_can_delete_all();

10.182 tp_can_request_and_get_response

函数名称	VARIANT_BOOL tp_can_request_and_get_response([in] long ADiagModuleIndex, [in] BSTR ARequest, [out] BSTR* AResponse);
功能介绍	请求 id 请求数据并获取响应数据
调用位置	
输入参数	ADiagModuleIndex :uds 模块的句柄 AReqArray:指向请求数据源的数据指针
返回值	AResponse: 应答结果
示例	byte reqdataArray= {0x10,0x03} ; byte responseArray [10] ;

	<pre>int responseArraySize = 10; if(tp_can_request_and_get_response(udsHandle, reqDataArray, 2, responseArray, &responseArraySize) == 0x00) { app.log_text("send diagnostic payload and get response success!",lvIOK) ; }</pre>
--	--

10.183 tp_can_request_and_get_response_functional

函数名称	VARIANT_BOOL tp_can_request_and_get_response_functional([in] long ADiagModuleIndex, [in] BSTR ARequest, [out] BSTR* AResponse);
功能介绍	发送 CAN 诊断请求并获取应答
调用位置	
输入参数	ADiagModuleIndex:诊断模块索引 ARequest:请求
返回值	AResponse: 应答
示例	

11. 附件

12. 常见异常解答



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