

PCAN-USB 及 PCAN-View 简介

——单通道 CAN 转 USB 接口



1. 应用

将 CAN 网络通过 USB 连接到电脑，用于监控 CAN 网络。也可以发送、保存、过滤 CAN 报文。

2. 特点

- ☺ 光电解耦版本可隔离高达 500V 的高压
- ☺ 提供免费 CAN 监控软件 PCAN-View
- ☺ 免费的编程接口 PCAN-Basic API，支持 C++, C#, VB, C++/CLR, Delphi, NET, Java, and Python 3.x
- ☺ 支持多种操作系统的驱动：Windows 11,10,8.1, 7, Windows CE6.x(x86 and ARMv4 processor) and Linux (32/64-bit)
- ☺ 支持多种第三方软件：**LabView, CodeSys, Matlab, BUSMASTER, EasyMotion Studio, CANmoon, XX-SCAN, PCAN-Explorer5.**

3. 规格参数

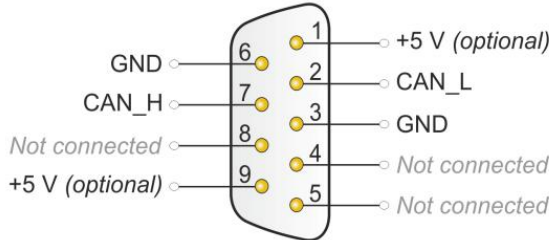
- ☺ 适配器用 USB 连接（USB1.1，兼容 USB2.0,USB3.0）
- ☺ USB 供电
- ☺ 波特率高达 1 Mbit/s
- ☺ CAN 卡时间戳的分辨率大约为 42us
- ☺ 符合两种 CAN 规范即 2.0A (11-bit ID) 和 2.0B (29-bit ID)
- ☺ 通过 D-Sub, 9-引脚实现 CAN 总线连接(遵守 CiA 303-1)
- ☺ NXP SJA1000 控制器, 16MHz
- ☺ NXP PCA82C251 CAN 收发器
- ☺ 通过焊接跳接线可连接 CAN 接口上的 5 伏电源，比如用于连接外部设备如高速

CAN 转单线 CAN (PCAN-AU5790)

- ☉ 运行温度范围从-40°C 到 85°C

D-Sub 接口引脚图

High-speed CAN connector (D-Sub, 9 pins)



4. 订货与供货信息

| 型号 | 订货号 | 接口类型 |
|----------|-------------|--------------------|
| PCAN-USB | IPEH-002021 | DB9 接头 |
| PCAN-USB | IPEH-002022 | DB9 接头, CAN 端带光耦隔离 |

供货信息:

- ☉ PCAN-USB 接口 (塑料外壳)
- ☉ 用于 Windows® 11, 10, 8.1, and Linux (32/64-bit)的驱动
- ☉ 用于 Windows® CE 6.x (x86 and ARMv4 processor support)的驱动
- ☉ Windows CAN 监视器软件 PCAN-View
- ☉ 用于开发 CAN 通信应用程序的编程接口 PCAN-Basic API
- ☉ 用于 UDS 诊断, CCP/XCP 标定的 API, 详见下方介绍
- ☉ PDF 格式的用户手册

5. PCAN-View 功能介绍

PCAN-View 软件是一个适用于 Windows 的 CAN 报文监视器, 可同时接收, 发送和记录 CAN 报文。支持 CAN FD, CAN 2.0A 和 2.0B 协议, 最大波特率可达 1 Mbit/s。

连接窗口会显示当前连接的硬件, 并可设置波特率, 过滤器等参数。

应用 1-监控网络:

PCAN-View 可以显示接收到的所有报文, 显示了报文的 ID, DLC, 数据字节, 报文循环时间, 接收到的报文总数。

还可以显示网络中的错误, 如位错误, 填充错误等。

应用 2-发送报文:

PCAN-View 可以手动发送报文, 也可以设定报文发送周期自动发送报文。

最重要的是可以将当前发送的报文保存为一个发送列表, 下次可以重新打开使用。

The screenshot shows the PCAN-View interface with two main tables: 'Receive' and 'Transmit'.

| Receive | | | | | | |
|-----------|------|--------|-------------------------|------------|-------|--|
| CAN-ID | Type | Length | Data | Cycle Time | Count | |
| 170F2000h | | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D | 50,0 | 20 | |
| 180F1000h | | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 | 40,0 | 125 | |
| 180F2000h | | 8 | 11 43 53 6A 53 8A 59 2C | 200,1 | 24 | |
| 180F3000h | | 2 | 11 22 | 349,7 | 13 | |
| 180F4000h | | 1 | B5 | 650,3 | 7 | |
| 180F5000h | | 7 | 15 67 A5 42 54 24 A1 | 100,1 | 37 | |

| Transmit | | | | | | | |
|-----------|------|--------|-------------------------|---|-------|---------|---------|
| CAN-ID | Type | Length | Data | Cycle Time | Count | Trigger | Comment |
| 170F1000h | | 8 | A1 34 62 36 D6 74 37 43 | <input checked="" type="checkbox"/> 75 | 139 | Time | |
| 170F2000h | | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D | <input checked="" type="checkbox"/> 50 | 179 | Time | |
| 170F3000h | | 2 | 61 23 | <input checked="" type="checkbox"/> 350 | 23 | Time | |
| 170F4000h | | 1 | A1 | <input checked="" type="checkbox"/> 400 | 19 | Time | |
| 170F5000h | | 7 | 84 70 67 38 86 3A 54 | <input checked="" type="checkbox"/> 230 | 32 | Time | |

At the bottom, the status bar shows: Connected to hardware PCAN-USB | Bit rate: 1 MBit/s | Status: OK | Overruns: 0 | QXmtFull: 0

应用 3-小型记录仪:

记录多达 10 万条报文，包括发送、接收及错误报文，并可保存为 trc 格式的文件，可用记事本打开。

并会显示当前的记录状态：记录的总时间、接收报文数量，发送报文数量，错误数量，缓存占有量（百分比），缓存模式（线性、环形）。

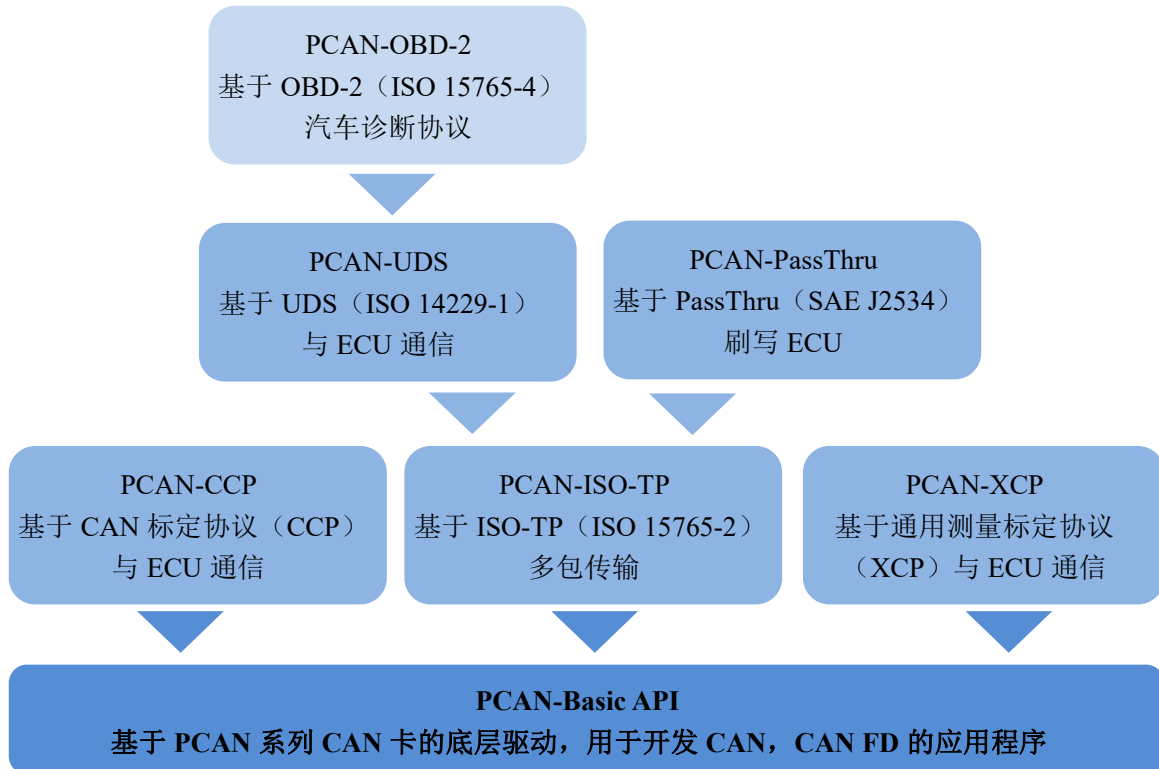
The screenshot shows the PCAN-View interface with a detailed message log. A red box highlights the status bar at the top of the log area, which contains the following information: Paused, 1,7752 s, 0,16 %, Ring Buffer, Rx: 80, Tx: 77, Status: 0, Errors: 0.

| Time | CAN-ID | Rx/Tx | Type | Length | Data |
|--------|-----------|-------|------|--------|-------------------------|
| 1,5681 | 170F5000h | Tx | Data | 7 | 84 70 67 38 86 3A 54 |
| 1,5694 | 180F1000h | Rx | Data | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 |
| 1,5761 | 170F2000h | Tx | Data | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D |
| 1,5950 | 170F1000h | Tx | Data | 8 | A1 34 62 36 D6 74 37 43 |
| 1,6095 | 180F1000h | Rx | Data | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 |
| 1,6160 | 180F5000h | Rx | Data | 7 | 15 67 A5 42 54 24 A1 |
| 1,6251 | 170F2000h | Tx | Data | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D |
| 1,6285 | 180F2000h | Rx | Data | 8 | 11 43 53 6A 53 8A 59 2C |
| 1,6495 | 180F1000h | Rx | Data | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 |
| 1,6561 | 170F3000h | Tx | Data | 2 | 61 23 |
| 1,6682 | 170F4000h | Tx | Data | 1 | A1 |
| 1,6691 | 170F1000h | Tx | Data | 8 | A1 34 62 36 D6 74 37 43 |
| 1,6751 | 170F2000h | Tx | Data | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D |
| 1,6895 | 180F1000h | Rx | Data | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 |
| 1,7165 | 180F5000h | Rx | Data | 7 | 15 67 A5 42 54 24 A1 |
| 1,7252 | 170F2000h | Tx | Data | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D |
| 1,7296 | 180F1000h | Rx | Data | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 |
| 1,7442 | 170F1000h | Tx | Data | 8 | A1 34 62 36 D6 74 37 43 |
| 1,7696 | 180F1000h | Rx | Data | 8 | 87 63 7A 56 3D 53 53 67 |
| 1,7752 | 170F2000h | Tx | Data | 8 | 85 B4 23 76 53 8A 42 2D |

At the bottom, the status bar shows: Connected to hardware PCAN-USB | Bit rate: 1 MBit/s | Status: OK | Overruns: 0 | QXmtFull: 0

6. 软件编程接口介绍

PEAK-System 公司的所有 CAN 卡，包括 USB，PCI，PCIe，miniPCIe 等接口的都标配了如下图所示的 7 个免费的二次开发包。



从上图可以看出，基于 PCAN-USB 产品，我们主要提供了基础的 CAN 通信开发包 PCAN-Basic；用于 ECU 标定的 CCP 和 XCP 开发包；用于诊断方面的 ISP-TP，UDS，OBD-2 开发包。以上 API 都是免费提供的。

重要！不再支持 Windows XP!

下面简要介绍一个各个开发包的主要功能：

6.1 PCAN-Basic API

注释：从版本 4.0.3 开始，PCAN-Basic API 不支持 Windows XP。因此，如果你不升级到 PCAN-Basic 4.0.3，用老版本开发的应用程序不能在 Windows XP 上启动。

PCAN-Basic API（应用编程接口）可轻松开发支持 CAN 和 CAN FD 的强大软件。它包含应用程序所需的所有功能，实现和 PCAN PC 硬件的通讯。交叉操作系统设计使之能够在平台之间轻松移植软件工程。

PCAN-Basic 包含实际设备驱动和接口 DLL(动态链接库)，它提供 API 功能。

作为 PCAN-Light 的继承者，PCAN-Basic 提供更多的功能性和扩展的语言支持。它为开发者提供 C++、C#、C++/CLR、Delphi、VB.NET、Java、和 Python 3.x 的例程等。

CAN FD:从版本 4 开始，PCAN-Basic for Windows®支持新的 CAN FD 标准 (CAN with Flexible Data Rate)，它的主要特点是数据传输的带宽更大。

PCAN-Basic for Windows® CE：支持 Windows® CE 6.x ，可以用 C++、C# 和 VB.NET。

注释: PCAN-Basic for Windows® CE 不支持新的 CAN FD 标准。

PCAN-Basic for Linux: 支持 Linux (32/64-bit), 可以用 C++、Java、和 Python 3.x。

特性:

- ☺ 用于开发 CAN 和 CAN FD 连接的 API
- ☺ 支持 CAN2.0 A/B 和 CAN FD
- ☺ 支持 Windows® 11, 10, 8.1 (32/64-bit), Windows® CE 6.x, and Linux (32/64-bit)操作系统
- ☺ 多个我们的应用程序和你自己的可在物理 CAN 通道上同时运行
- ☺ 单个 DLL 可用于所有支持的硬件类型
- ☺ 每个硬件单元可使用多达 16 个通道 (取决于所采用的 PEAK CAN 接口)
- ☺ 在 PCAN PC 硬件的通道之间轻松切换
- ☺ 经由新的 PCAN-LAN Type 访问 PCAN-Gateway 的 CAN 通道
- ☺ 每个 CAN 通道可内部缓存 32,768 个报文
- ☺ 接收报文上的时间戳精度达到 1us (取决于所用的 PEAK CAN 接口)
- ☺ 支持 PEAK-System's 记录格式版本 1.1 和 2.0 (用于 CAN FD)
- ☺ 可访问指定硬件参数, 比如只听模式
- ☺ 当收到报文时, 通过 Windows 事件通知应用程序
- ☺ 支持 CAN 错误帧
- ☺ 扩展的系统可用于调试操作
- ☺ 多语言调试输出
- ☺ 输出语言取决于操作系统
- ☺ 可单独自定义调试信息
- ☺ 线程安全的 API

系统要求:

- ☺ Windows® 11,10, 8.1, 7 (32/64-bit), Windows® CE 6.x or Linux (32/64-bit)
- ☺ 至少 2 GB RAM and 1.5 GHz CPU
- ☺ 来自 PEAK-System 的 CAN 卡

注释: 并口 CAN 接口只支持 32-bit.

功能:

连接:

- ☺ Initialize: 初始化 CAN 硬件、设置比特率、加载驱动
- ☺ InitializeFD: 初始化 CAN FD 硬件
- ☺ Uninitialize: 退出驱动

配置:

- ☺ SetValue: 设置硬件参数, 比如调试日志、只听模式、自动复位
- ☺ FilterMessages: 寄存收到的报文

信息:

- ☉ GetValue: 读取 DLL 和 API 信息
- ☉ GetStatus: 读取 CAN 总线状态信息
- ☉ GetErrorText: 获取错误代码描述

CAN 通信:

- ☉ Read: 读取 CAN 报文或状态, 包括时间戳
- ☉ ReadFD: 读取 CAN FD 报文
- ☉ Write: 发送 CAN 报文(11/29-位 ID 和可能的 RTR)
- ☉ WriteFD: 发送 CAN FD 报文
- ☉ Reset: 清除发送和接收缓存

6.2 PCAN-CCP API 与 PCAN-XCP API

PCAN-CCP API 是 Windows®应用程序 (主站) 和电子控制单元 (从站 ECU) 之间通讯的编程接口。API 基于 ASAM 规定的 CAN 标定协议 (CCP), 主要用于汽车电子开发。

通用测量和标定协议 (XCP) 是 CCP 更深层次的开发协议, 但是两者不兼容。XCP 支持多个传输介质 (CAN, 以太网, USB, Flexray)。我们相应的编程接口叫作 PCAN-XCP API, 它采用 CAN 总线作为传输介质, 类似于 PCAN-CCP API。

以上两种 API 都使用编程接口 PCAN-Basic 访问电脑上的 CAN 硬件。PCAN-Basic 已经包含在 PEAK-System 公司的每一个 CAN 接口中。都是免费的。

特点

- ☉ Windows DLLs for 32-bit 和 64-bit 应用程序
- ☉ 使用我们的 CAN 接口可通过 CAN 进行物理通讯
- ☉ 使用 PCAN-Basic API 可访问电脑上的 CAN 硬件
- ☉ Thread-safe API (线程安全的 API)
- ☉ 一个 API 功能用于 CCP/XCP 标准上的每个命令
- ☉ 附加命令用于通讯管理

6.3 PCAN-ISO TP API

ISO-TP (ISO 15765-2) 是一项国际标准, 用于通过 CAN 传输数据包。在 CAN (OSI 层 1 和 2) 上面, 该协议覆盖 OSI 层 3 (网络层) 和 4 (传输层)。它每个数据包能够传输最大 4 GBytes 的 CAN 报文。数据字节使用 CAN 多帧方式分段传输。

PCAN-ISO-TP API 的执行基于 10 个功能函数基础的标准功能性。它们被分类为分配、配置、地址映射配置、信息、和通讯。

PCAN-ISO-TP 使用 PCAN-Basic 编程接口访问电脑上的 CAN 硬件。PCAN-Basic 和每个 PCAN 系列 CAN 接口一起提供。

特点

- ☉ ISO-TP 协议(ISO 15765-2)的执行用于通过 CAN 执行传输最多 4 GBytes 的数据包
- ☉ Windows DLLs 用于开发 32-bit 和 64-bit 应用程序
- ☉ 用 PCAN 系列 CAN 接口通过 CAN/CAN FD 进行物理通讯
- ☉ 用 PCAN-Basic API 访问电脑上的 CAN 硬件

6.4 PCAN-UDS API

UDS (ISO 14229-1) 标准用于统一的诊断服务和定义控制器 (ECU) 的通讯。Windows®

软件使用各种服务测试控制器。这个过程在客户服务器上完成，程序原则上代替客户端（也叫作测试者）。UDS 使用 ISO-TP 标准作为传输协议，因此 UDS 可传输最大 4095 字节的数据块。除了交换维护信息之外，例如，还能够传输固件。

PCAN-UDS API 执行基于 8 个功能函数基础的标准功能性。它们被分类为测试仪分配、配置、信息、Utilities、服务、和通讯。

特点

- ☉ UDS 协议（ISO 14229-1）的执行用于控制器通讯
- ☉ Windows DLLs 用于开发 32-bit 和 64-bit 应用程序
- ☉ 用 PCAN 系列 CAN 接口通过 CAN/CAN FD 进行物理通讯
- ☉ 用 PCAN-Basic API 访问电脑上的 CAN 硬件
- ☉ 用 PCAN-ISO-TP API（ISO 15765-2）通过 CAN 总线传输最多 4095 字节的数据包

6.5 PCAN-OB2 API

对于车载诊断，OB2 标准定义了特定车辆参数的交换标准。客户端会向车辆上的控制器（ECU）发出请求：哪一个或几个 ECU 正在应答。作为 OB2 的一部分，ISO 15765-4 标准描述 CAN 总线作为传输选项。

PCAN-OB2 API 执行基于 15 个功能函数基础的标准功能性。它们被分类为测试仪分配、配置、地址映射配置、服务、和通讯。

依照 ISO 15765-4，OB2 基于 UDS。以此类推，PCAN-OB2 使用 PCAN-UDS 编程接口用于诊断数据的交换。

特点

- ☉ OB2 协议（ISO 15765-4）的执行作为车载诊断标准
- ☉ Windows DLLs 用于开发 32-bit 和 64-bit 应用程序
- ☉ 用 PCAN 系列 CAN 接口通过 CAN 总线进行物理通讯
- ☉ 用 PCAN-Basic 编程接口访问电脑上的 CAN 硬件
- ☉ 用 PCAN-ISO-TP API（ISO 15765-2）通过 CAN 总线传输最多 4095 字节的数据包
- ☉ 使用 PCAN-UDS API（ISO 14229-1）用于控制器（ECU）通讯

6.6 PCAN-PassThru API

对控制器（ECU）编程，有无数应用程序来自于各个厂家，它们被用于开发和诊断车辆电子系统。在这些应用程序和控制器（ECU）之间的通讯接口由国际标准 SAE J2534（Pass-Thru）来定义。因此，选择连接到控制器的硬件时可以不用考虑它的厂家。

PCAN-PassThru 可使用基于我们的 CAN 适配器开发 SAE J2534 应用程序。

SAE J2534 标准定义的相关功能都集成在 Windows DLLs（32 和 64 位系统）中；基于此可用于开发自己的 Pass-Thru 应用程序。

特点

- ☉ 基于国际标准 SAE J2534（PassThru）
- ☉ Windows DLLs 用于开发 SAE J2534 应用程序（32-bit 和 64-bit）
- ☉ 线程安全 API
- ☉ 用 PCAN 系列 CAN 接口通过 CAN/ OB2 (ISO 15765-4)进行物理通讯
- ☉ 用 PCAN-Basic 编程接口在电脑上访问 CAN 硬件
- ☉ 用 PCAN-ISO-TP API（ISO 15765-2）通过 CAN 总线传输最多 4095 字节的数据包

7. 技术参数

| Connectors | |
|---------------------------------------|---|
| Computer | USB plug type A |
| CAN | D-Sub (m), 9 pins Pin assignment according to specification CiA® 303-1 |
| USB | |
| Type | to S/N 199999 USB 1.1, from S/N 200000 USB 2.0, Full-Speed mode (compatible with USB 1.1, USB 2.0, and USB 3.0) |
| CAN | |
| Specification | ISO 11898-2, High-speed CAN 2.0A (standard format) and 2.0B (extended format) |
| Bit rates | 5 kbit/s - 1 Mbit/s |
| Controller | NXP SJA1000 |
| Transceiver | NXP PCA82C251 |
| Galvanic isolation | PCAN-USB: none PCAN-USB opto: up to 500 V |
| Supplying external devices | PCAN-USB: D-Sub pin 1/pin 9; 5 V, max. 100 mA PCAN-USB opto: D-Sub pin 1/pin 9 ¹ ; 5 V, max. 50 mA Not connected at delivery |
| Internal termination | to S/N 199999 not available, from S/N 200000 via solder bridges (not activated at delivery) |
| Power supply | |
| Supply voltage | +5 V DC (via USB port) |
| Power consumption | max. 200 mA |
| Environment | |
| Operating temperature | -40 - 85 °C (-40 - 185 °F) |
| Temperature for storage and transport | -40 - 100 °C (-40 - 212 °F) |
| Relative humidity | 15 – 90 %, not condensing |
| EMC | Directive 2014/30/EU DIN EN 55024:2016-05 DIN EN 55022:2011-12 |
| Ingress protection (IEC 60529) | IP20 |
| Measures | |
| Size (w/o cable) | PCAN-USB: 75 x 43 x 22 mm PCAN-USB opto: 87 x 43 x 22 mm |
| Cable length | about 0.75 m |
| Weight (with cable) | PCAN-USB: 78 g PCAN-USB opto: 83 g |

虹科云课堂——在线加油您的未来

2020年2月21日，虹科云课堂首次与大家见面，带来的第一节《CAN总线基础之物理层篇》课程，就得到了各位工程师朋友们的热情支持与参与，当晚观看人数4900+。我们非常感恩，愿不负支持与鼓励，致力将虹科云课堂打造成干货知识共享平台。

目前虹科云课堂的全部课程已经超过200节，如下表格是我们汽车相关的部分课程列表，大家通过微信扫描二维码关注公众号，点击免费课程直接进入观看，全部免费。



微信扫码左侧二维码
关注车用总线公众号
菜单栏点击免费课程

虹科云课堂部分课程

| | |
|--------------------------------|------------------------|
| CAN 总线基础之物理层篇 | TSN 时间敏感型网络技术综述 |
| CAN 数据链路层详解篇 | 总线开发的流程及注意事项 |
| CAN FD 协议基础 | UDS 诊断及 ISO27145 |
| 汽车 LIN 总线基本协议概述 | OBD 诊断及应用 (GB3847) |
| 汽车 LIN 总线诊断及节点配置规范 | BMS 电池组仿真测试方案 |
| CAN 总线一致性测试基本方法 | 1939 及国六排放 |
| LIN 总线一致性测试基本方法 | 远程诊断 |
| CAN 测试软件(PCAN-Explorer6)基本使用方法 | CCP 标定技术 |
| CAN 测试软件(PCAN-Explorer6)高级功能使用 | 汽车云诊断及工具的发展与实施 |
| LIN 自动化测试软件(LINWorks)基本使用方法 | 智能汽车 OTA 系统的产品演进方向 |
| LIN 自动化测试软件(LINWorks)高级功能使用 | 第三代 CAN-CAN XL 来了 |
| 基于 PCAN 的二次开发方法 | 基于 UDS 的 ECU 刷写 |
| 最新 CAN FD 产品与应用方案 | 汽车维修诊断大师系列-如何选择示波器 |
| 基于 CANLIN 总线的汽车零部件测试方案 | 车用总线深入解析 |
| CAN 总线的最新发展：CAN FD 与 CAN XL | 汽车维修诊断大师系列-巧用示波器 |
| UDS 诊断基础 | LIN 线控制的车窗玻璃如何下降 |
| 基于 TSN 的汽车实时数据传输网络解决方案 | CAN 线的各种故障模式波形分析 |
| 从汽车网络角度来谈 TSN 技术 | 汽车维修诊断-振动异响 (NVH) 诊断方案 |

关于虹科

广州虹科电子科技有限公司（前身是宏科）成立于1995年，总部位于中国南方经济和文化中心-广州。在上海、北京、台湾、美国硅谷设有分公司，在西安、成都、武汉、深圳、香港设有办事处。同时，也正在积极筹备南京、苏州、重庆、青岛办事处。



虹科每年发布了超过业内平均水平的专利数量，并先后评为科技创新小巨人、高新技术企业、守合同重信用等企业。我们积极参与行业协会的工作，为推广先进技术的普及做出了重要贡献。近几年，虹科高速发展，我们已经成为所在领域的知名公司，并多次获得行业大奖。

车辆网络事业部在汽车总线行业经验超过10年，与世界知名的CAN、LIN总线供应商PEAK-System、Lipowsky、IHR等合作10年之久，提供领域内顶尖水平的CAN/LIN分析仪和测试方案，同时也提供汽车以太网，时间敏感网络（TSN）的仿真测试工具和方案。虹科自主研发的EOL测试软硬件系统已经在业内完成多次安装和测试，事业部所有成员都受过国内外专业培训，并获得专业资格认证，五位工程师平均5年+技术经验和水平一致赢得客户极好口碑。

HongKe
虹科

虹科车辆网络产品及服务

TSN 产品

- TSN分析工具、网关、记录仪、测试评估套件等
- 用于TSN/CAN FD/汽车以太网的整车网络配置优化软件

CAN 分析软件

- 免费软件PCAN-View和二次开发包
- CAN/CAN FD分析Wi 软件PCAN-Explorer 6
- 对标CANoe的仿真、测试、分析软件CANeasy

CAN卡

- PCAN-USB FD接口 (1, 2, 6通道可选)
- PCAN-PCI Express FD板卡 (1, 2, 4通道)
- PCAN-miniPCTe FD板卡 (1, 2, 4通道)

虹科服务

- 汽车零部件测试设备/测试系统
- 下线测试 (EOL) 服务咨询
- 基于PCAN的二次开发, UDS诊断等

LIN总线分析工具

- Baby-LIN系列LIN总线节点仿真测试工具
- PEAK LIN工具PLIN-USB适用于LIN监控

CAN 物理层测试工具

- 手持CAN总线诊断仪PCAN-Diag FD
- CAN总线干扰仪CANspider

CAN 低成本的数采模块

- 模拟量/数字量CAN/CAN FD通信
- 热电偶温度采集模块CAN通信

网关和记录仪

- CAN/CAN FD网关/记录仪 (2/6路)
- CAN转以太网/Wifi网关, CAN, LIN转光纤
- CAN-LIN网关, CAN转RS232等
- 用于ADAS的视频/雷达数据记录和回放设备

联系我们

广州虹科电子科技有限公司

Hongke Technology Co., Ltd

www.hkaco.com

广州市黄埔区科学城神舟路 18 号润慧科技园 C 栋 6 层 邮编 510663

联系我们: [广州](#)|[上海](#)|[北京](#)|[西安](#)|[成都](#)|[香港](#)|[台湾](#)



车辆网络事业部

CAN/CAN FD 仿真测试分析工具、CAN 总线诊断仪/干扰仪
对标 CANoe 的汽车总线仿真、测试、诊断软件 CANeasy
PEAK CAN 卡、CAN/CAN FD 网关和记录仪、CAN 低成本数采
LIN 总线仿真分析工具 Baby-LIN 系列
车载以太网/TSN 的 IP 核、交换机、网关等
实时通信架构的建模，仿真和自动配置工具 RTaW-Pegase
一致性测试服务：包括 CAN/LIN/CANFD 一致性测试服务
下线测试（EOL）服务，基于 PCAN 的二次开发以及 UDS 诊断；



全国（除华东区外）销售

罗伟光

电话/微信：1351276172

QQ：3241694634

邮箱：lwg@hkaco.com



华东区销售

宁昆

电话/微信：18302181471

QQ：2863189071

邮箱：ning.kun@hkaco.com

