

PLIN-USB 用户手册

1.安装驱动.....	2
1.1 驱动获取.....	2
1.2 引脚定义.....	3
1.3 设备连接.....	3
1.5 状态灯.....	3
2.PLIN-View Pro 的基本使用方法.....	4
2.1 连接.....	4
2.2 接收报文.....	4
2.3 发送报文.....	5
2.3.1 单次发送报文.....	5
2.3.2 循环发送报文.....	7
2.3.3 导入 LDF 文件.....	9
2.4 报文过滤.....	10
2.5 记录报文.....	11
联系我们.....	错误！未定义书签。
虹科云课堂——在线加油您的未来.....	错误！未定义书签。
关于虹科.....	错误！未定义书签。

1. 安装驱动

拿到产品之后的第一件事就是给设备安装驱动程序。


1.1 驱动获取

① PLIN-USB 的 Win11 和 Win10 系统最新驱动和 linux 系统最新驱动都可以在我们的虹科 PEAK 中文官网下载到，链接如下：<https://peak-system.com.cn/resource/>

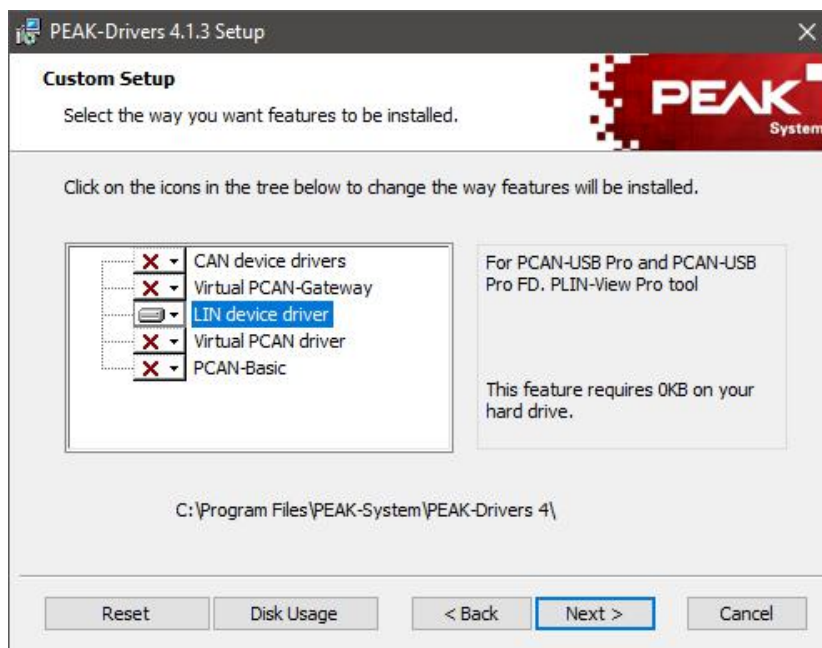


② 如果您用的是 win7 系统，那么可以联系虹科工作人员（手机/微信：13600024307）

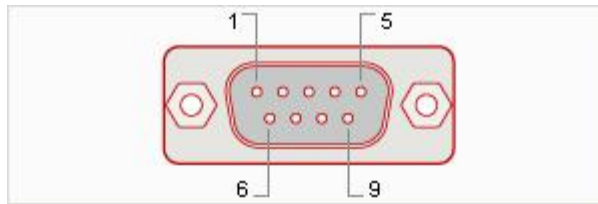
③ 然后按照驱动提示安装即可，注意在下图选择界面时，最好都选上，因为有可能您也会用到。

下载完成后解压，有一个  PeakOemDrv.exe 的执行文件，打开这个执行文件，按照提示安装即可。安装的第一步是选择语言，我们一般都选择第一项英语。

然后按照提示的安装即可，在下图选择界面时，选择 LIN device driver，如果也有用 CAN 的，也可以选择 CAN 部分；



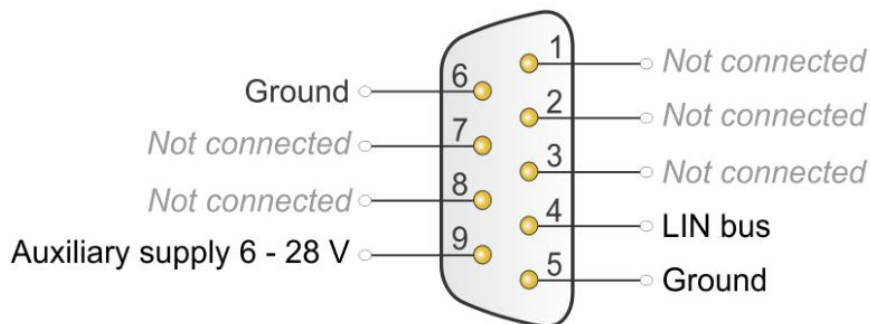
1.2 引脚定义



管脚	管脚定义
1	没有连接
2	没有连接
3	没有连接
4	LIN
5	LIN-GND
6	LIN-GND
7	没有连接
8	没有连接
9	V _{BAT} -LIN

1.3 设备连接

PLIN-USB 连接连接到 PC 之后，LIN 端的连接，除了连接 LIN 线，也需要供电，如下图引脚分配：一般供电 12V 就行，最好别超过 18V。



注意：如果 PLIN-USB 和它连接的 LIN 节点使用的是不同的电源，那么需要共地才能正常通信。

1.5 状态灯

安装好驱动后，可以将 PLIN-USB 设备连接到电脑上，有 1 个 LED 指示灯：

LED status	Meaning
Green on	There's a connection to a driver of the operating system.
Green slow blinking	The LIN interface is initialized with a valid bitrate. A software application is connected to the LIN interface.
Green quick blinking	Data is transmitted via the connected LIN bus.

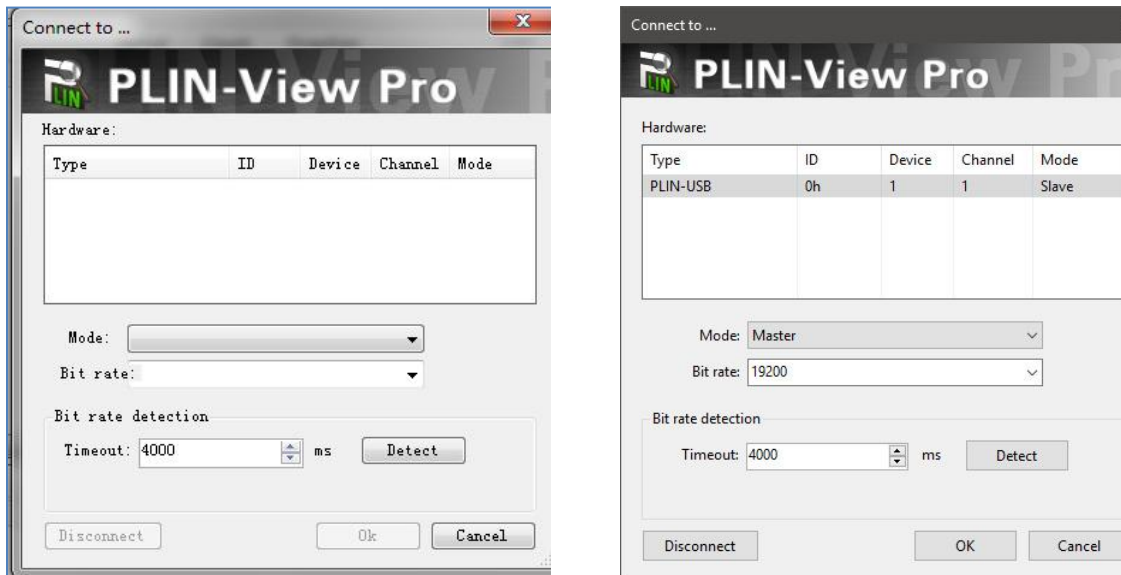
注意：安装好驱动之后就会自动安装好 PLIN-View Pro 软件的，在电脑的开始菜单->所有程序->PEAK-System Tools 中找到。

2.PLIN-View Pro 的基本使用方法

2.1 连接

下面左边这个图片是没有安装好驱动程序的时候,这个界面上没有显示已经接到电脑的连接。所以连接之前必须安装好驱动程序,会出现如下图右边图所示的连接。

这里可以配置节点类型,波特率等。在这里需要注意的是波特率必须和您所连接的 LIN 节点匹配。如果不知道具体的波特率,也可以先点下 Detect 测出波特率。

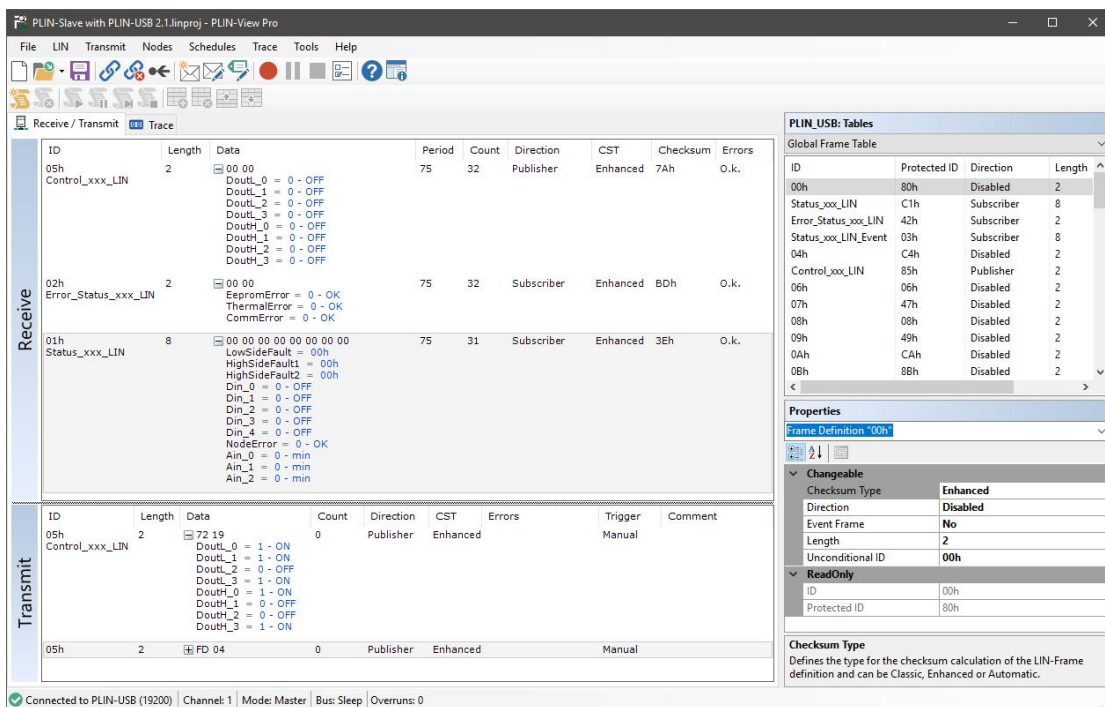


2.2 接收报文

PLIN-View 主界面分上下两个界面, Receive 显示接收到的报文, Transmit 显示发送的报文。

在连接时如果选择 Slave 模式,并且连接的 LIN 总线上正有报文在传送,那么在 Receive 界面就会自动显示当前总线上的 LIN 报文。

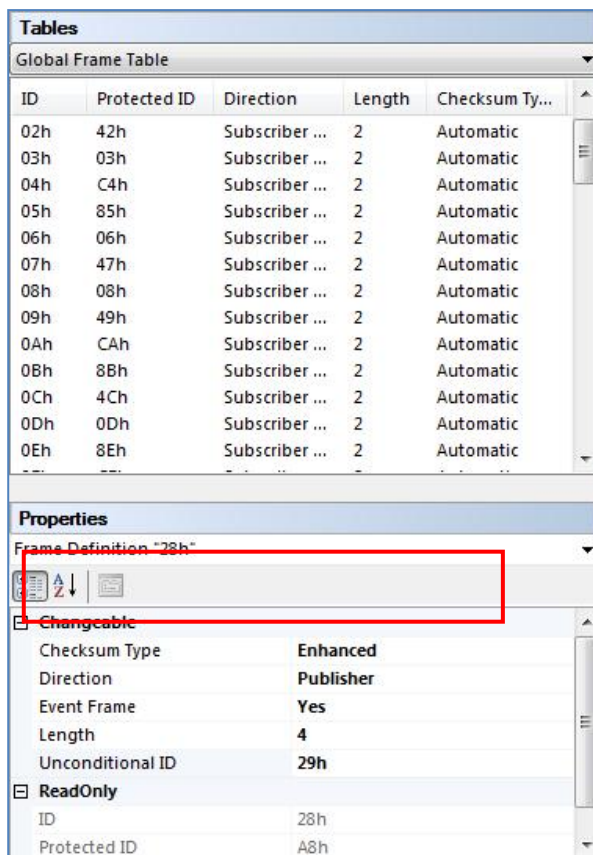
如果导入了 LDF 文件,也可以直接显示具体的信号量,可以参考下图:



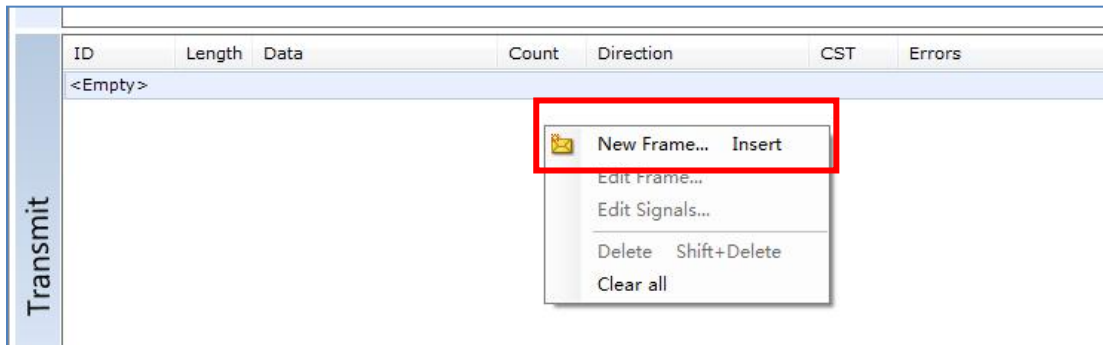
2.3 发送报文

2.3.1 单次发送报文

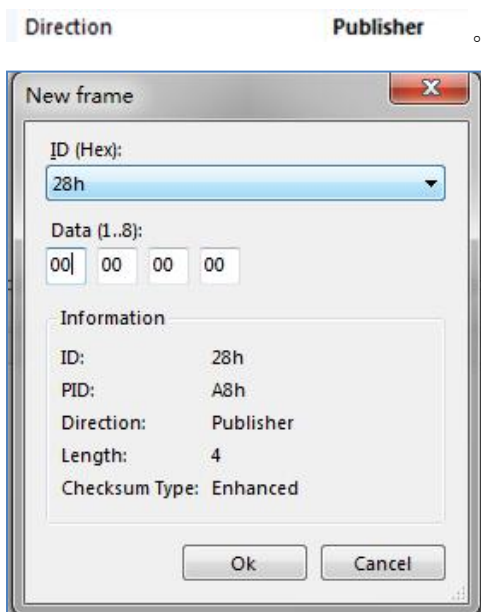
通过 PLIN-USB 发送 LIN 报文。如下图所示，首先在 Global Frame Table 中选择一个 ID 号，在下面的属性窗口中设置成红色方框中所示。



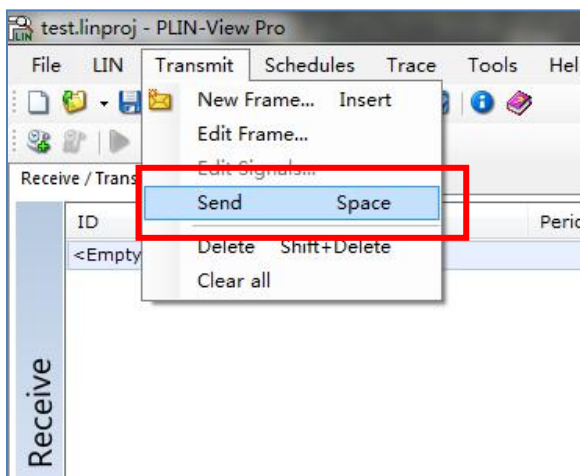
如下图，在 Transmit 窗口中的空白处右击鼠标，选择 New Frame。弹出 Frame 的编辑窗口。

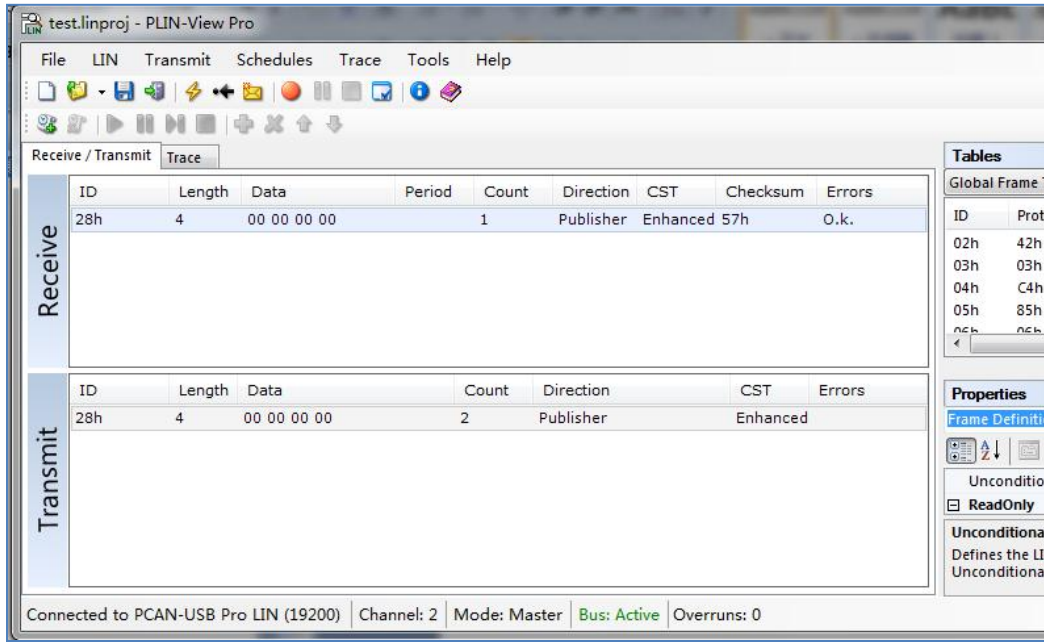


注意：在 LIN 通信机制中，主节点任务才可以发送报文内容，从节点任务只能发送报文头 ID 的。因此，在这里点击 New Frame 后弹出的窗口中，如果选择的 ID 下面的数据字节不能更改，表示这个 ID 是从任务的。如果需要更改请到第一步的 ID 属性窗口中更改



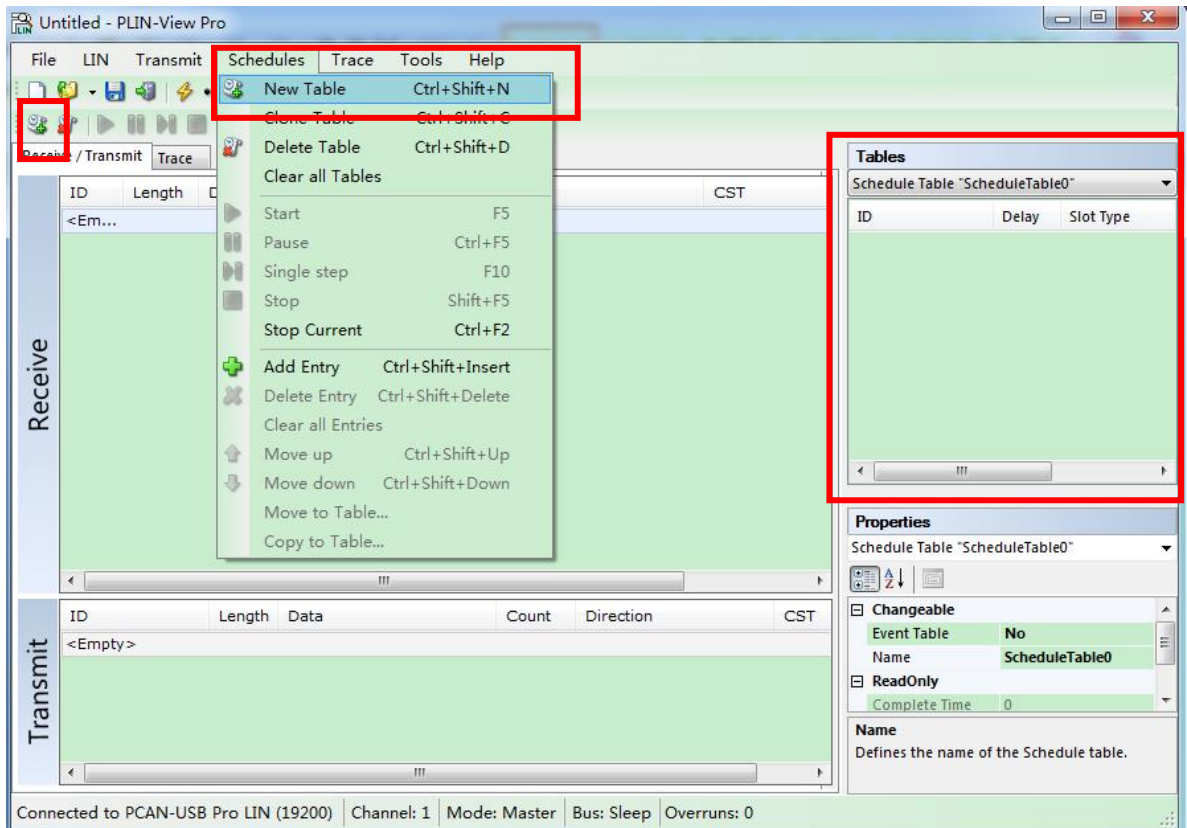
配置好 Frame 之后，如下图所示，点击发送即可。就可以在接收窗口看到刚才发送的数据。



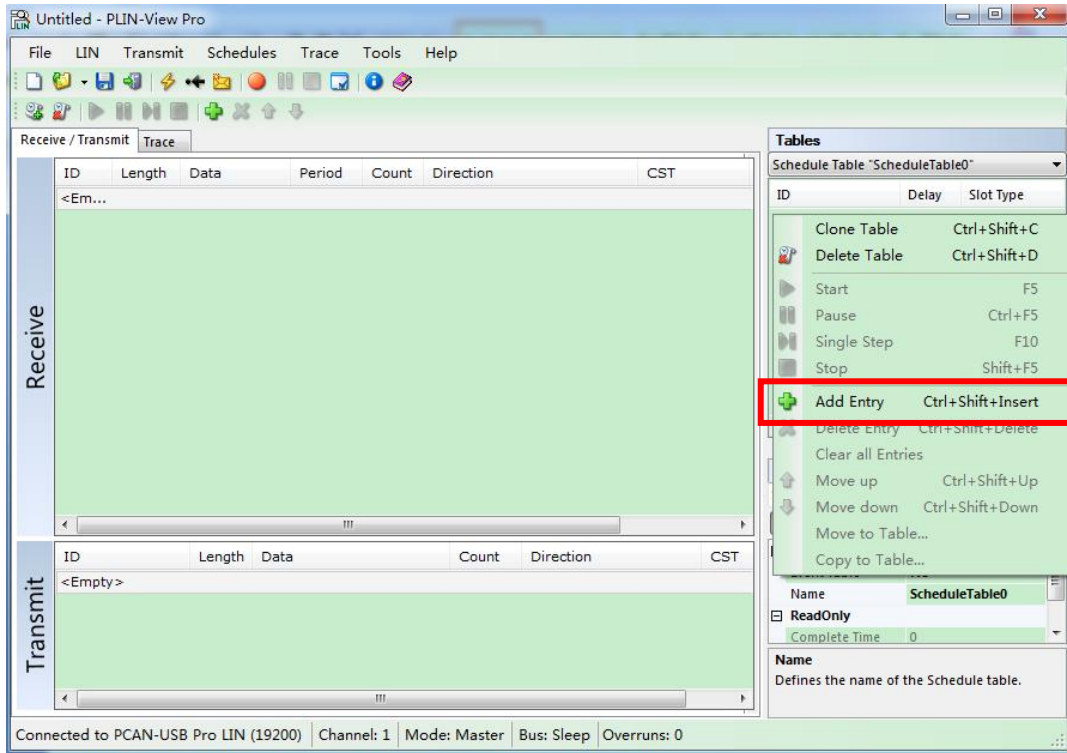


2.3.2 循环发送报文

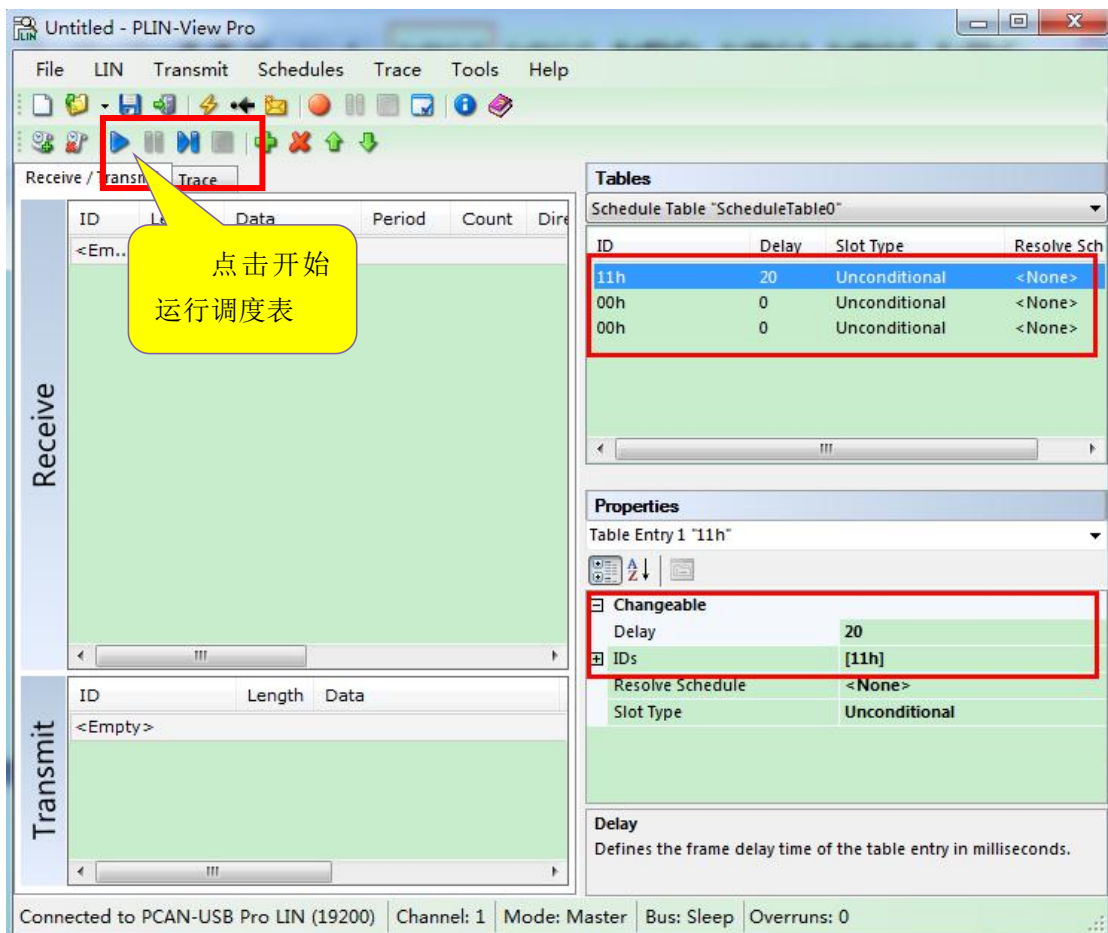
首先需要先添加一个 Table（调度表），点击下图红色方框中的按钮添加：

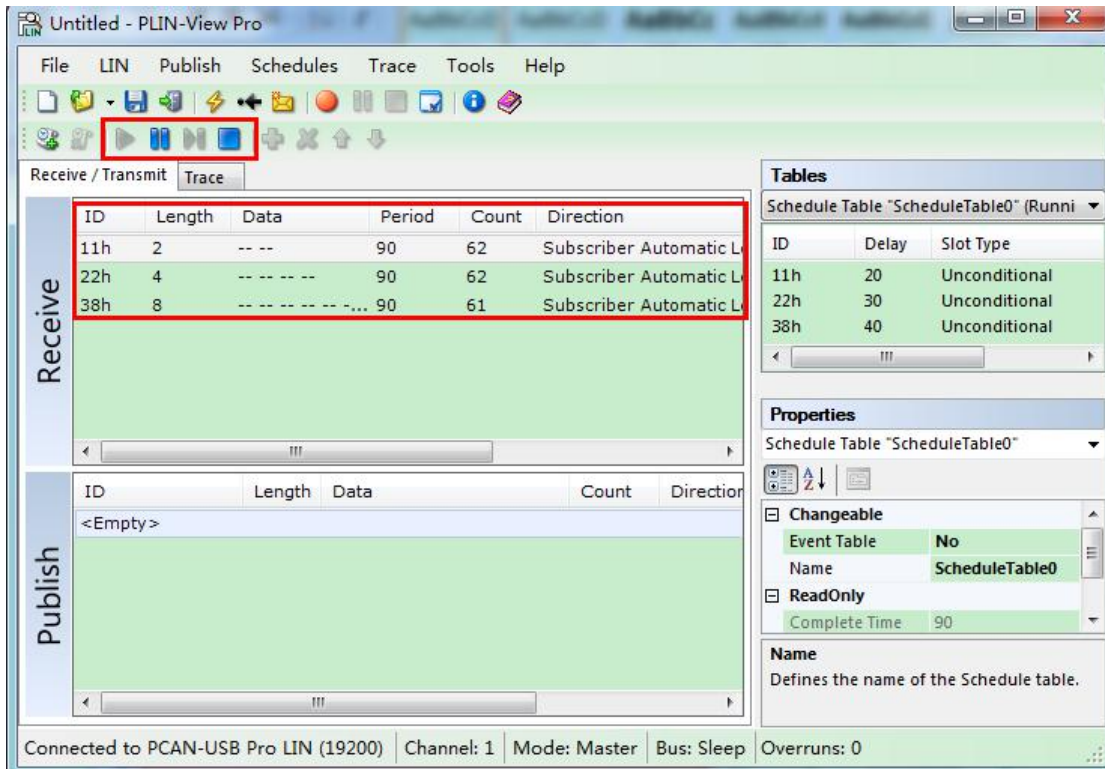


添加完成之后在右边的 Tables 窗口中单击鼠标右键，选择 Add Entry，



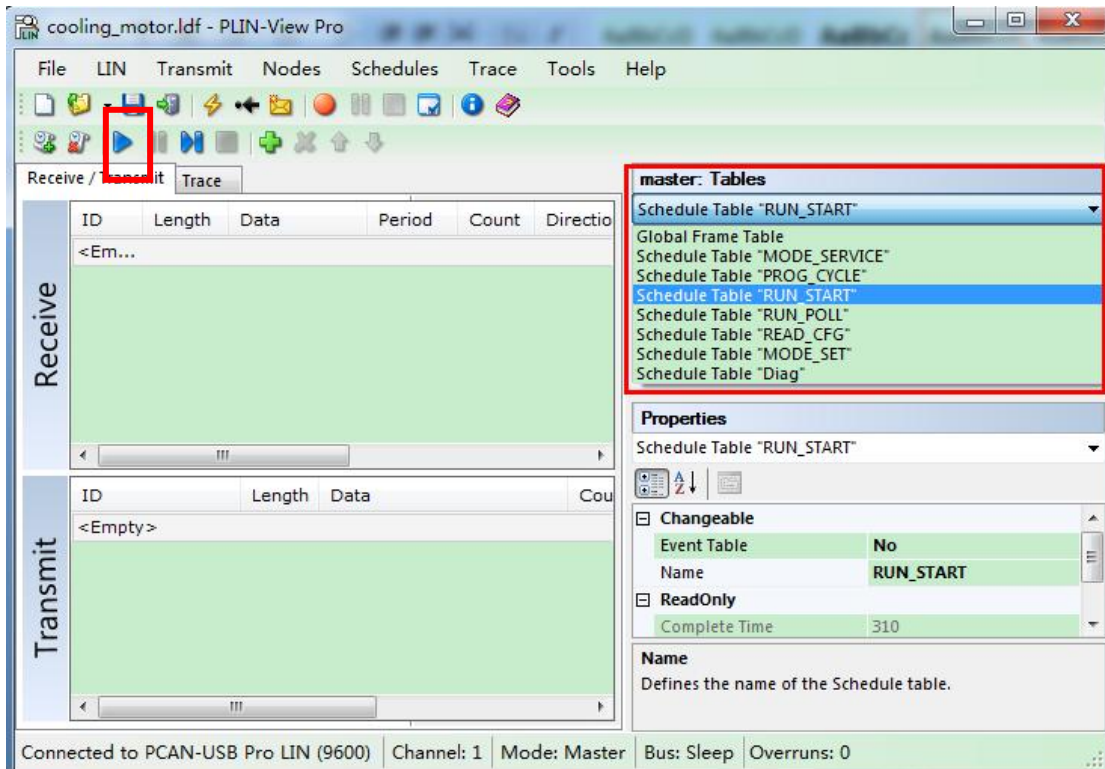
在这里可以添加多个 ID，不过初始值都是 00，需要在下面的属性窗口中设置发送一条之后间隔的时间和具体的 ID 号，如下图所示：




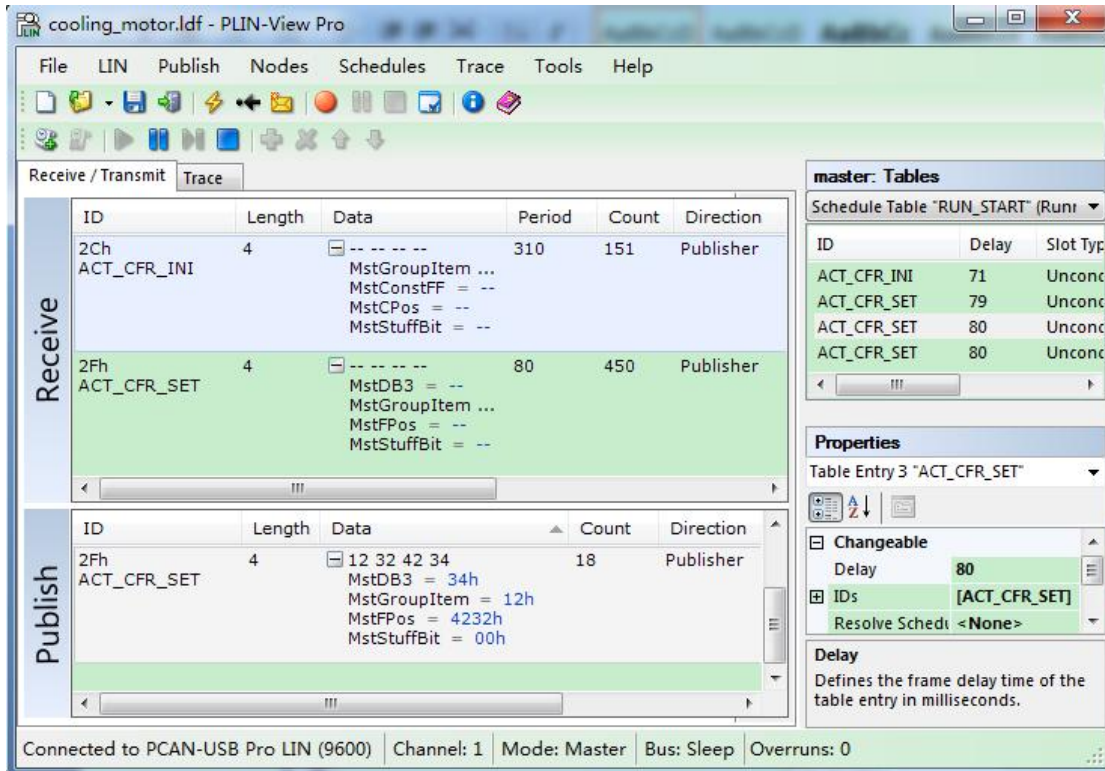


2.3.3 导入 LDF 文件

导入 LDF 文件后会在 Table 那里显示当前连接到的节点设置的调度表，如下图所示，显示了 LDF 文件中定义的主节点的几个进度表：

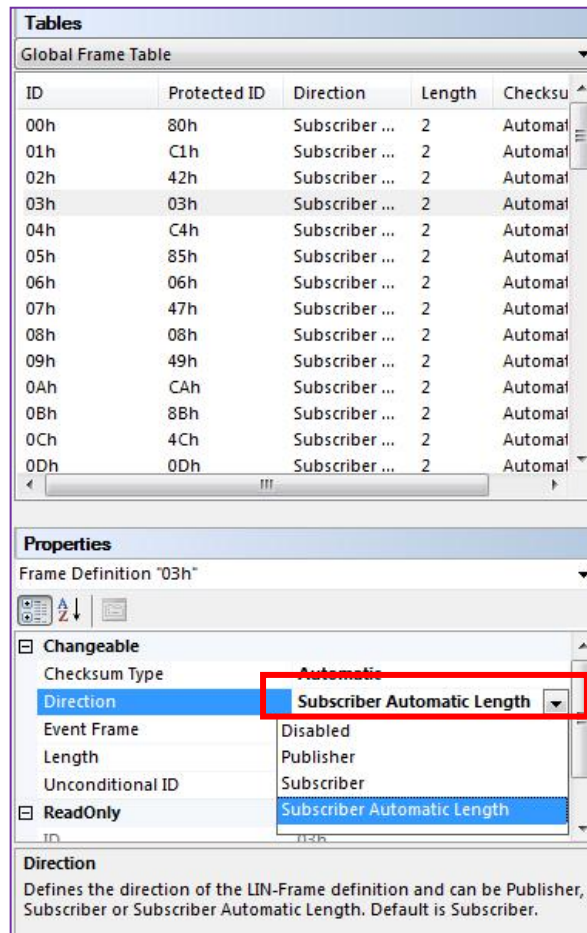


选择某个进度表，点击  即可开始运行进度表。这时会显示相关的 ID 的名称和信号的值。如下图所示：




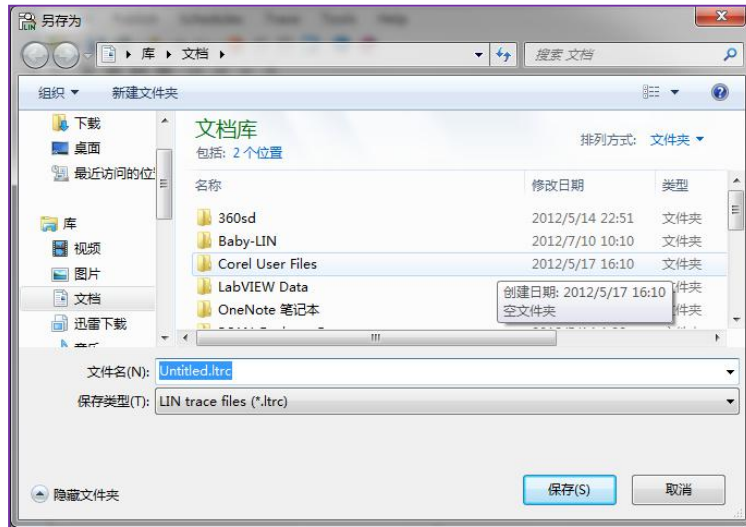
2.4 报文过滤

PLIN-View 中没有专门的报文过滤的功能，但是可以通过设置，不显示特定的报文。比方说，不想显示 ID 为 03h 的报文，只需要设置 03h 的 Direction 为 Disable 就可以。如右图所示：



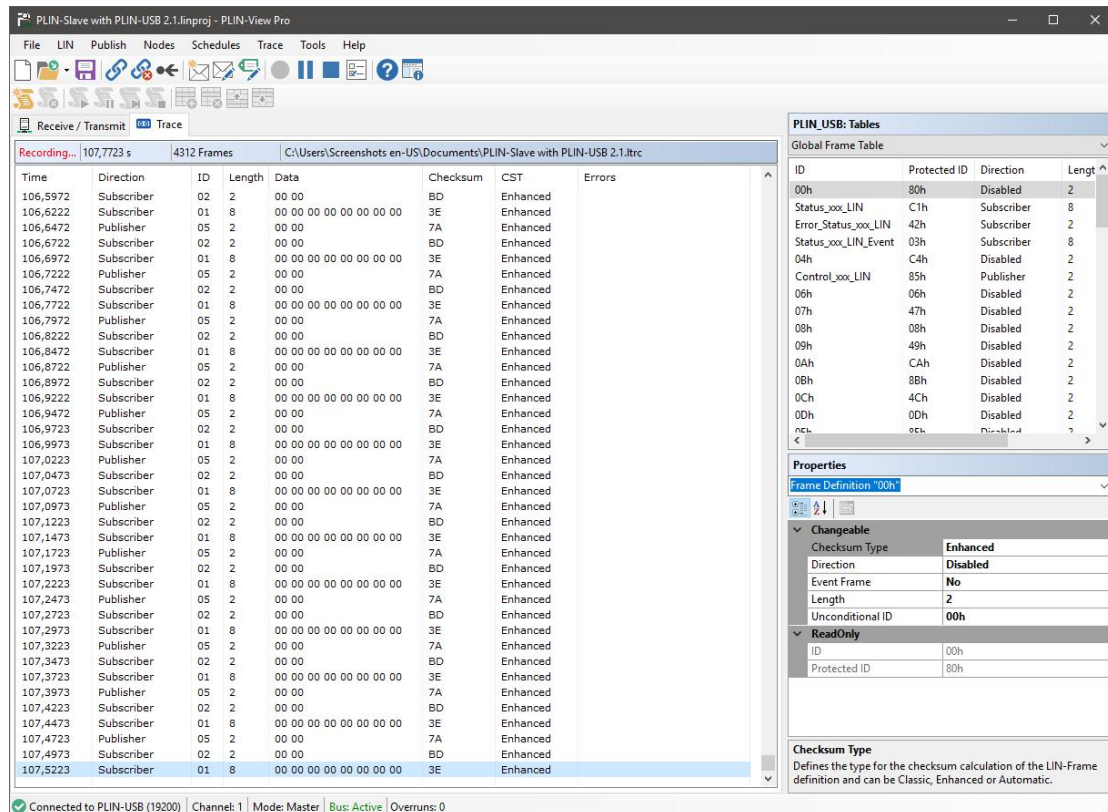
2.5 记录报文

点击 Trace 下的开始或者  中的红色的开始 Trace 按钮就可以开始记录接收到的 LIN 报文。点击开始后首先会弹出一个文件保存路径选择窗口：



在这里默认的文件名字是 Untitled.ltrc，默认的文件类型是.ltrc 文件，选择好保存路径后就开始记录报文了。

保存下来的.ltrc 文件可以选择以记事本的方式打开。



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](#)



技术工程师

杨衍平

电话/微信: 13600024397

QQ: 3088781148

邮箱: yang.yanping@hkaco.com



华南区销售

林燕芬

电话/微信: 13512767172

QQ: 2816035031

邮箱: lin.yanfen@hkaco.com



华东区销售

宁昆

电话/微信: 18302181471

QQ: 2863189071

邮箱: ning.kun@hkaco.com



华北区销售

张瑞婕

电话/微信: 18138758797

QQ: 1853145293

邮箱: zhang.ruijie@hkaco.com



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	
TSN 技术课程:	LIN 总线一致性测试基本方法
从汽车网络角度来谈 TSN 技术	LIN 自动化测试软件(LINWorks)基本使用方法
基于 TSN 的汽车实时数据传输网络解决方案	LIN 自动化测试软件(LINWorks)高级功能使用
TSN 时间敏感型网络技术综述	基于 CANLIN 总线的汽车零部件测试方案
以太网流量模型和仿真	LIN 线控制的车窗玻璃如何下降
基于 TSN 的智能驾驶汽车 E/E 架构设计案例分享	CAN 高级应用课程(诊断、标定、J1939、OBD、OTA...):
IEEE 802.1AS 时间同步机制	UDS 诊断基础
TSN 技术如何提高下一代汽车以太网的服务质量?	UDS 诊断及 ISO27145
汽车视频数据记录仪课程:	基于 UDS 的 ECU 刷写
视频数据记录仪在 ADAS 中的应用	基于 PCAN 的二次开发方法
CAN、CAN FD、CAN XL 总线课程:	远程诊断
CAN 总线基础之物理层篇	汽车云诊断及工具的发展与实施
CAN 数据链路层详解篇	CCP 标定技术
CAN FD 协议基础	J1939 及国六排放
CAN 总线一致性测试基本方法	OBD 诊断及应用 (GB3847)
CAN 测试软件(PCAN-Explorer6)基本使用方法	智能汽车 OTA 系统的产品演进方向
CAN 测试软件(PCAN-Explorer6)高级功能使用	BMS 电池组仿真测试方案
最新 CAN FD 产品与应用方案	总线开发的流程及注意事项
浅谈 CAN 总线的最新发展: CAN FD 与 CAN XL	车用总线深入解析
CAN 线的各种故障模式波形分析	汽车测修诊断相关课程:
LIN 总线相关课程:	汽车维修诊断大师系列-如何选择示波器
汽车 LIN 总线基本协议概述	汽车维修诊断大师系列-巧用示波器
汽车 LIN 总线诊断及节点配置规范	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、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。

