

Quick Implementation of TF03-CAN and Computer Communication Operation Instructions

1. Overview

This document enables first-time users to quickly understand the tools and methods for conducting CAN communication tests, connect the LiDAR to the PC by consulting the corresponding instruction manual, and complete product testing under the CAN communication protocol by sending commands to obtain distance values and modify the baud rate.

This document applies to the product model: TF03-CAN (verify the product hardware version before testing).

2. Test Preparation

2.1. Necessary Tools



2.2. Communication Protocol Switching

TF03 supports both TTL serial communication and CAN communication, and factory default setting is TTL. To use CAN communication, please switch via TTL communication adapter (see chapter 3, section 1 for details).



Fig.1 Connect LiDAR & PC

¹ <u>https://item.taobao.com/item.htm?spm=a230r.1.14.1.49345de5rwJHiq&id=18286496283&ns=1&abbucket=12#detail.</u>

² https://item.taobao.com/item.htm?spm=a1z10.5-c-s.w4002-23157226331.19.89f91ab6Pc2K1o&id=591144256044.



Fig.2 Set baud rate to 1M

After USB-TTL adapter, LiDAR and PC are connected, faint red light can be seen from the LiDAR lens.



Fig.3 LiDAR output red light

Open the software "WINCC_TF" to switch communication protocol:

- 1) Find "product" in the "Setting" and select TF03;
- Choose the right "COM" port (The port number can be found in PC Settings->Devices->Bluetooth and other devices. If the adapter is not recognized, the drivers may not be installed, please install the driver³);
- 3) Set baud rate to 115200 (TF03 default baud rate is 115200). Then click on "Connect" below and the software displays a graph of the measured distance data.

Product:	TF03	•
COM:	COM12	•
Baudrate:	115200	•

Fig.4 Parameter settings

³ <u>https://drive.google.com/drive/folders/1aWltEhSFPEp-iFsVmaRzotptOLwmhoA5?usp=sharing</u>





Fig.5 Distance values graph

4) Find "Command" in the "CUSTOM COMMAND" and enter protocol switching command: 5A 05 45 02 A6. Send the command, then enter the save configuration command: 5A 04 11 6F and send it.

CUSTOM CON	/MAND	
Command:	5A 05 45 02 A6	SEND
	Fig. 6 Switching to CAN communication	
CUSTOM CON	MMAND	
Command:	5A 04 11 6F	SEND

Fig.7 Save configuration

As can be seen, now the LiDAR has stopped outputting data, indicating that the communication protocol has been switched to CAN successfully.

3. CAN Communication Test

3.1. Pin Description & Connection Method

TF03-CAN allows a wide voltage supply, with power supply options between 5 and 24V.





Table 2 Line Sequence Description

Number	Colour	Function	Explanation
1	Red	VCC	5-24V
2	White	CAN_L	CAN bus
3	Green	CAN_H	CAN bus
4	N/A	N/A	N/A



Benewake (Beijing) Co. Limited

5	Blue	TTL_RXD	Serial port receive
6	Brown	TTL_TXD	Serial port send
7	Black	GND	GND



Fig.9 CANalyst connecting TF03-CAN to PC



Fig.10 CANalyst connecting TF03-CAN to PC



Fig.11 CANalyst and TF03-CAN connection method

3.2. Test Steps

3.2.1. TF03-CAN Establishes Connection with PC

Install USB_CAN TOOL according to the "USB_CAN TOOL Debugging Software Installation and User Manual". If you are using another CAN Analyzer, please install the drivers for that particular board. Open PC Settings->Devices->Bluetooth and

Other Devices, find

and check if the USB is working properly. If "No driver" is displayed,



×

4 字储

you need to install the driver before you can run USB_CAN TOOL.

Driver Installation: Find "This PC" on the desktop, right-click and select "Manage". Under the "Computer Management" column, find "Device Manager" and select the appropriate device. Right-click and select "Update Drivers", click on "Find and install drivers manually" and select Browse for drivers on your computer. Under the folder where the USB CAN TOOL is installed, find the following path: driver/usb drivers/Windows/win7 win8 win10 driver/inf, select the path and click "Next", then the computer will automatically install the driver.

3.2.2. Modify the Baud Rate

Open the USB CAN TOOL to modify the baud rate. TF03-CAN baud rate defaults to 250kbps, the frame format defaults to standard frame. The sending and receiving IDs default to 0x00003003 & 0x00000003 respectively.

On the main page, find the "CAN Send" field, select "Frame Format" as "Standard Frame" (you can select "Standard Frame" or "Extended Frame" as the frame format, in practice "Standard Frame" is usually used), and select "Frame Type" as " Data frame" and set the "Frame ID" to "00 00 30 03".

CAN发送					
帧格式:标准帧	✓ 帧类型:数据帧 ✓	фID: 00 00 30 03	CAN通道: 1 🗸 🗸	发送总帧数:1 🗌 ID递增	
数据:	发送消息	3		发送周期: 10 ms □数据递增	
Frame Format	Frame Type	Frame ID			

Fig.12 Parameter setting

Find "Device Operation" in the upper menu bar and click on "Start Device". Select the baud rate as "250kbps". Click on "OK" and the device will start.

🛗 USB-CAN	Tool V2.02				-	
设备型号(D)	设备操作(0)参数设定(⑤ 信息(I) 显示(V) 帮助(H) 语言(L)			
CAN发送	启动设备(<u>S</u>)					
帧格式:标准	关闭设备(工)	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	CAN通道: 1 🗸	发送总帧数:	1	□□通増
数据:	寄存器信息(R)	消息		发送周期:	10 ms	□数据递增
CAN中维状系	波特率侦测(<u>B</u>) 中继模式选项(<u>O</u>)	₹(直接ID号)	保存总帧数: 0		停止发送	发送文件
Ur	USBCAN测试工具①	01 02	设置 ☑打开CANH	觐	害空	□实时存储
(a) Latin	·2.14				- A - L	
3党计会议结:)进]目1 曲4安平:0		統计数据: 通過2	#4507 0	标心建识	
ψ <u>η</u> 44. 0	₩页傘1: 0	校验错误: □	ψ <u>η</u> φ _κ κ: υ	₩页季1:0	[] [%	. 0
		Fig.13 Star	ting-up device			
	CAN	参数确认		×		
	iś	备索引号: 0 🗸	选择CAN通道号:通道 ☑打开	道1 🗸		
Baud rat	te	波特率: 1000k bps ~	BTR0/1: 00 14	(HEX)		
	过	濾验收码: 0x80000000	滤波方式: 接收所有	类型 🗸		
	过	诸屏蔽码: OxFFFFFFFF	滤波器配置工	具		
		工作模式 正常工作	~			
		确定	取消			

Fig.14 Selecting the baud rate



Benewake (Beijing) Co. Limited

序号	系统时间	时间标识	CAN通道	传输方向	ID号	帧类型	帧格式	长度	数据	^
00533	11:05:40.408	OxBFAE2A	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x F8 01 6E 00 00 00	
00534	11:05:40.408	0xBFAE8E	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x F8 01 6C 00 00 00	
00535	11:05:40.408	OxBFAEF2	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x F8 01 6D 00 00 00	
00536	11:05:40.439	0xBFAF56	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 6E 00 00 00	
00537	11:05:40.439	0xBFAFBA	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 6C 00 00 00	
00538	11:05:40.439	OxBFB01E	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 6D 00 00 00	
00539	11:05:40.439	0xBFB082	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 6C 00 00 00	
00540	11:05:40.468	OxBFBOE7	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 6B 00 00 00	
00541	11:05:40.468	OxBFB14C	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 6B 00 00 00	
00542	11:05:40.498	OxBFB1B5	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 1B 01 00 00	
00543	11:05:40.498	OxBFB21C	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 1B 01 00 00	
00544	11:05:40.498	0xBFB284	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 5F 00 00 00	
00545	11:05:40.528	OxBFB2E7	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x 4F 00 5F 00 00 00	
00546	11:05:40.528	OxBFB34F	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x F8 01 60 00 00 00	
00547	11:05:40.528	0xBFB3B2	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x F8 01 60 00 00 00	
<										>

Fig.15 Output data after successful start-up of the device

After the device has been successfully started, the measured distance information and signal strength can be read in the output data field on the right. Byte0-1 are the lower and higher bytes of the distance value (HEX); byte2-3 are the lower and higher bytes of the signal strength (HEX); and byte6-7 are reserved.

For example, if the output data frame is: F8 01 6E 00 00 00, then the measured distance value is 000001F8, which is 504 (DEC); and the signal strength is 0000006E, which is 110 (DEC). In summary, the measured distance value is 504 cm and the signal strength is 110.

The following is an example of setting a baud rate of 500K to explain the modification of the baud rate under the CAN protocol.

The command format for configuring the baud rate is shown below. In the command, H1 H2 H3 H4 indicates the baud rate (HEX), arranged from low to high, i.e. in Little-Endian order. SU is the checksum (Checksum = 5A + 08 + 52 + H1 + H2 + H3 + H4, and take the lower 8 bits).

	Table	e 3 Modify baud rate	
Function	Command	Return Value	Factory Configuration
Madify David Data	5 4 0 9 5 2 11 1 2 12 14 51	Success: 5A 05 52 00 B1	100000
woully baud Kale	SA 08 52 HI H2 H5 H4 SO	Fail: Timeout 1s no response	1000000

Baud rate 500000 (DEC) = 0x0007A120 (HEX), then the command is: 5A 08 52 20 A1 07 00 7C. Enter the command in the "Data" field and click on Send.

Then enter "save configuration" command: 5A 04 11 6F. Send the command, the device will stop outputting data.

CANZ	送													
帧格式:	标准帧	~	帧类型:	数据帧	\sim	中贞ID:	00 00 30 03	CAN通道:	1	~	发送总帧数:	1		□Ⅲ递增
数据:	5 A 08 52	20	A1 07 00	7C 5	发送消	鎴					发送周期:	10	ms	□数据递增

Fig.16 Send "Modify baud rate" command



数据: 5A 04 11 67 发送调题 发送周期: 10 n: 数据递增 CAN中継状态 擦收速放口设置(值接口号) 保存总特数: 0 0 2 <th2< th=""> 2 <th2< th=""></th2<></th2<>	₩USB- 设备型号(CAN发 帧格式:	CAN Tool V2.02 D) 设备操作(C 送 标准帧 🔽 中	2 - CANalyst-l 2) 参数设定() 6类型: 数据帧	I - SN:ECDC S) 信息(I) i _	显示(V) 显: 00 00 3	帮助(<u>H</u>) 30 03 (语言(L) AN通道: 1	~	发	:送总帧数:	_	□ 〕 □ Ⅲ递增	×
CAI中継状态 撥收:態波口设置(直接口号) 保存总种鉄: 0 停止发送 发送文件 ● 仲能 ● ····································	数据:	5A 04 11 6F		发送消息]					发送周期:	10 ms	□数据递增	1
執計数据:通道1 執筆點: 0 執筆题: 0 0	CAN中维	瞅态 Unused	接收滤测 ○使能 ●关闭	友ID设置(直 打 01 02	接ID号)	设置	保存!	記帧数: 0] 打开CAN接	瞅		停止发送 清 空	发送文件	者
等号 系統时间 时间标识 CAM通道 传输方向 ID 여枪式型 여枪式型 648 大振 節 数据 06999 11:06:36.965 0x3EE25 chi 接收 0x0003 数据的 标准前 0x06 x 14 01 28 01 00 00 08900 11:06:36.966 0x3EC49 chi 接收 0x0003 数据的 标准前 0x06 x 14 01 28 01 00 00 08900 11:06:36.968 0x3EC49 chi 接收 0x0003 数据的 标准前 0x06 x 14 01 28 01 00 00 08901 11:08:36.968 0x3EC47 chi 接收 0x0003 数据的 标准前 0x06 x 14 01 29 01 00 00 08901 11:08:36.968 0x3ED10 chi 接收 0x0003 数据的 标准前 0x06 x 14 01 2A 01 00 00 08904 11:08:37.018 0x3EE2A chi 接收 0x0003 数据的 标准前 0x06 x 14 01 2A 01 00 00 0800 08904 11:08:37.048 0x3EE2A	统计数 帧率E	据:通道1 :: 0	帧室T: 0	校验	错误: 0		统计数据 帧率R:	∰通道2 0	中贞国	ĒT: 0	校验错误	€: 0	
08899 11:08:36.958 0x3EE25 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2B 01 00 00 08900 11:08:36.958 0x3EC42 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2B 01 00 00 08901 11:08:36.958 0x3EC42 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2B 01 00 00 08901 11:08:36.958 0x3ED10 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2B 01 00 00 08903 11:08:37.018 0x3ED10 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2A 01 00 00 08904 11:08:37.018 0x3EE26 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2A 01 00 00 08906 11:08:37.018 0x3EE26 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D4 01 2A 01 00 00 08907 11:08:37.048 0x3EE76 chi 接版 0x0003 数据時 标准輪 0x06 x D	序号	系统时间	时间标识	CAN通道	传输方向	ID号	帧类型	帧格式	长度	数据			
08900 11:08:36.968 0x38C49 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 28 01 00 00 08901 11:08:36.968 0x38C49 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 28 01 00 00 08902 11:08:36.968 0x38C10 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 29 01 00 00 08903 11:08:36.968 0x38D10 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 28 01 00 00 08904 11:08:37.018 0x38D19 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 28 01 00 00 08904 11:08:37.018 0x38E20 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 28 01 00 00 08907 11:08:37.048 0x38E204 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 x P4 01 22 01 00 00 00 08908 11:08:37.048 0x38E79 ehl 接收 0x0003 鉄田崎 标准輪 0x06 <td< td=""><td>08899</td><td>11:08:36.958</td><td>Ox3EBE5</td><td>ch1</td><td>接收</td><td>0x0003</td><td>数据帧</td><td>标准帧</td><td>0x06</td><td>x D4 01</td><td>2B 01 00 00</td><td></td><td></td></td<>	08899	11:08:36.958	Ox3EBE5	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2B 01 00 00		
06801 11:08:36:988 0x-2ECAC ehl 接收 0x-0003 数据例 有宗律椅 0x-06 x D4 01 29 01 00 00 06802 11:08:36:988 0x-2ECAC ehl 接收 0x-0003 数据例 有宗律椅 0x-06 x D4 01 29 01 00 00 06803 11:08:36:988 0x-2ETC ehl 接收 0x-003 数据例 有宗律椅 0x-06 x D4 01 29 01 00 00 06803 11:08:37.018 0x3EDD9 ehl 接收 0x0003 数据例 有宗律椅 0x-06 x D4 01 28 01 00 00 06806 11:08:37.018 0x3EED0 ehl 接收 0x0003 数据例 有宗律椅 0x-06 x D4 01 28 01 00 00 06807 11:08:37.048 0x3EEA0 ehl 接收 0x0003 数据例 新律輪 0x-06 x D4 01 22 01 00 00 06807 11:08:37.048 0x3EF04 ehl 接收 0x0003 数据例 新律輪 0x-06 x D4 01 22 01 00 00 06808 11:08:37.048 0x3EF04 ehl 接收 0x0003 数据例 新律椅 0x06 x<	08900	11:08:36.958	Ox3EC49	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2B 01 00 00		
06802 11:08:36.968 0x3ED15 ch1 接收 0x0003 数据例 将定翰 0x06 x 14:01:29:01:00:00 06803 11:08:37.018 0x3ED15 ch1 接收 0x0003 数据例 将定翰 0x06 x 14:01:29:01:00:00 06804 11:08:37.018 0x3ED19 ch1 接收 0x0003 数据例 将定翰 0x06 x 14:01:28:01:00:00 06805 11:08:37.018 0x3EE3C ch1 接收 0x0003 数据例 将定翰 0x06 x 14:01:28:01:00:00 06805 11:08:37.048 0x3EE3C ch1 接收 0x0003 数据例 将定翰 0x06 x 14:01:28:01:00:00 06805 11:08:37.048 0x3EE764 ch1 接收 0x0003 数据例 特定翰 0x06 x 14:01:22:01:00:00 06806 11:08:37.048 0x3EE767 ch1 接收 0x0003 数据例 新定翰 新定翰 0x06 x 14:01:22:01:00:00 08901 11:08:37.048 0x3EE729 ch1 接收 0x0003 数据例 新定翰 52:04 x 16:00:00 08911 11:08:37.079 0x3F02	08901	11:08:36.988	Ox3ECAC	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	29 01 00 00		
08903 11:08:37.018 0x3EDD9 chl 接收 0x0003 数据称 新生和 0x06 x 14:01:2A:01:00:00 08904 11:08:37.018 0x3EDD9 chl 接收 0x0003 数据称 新生和 0x06 x 14:01:2A:01:00:00 08905 11:08:37.018 0x3EDD2 chl 接收 0x0003 数据称 标本和 0x06 x 14:01:2A:01:00:00 08906 11:08:37.018 0x3EEDC chl 接收 0x0003 数据称 标本和 0x06 x 14:01:2A:01:00:00 08907 11:08:37.048 0x3EF04 chl 接收 0x0003 数据称 标本和 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08907 11:08:37.048 0x3EF07 chl 接收 0x0003 数据称 标本和 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08909 11:08:37.048 0x3EF07 chl 接收 0x0003 数据称 标本和 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08910 11:08:37.048 0x3EF07 chl 接收 0x0003 数据称 标准和 0x06 x 1	08902	11:08:36.988	Ox3ED10	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	29 01 00 00		
06804 11:08:37.018 0x3ED30 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.28:01.00.00 06805 11:08:37.018 0x3EE30 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.28:01.00.00 06806 11:08:37.018 0x3EE30 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.28:01.00.00 06806 11:08:37.018 0x3EE20 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.28:01.00.00 06807 11:08:37.048 0x3EE704 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.22:01.00.00 06808 11:08:37.048 0x3EF67 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.22:01.00.00 08910 11:08:37.048 0x3EF29 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x 14:01.22:01.00.00 08910 11:08:37.048 0x3EF29 ehl 接收 0x0003 数据約 标准約 0x06 x	08903	11:08:36.988	Ox3ED75	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2A 01 00 00		
068005 11:08:37.018 0x3EE3C chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 14:01 2A:01 00 00 06806 11:08:37.018 0x3EEA0 chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 14:01 2A:01 00 00 06807 11:08:37.048 0x3EF04 chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 14:01 2A:01 00 00 06808 11:08:37.048 0x3EF04 chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 14:01 2D:01 00 00 06809 11:08:37.048 0x3EF04 chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 14:01 2D:01 00 00 06810 11:08:37.048 0x3EF09 chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 14:01 2D:01 00 00 06810 11:08:37.048 0x3EF09 chi 抽収 0x0003 動植物 Kr准輸 0x04 x 15:04 11:6F 06911 11:08:37.079 0x3F02F chi 抽収 0x0003 動植物 新准輸 0x06 x 14:01 2Z:01 00 00 08912 11:08:37.079 0x3F02F chi 抽収 0x0003 動植物 标准輸 0x06 x 5:0 5:11 00 70 08913 11:08:37.079 0x3F02F <	08904	11:08:37.018	Ox3EDD9	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2B 01 00 00		
06800 11:08:37.018 0x3EEA0 ehi 接收 0x0003 数据時時 标准時 0x06 x 14:01:2A:01:00:00 08907 11:08:37.048 0x3EF04 ehi 接收 0x0003 数据時時 标准時 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08907 11:08:37.048 0x3EF07 ehi 接收 0x0003 数据時時 标准時 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08909 11:08:37.048 0x3EF07 ehi 按收 0x0003 数据時時 标准前 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08909 11:08:37.048 0x3EF07 ehi 按收 0x0003 数据時時 标准前 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08910 11:08:37.079 0x3EF07 ehi 按比 0x0003 数据時時 标准前 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08912 11:08:37.079 0x3F0EF ehi 接收 0x0003 数据時時 标准輪 0x06 x 14:01:2C:01:00:00 08912 11:08:37.079 0x3F0EF ehi 接收 0x0003 数据時時 标准輪	08905	11:08:37.018	Ox3EE3C	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2A 01 00 00		
06907 11:06:37.048 0x3EF04 chi 接股 0x0003 数据称 标准箱 0x06 x 4 012 C 01 00 00 06908 11:06:37.048 0x3EF07 chi 接股 0x0003 数据称 标准箱 0x06 x 4 01 02 01 00 00 08309 11:06:37.048 0x3EF09 chi 接股 0x0003 数据称 标准箱 0x06 x 4 04 01 20 01 00 00 08309 11:06:37.048 0x3EF09 chi 接股 0x0003 数据称 标准箱 0x06 x 4 04 01 20 01 00 00 08301 11:06:37.049 0x3EF09 chi 接股 0x0003 数据称 标准输 0x04 x 5 04 11 6F 08311 11:06:37.079 0x3F08F chi 接股 0x0003 数据称 标准输 0x06 x 104 01 22 01 00 00 08312 11:06:37.079 0x3F08F chi 接股 0x0003 数据称 标准输 0x06 x 104 01 22 01 00 00 08313 11:06:37.079 0x3F02F chi 接股 0x0003 数据称 标准输 0x06 x 104 01 2A 01 00 00	08906	11:08:37.018	0x3EEAO	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2Å 01 00 00		
06900 11:06:37.048 0x3EF67 chl 接收 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 40 x 20 01 00 00 08309 11:08:37.048 0x3EFC9 chl 接股 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 4 01 20 01 00 00 08309 11:08:37.048 0x3EFC9 chl 接股 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 4 01 01 20 01 00 00 06910 11:08:37.047 0x3F02E chl 接股 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 104 01 22 01 00 00 08911 11:08:37.079 0x3F02E chl 接股 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 104 01 22 01 00 00 08912 11:08:37.079 0x3F02F chl 接股 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 104 01 2A 01 00 00 08913 11:08:37.079 0x3F02F chl 接股 0x0003 数据例 标准确 0x06 x 104 01 2A 01 00 00	08907	11:08:37.048	Ox3EF04	ch1	接收	0x0003	数据帧	标准帧	0x06	x D4 01	2C 01 00 00		
11:08:37:048 0x3FU38 0x3FU39 chl 初期以 0x0003 数11006 kr推動 0x06 x [14:01 21:01 00 00 08910 11:08:37:064 无 chl 发送 0x0003 数12006 标准帧 0x06 x [14:01 21:01 00 00 08911 11:08:37:079 0x3F022 chl 預報収 0x0003 新2306 所在地前 0x06 x [14:01 22:01 00 00 08912 11:08:37:079 0x3F02F chl 接收 0x0003 数1206 标准帧 0x06 x [14:01 22:01 00 00 08913 11:08:37:079 0x3F02F chl 接收 0x0003 数1206 标准帧 0x06 x [14:01 22:01 00 00	08908	11:08:37.048	Ox3EF67	ch1	接收	0x0003	数据响	标准帧	0x06	x D4 01	2D 01 00 00		
00910 11:05:37.079 0x3F0/2F ch1 支圧 0x00003 教理期例 环准期例 0x04 x 5A 04 11 6F 06911 11:06:37.079 0x3F0/2F ch1 接收 0x0003 教理解例 标准期 0x06 x 04 01 2C 10 00 00 06912 11:06:37.079 0x3F06F ch1 接收 0x0003 教理解例 标准解 0x06 x 04 01 2A 01 00 00 06913 11:08:37.079 0x3F06F ch1 接收 0x0003 教理解例 标准解 0x06 x 04 01 2A 01 00 00	08909	11:08:37.048	Ux3EFC9	chl	様版	0x0003	なり北京の白	転渡り	0x06	x 04 01	20 01 00 00	_	
06911 11:06:37:079 0x3F022 chi 接取の 0x0003 新規制約 标准用 0x06 x 144 01 2C 01 00 00 06912 11:06:37:079 0x3F06F chi 接取 0x0003 数据的 标准值 0x06 x 104 01 2A 01 00 00 06913 11:08:37:079 0x3F0CF chi 接取 0x0003 数据的 标准值 0x06 x 5A 05 11 00 70 00	08910	11:08:37.064	尤	chl	友医	0x0003	颈斑眼响	标准顺	0x04	x 5A 04	11 6F		
00912 11:00-37:019 0x3F00F chi 接收 0x0003 新規期間 存在期間 0x06 x 日4 01 2A 01 00 00 00913 11:08:37:079 0x3F0CF chi 接收 0x0003 数据時前 标准前 0x06 x 5A 05 11 00 70 00	08911	11:08:37.079	UX3FU2E	chi	接收	0x0003	会儿 1月中旬	「小准明	0x06	x 1)4 01	20 01 00 00		
OUGES II.OU.SI.018 UKSIOLE CIL 1550C UXUUUS 50,15790 10/ΕΡΝ UXUB X 56.05 II.00 /0.00	00912	11.00.37.079	0w2F0CF	chi	接收	0x0003	安贝士店中贝 米尔士属中占	1小/住中回	0.000	x D4 01	2A 01 00 00		
	00913	11.06.37.079	UXSFULF	chi	接收	0x0003	安果北西中贝	1小/住甲贝	00x06	X 5A U5	11 00 70 00		

Fig.17 Send "save configuration" command

Click on "Shutdown Device" in "Device Operation" and then reboot. Select "500Kbps" for the baud rate, the device will start up successfully.

For more details, please refer to the *manual* of the particular device and USB-CAN Tool debugging software installation and operation manual.