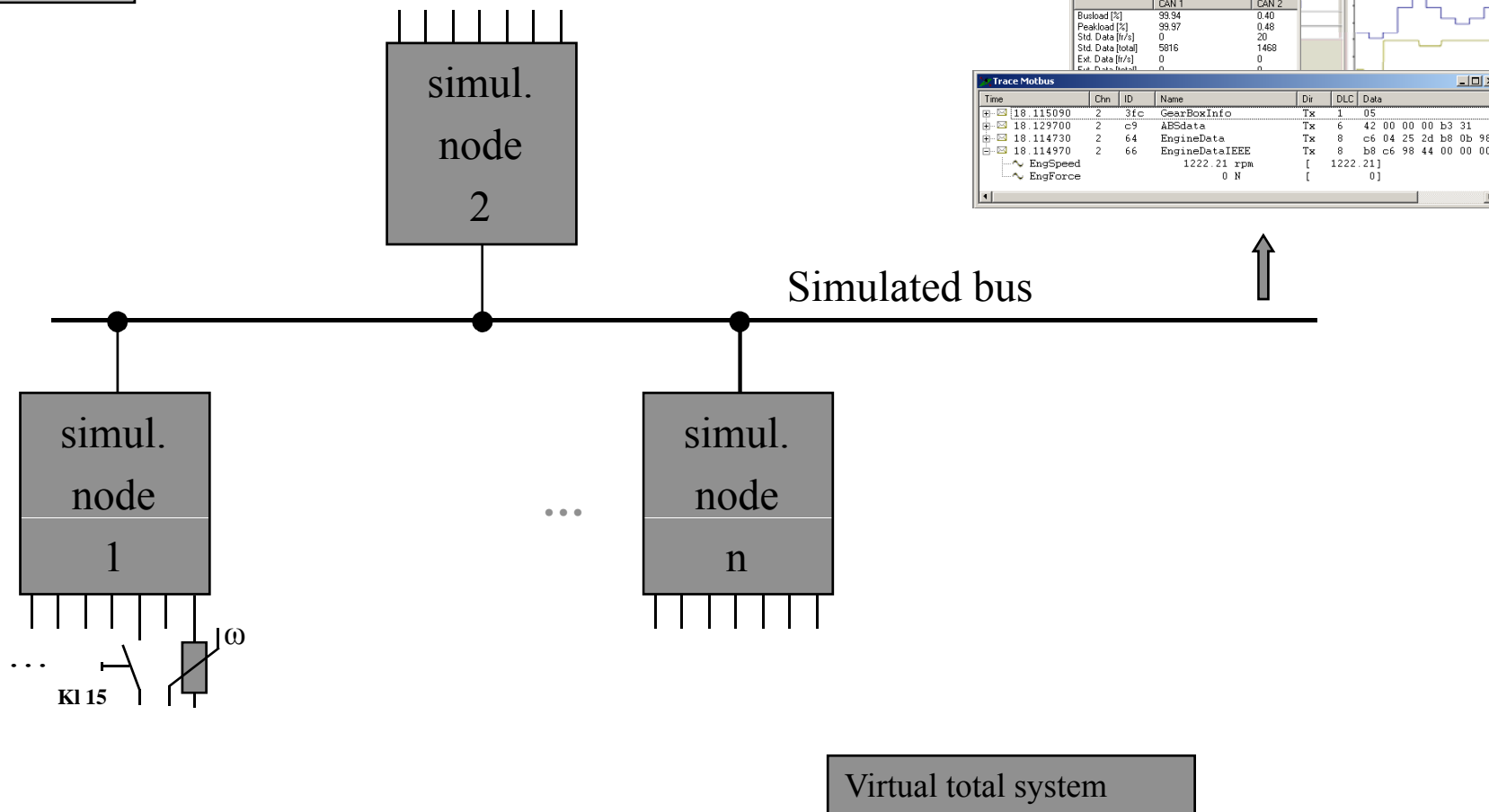


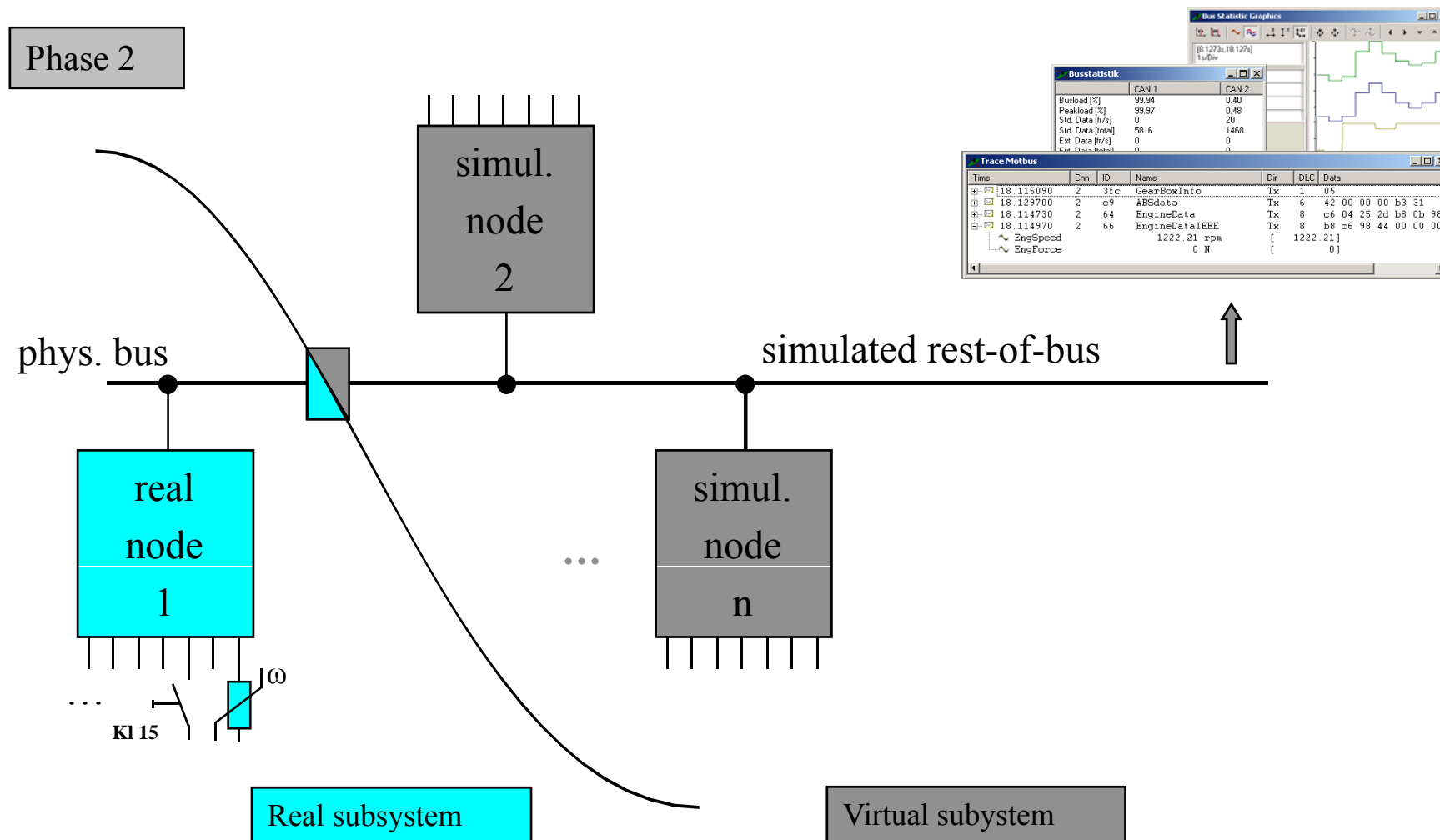
CAPL快速入门

CANoe在总线开发中的作用 (1)

Phase 1

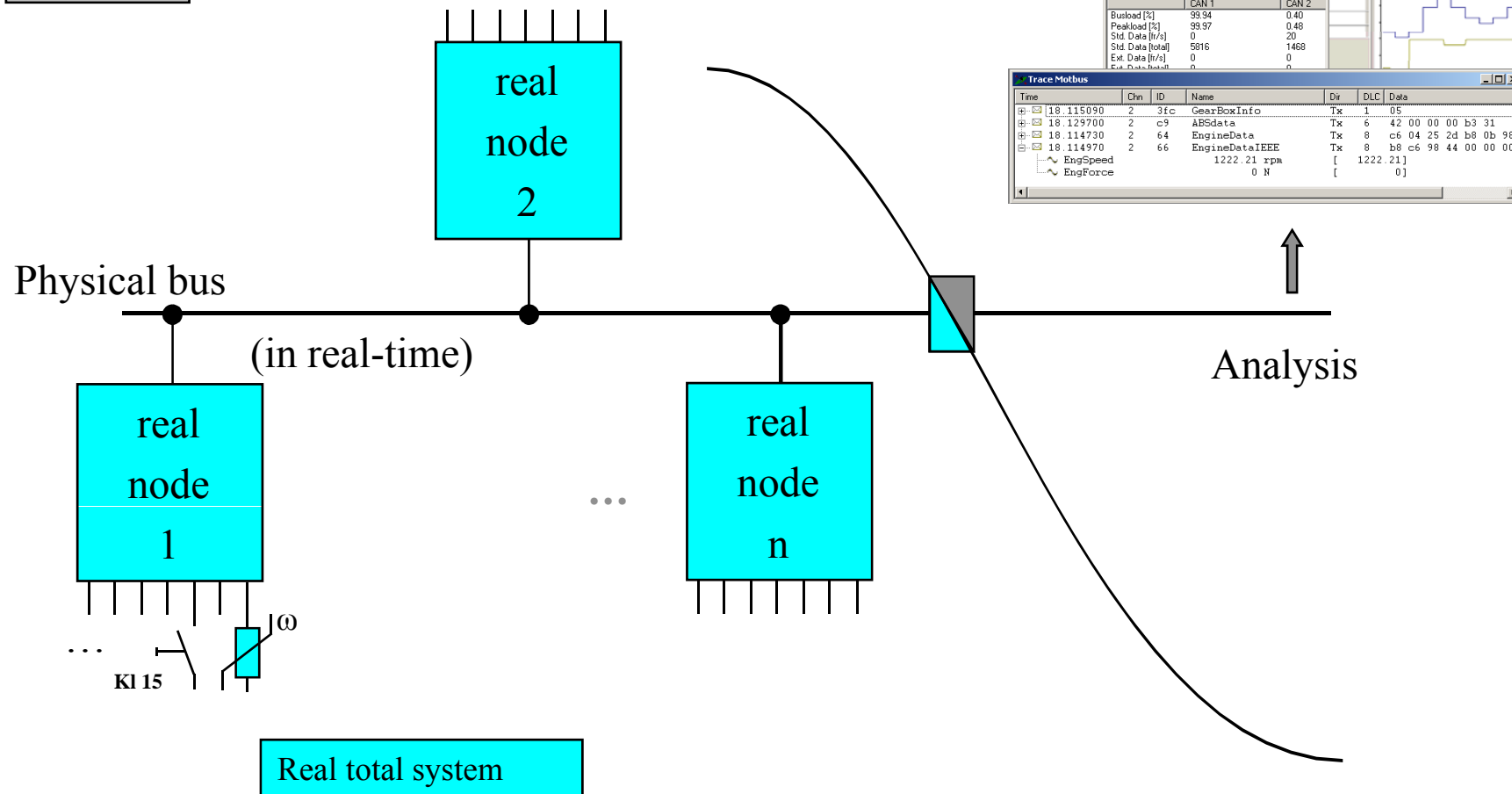


CANoe在总线开发中的作用 (2)

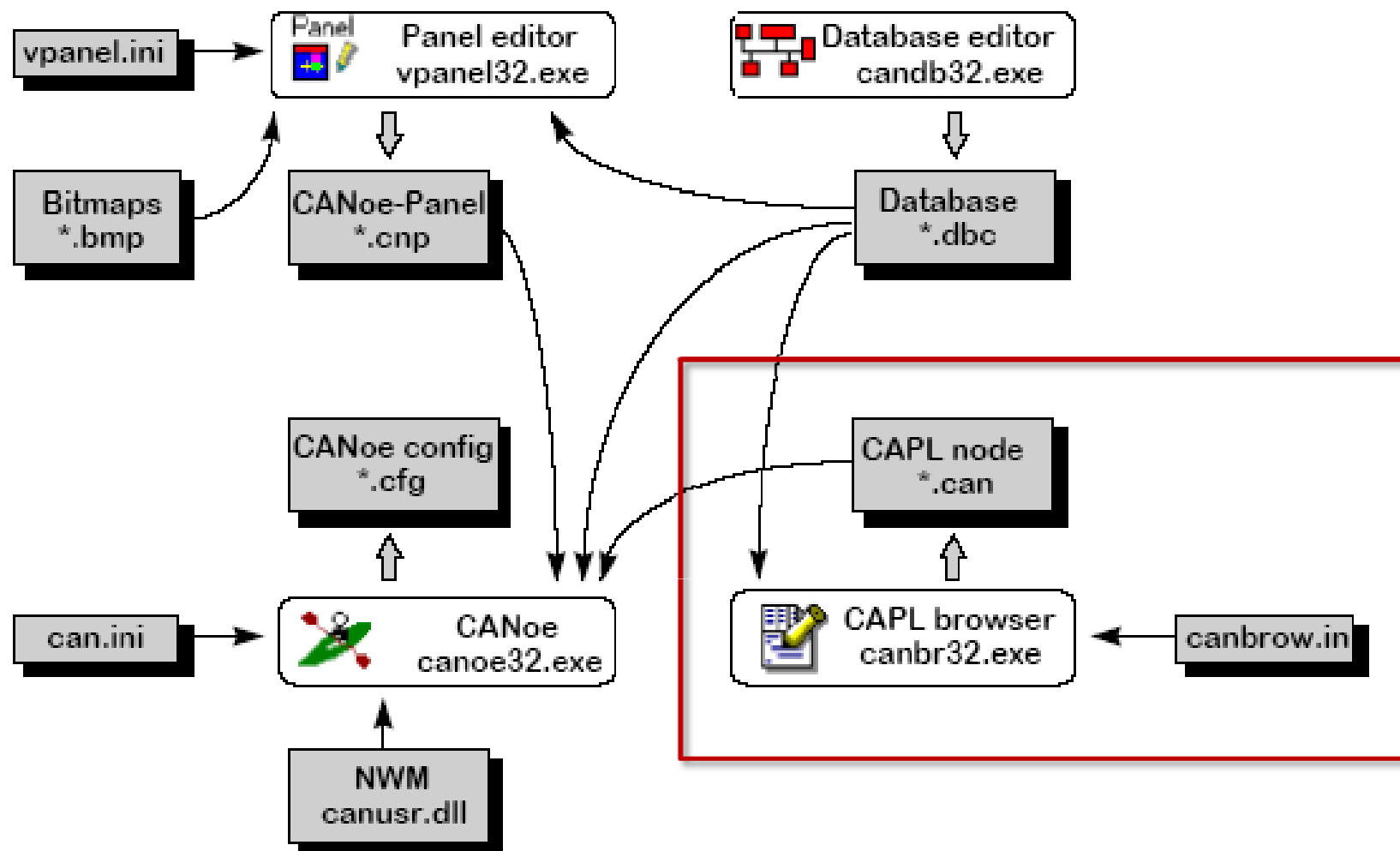


CANoe在总线开发中的作用 (3)

Phase 3



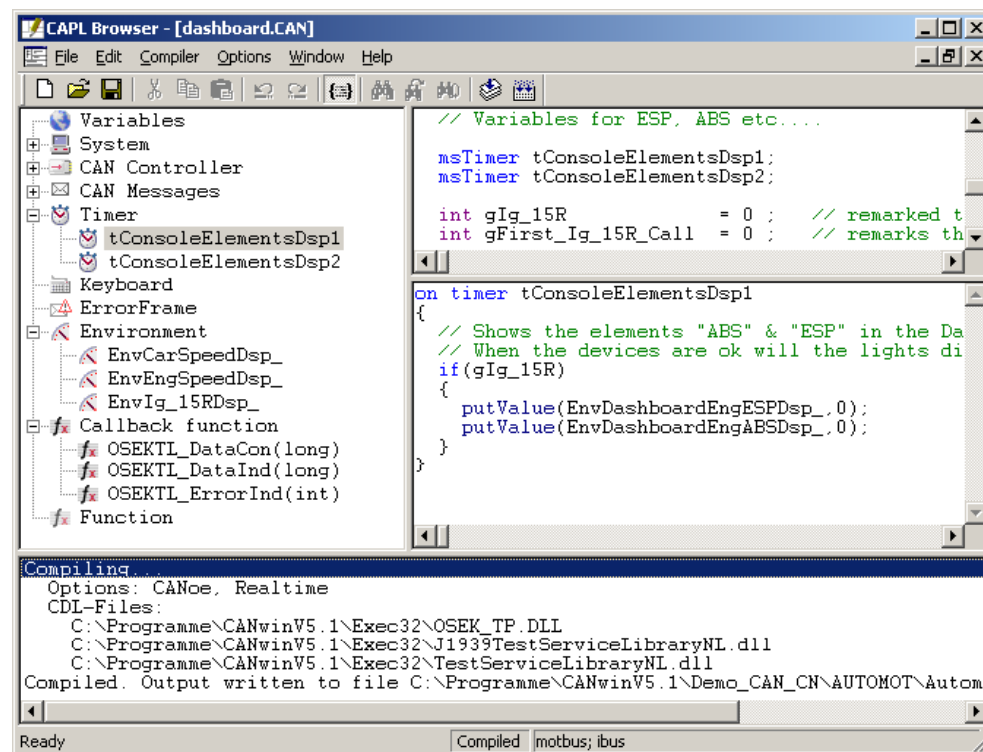
CANoe工程环境



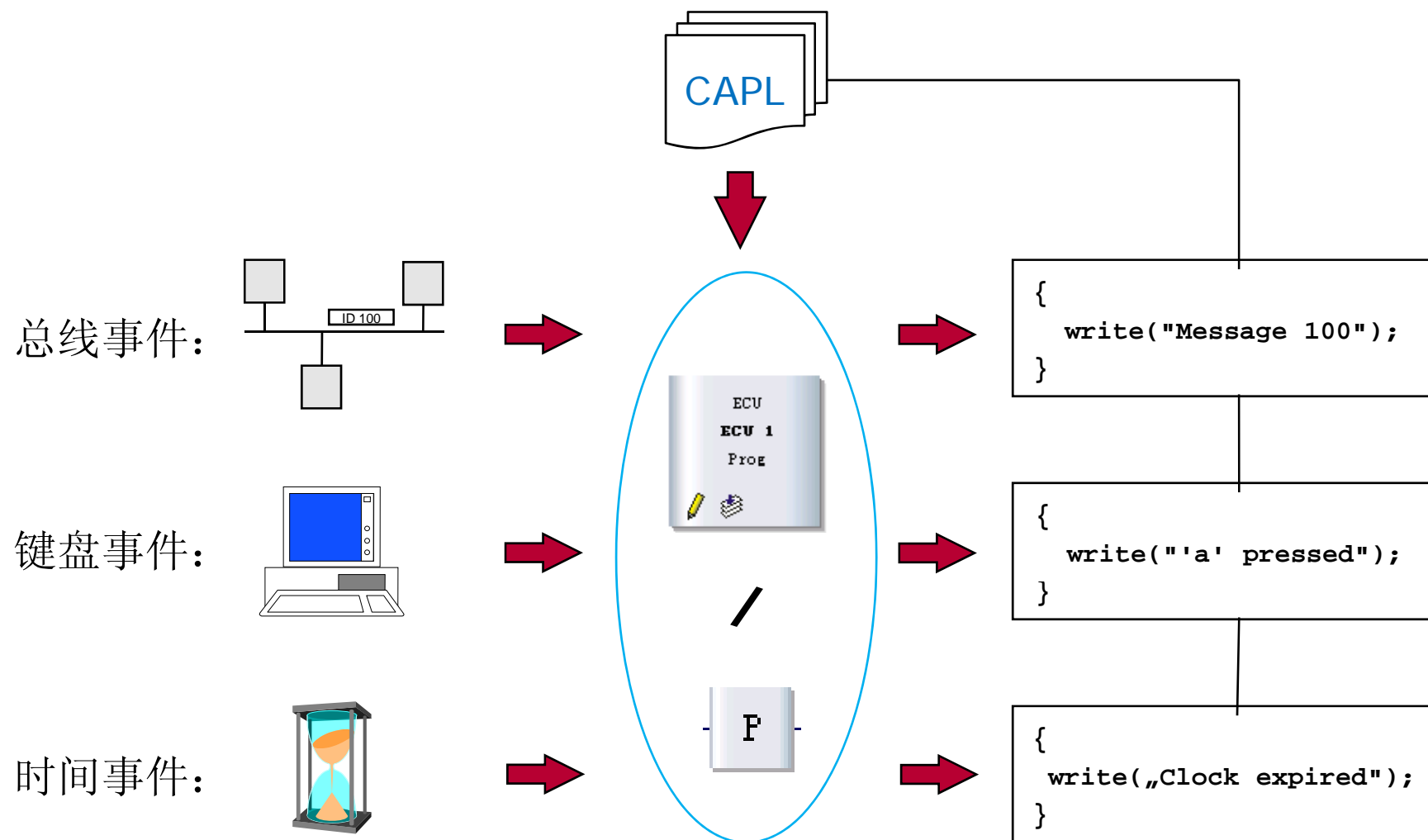
欢迎进入CAPL的世界

CAPL (CAN Access Programming Language)

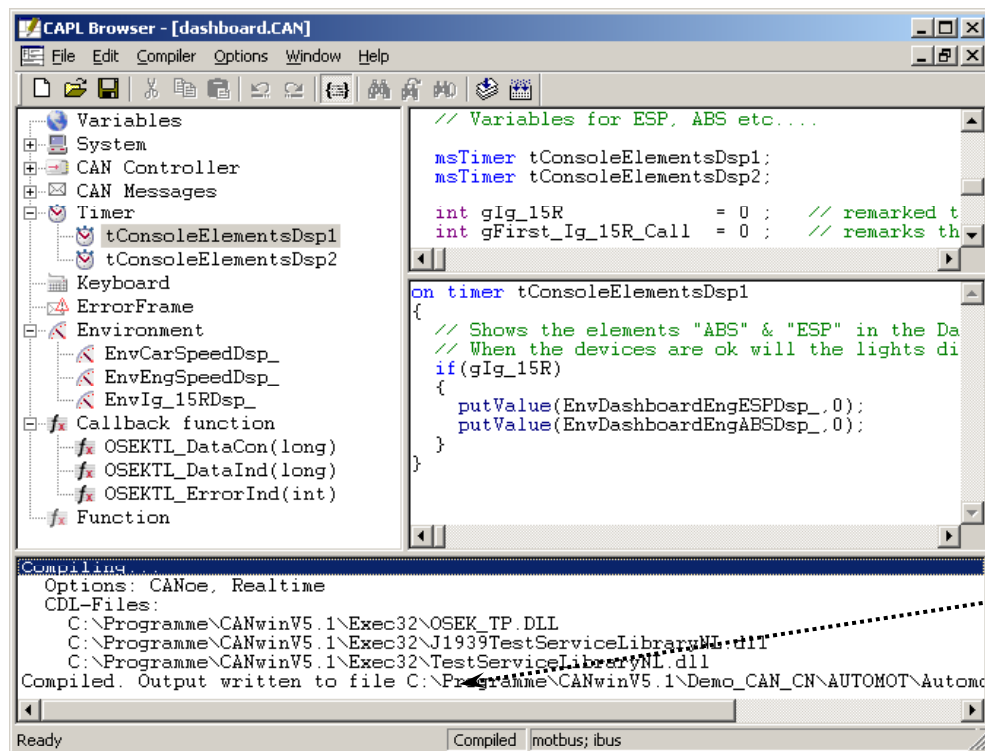
- 类C语言
- 仿真
 - 单个节点和整个网络
- 外部环境
- 测试



面向事件的CAPL



CAPL Browser——CAPL编程界面



□ CAPL浏览器界面

- 事件类型列表
- 全局变量列表
- 过程编辑窗口

□ 点击 对CAPL程序进行编译

□ 可直接利用数据库中的数据 (鼠标右键)

□ 从显示窗口观察编译结果

□ 从HELP文档中获得所有函数的解释

CAPL基本语法

CAPL是类C语言，语法与C语言基本相同

□ 注释

□ // 放置在需要注释的语句之前，注释单行

□ /* 注释起始符，其后的内容被注释

□ */ 注释结束符，结束由 ‘/*’开始的注释

□ 分号; 程序结束标识

□ 大括号 {} 函数体

```
counter = counter+1;
if (counter==256)
{
    counter=0;
    stop();
}
```



今天的任务

TASK 1 输出字符

TASK 2 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 3 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 4 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 5 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 1

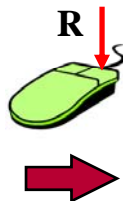
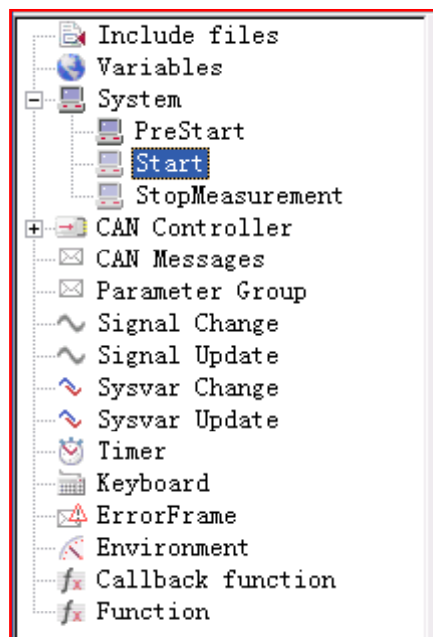
▣ 当CANoe启动测量时，向Write Window输出一句话，

“Hello world!”

提示 1

□ 设置触发条件为“CANoe启动测量”

□ 在事件类型列表中找到System—Start



```
on start
{
    write("hello world!");
}
```

提示 2

□ CAPL输出文本（Write Window）

□ write函数

```
int h=100;  
char ch='a';  
char s100[8]="hundred";  
write("Hundred as a number:%d,%x",h,h);  
write("Hundred as a string:%s",s100);  
write("The square root of two is %6.4g",sqrt(2.0));
```



今天的任务

TASK 1 输出字符



TASK 2 报文的发送和接收

TASK 3 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 4 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 5 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

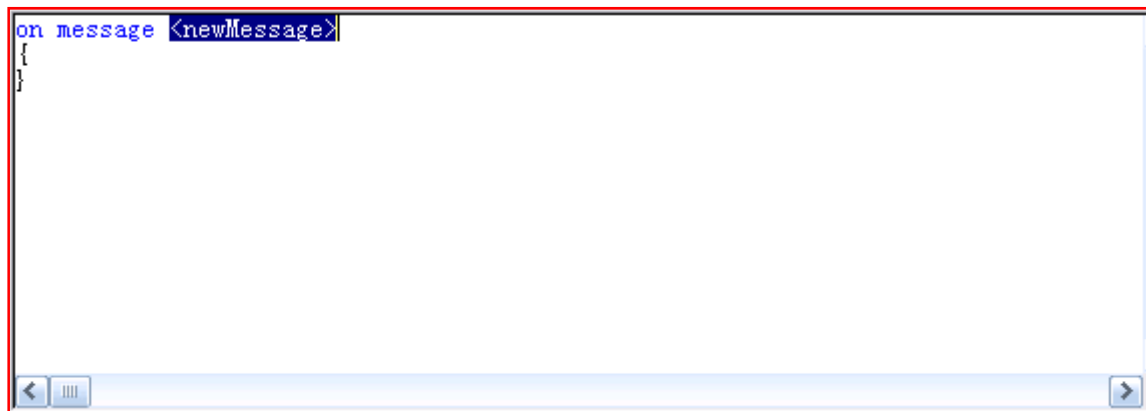
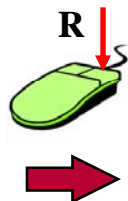
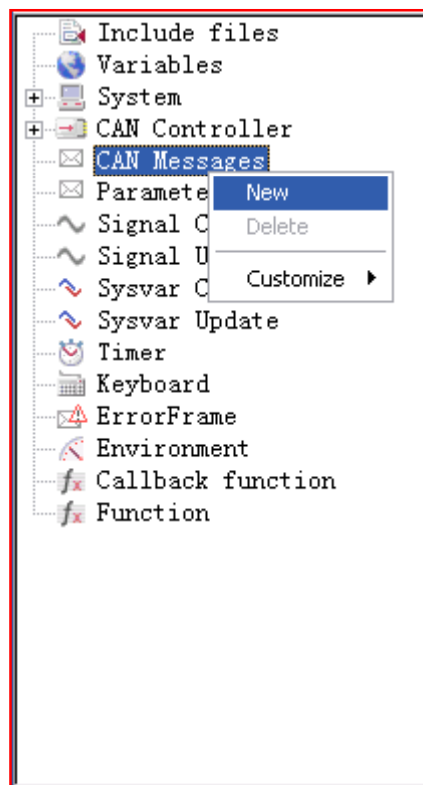


TASK 2

- 利用发生器G模块每隔200ms发送一条EngineData报文。
- 每当按下a键，在Write Window窗口输出一句话，
“XXX EngineData messages have sent.”
 - 注：XXX为已经发送的EngineData报文数量。
- 每当按下b键，向总线上发送一帧ABSdata报文。

提示 1

□ 报文触发



报文触发

- ❑ on message 123 //对消息123(dec)反应
- ❑ on message 0x123 //对消息123(hex)反应
- ❑ on message MotorData //对消息MotorData(符号名字)反应
- ❑ on message CAN1.123 //对CAN 通道1收到消息123反应
- ❑ on message * //对所有消息反应
- ❑ on message 100-200 //对100-200间消息反应

提示 2

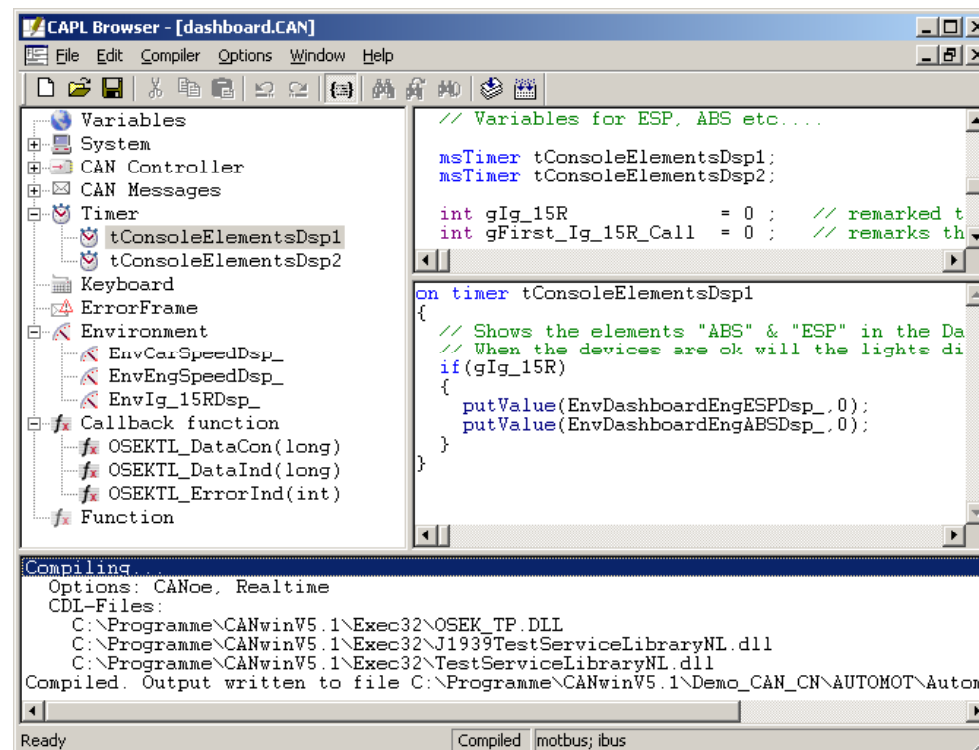
▣ 全局变量和局部变量

▣ 变量定义

int i;

message 0x123 HiRain;

message MotorData Vector;

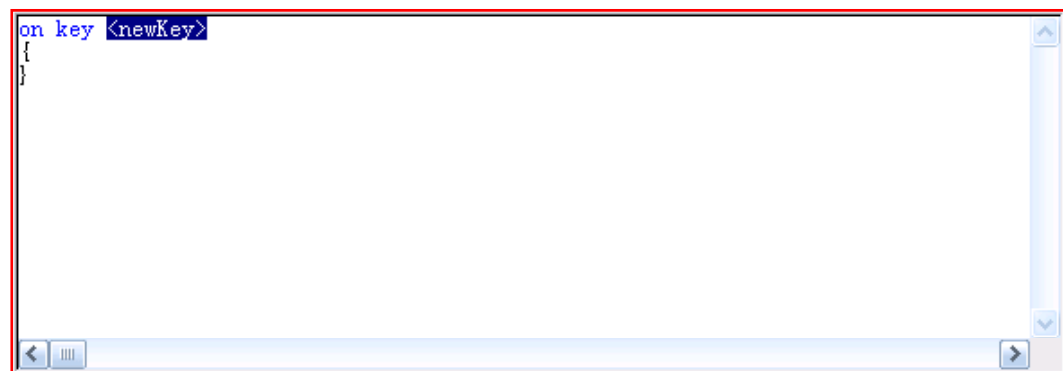
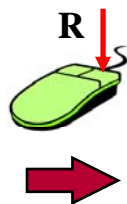
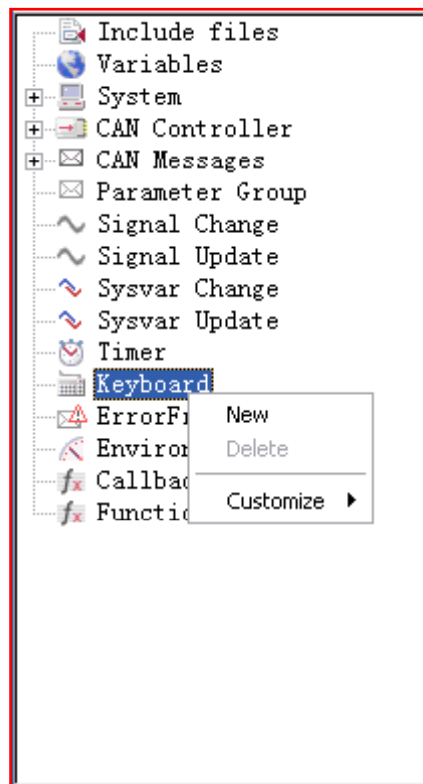


CAPL中的数据类型

数据类型	名称	注释
无符号整型	byte	1个字节
	word	2个字节
	dword	4个字节
有符号整型	int	2个字节
	long	4个字节
浮点型	float	8个字节
	double	8个字节
CAN报文	message	
定时器	timer	秒
	msTimer	毫秒
单个字符	char	1个字节

提示 3

□ 键盘触发

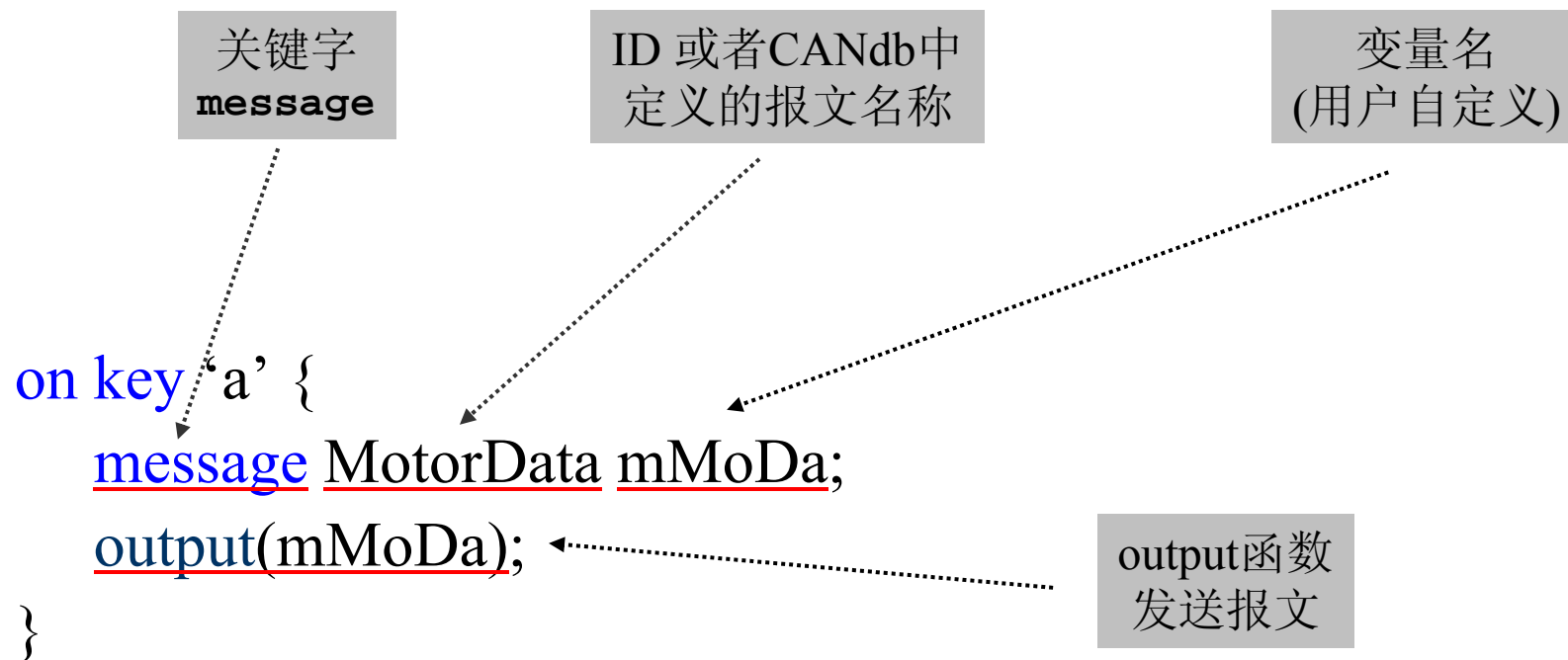


键盘触发

- on key 'a' //按 'a'键反应
- on key ' ' //按空格键反应
- on key 0x20 //按空格键反应
- on key F1 //按F1键反应
- on key Ctrl-F12 //按Ctrl + F12键反应
- on key PageUP //按PageUp键反应
- on key Home //按Home键反应
- on key * //按所有键反应

提示 4

□ 报文的定义和发送



今天的任务

TASK 1 输出字符



TASK 2 报文的发送和接收



TASK 3 定时器的使用

TASK 4 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

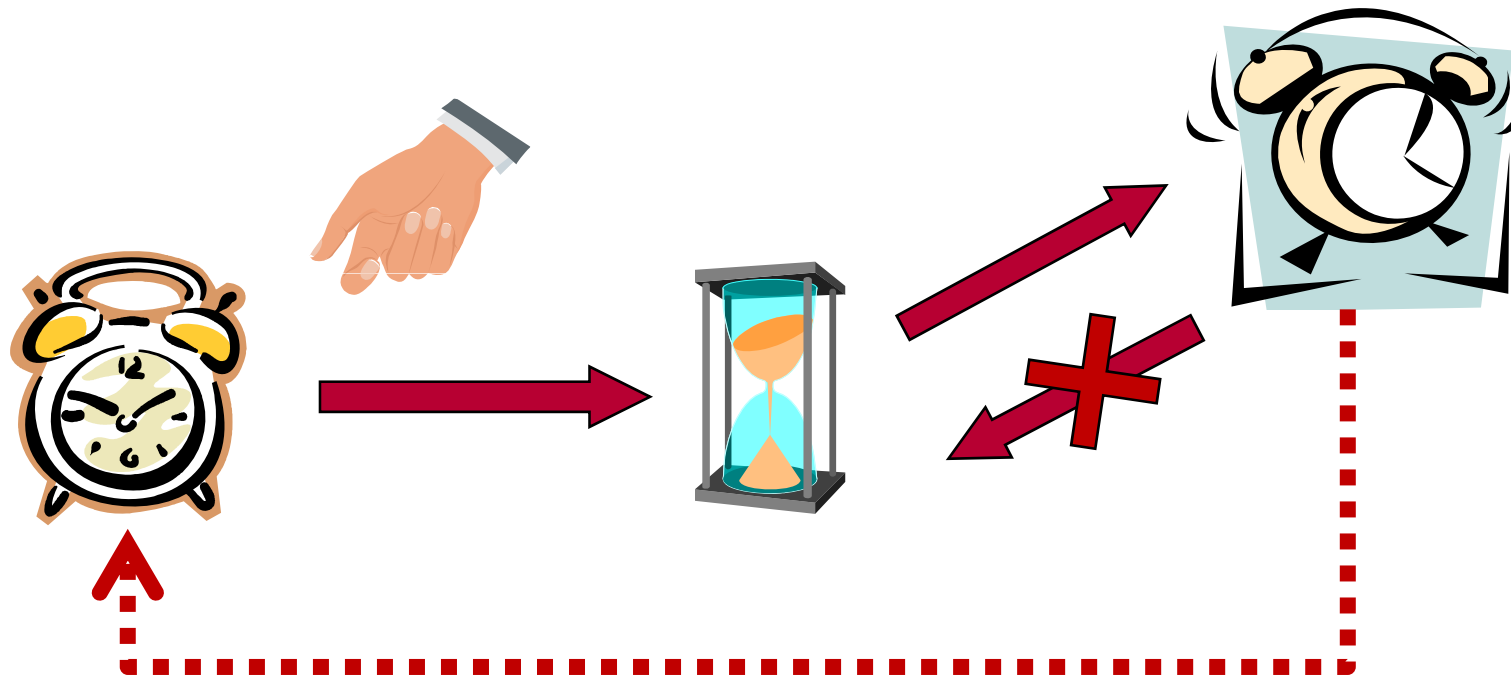
TASK 5 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 3

- 利用CAPL语言中的定时器功能实现报文EngineData按100ms周期性发送。
- 当按下c键，停止报文EngineData的发送。

提示 1

□ CAPL中的定时器



时间触发

□ 定时器声明

□ `msTimer myTimer;` //将myTimer 申明ms为单位的变量

□ `timer myTimer;` //将myTimer 申明s为单位的变量

□ 定时器函数

□ `setTimer(myTimer,20);` //将定时值设定为20ms，并启动

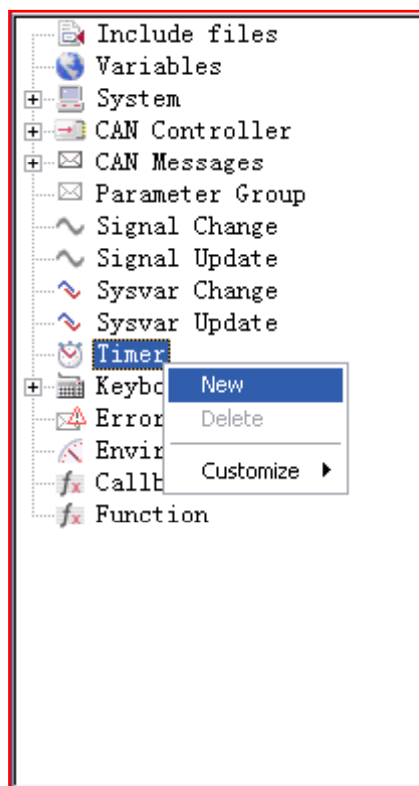
□ `cancelTimer(myTimer);` //停止定时器myTimer

□ 定时器事件

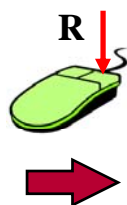
□ `on timer myTimer` //对myTimer 设定的时间到反应

时间触发

□ 操作



```
variables
{
    mstimer mytimer;
}
```



```
on timer mytimer
{
    settimer(mytimer, 20);
}
```

今天的任务

TASK 1 输出字符



TASK 2 报文的发送和接收



TASK 3 定时器的使用



TASK 4 报文信号的触发和改变

TASK 5 ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ? ?

TASK 4

- ❑ 继续TASK 3中的配置
- ❑ 每当按下+键，将报文**EngineData**中的信号**EngineSpeed**的值增加200。
- ❑ 每当按下一键，将报文**EngineData**中的信号**EngineSpeed**的值减少200。
- ❑ 当**EngineSpeed**的值超过4000的时候，Write窗口出现警报 “**EngineSpeed is to high!**”
- ❑ 当**EngineSpeed**的值低于0的时候，Write窗口出现警报 “**EngineSpeed is below 0!**”

提示 1

□ 报文处理

```
on key 'a' {  
    message MotorData mMoDa;  
    mMoDa.temperature.phys=60;  
    mMoDa.speed.phys=4300;  
    output(mMoDa);  
}  
  
on key 'b' {  
    message 100 m100= {dlc=1};  
    m100.byte(0)=0x0B;  
    output(m100);  
}
```



CAPL中报文类型的结构

13.6701 sec	ID 0x64	DLC 3	RTR	Chan.	0xFF	0x01	0xA4
-------------	---------	-------	-----	-------	------	------	------

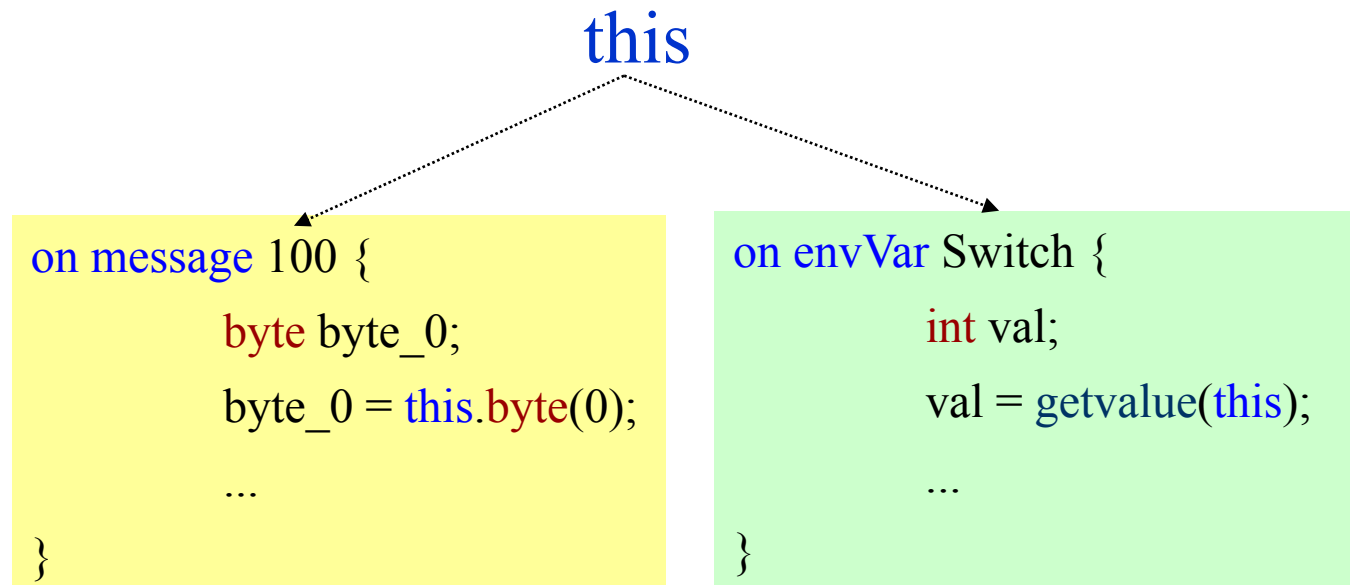
Message.XXX

ID	报文标识符
CAN	对应的CAN通道号
DLC	数据场长度代码（0~8）
DIR	报文方向，TX, RX
RTR	远程传输请求：0（数据帧），1（远程帧）
TYPE	报文类型（RXDATA, TXDATA, RXREMOTE, TXREMOTE...）
TIME	时戳，单位10ms
TIME_NS	时戳，单位ns
Byte(x)	第x个字节
信号	报文中的信号
	信号.phys = 物理值；信号.raw = 原始值

提示 2

□ 关键字 **this**

□ **this**代表事件的触发源



今天的任务

TASK 1 输出字符



TASK 2 报文的发送和接收



TASK 3 定时器的使用

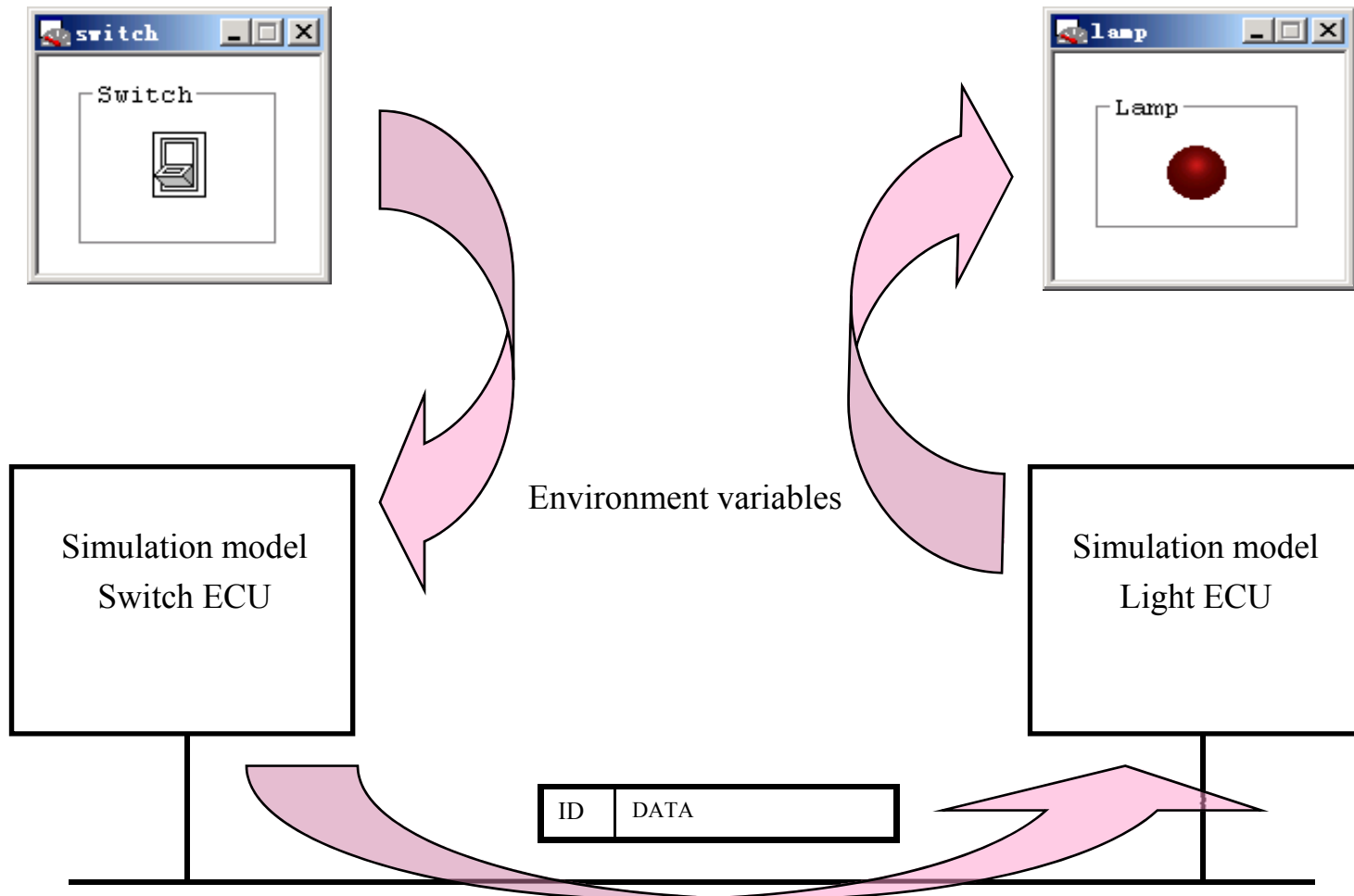


TASK 4 报文信号的触发和改变



TASK 5 环境变量的触发和改变

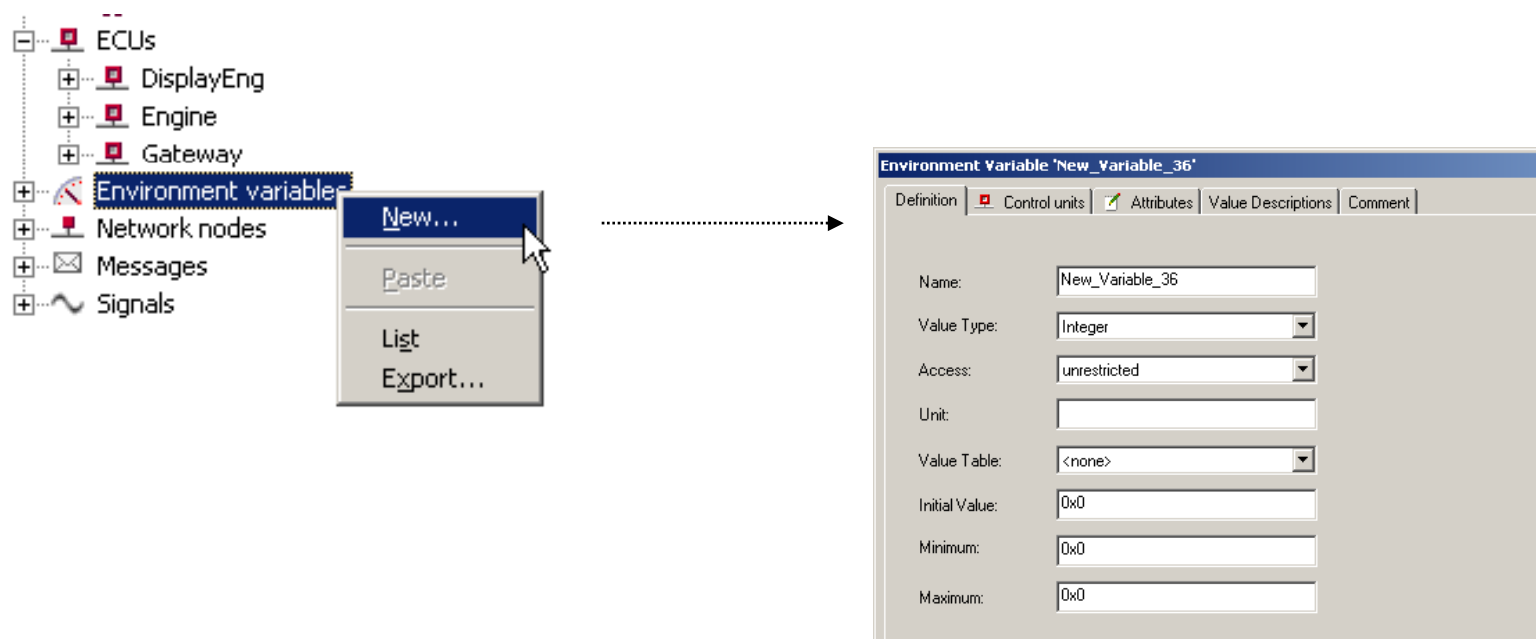
TASK 5



提示 1

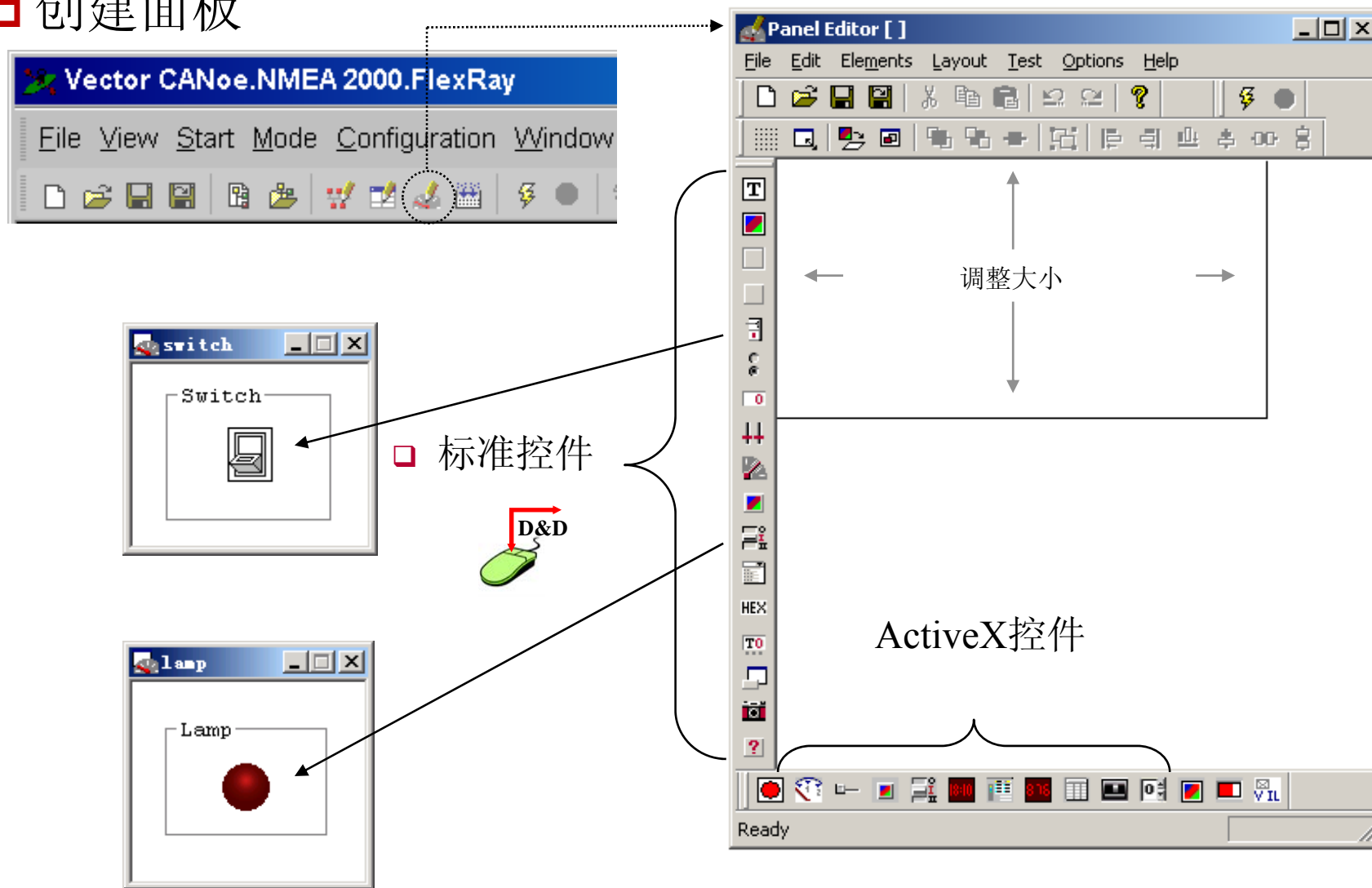
□ 更新你的数据库

□ 面板上每个新的控制器件 = 新的环境变量！



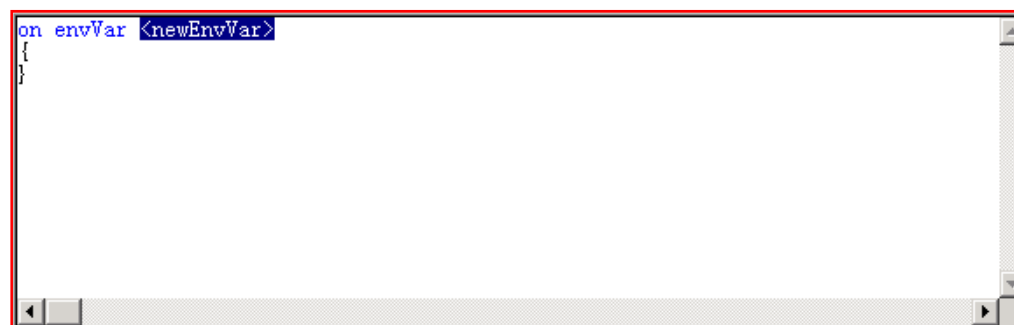
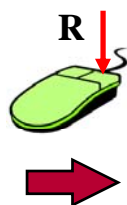
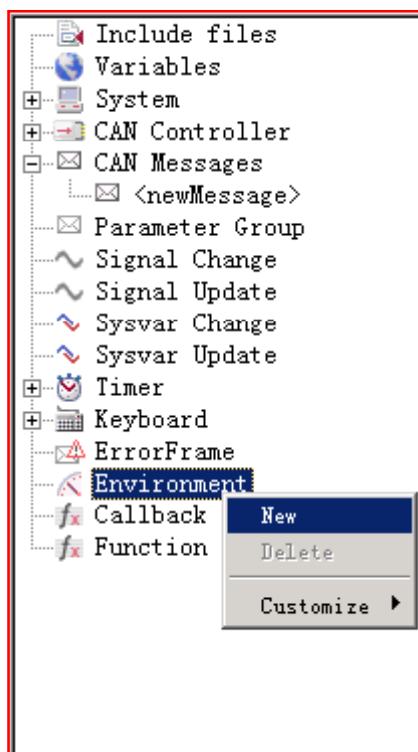
提示 2

创建面板



提示 3

□ 环境变量触发



访问环境变量

❑ 假使: `int a, b;`

`temperature`是环境变量

- | | | |
|---|---|--------------|
| ❑ <code>a = temperature;</code> | ✗ | //不可直接读取环境变量 |
| <code>a = getValue(temperature);</code> | ✓ | //获取环境变量的值 |
| <code>a = @temperature;</code> | ✓ | //有前缀@即可访问 |
| | | |
| ❑ <code>temperature = b;</code> | ✗ | //不可直接改写环境变量 |
| <code>putValue(temperature, b);</code> | ✓ | //设置环境变量的值 |
| <code>@temperature = b;</code> | ✓ | //有前缀@即可访问 |

CAPL的函数库

❑ ASAM-MCD

❑ CANoe IL

❑ CANopen

❑ CANstress

❑ Diagnostics

❑ FlexRay

❑ FRstress

❑ GPIB

❑ ISO11783

❑ J1939

❑ LIN

❑ MOST

CAPL与Vector工具链的接口

CANstress

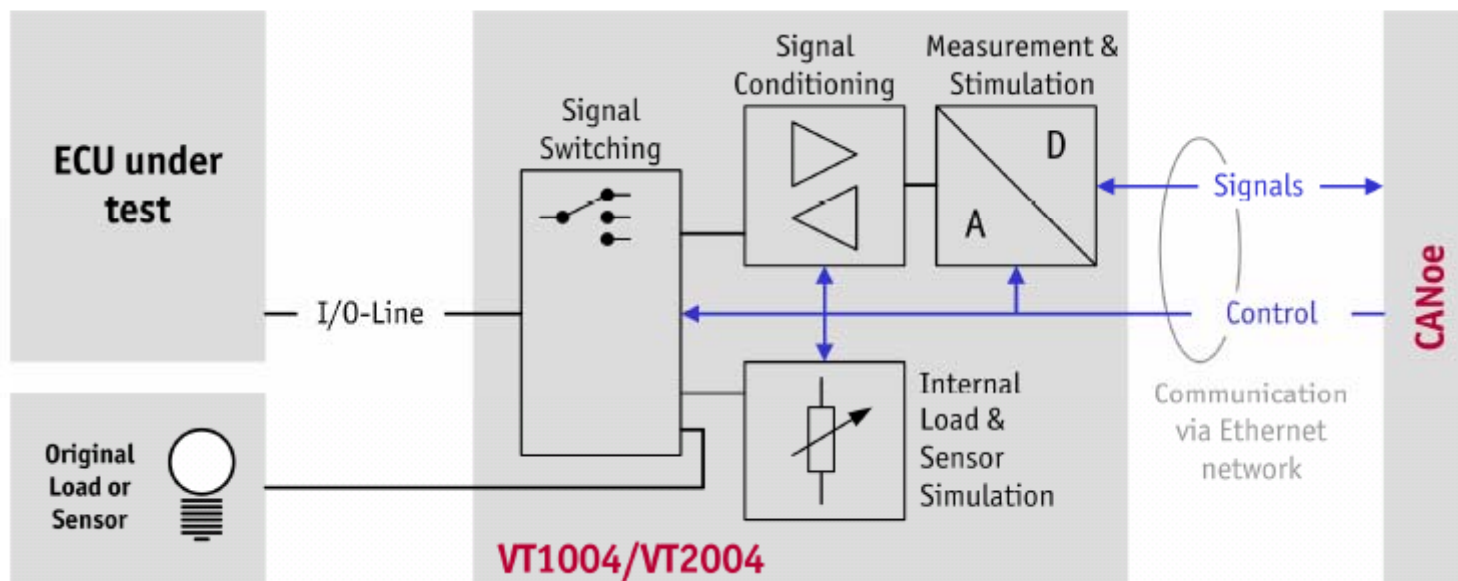
FRstress

CAPL

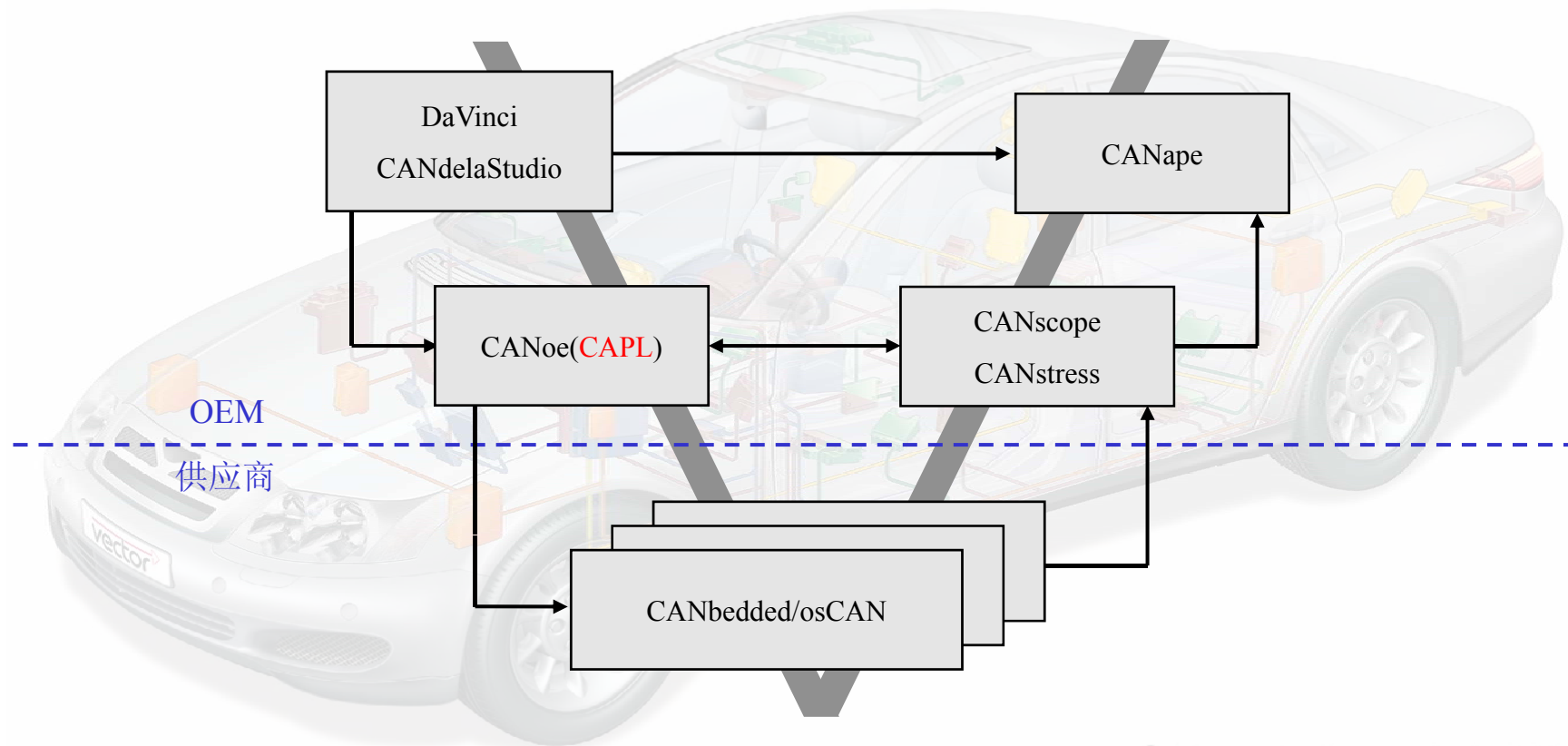
VT

Test feature
set

专业汽车ECU的I/O测试设备

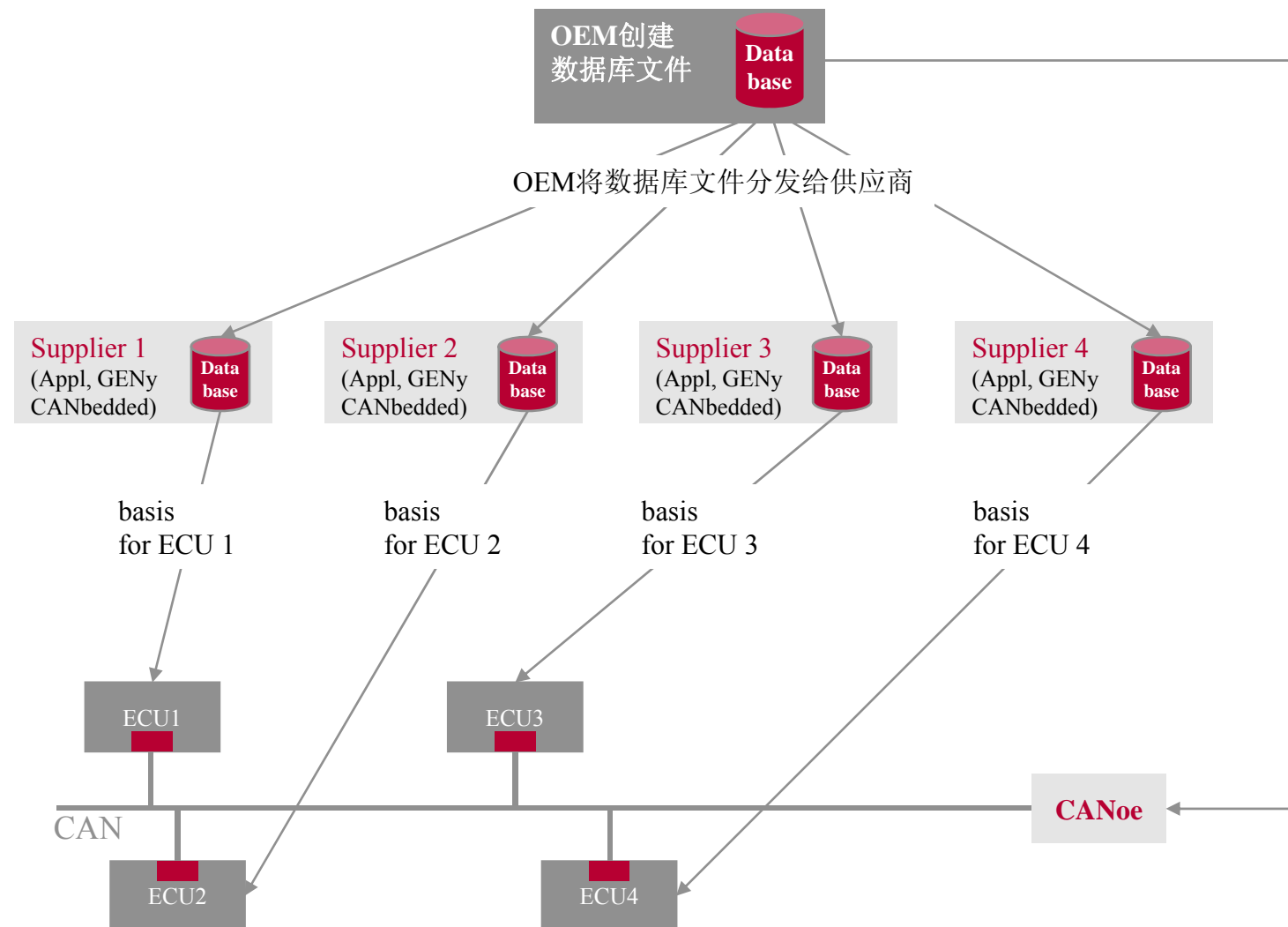


CAPL是仿真建模语言

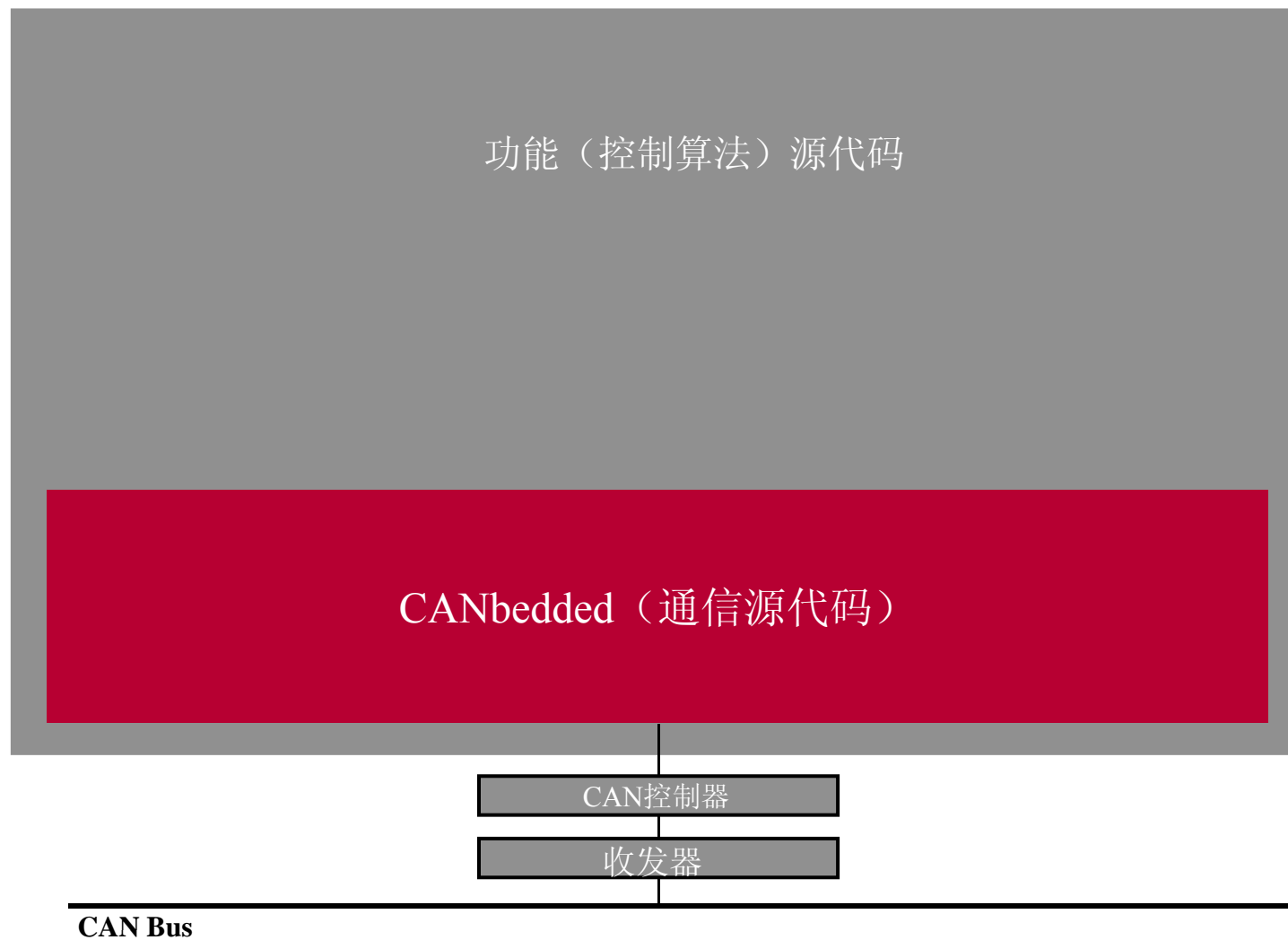


© Vector Informatik GmbH

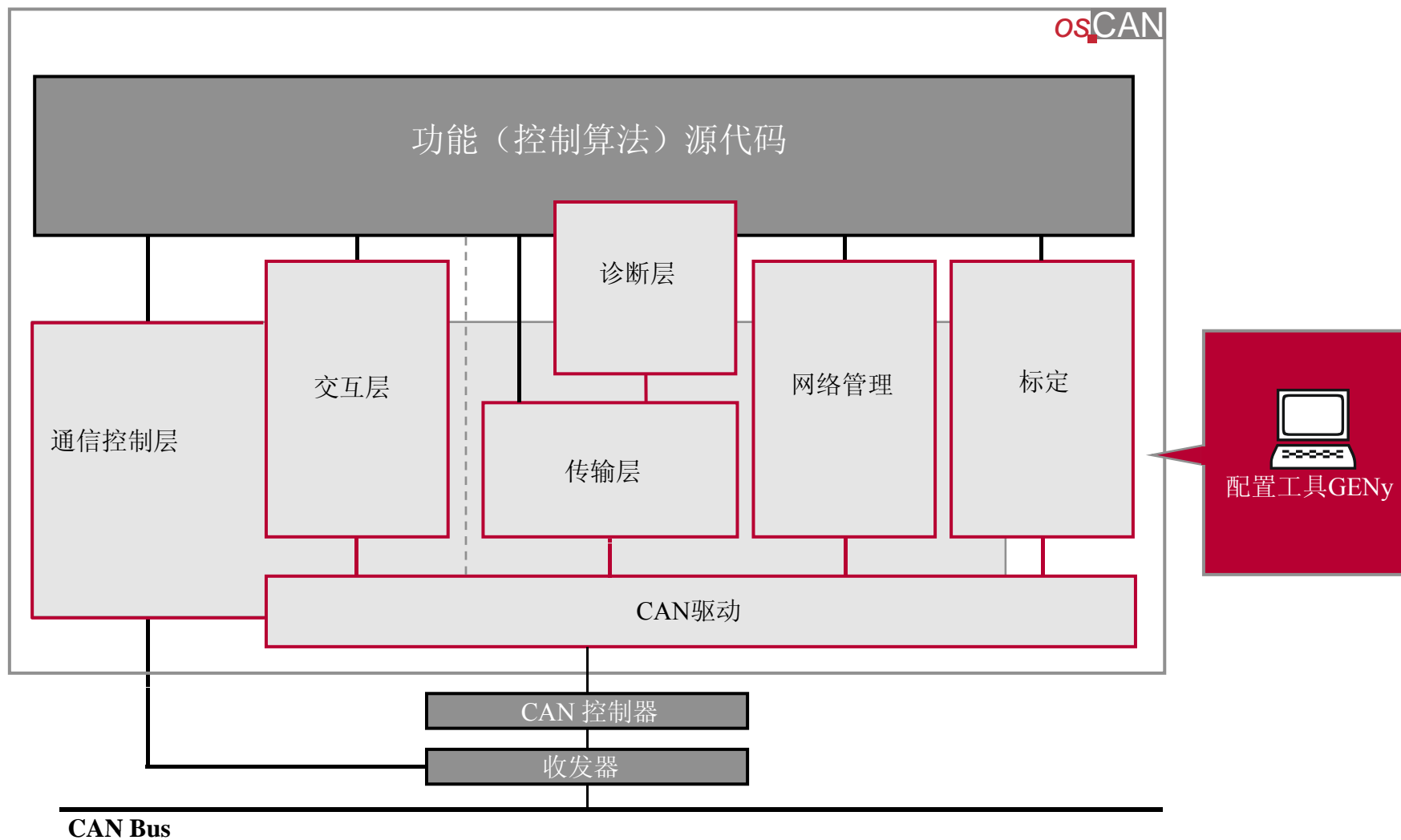
OEM与供应商



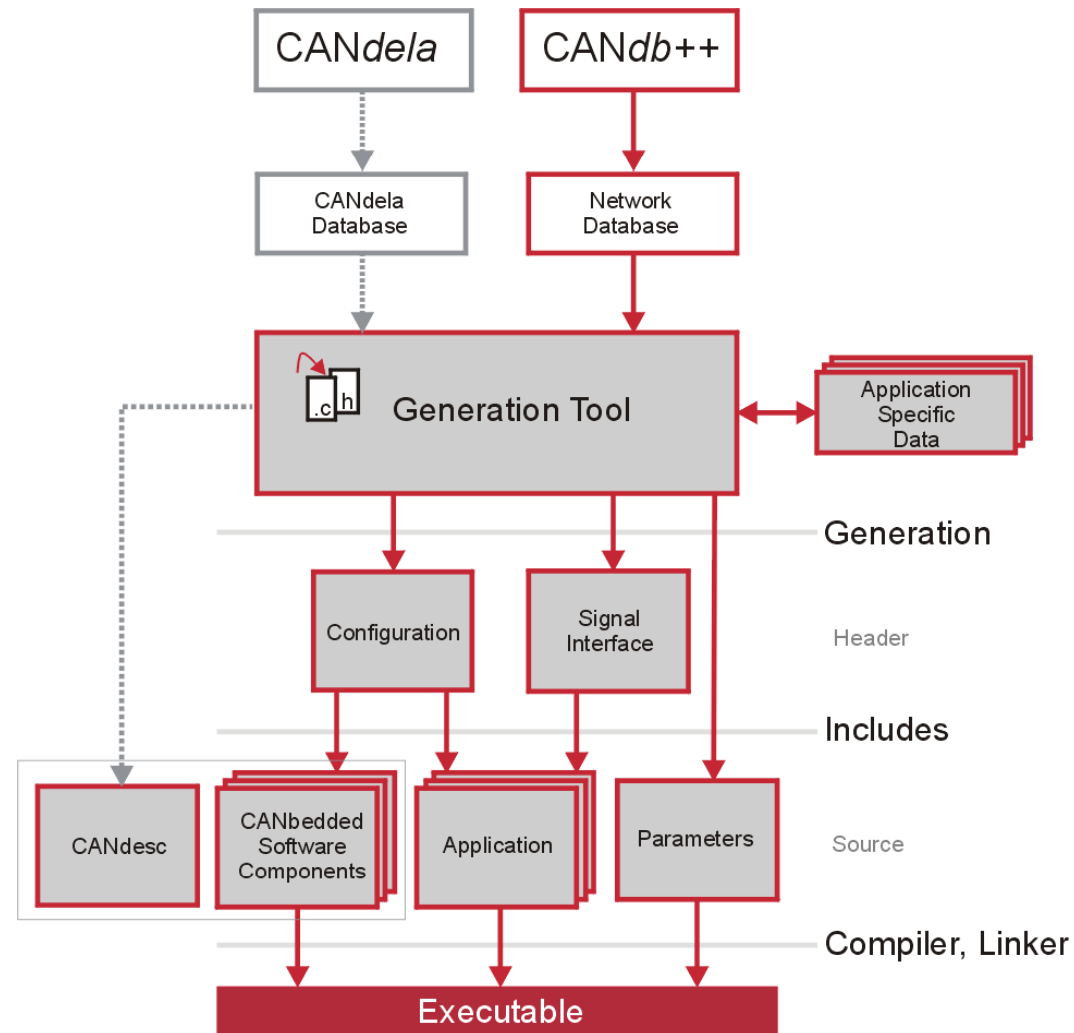
CANbedded是ECU中的实现语言



CANbedded组成



基于CANbedded的开发流程



Q & A