



产

产

上
上 ()
(上)
为 ,上 (下)
中 为 、 产 。 介于 一 ,
不 任 与 。
中 , 不 。为了 ,
_____ 与 人 。 与 !
书 , 不 以任 任 。
, 上 。

产

介

产

义

下

件

件

代

件

介

，产 以 与 ，
 。 件，
 ； 为 （ ，
 ）； ， ， ；
 ， ，不 代 。 ，
 于 。
 产 ：
 件
 二 （ ）

产

	、 以
	，
	付
	， （ ）
	，
	（ ） （ ）

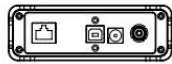
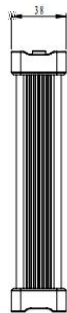
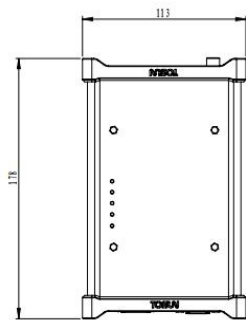
	()

	()
	()
	从
	从
	,
	: , :
	()

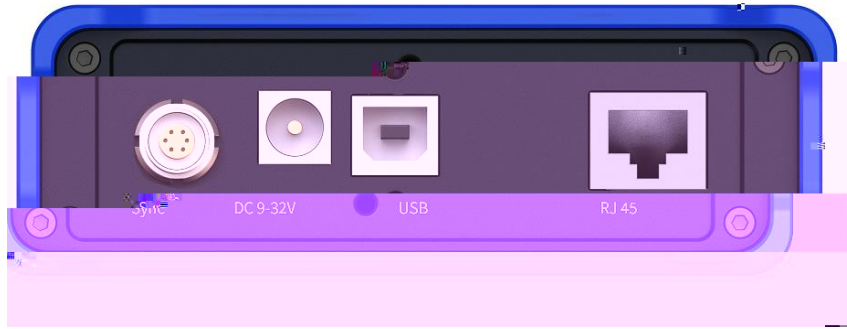
	件				

()

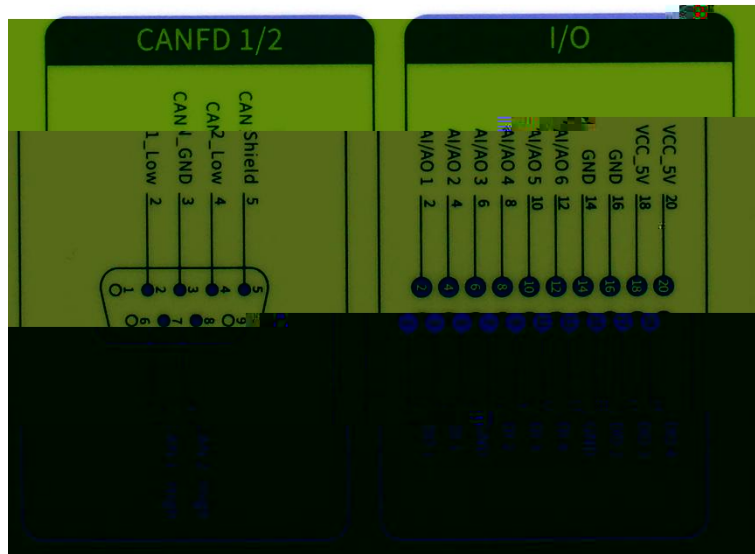
		件		



义



件



义



产

	义
	上



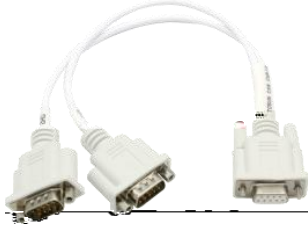
		， \
		件

一个 () ,

, ,

下
件

于二

件			付
主			
			
<p>— = ()</p>			

			
			
			
			
			付



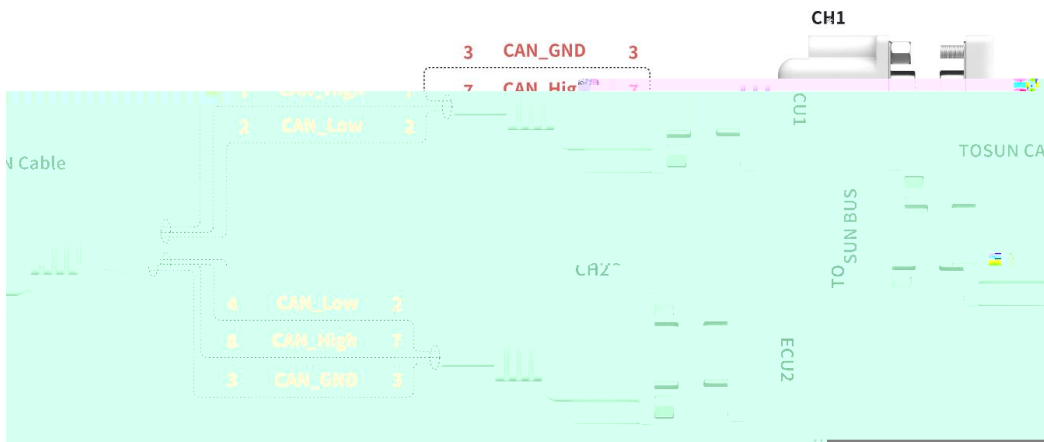
付 件 “

”

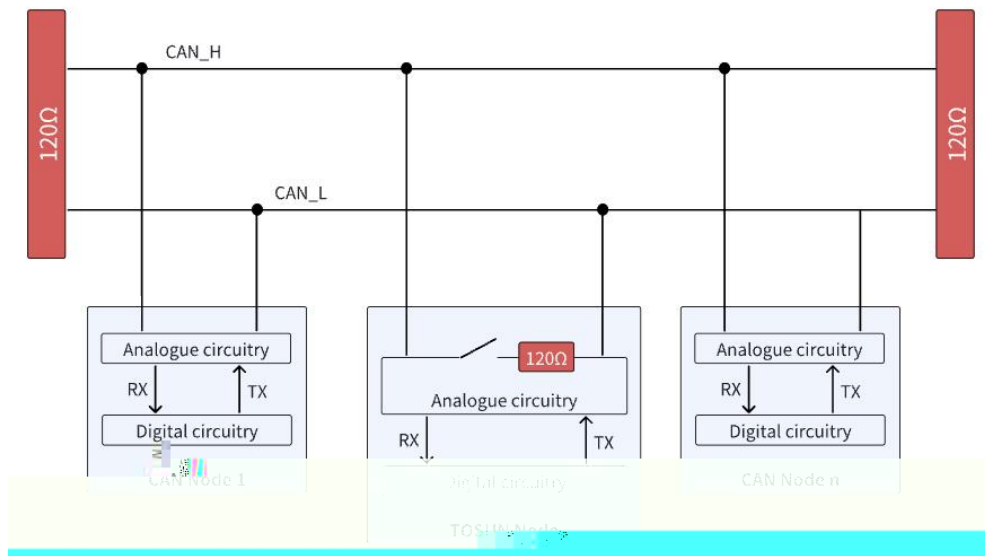
。

下 件

件“ — 二 () ” ， 以 两个
“ , ” 两个 。
下 为 “ — 二 () ” :



— 二 ()



任代，以。
 件，件，代中。于代
 ，、会不不
 。

“ ” 一个
 ， 为 ， 为。
 以 中。

```

    if (err != SI_OK) {
        printf("Failed to load config file! Error: %d, use default config value\n", err);
        for (int i = 0; i < 6; i++) {
            event_cycle_ms[i] = 0;
        }
        xcp_pars.addr_bits = 0;
        xcp_pars.checksum_type = 0;
        xcp_pars.daq_timestamp_unit = 0;
        xcp_pars.timestamp_size = 4;
        xcp_pars.enable_cal_pag = 1;
        xcp_pars.enable_daq = 1;
        xcp_pars.enable_get_comm_mode_int = 1;
        xcp_pars.enable_pgm = 1;
        xcp_pars.enable_slave_block_mode = 1;
        xcp_pars.enable_stim = 1;
        xcp_pars.id_type = 1;
        xcp_pars.max_cto_len = 255;
        xcp_pars.max_dto_len = 0xffff;
        xcp_pars.max_daq_cnt = 6;
        xcp_pars.max_event = 6;
        xcp_pars.max_evt_cnt = 20;
    }
}

```

， 件， 会 ， 个
 们 ， 件， 。

， 令 。

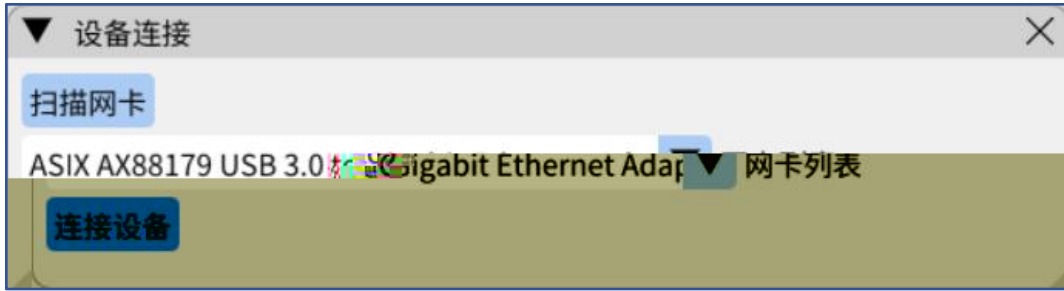
“ ” 一个 ， 一些
件 。 一些 件 ， 与
件 （仅 下 ）。

上 件 主 为 ，
为， 也 为 上 下 令 。

件 ， ， ，
， ， 。

， ， “ ” 。

上 一个 ， 为 ，
么 为 为 中 一个 ， 不 。

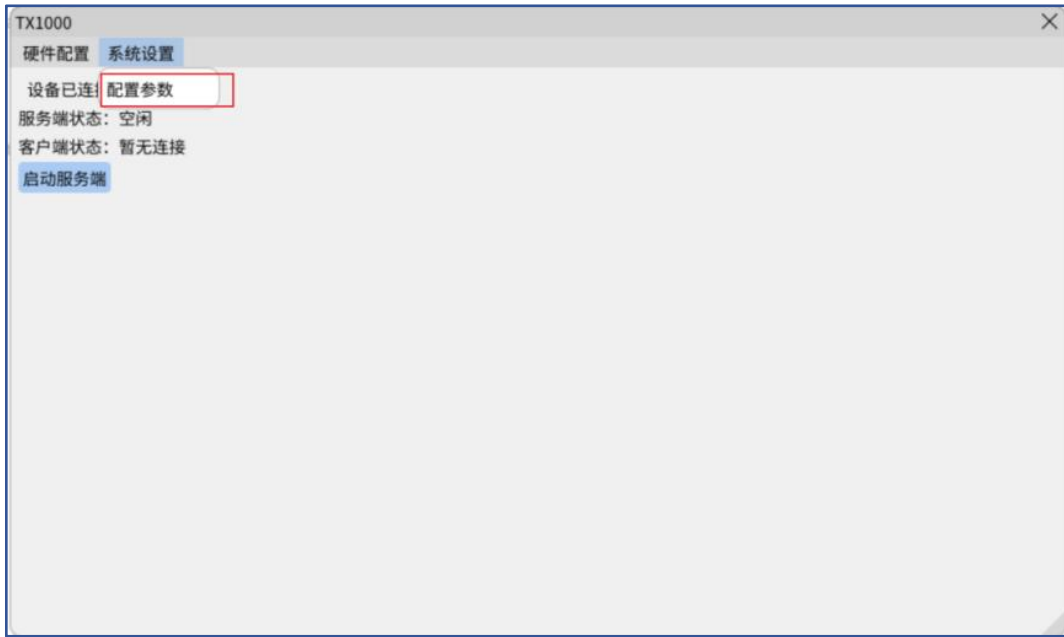


主 以 , , 。



， 以 ， 件会下 些
。
： ， 中 不会 。
： 件 ， 会 c _c f`g. 件 。
件不 ， 。





三个，介绍下：

件：c_c fig. 件中；
 件：c_c fig. 件中；
 为：为，不会

件。



▼ 配置参数 ×

加载配置文件参数
保存参数到文件
重置为默认参数

芯片类型: TC39x 芯片 ▼

DAP时钟频率: 50000000

使能主机块模式
 使能通信模式信息

使能dap
 使能pgm
 使能stim
 使能cal_pag

地址颗粒度: 0

时间戳大小: 4

校验方法类型: 0

daq时间戳单位: 1ms ▼

最大解锁尝试次数: 3

最大daq数: 6

最大odt数: 20

最大命令传输长度: 1024

最大数据长度: 4096

标识符长度: identification type relative byte ▼

最大事件数: 10

事件列表:

事件周期1: 1ms	100
事件周期2: 1ms	100
事件周期3: 1ms	100
事件周期4: 1ms	100
事件周期5: 1ms	100
事件周期6: 1ms	100

“ ”, 下, , 主

会。



, 主 (两 , - , -)、 、 、 。 da a_d_e 上 ()。

```

uint8_t tx_ring_buff[4096];
uint8_t rx_ring_buff[4096];
struct tosun_xcp_ring_t xcp_ring = {
    .info = {
        .xcp_version = 0x20252025,
        .xcp_tx_buff_len = sizeof(tx_ring_buff),
        .xcp_rx_buff_len = sizeof(rx_ring_buff),
        .xcp_tx_ring_buff_addr = (uint32_t)tx_ring_buff,
        .xcp_rx_ring_buff_addr = (uint32_t)rx_ring_buff,
        .var = {
            .a = 0,
            .b = 0,
            .c = 0,
            .d = 0,
        }
    },
    .tosun_xcp_info_pack_t.xcp_pars = {
        .tosun_xcp_ring_addr = (uint32_t)xcp_ring,
        .event_pars = event_pars,
        .daq_max_use_mem = sizeof(daq_mem_pool_0),
        .daq_use_mem = daq_mem_pool_0,
        .ae_xcp_if_addr_granularity_B = 1,
        .get_daq_timestamp = NULL,
        .max_event = 6,
        .xcp_use_mem = mem_pool_0,
        .xcp_max_use_mem = sizeof(mem_pool_01_0),
        .tosun_xcp_mem_rea = mem_pool_01_0,
        .max_odt_cnt = 10,
        .max_cfo_len = 10,
        .max_daq_cnt = 10,
        .max_dto_len = 10,
        .update_odt_entry = update_odt_entry
    }
};
    
```

代 _c_a .h 中 _c_e , 于为 _c_e e _ha d

。

```

void* tosun_xcp_setup(struct tosun_xcp_init_pars_t* init_pars_p);
void tosun_xcp_handle();
void tosun_xcp_event_handle(void* xcp_p, uint16_t event_idx);
    
```

。 _ c _ h a d e ()

中。 以 。

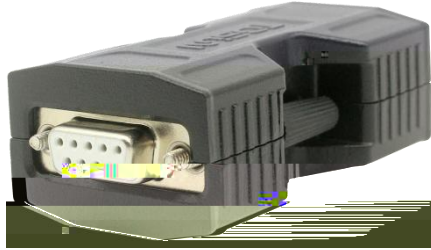
c _ e e , e e _ h a d e

, 代 :

```

void*xcp_p = NULL;
struct tosun_xcp_init_pars_t init;
void task_10ms(){
    uint16_t event_idx=0;
    uint16_t daq_val=0;
    xcp_p = tosun_xcp_setup(&init);
    {
        while(1){
            delay_ms(10);
            tosun_xcp_handle();
            daq_val++;
            tosun_xcp_event_handle(xcp_p,event_idx);
        }
    }
}
    
```

代



于 ， ()
 。 ， ， ， ，
 ， 不 。上 产 中， 不 ， 以
 ， 为 ， 。

件

介 下 件 上 。
 件下

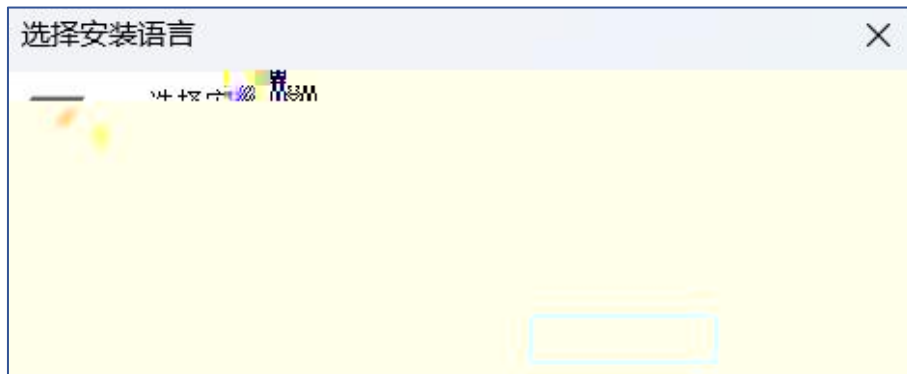
， 人 上 ， 亦 众
 下 。



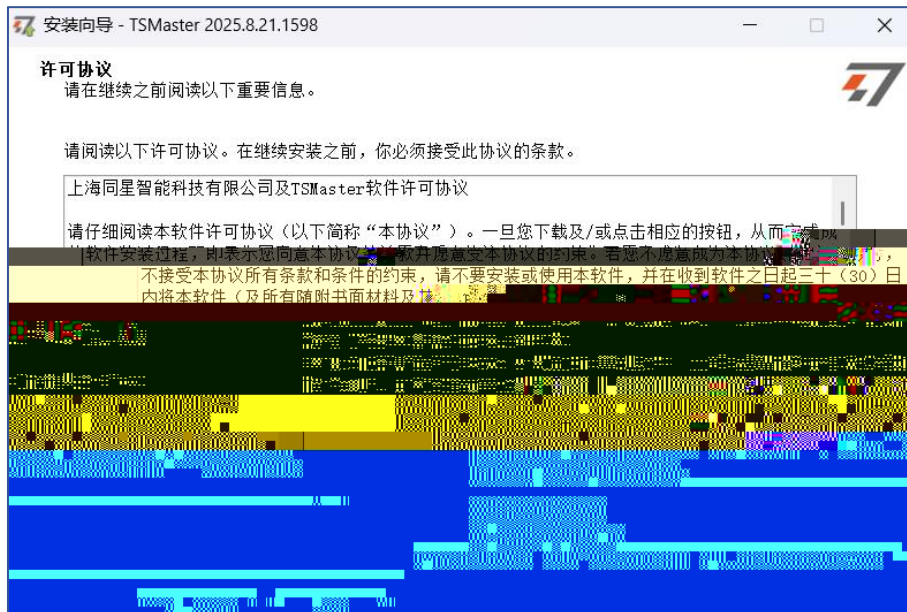
众 二

件

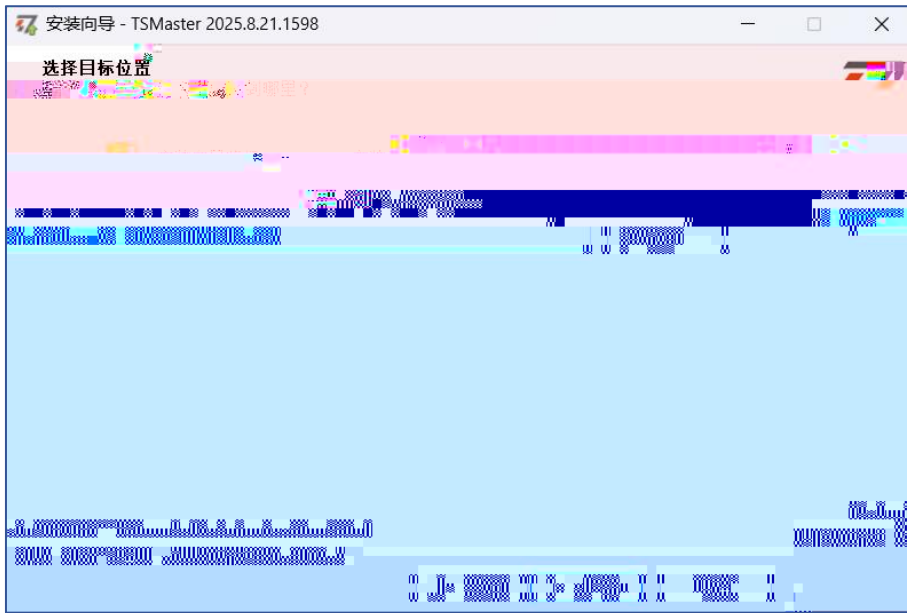
件 ， ， “ ”。



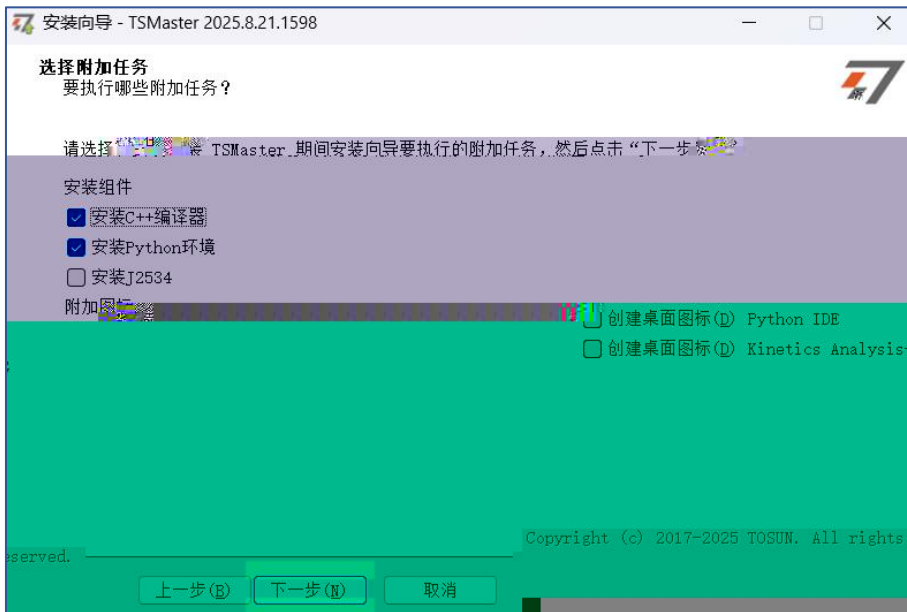
“ ” ， “下一 ”。



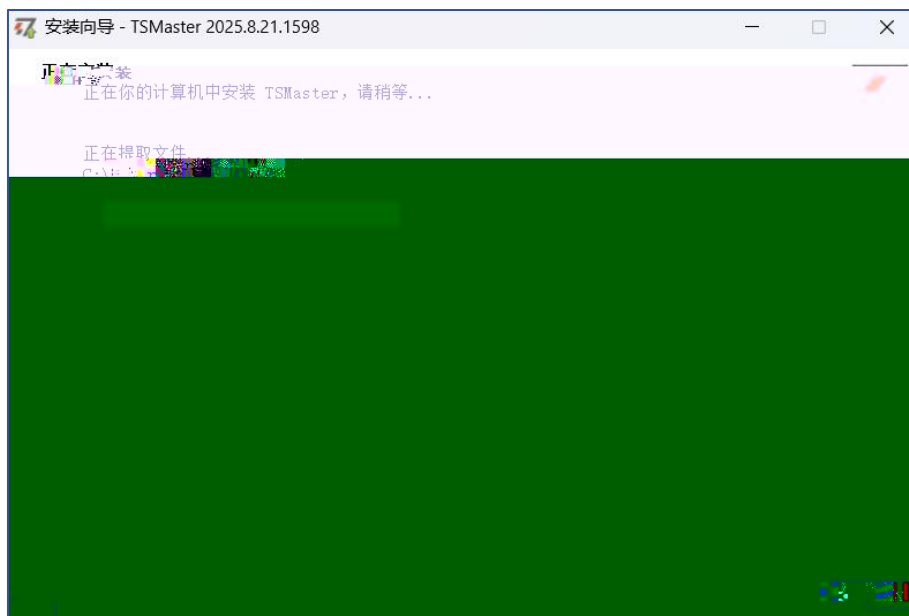
， “下一 ”。



任 ， “下一 ”。



“ ”。



“ ”

。



主 件 件, , 不 下也
 , 。 , 中 , 以
 件。 个 , 。 不 件下,
 。 下 , 中 , 下 , 以
 。 仍 , 上 。

		:	仪 。 之
		:	
	()		
	()	:	

与

	、 、 、		
	、		、

与

			， 他
			与 ，

与

	中		，
			，

2.1.1 整车控制策略

整车控制策略主要涉及发动机、变速器、制动、悬架、转向、空调、灯光、门锁、车窗、后视镜、座椅、安全气囊等系统的控制策略。



2.1.2 发动机控制策略

发动机控制策略主要涉及节气门位置、点火正时、燃油喷射、怠速控制、废气再循环、可变气门正时等系统的控制策略。



参考文献

- [1] 汽车电子技术. 北京: 机械工业出版社, 2010.
[2] 汽车电子技术. 北京: 机械工业出版社, 2010.
[3] 汽车电子技术. 北京: 机械工业出版社, 2010.
[4] 汽车电子技术. 北京: 机械工业出版社, 2010.
[5] 汽车电子技术. 北京: 机械工业出版社, 2010.

1. 汽车电子技术
2. 汽车电子技术
3. 汽车电子技术
4. 汽车电子技术
5. 汽车电子技术

