



STEPPING & SERVO MOTOR CONTROLLER'S OPTION

# MPL-29/ALPCIWXP

## 取扱説明書

(デバイスドライバ AL MCC05 ユニット編)

CB-09

C-770AL

CDB-5420-AL770

CAD-5410-AL770

C-771

CD-773/ADB5331A

USER'S MANUAL

本製品を使用する前に、この取扱説明書を良く読んで十分に理解してください。  
この取扱説明書は、いつでも取り出して読めるように保管してください。

MN0043

# 目次

1. 概要	4
2. 取扱説明書の構成	4
3. ご使用になる前に	5
3-1. DLL の使用上の注意	5
3-2. この取扱説明書の見方	6
3-3. AL 通信上の通信エラー	6
4. AL マスターボード対応 DLL	7
4-1. 環境設定	7
4-2. 構造体と関数	7
RESULT 構造体	8
環境設定ツール情報構造体	10
スレーブ情報構造体	11
環境設定ツール関数	12
環境設定直接関数	12
環境設定ツール情報読み出し関数	13
関数環境設定問い合わせ関数	13
AL 通信エラー累計回数読み出し関数	14
AL 通信エラー累計回数クリア関数	14
スレーブ情報読み出し関数	15
汎用 I/O PORT 読み出し関数	16
汎用 I/O PORT 書き込み関数	17
5. AL MCC05 ユニット対応 DLL	18
5-1. デバイスの制御	18
5-2. 汎用 I/O PORT の制御	18
5-3. モータ制御用 I/O の制御	19
5-4. 構造体と関数	20
RESULT 構造体	21
データ構造体	23
デバイスオープン関数	24
デバイスクローズ関数	25
DRIVE COMMAND 一括書き込み関数	25
DRIVE DATA PORT 一括書き込み関数	26
DRIVE COMMAND PORT 書き込み関数	26
DRIVE DATA1 PORT 書き込み関数	27
DRIVE DATA2 PORT 書き込み関数	27
DRIVE DATA3 PORT 書き込み関数	28
STATUS1 PORT 読み出し関数	28
STATUS2 PORT 読み出し関数	29
STATUS3 PORT 読み出し関数	29
STATUS4 PORT 読み出し関数	30
STATUS5 PORT 読み出し関数	30
DRIVE DATA PORT 一括読み出し関数	31
DRIVE DATA1 PORT 読み出し関数	31
DRIVE DATA2 PORT 読み出し関数	32
DRIVE DATA3 PORT 読み出し関数	32
READY WAIT 関数	33
READY WAIT 状態読み出し関数	33
READY WAIT 中止関数	34
COUNTER COMMAND 一括書き込み関数	34
COUNTER COMMAND PORT 書き込み関数	35
COUNTER DATA1 PORT 書き込み関数	35
COUNTER DATA2 PORT 書き込み関数	36
COUNTER DATA3 PORT 書き込み関数	36

汎用 I/O PORT オープン関数 .....	37
汎用 I/O PORT クローズ関数 .....	37
汎用 I/O PORT 一括読み出し関数 .....	38
汎用 I/O PORT 指定信号読み出し関数 .....	39
汎用 I/O PORT 一括書き込み関数 .....	40
汎用 I/O PORT 指定信号 LOW レベル書き込み関数 .....	41
汎用 I/O PORT 指定信号 HIGH レベル書き込み関数 .....	42
制御信号オープン関数 .....	43
制御信号クローズ関数 .....	44
制御信号読み出し関数 .....	45
制御信号指定ビット読み出し関数 .....	46
制御信号書き込み関数 .....	47
制御信号指定ビット ON 書き込み関数 .....	48
制御信号指定ビット OFF 書き込み関数 .....	49
データセット関数 .....	50
データゲット関数 .....	51
6. ソフト開発に必要なファイル .....	52
7. サンプルプログラム .....	53
7-1. 概要 .....	53
7-2. ご使用になる前に .....	53
7-3. 仕様 .....	54
8. トラブルシューティング .....	55

## 1. 概要

MPL-29/ALPCIWXP は、DOS/V パソコンの Windows 上で CB-09（AL シリーズ対応マスターボード）を使用し、AL シリーズ（弊社オリジナルステッピング&サーボモータコントローラシステム）上のスレーブユニットを動作させるための DLL ベースのドライバ関数です。

各関数は、次に示すスレーブユニット上の PORT のアクセス（読み出し/書き込み）を行う為のものです。スレーブユニット上の PORT については、各スレーブユニットの取扱説明書を御覧ください。

- ◎ C-770AL
- ◎ CB-08
- ◎ CDB-5420-AL770
- ◎ CAD-5410-AL770
- ◎ C-771
- ◎ CD-773/ADB5331A
- ◎ C-772
- ◎ CB-34/IO

以降、MPL-29/ALPCIWXP は、MPL-29 と称します。

## 2. 取扱説明書の構成

MPL-29 は、次に示すようにユニットまたはボードのタイプで分類された取扱説明書が用意されていますので、ご使用になるユニットまたはボードに該当する取扱説明書をご覧ください。

ユニットまたはボードのタイプ	ユニットまたはボード	取扱説明書
マスターボード	パソコン-スレーブユニット間のインタフェースボード <b>CB-09</b>	注.
MCC05 ユニット	パルスジェネレータ MCC05 を搭載したスレーブユニット <b>C-770AL      CDB-5420-AL770      CAD-5410-AL770</b> <b>C-771      CD-773/ADB5331A</b>	<b>AL MCC05 ユニット編</b> (当取扱説明書)
MCC06 ユニット	パルスジェネレータ MCC06 を搭載したスレーブユニット <b>C-772</b>	<b>AL MCC06 ユニット編</b>
I/O ユニット	汎用 I/O ポートを持つスレーブユニット <b>CB-08      CB-34/IO</b>	<b>AL I/O ユニット編</b>

注.AL MCC05 ユニット編、AL MCC06 ユニット編、AL I/O ユニット編いずれでも示しています。

### 3. ご使用になる前に

#### 3-1. DLL の使用上の注意

MPL-29 は、次に示すようにユニットまたはボードのタイプで分類された 4 つの DLL で構成されています。

ユーザアプリケーションは、使用するユニットまたはボードに該当する DLL の関数を呼び出して、モータコントロール及び、汎用 I/O PORT へのアクセスを行います。よってユーザアプリケーションは、最低でも 2 つの DLL が必要になります。

例.C-772 使用の場合

AlPciA.dll、Ac06A.dll が必要になります。

これによりヘッダーファイル(モジュール定義ファイル)、ライブラリーファイルも複数必要になります。

ユニットまたは ボードのタイプ	ユニットまたはボード	DLL
マスターボード	パソコン-スレーブユニット間のインタフェースボード <b>CB-09</b>	AlPciA.dll
MCC05 ユニット	パルスジェネレータ MCC05 を搭載したスレーブユニット <b>C-770AL      CDB-5420-AL770      CAD-5410-AL770</b> <b>C-771      CD-773/ADB5331A</b>	Ac05A.dll
MCC06 ユニット	パルスジェネレータ MCC06 を搭載したスレーブユニット <b>C-772</b>	Ac06A.dll
I/O ユニット	汎用 I/O ポートを持つスレーブユニット <b>CB-08      CB-34/IO</b>	AcIoA.dll

## 3-2. この取扱説明書の見方

### (1) 各種 DLL の関数と構造体

この取扱説明書の、各種 DLL の構造体、または関数は、次の形式で解説します。

---

○○○○構造体 ← 構造体の名称                      構造体が使用される関数が存在する DLL の名称 → ○○○○ DLL

---

○○○○ ← 構造体が使用される関数が対応するマスターボードまたはスレーブユニットの名称

---

#### 説明

..... → 構造体の説明

#### 書式

C言語 ..... → C言語で、構造体を使用するときの定義

VB ..... → Visual Basic で、構造体を使用するときの定義

VB.NET ..... → Visual Basic.NET で、構造体を使用するときの定義

Delphi ..... → Delphi で、構造体を使用するときの定義

#### メンバ

..... → 構造体のメンバに格納される値の説明

---



---

○○○○関数 ← 関数の名称                                      関数が存在する DLL の名称 → ○○○○ DLL

---

○○○○ ← 関数が対応するマスターボードまたはスレーブユニットの名称

---

#### 機能

..... → 関数の機能の説明

#### 書式

C言語 ..... → C言語で、関数を使用するときの定義

VB ..... → Visual Basic で、関数を使用するときの定義

VB.NET ..... → Visual Basic.NET で、関数を使用するときの定義

Delphi ..... → Delphi で、関数を使用するときの定義

#### 引数

..... → 関数の各引数に指定する値の説明

#### 戻り値

..... → 関数の戻り値の説明

---

## 3-3. AL 通信上の通信エラー

AL 通信上の通信エラーが発生した場合、環境設定ツール関数または環境設定直接関数を実行しない限り、エラーはクリアされません。AL 通信上の通信エラーが発生した場合、再度、環境設定ツール関数または環境設定直接関数を実行してください。

※ AL 通信エラーについては、CB-09 の取扱説明書をご覧ください。

## 4. AL マスターボード対応 DLL

### 4-1. 環境設定

AL マスターボード対応 DLL では、リトライ回数、AL 通信ボーレートを内部に記憶しています。これらの情報のことを環境設定情報と称します。MPL-29 の各種ライブラリ関数を実行することによる AL シリーズ通信は、環境設定情報をもとに行われるため、ユーザアプリケーションは、次のいずれかの方法により、環境設定情報を設定しなければなりません。

この章では、AL マスターボード対応 DLL を、単にマスターボード DLL と称します。

#### (1) 環境設定ツールによる設定

環境設定ツールは、画面上から手動操作により環境設定情報を設定するためのツールです。環境設定ツールを使用した場合、環境設定情報に変更があっても、ユーザアプリケーションの修正と再コンパイルが不要になります。環境設定ツールで設定した環境設定情報は、[環境設定ツール関数](#)でマスターボード DLL 内部に取り込まれます。この情報をもとに、マスターボードの初期化が実行されるため、[環境設定ツール関数](#)は、ユーザアプリケーションの先頭で実行してください。

#### (2) ユーザアプリケーションによる直接設定

ユーザアプリケーションから[環境設定直接関数](#)を実行して、環境設定情報を指定します。[環境設定直接関数](#)が実行されると、指定された環境設定情報は、マスターボード DLL 内部に取り込まれます。この情報をもとに、マスターボードの初期化が実行されるため、[環境設定直接関数](#)は、ユーザアプリケーションの先頭で実行してください。

### 4-2. 構造体と関数

#### ● 構造体一覧

構造体名	説明
<a href="#">RESULT 構造体</a>	関数を実行した結果を格納
<a href="#">環境設定ツール情報構造体</a>	環境設定情報を格納
<a href="#">スレーブ情報構造体</a>	全スレーブのスレーブタイプを格納

#### ● 関数一覧

関数名	機能
<a href="#">環境設定ツール関数</a>	環境設定ツールで設定した情報で環境設定
<a href="#">環境設定直接関数</a>	設定値を直接指定して環境設定
<a href="#">環境設定ツール情報読み出し関数</a>	環境設定ツールで設定された情報の読み出し
<a href="#">関数環境設定問い合わせ関数</a>	すでに環境設定が行われているかの問い合わせ
<a href="#">AL 通信エラー累計回数読み出し関数</a>	AL 通信上で発生したエラーの累計回数の読み出し
<a href="#">AL 通信エラー累計回数クリア関数</a>	AL 通信上で発生したエラーの累計回数のクリア
<a href="#">スレーブ情報読み出し関数</a>	全スレーブのスレーブタイプの読み出し
<a href="#">汎用 I/O PORT 読み出し関数</a>	マスターボードの汎用 I/O PORT の状態を読み出し
<a href="#">汎用 I/O PORT 書き込み関数</a>	マスターボードの汎用 I/O PORT に書き込み

## RESULT 構造体

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 説明

マスターボード DLL の関数を実行した結果が格納されます。

## 書式

**C 言語** typedef struct ALK\_TAG\_S\_RESULT {  
    WORD *ALK\_Result*[4];  
} ALK\_S\_RESULT;

**VB** Type ALK\_S\_RESULT  
    *ALK\_Result*(1 To 4) As Integer  
End Type

**VB.NET** Structure ALK\_S\_RESULT  
    <MarshalAs(UnmanagedType.ByValArray, SizeConst:=4)> Public *ALK\_Result*() As Short  
    Public Sub Initialize()  
        ReDim *ALK\_Result*(4)  
    End Sub  
End Structure

**Delphi** ALK\_S\_RESULT = record  
    *ALK\_Result*: array[1..4] of WORD;  
end;

## メンバ

次に示すメンバは、C 言語で表記しています。C 言語の *ALK\_Result*[0]～*ALK\_Result*[3]は、Visual Basic では *ALK\_Result*(1)～*ALK\_Result*(4)、Visual Basic.NET では *ALK\_Result*(0)～*ALK\_Result*(3)、Delphi では *ALK\_Result*[1]～*ALK\_Result*[4]に対応します。

*ALK\_Result*[0] …… 実行された関数を示します。このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値	実行された関数	値	実行された関数
1	<a href="#">環境設定ツール関数</a>	150	<a href="#">汎用 I/O PORT 読み出し関数</a>
2	<a href="#">環境設定直接関数</a>	151	<a href="#">汎用 I/O PORT 書き込み関数</a>
100	<a href="#">環境設定ツール情報読み出し関数</a>		
101	<a href="#">スレーブ情報読み出し関数</a>		
102	<a href="#">AL 通信エラー累計回数読み出し関数</a>		
103	<a href="#">AL 通信エラー累計回数クリア関数</a>		

値は 10 進表記です。

*ALK\_Result*[1] …… 実行結果を示します。このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値	実行結果
0	関数の実行が正常に終了しました
1	DLL 内部で API エラーが発生しました
2	NULL ポインタが指定されています
3	カーネルドライバがロードされていません。またはカーネルドライバでエラーが発生しました
4	指定したパラメータが設定範囲を超えています
5	マスターボードに RESET が入力されました
8	環境設定されていません
19	マスターボードが検出できません
20	マスターボードから不正なデータを受信しました
21	マスターボードが 4 枚以上検出されました
22	指定されたボード番号に該当するボードがありません
28	ボード番号が重複しています
31	DLL が複数のプロセスから同時に使用されました

値は 10 進表記です。



*ALK\_Result [2]* …… マスターボード、スレーブユニット上で発生したエラーを示します。  
このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値	実行結果
0 (H'00)	エラーは発生しませんでした
1 ~ 127 (H'01 ~ H'7F)	スレーブユニット固有のエラーです。各スレーブの取扱説明書をご覧ください
128 (H'80h)	初期化エラー（スレーブユニットが不正に電源 OFF または RESET されました）
129 (H'81h)	シリアルエラー（スレーブユニットからの受信時にエラーが発生しました）
130 (H'82h)	タイムアウトエラー（スレーブユニットへの送信時にエラーが発生しました）

値は 10 進表記です。()内は、16 進表記です。

*ALK\_Result [3]* …… 将来の拡張用です。

## 環境設定ツール情報構造体

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 説明

環境設定情報が格納されます。

## 書式

```
C言語 typedef struct ALK_TAG_S_ENVIRONMENT_INFO {
    WORD ALK_Ch1;
    WORD ALK_Ch2;
    WORD ALK_Ch3;
    WORD ALK_Retry;
    WORD ALK_RsBaudRate;
    WORD ALK_AlBaudRate;
} ALK_S_ENVIRONMENT_INFO;
```

```
VB Type ALK_S_ENVIRONMENT_INFO
    ALK_Ch1 As Integer
    ALK_Ch2 As Integer
    ALK_Ch3 As Integer
    ALK_Retry As Integer
    ALK_RsBaudRate As Integer
    ALK_AlBaudRate As Integer
End Type
```

```
VB.NET Structure ALK_S_ENVIRONMENT_INFO
    Dim ALK_Ch1 As Short
    Dim ALK_Ch2 As Short
    Dim ALK_Ch3 As Short
    Dim ALK_Retry As Short
    Dim ALK_RsBaudRate As Short
    Dim ALK_AlBaudRate As Short
End Structure
```

```
Delphi ALK_S_ENVIRONMENT_INFO = record
    ALK_Ch1: WORD;
    ALK_Ch2: WORD;
    ALK_Ch3: WORD;
    ALK_Retry: WORD;
    ALK_RsBaudRate: WORD;
    ALK_AlBaudRate: WORD;
end;
```

## メンバ

- ALK\_Ch1* ... 1 番目に認識されているマスターボードのボード番号が格納されます。0～9のいずれかになります。
- ALK\_Ch2* ... 2 番目に認識されているマスターボードのボード番号が格納されます。0～9のいずれかになります。認識されているボードがない場合、H'FF が格納されます。
- ALK\_Ch3* ... 3 番目に認識されているマスターボードのボード番号が格納されます。0～9のいずれかになります。認識されているボードがない場合、H'FF が格納されます。
- Retry* ... 環境設定ツールで設定したリトライ回数が格納されます。0～3のいずれかになります。
- RsBaudRate* ... 0 が格納されます。
- AlBaudRate* ... 環境設定ツールで設定した AL 通信ボーレートが格納されます。このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値（識別子）	値（数値）	AL 通信ボーレート
ALK_RATE_9765	0	9765bps
ALK_RATE_39062	1	39062bps
ALK_RATE_156250	2	156250bps
ALK_RATE_625000	3	625000bps

値（数値）は、10 進表記です。

## スレーブ情報構造体

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 説明

全スレーブのスレーブタイプを格納します。

## 書式

**C 言語** typedef struct ALK\_TAG\_S\_SLAVE\_INFO {  
    WORD ALK\_SlaveType[31];  
} ALK\_S\_SLAVE\_INFO;

**VB** Type ALK\_S\_SLAVE\_INFO  
    ALK\_SlaveType(1 To 31) As Integer  
End Type

**VB.NET** Structure ALK\_S\_SLAVE\_INFO  
    <MarshalAs(UnmanagedType.ByValArray, SizeConst:=31)> Public ALK\_SlaveType() As Short  
    Public Sub Initialize()  
        ReDim ALK\_SlaveType(31)  
    End Sub  
End Structure

**Delphi** ALK\_S\_SLAVE\_INFO = record  
    ALK\_SlaveType : array[1..31] of WORD;  
end;

## メンバ

次に示すメンバは、C 言語で表記しています。C 言語の *ALK\_SlaveType [0]*～*ALK\_SlaveType [30]*は、Visual Basic では *ALK\_SlaveType (1)*～*ALK\_SlaveType (31)*、Visual Basic.NET では *ALK\_SlaveType (0)*～*ALK\_SlaveType (30)*、Delphi では *ALK\_SlaveType [1]*～*ALK\_SlaveType [31]*に対応します。

*ALK\_SlaveType [0]*     … スレーブアドレス H'01 に接続されているスレーブのスレーブタイプが格納されます。  
    …

*ALK\_SlaveType [30]*   … スレーブアドレス H'1F に接続されているスレーブのスレーブタイプが格納されます。  
    スレーブが接続されていない場合、これらのメンバには H'FF が格納されます。  
    スレーブが接続されている場合、これらのメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値（識別子）	値（数値）	スレーブタイプ
ALK_SLAVE_C770	H'00	C-770AL
ALK_SLAVE_CB08	H'10	CB-08
ALK_SLAVE_CDB770	H'20	CDB-5420-AL770
ALK_SLAVE_CAD770	H'21	CAD-5410-AL770
ALK_SLAVE_C771	H'01	C-771
ALK_SLAVE_C772	H'02	C-772
ALK_SLAVE_CD773	H'22	CD-773/ADB5331A
ALK_SLAVE_CB34	H'11	CB-34

## 環境設定ツール関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機能

環境設定ツールで設定した情報で環境設定を行います。

## 書式

**C 言語** `BOOL ALK_EnvironmentInfo_Tool(ALK_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function ALK_EnvironmentInfo_Tool(psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function ALK_EnvironmentInfo_Tool(ByRef psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function ALK_EnvironmentInfo_Tool(var psResult: ALK_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 環境設定直接関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機能

リトライ回数、AL 通信ポーレートを直接指定して環境設定を行います。

## 書式

**C 言語** `BOOL ALK_Environment_Direct(WORD Retry, WORD RsBaudRate, WORD AlBaudRate, ALK_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function ALK_Environment_Direct(ByVal Retry As Integer, ByVal RsBaudRate As Integer, ByVal AlBaudRate As Integer, psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function ALK_Environment_Direct(ByVal Retry As Short, ByVal RsBaudRate As Short, ByVal AlBaudRate As Short, ByRef psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function ALK_Environment_Direct(Retry: WORD; RsBaudRate: WORD; AlBaudRate: WORD; var psResult: ALK_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

*Retry* …… リトライ回数を指定します。0～3 のいずれかになります。

*RsBaudRate* …… 0 を指定します。

*AlBaudRate* …… AL 通信ポーレートを指定します。

引数 <i>AlBaudRate</i> の値	AL 通信ポーレート
ALK_RATE_9765	9765bps
ALK_RATE_39062	39062bps
ALK_RATE_156250	156250bps
ALK_RATE_625000	625000bps

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 環境設定ツール情報読み出し関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機 能

環境設定ツールで設定された情報を読み出します。

## 書 式

**C 言語** `BOOL ALK_EnvironmentInfo_Read (ALK_S_ENVIRONMENT_INFO FAR *psEnvInfo, ALK_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function ALK_EnvironmentInfo_Read (psEnvInfo As ALK_S_ENVIRONMENT_INFO, psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function ALK_EnvironmentInfo_Read (ByRef psEnvInfo As ALK_S_ENVIRONMENT_INFO, ByRef psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function ALK_EnvironmentInfo_Read (var psEnvInfo: ALK_S_ENVIRONMENT_INFO; var psResult: ALK_S_RESULT): Boolean;`

## 引 数

- psEnvInfo* …… 環境設定ツールで設定された情報が格納される [環境設定ツール情報構造体](#) のポインタを指定します。
- psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 関数環境設定問い合わせ関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機 能

すでに環境設定が行われているかを問い合わせます。

## 書 式

**C 言語** `BOOL ALK_Environment_Inquiry (VOID);`

**VB** `Function ALK_Environment_Inquiry () As Boolean`

**VB.NET** `Function ALK_Environment_Inquiry () As Boolean`

**Delphi** `function ALK_Environment_Inquiry: Boolean;`

## 引 数

この関数に、引数はありません。

## 戻り値

すでに環境設定が行われている場合は TRUE (1)、環境設定が行われていない場合は FALSE (0) を返します。

## AL 通信エラー累計回数読み出し関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機 能

AL 通信上で発生したエラーの累計回数を読み出します。

## 書 式

**C 言語** BOOL ALK\_Err\_Count (WORD *IfNo*, WORD FAR \**pCount*, ALK\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function ALK\_Err\_Count (ByVal *IfNo* As Integer, *pCount* As Integer, *psResult* As ALK\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function ALK\_Err\_Count (ByVal *IfNo* As Short, ByRef *pCount* As Short, ByRef *psResult* As ALK\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function ALK\_Err\_Count (*IfNo*: WORD, var *pCount*: WORD, var *psResult*: ALK\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*IfNo* …… I/F 番号を指定します。

マスターのボード／ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)

*pCount* …… エラーの累計回数が格納される変数のポインタを指定します。

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## AL 通信エラー累計回数クリア関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機 能

AL 通信エラー累計回数を 0 にします。

## 書 式

**C 言語** BOOL ALK\_Err\_Clear (WORD *IfNo*, ALK\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function ALK\_Err\_Clear (ByVal *IfNo* As Integer, *psResult* As ALK\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function ALK\_Err\_Clear (ByVal *IfNo* As Short, ByRef *psResult* As ALK\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function ALK\_Err\_Clear (*IfNo*: WORD, var *psResult*: ALK\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*IfNo* …… I/F 番号を指定します。

マスターのボード／ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## スレーブ情報読み出し関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機 能

スレーブアドレス H'01 ～ H'1F に接続されているスレーブのスレーブタイプを読み出します。

## 書 式

**C 言語** `BOOL ALK_SlaveInfo_Read (WORD IfNo, ALK_S_SLAVE_INFO FAR *psSlvInfo, ALK_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function ALK_SlaveInfo_Read (ByVal IfNo As Integer, psSlvInfo As ALK_S_SLAVE_INFO, psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function ALK_SlaveInfo_Read (ByVal IfNo As Short, ByRef psSlvInfo As ALK_S_SLAVE_INFO, ByRef psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function ALK_SlaveInfo_Read (IfNo: WORD; var psSlvInfo: ALK_S_SLAVE_INFO; var psResult: ALK_S_RESULT): Boolean;`

## 引 数

*IfNo* … I/F 番号を指定します。

マスターのボード／ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ～ 9)

*psSlvInfo* … スレーブ情報が格納される [スレーブ情報構造体](#) のポインタを指定します。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 汎用 I/O PORT 読み出し関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機能

I/F 番号を指定して、マスターボードの汎用 I/O PORT の状態を読み出します。

## 書式

**C 言語** `BOOL ALK_Inp (WORD IfNo, WORD FAR *pData, ALK_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function ALK_Inp (ByVal IfNo As Integer, pData As Integer, psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function ALK_Inp (ByVal IfNo As Short, ByRef pData As Short, ByRef psResult As ALK_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function ALK_Inp (IfNo: WORD; var pData: WORD; var psResult: ACIO_S_RESULT) : Boolean;`

## 引数

*IfNo* … I/F 番号を指定します。

マスターのボード/ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)

*pData* … 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
変数の内容は、次のようになります。

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	$\overline{\text{IN1}}$	$\overline{\text{IN0}}$	0	0	$\overline{\text{OUT1}}$	$\overline{\text{OUT0}}$

HIGH レベルのときに 0、LOW レベルのときに 1 が読み出されます。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



## 汎用 I/O PORT 書き込み関数

AL マスターボード対応 DLL

CB-09

## 機能

I/F 番号を指定して、マスターボードの汎用 I/O PORT にデータを書き込みます。

## 書式

**C 言語** BOOL ALK\_Outp(WORD *IfNo*, WORD FAR \**pData*, ALK\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function ALK\_Outp(ByVal *IfNo* As Integer, *pData* As Integer, *psResult* As ALK\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function ALK\_Outp(ByVal *IfNo* As Short, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As ALK\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function ALK\_Outp(*IfNo*: WORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: ACIO\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*IfNo* … I/F 番号を指定します。

マスターのボード/ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)

*pData* … 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
変数の内容は、次のようになります。

2 <sup>15</sup>	2 <sup>14</sup>	2 <sup>13</sup>	2 <sup>12</sup>	2 <sup>11</sup>	2 <sup>10</sup>	2 <sup>9</sup>	2 <sup>8</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	OUT1	OUT0

HIGH レベルにするときに 0、LOW レベルにするときに 1 を書き込みます。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 5. AL MCC05 ユニット対応 DLL

AL MCC05 ユニット対応 DLL は、パルスジェネレータ MCC05 を搭載したスレーブユニット上の、MCC05、汎用 I/O PORT、モータ制御用 I/O を制御するための各種関数を備えています。

この章では、AL MCC05 ユニット対応 DLL を、単に MCC05 DLL と称します。

### 5-1. デバイスの制御

MCC05 の 1 軸分を、デバイスと称します。

デバイスを制御するための説明をします。

#### (1) デバイス上の PORT の説明

MCC05 DLL は、デバイス上の PORT を直接制御します。

スレーブユニット	デバイス上の PORT
C-770AL, CDB-5420-AL770, CAD-5410-AL770, C-771, CD-773/ADB5331A	DRIVE COMMAND PORT DRIVE DATA1 PORT DRIVE DATA2 PORT DRIVE DATA3 PORT STATUS1 PORT STATUS2 PORT STATUS3 PORT STATUS4 PORT STATUS5 PORT COUNTER COMMAND PORT COUNTER DATA1 PORT COUNTER DATA2 PORT COUNTER DATA3 PORT

#### (2) デバイスのオープンとクローズ

デバイスを制御する前に、デバイスをオープンし、デバイスハンドルを取得します。以降、デバイスを制御する関数を実行する際に、このデバイスハンドルを指定します。

デバイスハンドルは、デバイスをクローズするまで有効です。ユーザアプリケーション終了時は、必ずデバイスをクローズしてください。クローズが行われていないと、以降正常に動作しません。

### 5-2. 汎用 I/O PORT の制御

スレーブユニット上の汎用 I/O PORT を制御するための説明をします。

#### (1) 汎用 I/O PORT の説明

MCC05 DLL は、汎用 I/O PORT を直接制御します。

スレーブユニット	汎用 I/O PORT
C-770AL	あり
CDB-5420-AL770	なし
CAD-5410-AL770	なし
C-771	なし
CD-773/ADB5331A	なし

#### (2) 汎用 I/O PORT のオープンとクローズ

I/O PORT を制御する前に、I/O PORT をオープンし、I/O PORT ハンドルを取得します。以降、I/O PORT を制御する関数を実行する際に、この I/O PORT ハンドルを指定します。

I/O PORT ハンドルは、I/O PORT をクローズするまで有効です。ユーザアプリケーション終了時は、必ず I/O PORT をクローズしてください。クローズが行われていないと、以降正常に動作しません。

### 5-3. モータ制御用 I/O の制御

スレーブユニット上のモータ制御用 I/O を制御するための説明をします。

#### (1) モータ制御用 I/O の説明

MCC05 DLL は、モータ制御用 I/O を直接制御します。

スレーブユニット	モータ制御用 I/O
C-770AL	なし
CDB-5420-AL770	制御信号
CAD-5410-AL770	制御信号
C-771	制御 I/O PORT
CD-773/ADB5331A	制御 I/O PORT

#### (2) 制御信号または制御 I/O PORT のオープンとクローズ

モータ制御用 I/O を制御する前に、制御信号または制御 I/O PORT をオープンし、制御信号ハンドルを取得します。以降、制御信号または制御 I/O PORT を制御する関数を実行する際に、この制御信号ハンドルを指定します。制御信号ハンドルは、制御信号または制御 I/O PORT をクローズするまで有効です。ユーザアプリケーション終了時は、必ず制御信号または制御 I/O PORT をクローズしてください。クローズが行われていないと、以降正常に動作しません。

## 5-4. 構造体と関数

## ● 構造体一覧

構造体名	説明
<a href="#">RESULT 構造体</a> <a href="#">データ構造体</a>	関数を実行した結果を格納 デバイスに一括でアクセスするためのデータを格納

## ● 関数一覧

関数名	機能
<a href="#">デバイスオープン関数</a>	デバイスのオープン
<a href="#">デバイスクローズ関数</a>	デバイスのクローズ
<a href="#">DRIVE COMMAND 一括書き込み関数</a>	DRIVE COMMAND, DATA1~3 PORT に一括書き込み
<a href="#">DRIVE DATA PORT 一括書き込み関数</a>	DRIVE DATA1~3 PORT に一括書き込み
<a href="#">DRIVE COMMAND PORT 書き込み関数</a>	DRIVE COMMAND PORT に書き込み
<a href="#">DRIVE DATA1 PORT 書き込み関数</a>	DRIVE DATA1 PORT に書き込み
<a href="#">DRIVE DATA2 PORT 書き込み関数</a>	DRIVE DATA2 PORT に書き込み
<a href="#">DRIVE DATA3 PORT 書き込み関数</a>	DRIVE DATA3 PORT に書き込み
<a href="#">STATUS1 PORT 読み出し関数</a>	STATUS1 PORT の読み出し
<a href="#">STATUS2 PORT 読み出し関数</a>	STATUS2 PORT の読み出し
<a href="#">STATUS3 PORT 読み出し関数</a>	STATUS3 PORT の読み出し
<a href="#">STATUS4 PORT 読み出し関数</a>	STATUS4 PORT の読み出し
<a href="#">STATUS5 PORT 読み出し関数</a>	STATUS5 PORT の読み出し
<a href="#">DRIVE DATA PORT 一括読み出し関数</a>	DRIVE DATA1~3 PORT の一括読み出し
<a href="#">DRIVE DATA1 PORT 読み出し関数</a>	DRIVE DATA1 PORT の読み出し
<a href="#">DRIVE DATA2 PORT 読み出し関数</a>	DRIVE DATA2 PORT の読み出し
<a href="#">DRIVE DATA3 PORT 読み出し関数</a>	DRIVE DATA3 PORT の読み出し
<a href="#">READY WAIT 関数</a>	READY になるまで待機
<a href="#">READY WAIT 状態読み出し関数</a>	<a href="#">READY WAIT 関数</a> の状態の読み出し
<a href="#">READY WAIT 中止関数</a>	<a href="#">READY WAIT 関数</a> の READY 待ちを中止
<a href="#">COUNTER COMMAND 一括書き込み関数</a>	COUNTER COMMAND, DATA1~3 PORT に一括書き込み
<a href="#">COUNTER COMMAND PORT 書き込み関数</a>	COUNTER COMMAND PORT に書き込み
<a href="#">COUNTER DATA1 PORT 書き込み関数</a>	COUNTER DATA1 PORT に書き込み
<a href="#">COUNTER DATA2 PORT 書き込み関数</a>	COUNTER DATA2 PORT に書き込み
<a href="#">COUNTER DATA3 PORT 書き込み関数</a>	COUNTER DATA3 PORT に書き込み
<a href="#">汎用 I/O PORT オープン関数</a>	汎用 I/O PORT のオープン
<a href="#">汎用 I/O PORT クローズ関数</a>	汎用 I/O PORT のクローズ
<a href="#">汎用 I/O PORT 一括読み出し関数</a>	汎用 I/O PORT の状態を一括読み出し
<a href="#">汎用 I/O PORT 指定信号読み出し関数</a>	汎用 I/O PORT の指定信号の状態の読み出し
<a href="#">汎用 I/O PORT 一括書き込み関数</a>	汎用 I/O PORT に一括書き込み
<a href="#">汎用 I/O PORT 指定信号 LOW レベル書き込み関数</a>	汎用 I/O PORT の指定信号に LOW レベルを書き込み
<a href="#">汎用 I/O PORT 指定信号 HIGH レベル書き込み関数</a>	汎用 I/O PORT の指定信号に HIGH レベルを書き込み
<a href="#">制御信号オープン関数</a>	制御信号のオープン
<a href="#">制御信号クローズ関数</a>	制御信号のクローズ
<a href="#">制御信号読み出し関数</a>	制御信号の状態を読み出し
<a href="#">制御信号指定ビット読み出し関数</a>	制御信号の指定ビットの状態を読み出し
<a href="#">制御信号書き込み関数</a>	制御信号に書き込み
<a href="#">制御信号指定ビット ON 書き込み関数</a>	制御信号の指定ビットに ON を書き込み
<a href="#">制御信号指定ビット OFF 書き込み関数</a>	制御信号の指定ビットに OFF を書き込み
<a href="#">データセット関数</a>	24 ビットデータを <a href="#">データ構造体</a> に格納
<a href="#">データゲット関数</a>	<a href="#">データ構造体</a> のデータを 24 ビットデータに変換

## RESULT 構造体

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 説明

MCC05 DLL 関数を実行した結果が格納されます。

## 書式

**C 言語** typedef struct AC05\_TAG\_S\_RESULT {  
     WORD AC05\_Result[4];  
 } AC05\_S\_RESULT;

**VB** Type AC05\_S\_RESULT  
     AC05\_Result(1 To 4) As Integer  
 End Type

**VB.NET** Structure AC05\_S\_RESULT  
     <MarshalAs(UnmanagedType.ByValArray, SizeConst:=4)> Public AC05\_Result() As Short  
     Public Sub Initialize()  
         ReDim AC05\_Result(4)  
     End Sub  
 End Structure

**Delphi** AC05\_S\_RESULT = record  
     AC05\_Result: array[1..4] of WORD;  
 end;

## メンバ

次に示すメンバは、C 言語で表記しています。C 言語の AC05\_Result [0]～ AC05\_Result [3]は、Visual Basic では AC05\_Result (1)～ AC05\_Result (4)、Visual Basic.NET では AC05\_Result (0)～ AC05\_Result (3)、Delphi では AC05\_Result [1]～ AC05\_Result [4]に対応します。

AC05\_Result [0] …… 実行された関数を示します。このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値	実行された関数	値	実行された関数
10	<a href="#">デバイスオープン関数</a>	64	<a href="#">汎用 I/O PORT 一括書き込み関数</a>
11	<a href="#">デバイスクローズ関数</a>	67	<a href="#">汎用 I/O PORT 指定信号 LOW レベル書き込み関数</a>
20	<a href="#">DRIVE COMMAND PORT 書き込み関数</a>	68	<a href="#">汎用 I/O PORT 指定信号 HIGH レベル書き込み関数</a>
21	<a href="#">DRIVE DATA1 PORT 書き込み関数</a>	70	<a href="#">制御信号オープン関数</a>
22	<a href="#">DRIVE DATA2 PORT 書き込み関数</a>	71	<a href="#">制御信号クローズ関数</a>
23	<a href="#">DRIVE DATA3 PORT 書き込み関数</a>	72	<a href="#">制御信号読み出し関数</a>
30	<a href="#">COUNTER COMMAND PORT 書き込み関数</a>	73	<a href="#">制御信号書き込み関数</a>
31	<a href="#">COUNTER DATA1 PORT 書き込み関数</a>	74	<a href="#">制御信号指定ビット読み出し関数</a>
32	<a href="#">COUNTER DATA2 PORT 書き込み関数</a>	75	<a href="#">制御信号指定ビット ON 書き込み関数</a>
33	<a href="#">COUNTER DATA3 PORT 書き込み関数</a>	76	<a href="#">制御信号指定ビット OFF 書き込み関数</a>
41	<a href="#">STATUS1 PORT 読み出し関数</a>	80	<a href="#">READY WAIT 関数</a>
42	<a href="#">STATUS2 PORT 読み出し関数</a>	81	<a href="#">READY WAIT 状態読み出し関数</a>
43	<a href="#">STATUS3 PORT 読み出し関数</a>	82	<a href="#">READY WAIT 中止関数</a>
44	<a href="#">STATUS4 PORT 読み出し関数</a>	90	<a href="#">DRIVE COMMAND 一括書き込み関数</a>
45	<a href="#">STATUS5 PORT 読み出し関数</a>	91	<a href="#">DRIVE DATA PORT 一括読み出し関数</a>
51	<a href="#">DRIVE DATA1 PORT 読み出し関数</a>	92	<a href="#">COUNTER COMMAND 一括書き込み関数</a>
52	<a href="#">DRIVE DATA2 PORT 読み出し関数</a>	93	<a href="#">DRIVE DATA PORT 一括書き込み関数</a>
53	<a href="#">DRIVE DATA3 PORT 読み出し関数</a>		
60	<a href="#">汎用 I/O PORT オープン関数</a>		
61	<a href="#">汎用 I/O PORT クローズ関数</a>		
62	<a href="#">汎用 I/O PORT 一括読み出し関数</a>		
63	<a href="#">汎用 I/O PORT 指定信号読み出し関数</a>		

値は 10 進表記です。

AC05\_Result [1] …… 実行結果を示します。このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値	実行結果
0	関数の実行が正常に終了しました
1	DLL 内部で API エラーが発生しました
2	NULL ポインタが指定されています
3	カーネルドライバがロードされていません。またはカーネルドライバでエラーが発生しました
4	指定したパラメータが設定範囲を超えています
5	マスターボードに RESET が入力されました
6	ハンドルの値が範囲外です
8	環境設定されていません
9	指定されたアドレスにスレーブが接続されていません
10	指定したスレーブタイプと実際に接続されているスレーブのタイプが異なります
11	接続されているスレーブでは、関数の実行ができません
12	指定されたデバイス、汎用 I/O PORT、制御信号（制御 I/O PORT）は、オープンされていません
13	指定されたデバイス、汎用 I/O PORT、制御信号（制御 I/O PORT）は、すでにオープンされています
14	<a href="#">READY WAIT 関数</a> が TIME OVER で終了しています
15	WM_QUIT メッセージを受信しました
16	READY WAIT 中に <a href="#">READY WAIT 中止関数</a> が実行されました
17	同一デバイスの <a href="#">READY WAIT 関数</a> が複数同時に実行されました
18	デバイス又は、I/O PORT 数が最大値を越えています
20	マスターボードから不正なデータを受信しました
21	マスターボードが 4 枚以上検出されました
22	指定されたボード番号に該当するボードがありません
28	ボード番号が重複しています
29	現在のスレッドからは、操作出来ません
30	マスターボード DLL が見つかりません

値は 10 進表記です。

AC05\_Result [2] …… マスターボード、スレーブユニット上で発生したエラーを示します。  
このメンバに格納される値は、次のいずれかです。

値	実行結果
0	(H'00) エラーは発生しませんでした
1 ~ 127	(H'01 ~ H'7F) スレーブユニット固有のエラーです。各スレーブの取扱説明書をご覧ください
128	(H'80h) 初期化エラー（スレーブユニットが不正に電源 OFF または RESET されました）
129	(H'81h) シリアルエラー（スレーブユニットからの受信時にエラーが発生しました）
130	(H'82h) タイムアウトエラー（スレーブユニットへの送信時にエラーが発生しました）

値は 10 進表記です。()内は、16 進表記です。

AC05\_Result [3] …… 将来の拡張用です。

## データ構造体

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 説明

データを一括で読み書きするときに使用します。

## ● データを一括で読み書きするとき

- ・ DRIVE DATA1 PORT、DRIVE DATA2 PORT、DRIVE DATA3 PORT のデータを一括で書き込むとき
- ・ DRIVE DATA1 PORT、DRIVE DATA2 PORT、DRIVE DATA3 PORT のデータを一括で読み出すとき
- ・ COUNTER DATA1 PORT、COUNTER DATA2 PORT、COUNTER DATA3 PORT のデータを一括で書き込むとき

## 書式

**C 言語** typedef struct AC05\_TAG\_S\_DATA {  
    WORD AC05\_Data [4];  
} AC05\_S\_DATA;

**VB** Type AC05\_S\_DATA  
    AC05\_Data (1 To 4) As Integer  
End Type

**VB.NET** Structure AC05\_S\_DATA  
    <MarshalAs (UnmanagedType.ByValArray, SizeConst:=4)> Public AC05\_Data () As Short  
    Public Sub Initialize ()  
        ReDim AC05\_Data (4)  
    End Sub  
End Structure

**Delphi** AC05\_S\_DATA = record  
    AC05\_Data: array [1..4] of WORD;  
end;

## メンバ

次に示すメンバは、C 言語で表記しています。C 言語の AC05\_Data [0]～AC05\_Data [3]は、Visual Basic では AC05\_Data (1)～AC05\_Data (4)、Visual Basic.NET では AC05\_Data (0)～AC05\_Data (3)、Delphi では AC05\_Data [1]～AC05\_Data [4]に対応します。

AC05\_Data [0]   … DRIVE DATA1 PORT、COUNTER DATA1 PORT のいずれかの内容を格納します。  
AC05\_Data [1]   … DRIVE DATA2 PORT、COUNTER DATA2 PORT のいずれかの内容を格納します。  
AC05\_Data [2]   … DRIVE DATA3 PORT、COUNTER DATA3 PORT のいずれかの内容を格納します。  
AC05\_Data [3]   … 将来の拡張用です。

## デバイスオープン関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

I/F 番号、スレーブアドレス、軸、スレーブタイプを指定して、デバイスをオープンし、引数 *phDev* で示される変数にデバイスハンドルを格納します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BOpen (WORD *IfNo*, WORD *SlaveAddr*, WORD *Axis*, WORD *SlaveType*, DWORD FAR *\*phDev*, AC05\_S\_RESULT FAR *\*psResult*);

**VB** Function AC05\_BOpen (ByVal *IfNo* As Integer, ByVal *SlaveAddr* As Integer, ByVal *Axis* As Integer, ByVal *SlaveType* As Integer, *phDev* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BOpen (ByVal *IfNo* As Short, ByVal *SlaveAddr* As Short, ByVal *Axis* As Short, ByVal *SlaveType* As Short, ByRef *phDev* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BOpen (*IfNo*: WORD; *SlaveAddr*: WORD; *Axis*: WORD; *SlaveType*: WORD; var *phDev*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*IfNo* … I/F 番号を指定します。

マスターのボード/ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)
CB-23/USB	AC05_USB

*SlaveAddr* … スレーブアドレスを指定します。H'01 ~ H'1F のいずれかになります。

*Axis* … 軸を指定します。この引数は、次の値のいずれかになります。

- スレーブタイプが C-770AL、C-771、CD-773/ADB5331A の場合

引数 <i>Axis</i> の値	軸	引数 <i>Axis</i> の値	軸
AC05_X	X 軸	AC05_Z	Z 軸
AC05_Y	Y 軸	AC05_A	A 軸

- スレーブタイプが CDB-5420-AL770、CAD-5410-AL770 の場合  
何を指定しても無視されます

*SlaveType* … スレーブタイプを指定します。

引数 <i>SlaveType</i> の値	スレーブタイプ
AC05_SLAVE_C770	C-770AL
AC05_SLAVE_CDB770	CDB-5420-AL770
AC05_SLAVE_CAD770	CAD-5410-AL770
AC05_SLAVE_C771	C-771
AC05_SLAVE_CD773	CD-773/ADB5331A

*phDev* … デバイスハンドルが格納される変数のポインタを指定します。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



---

**デバイスクローズ関数**

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

---

**機 能**

指定されたデバイスをクローズします。

**書 式**

**C 言語** BOOL AC05\_BClose (DWORD *hDev*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BClose (ByVal *hDev* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BClose (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BClose (*hDev*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

**引 数**

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

**戻り値**

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

---

**DRIVE COMMAND 一括書き込み関数**

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

---

**機 能**

指定されたデバイスの DRIVE COMMAND PORT、DRIVE DATA1 PORT、DRIVE DATA2 PORT、DRIVE DATA3 PORT にコマンドコード、データを一括書き込みします。

**書 式**

**C 言語** BOOL AC05\_IWDrive (DWORD *hDev*, WORD *Cmd*, AC05\_S\_DATA FAR \**psData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_IWDrive (ByVal *hDev* As Long, ByVal *Cmd* As Integer, *psData* As AC05\_S\_DATA, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_IWDrive (ByVal *hDev* As Integer, ByVal *Cmd* As Short, ByRef *psData* As AC05\_S\_DATA, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_IWDrive (*hDev*: DWORD; *Cmd*: WORD; var *psData*: AC05\_S\_DATA; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

**引 数**

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*Cmd* ... 書き込むコマンドコードを指定します。下位 8 ビットが有効です。

*psData* ... 書き込むデータが格納されている [データ構造体](#) のポインタを指定します。  
[データ構造体](#) の各メンバは、下位 8 ビットが有効です。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

**戻り値**

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

---

## DRIVE DATA PORT 一括書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE DATA1 PORT、DRIVE DATA2 PORT、DRIVE DATA3 PORT にデータを一括書き込みします。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_IWData (DWORD hDev, AC05_S_DATA FAR *psData, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function AC05_IWData (ByVal hDev As Long, psData As AC05_S_DATA, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function AC05_IWData (ByVal hDev As Integer, ByRef psData As AC05_S_DATA, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function AC05_IWData (hDev: DWORD; var psData: AC05_S_DATA; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- psData* ... 書き込むデータが格納されている [データ構造体](#) のポインタを指定します。  
[データ構造体](#) の各メンバは、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE COMMAND PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE COMMAND PORT にコマンドコードを書き込みます。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_BWDriveCommand (DWORD hDev, WORD FAR *pCmd, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function AC05_BWDriveCommand (ByVal hDev As Long, pCmd As Integer, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function AC05_BWDriveCommand (ByVal hDev As Integer, ByRef pCmd As Short, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function AC05_BWDriveCommand (hDev: DWORD; var pCmd: WORD; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pCmd* ... 書き込むコマンドコードが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むコマンドコードが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE DATA1 PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの DRIVE DATA1 PORT にデータを書き込みます。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BWDriveData1 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BWDriveData1 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BWDriveData1 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BWDriveData1 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT) : Boolean;

## 引 数

- hDev* … デバイスハンドルを指定します。
- pData* … 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むデータが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE DATA2 PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの DRIVE DATA2 PORT にデータを書き込みます。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BWDriveData2 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BWDriveData2 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BWDriveData2 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BWDriveData2 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT) : Boolean;

## 引 数

- hDev* … デバイスハンドルを指定します。
- pData* … 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むデータが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE DATA3 PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE DATA3 PORT にデータを書き込みます。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BWDriveData3 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BWDriveData3 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BWDriveData3 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BWDriveData3 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*pData* ... 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むデータが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## STATUS1 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの STATUS1 PORT を読み出します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BRStatus1 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pStatus*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRStatus1 (ByVal *hDev* As Long, *pStatus* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRStatus1 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pStatus* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRStatus1 (*hDev*: DWORD; var *pStatus*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*pStatus* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## STATUS2 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの STATUS2 PORT を読み出します。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BRStatus2 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pStatus*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRStatus2 (ByVal *hDev* As Long, *pStatus* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRStatus2 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pStatus* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRStatus2 (*hDev*: DWORD; var *pStatus*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pStatus* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## STATUS3 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの STATUS3 PORT を読み出します。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BRStatus3 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pStatus*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRStatus3 (ByVal *hDev* As Long, *pStatus* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRStatus3 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pStatus* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRStatus3 (*hDev*: DWORD; var *pStatus*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pStatus* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## STATUS4 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの STATUS4 PORT を読み出します。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BRStatus4 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pStatus*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRStatus4 (ByVal *hDev* As Long, *pStatus* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRStatus4 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pStatus* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRStatus4 (*hDev*: DWORD; var *pStatus*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pStatus* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## STATUS5 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの STATUS5 PORT を読み出します。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BRStatus5 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pStatus*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRStatus5 (ByVal *hDev* As Long, *pStatus* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRStatus5 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pStatus* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRStatus5 (*hDev*: DWORD; var *pStatus*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pStatus* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



## DRIVE DATA PORT 一括読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE DATA1 PORT、DRIVE DATA2 PORT、DRIVE DATA3 PORT を一括読み出しします。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_IRDrive (DWORD *hDev*, AC05\_S\_DATA FAR \**psData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_IRDrive (ByVal *hDev* As Long, *psData* As AC05\_S\_DATA, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_IRDrive (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *psData* As AC05\_S\_DATA, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_IRDrive (*hDev*: DWORD; var *psData*: AC05\_S\_DATA; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- psData* ... 読み出したデータが格納される [データ構造体](#) のポインタを指定します。  
[データ構造体](#) の各メンバは、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには 0 が格納されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE DATA1 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE DATA1 PORT を読み出します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BRDriveData1 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRDriveData1 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRDriveData1 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRDriveData1 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pData* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE DATA2 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE DATA2 PORT を読み出します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BRDriveData2 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRDriveData2 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRDriveData2 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRDriveData2 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pData* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## DRIVE DATA3 PORT 読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの DRIVE DATA3 PORT を読み出します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BRDriveData3 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BRDriveData3 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BRDriveData3 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BRDriveData3 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pData* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
読み出した内容は、下位 8 ビットが有効です。上位 8 ビットには、0 が読み出されます。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



## READY WAIT 関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスが READY (STATUS1 PORT の BUSY BIT = 0) になるまで待機します。最大待ち時間を越えるとエラー終了します。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BWaitDriveCommand (DWORD *hDev*, WORD *WaitTime*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BWaitDriveCommand (ByVal *hDev* As Long, ByVal *WaitTime* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BWaitDriveCommand (ByVal *hDev* As Integer, ByVal *WaitTime* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BWaitDriveCommand (*hDev*: DWORD; *WaitTime*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*WaitTime* ... 最大待ち時間を 1ms 単位で設定します。0 を指定すると READY になるまで無限に待機します。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## READY WAIT 状態読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定されたデバイスの [READY WAIT 関数](#) の状態を返します。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BIsWait (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pWaitSts*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BIsWait (ByVal *hDev* As Long, *pWaitSts* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BIsWait (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pWaitSts* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BIsWait (*hDev*: DWORD; var *pWaitSts*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*pWaitSts* ... [READY WAIT 関数](#) の状態が格納される変数のポインタを指定します。

格納される値	<a href="#">READY WAIT 関数</a> の状態
0	READY になるまで待機していない状態
1	READY になるまで待機している状態

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## READY WAIT 中止関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの [READY WAIT 関数](#) の READY 待ちを中止します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BBreakWait (DWORD *hDev*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BBreakWait (ByVal *hDev* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BBreakWait (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BBreakWait (*hDev*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## COUNTER COMMAND 一括書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの COUNTER COMMAND PORT、COUNTER DATA1 PORT、COUNTER DATA2 PORT、COUNTER DATA3 PORT にコマンドコード、データを一括書き込みします。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_IWCounter (DWORD *hDev*, WORD *Cmd*, AC05\_S\_DATA FAR \**psData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_IWCounter (ByVal *hDev* As Long, ByVal *Cmd* As Integer, *psData* As AC05\_S\_DATA, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_IWCounter (ByVal *hDev* As Integer, ByVal *Cmd* As Short, ByRef *psData* As AC05\_S\_DATA, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_IWCounter (*hDev*: DWORD; *Cmd*: WORD; var *psData*: AC05\_S\_DATA; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*hDev* ... デバイスハンドルを指定します。

*Cmd* ... 書き込むコマンドコードを指定します。下位 8 ビットが有効です。

*psData* ... 書き込むデータが格納されている [データ構造体](#) のポインタを指定します。  
[データ構造体](#) の各メンバは、下位 8 ビットが有効です。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## COUNTER COMMAND PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの COUNTER COMMAND PORT にコマンドを書き込みます。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_BWCounterCommand (DWORD hDev, WORD FAR *pCmd, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function AC05_BWCounterCommand (ByVal hDev As Long, pCmd As Integer, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function AC05_BWCounterCommand (ByVal hDev As Integer, ByRef pCmd As Short, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function AC05_BWCounterCommand (hDev: DWORD; var pCmd: WORD; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pCmd* ... 書き込むコマンドコードが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むコマンドコードが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## COUNTER DATA1 PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの COUNTER DATA1 PORT にデータを書き込みます。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_BWCounterData1 (DWORD hDev, WORD FAR *pData, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function AC05_BWCounterData1 (ByVal hDev As Long, pData As Integer, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function AC05_BWCounterData1 (ByVal hDev As Integer, ByRef pData As Short, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function AC05_BWCounterData1 (hDev: DWORD; var pData: WORD; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pData* ... 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むデータが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## COUNTER DATA2 PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの COUNTER DATA2 PORT にデータを書き込みます。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BWCounterData2 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BWCounterData2 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BWCounterData2 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BWCounterData2 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pData* ... 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むデータが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## COUNTER DATA3 PORT 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定されたデバイスの COUNTER DATA3 PORT にデータを書き込みます。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BWCounterData3 (DWORD *hDev*, WORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BWCounterData3 (ByVal *hDev* As Long, *pData* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BWCounterData3 (ByVal *hDev* As Integer, ByRef *pData* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BWCounterData3 (*hDev*: DWORD; var *pData*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

- hDev* ... デバイスハンドルを指定します。
- pData* ... 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
書き込むデータが格納されている変数は、下位 8 ビットが有効です。
- psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 汎用 I/O PORT オープン関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機能

I/F 番号、スレーブアドレス、スレーブタイプを指定して、汎用 I/O PORT をオープンし、引数 *phPort* で示される変数に汎用 I/O PORT ハンドルを格納します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BPortOpen (WORD *IfNo*, WORD *SlaveAddr*, WORD *SlaveType*, DWORD FAR \**phPort*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BPortOpen (ByVal *IfNo* As Integer, ByVal *SlaveAddr* As Integer, ByVal *SlaveType* As Integer, *phPort* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BPortOpen (ByVal *IfNo* As Short, ByVal *SlaveAddr* As Short, ByVal *SlaveType* As Short, ByRef *phPort* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BPortOpen (*IfNo*: WORD; *SlaveAddr*: WORD; *SlaveType*: WORD; var *phPort*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*IfNo* … I/F 番号を指定します。

マスターのボード/ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)
CB-23/USB	AC05_USB

*SlaveAddr* … スレーブアドレスを指定します。H'01 ~ H'1F のいずれかになります。

*SlaveType* … スレーブタイプを指定します。

引数 <i>SlaveType</i> の値	スレーブタイプ
AC05_SLAVE_C770	C-770AL

*phPort* … 汎用 I/O PORT ハンドルが格納される変数のポインタを指定します。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 汎用 I/O PORT クローズ関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機能

指定された汎用 I/O PORT をクローズします。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BPortClose (DWORD *hPort*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BPortClose (ByVal *hPort* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BPortClose (ByVal *hPort* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BPortClose (*hPort*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*hPort* … 汎用 I/O PORT ハンドルを指定します。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 汎用 I/O PORT 一括読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機 能

汎用 I/O PORT の状態を一括読み出しします。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BPortIn (DWORD *hPort*, DWORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BPortIn (ByVal *hPort* As Long, *pData* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BPortIn (ByVal *hPort* As Integer, ByRef *pData* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BPortIn (*hPort*: DWORD; var *pData*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hPort* …… 汎用 I/O PORT ハンドルを指定します。

*pData* …… 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
変数の内容は、次のようになります。

## ● C-770AL の汎用 I/O PORT を読み出す場合

$2^{31}$	$2^{30}$	$2^{29}$	$2^{28}$	$2^{27}$	$2^{26}$	$2^{25}$	$2^{24}$	$2^{23}$	$2^{22}$	$2^{21}$	$2^{20}$	$2^{19}$	$2^{18}$	$2^{17}$	$2^{16}$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	$\overline{\text{IN1}}$	$\overline{\text{IN0}}$	0	0	$\overline{\text{OUT1}}$	$\overline{\text{OUT0}}$

HIGH レベルのときに 0、LOW レベルのときに 1 が読み出されます。

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



## 汎用 I/O PORT 指定信号読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機能

汎用 I/O PORT の指定信号の状態を読み出します。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_BSigIn(DWORD hPort, WORD SigNo, WORD FAR *pStatus, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`**VB** `Function AC05_BSigIn(ByVal hPort As Long, ByVal SigNo As Integer, pStatus As Integer, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`**VB.NET** `Function AC05_BSigIn(ByVal hPort As Integer, ByVal SigNo As Short, ByRef pStatus As Short, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`**Delphi** `function AC05_BSigIn(hPort: DWORD; SigNo: WORD; var pStatus: WORD; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

*hPort* …… 汎用 I/O PORT ハンドルを指定します。*SigNo* …… 入力信号を指定します。

- C-770AL の汎用 I/O PORT を読み出す場合

引数 <i>SigNo</i> の値	指定信号
AC05_C770_IN0	$\overline{\text{IN0}}$
AC05_C770_IN1	$\overline{\text{IN1}}$

*pStatus* …… 指定信号の状態が格納される変数のポインタを指定します。

格納される値	指定信号の状態
AC05_LOW	LOW レベル
AC05_HIGH	HIGH レベル

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 汎用 I/O PORT 一括書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機 能

汎用 I/O PORT にデータを一括書き込みします。

## 書 式

C 言語 `BOOL AC05_BPortOut (DWORD hPort, DWORD FAR *pData, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`VB `Function AC05_BPortOut (ByVal hPort As Long, pData As Long, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`VB.NET `Function AC05_BPortOut (ByVal hPort As Integer, ByRef pData As Integer, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`Delphi `function AC05_BPortOut (hPort: DWORD; var pData: DWORD; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引 数

- hPort* …… 汎用 I/O PORT ハンドルを指定します。
- pData* …… 書き込むデータが格納されている変数のポインタを指定します。  
変数の内容は、次のようになります。

## ● C-770AL の汎用 I/O PORT に書き込む場合

$2^{31}$	$2^{30}$	$2^{29}$	$2^{28}$	$2^{27}$	$2^{26}$	$2^{25}$	$2^{24}$	$2^{23}$	$2^{22}$	$2^{21}$	$2^{20}$	$2^{19}$	$2^{18}$	$2^{17}$	$2^{16}$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	$\overline{\text{OUT1}}$	$\overline{\text{OUT0}}$

HIGH レベルにするときに 0、LOW レベルにするときに 1 を書き込みます。

- psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



## 汎用 I/O PORT 指定信号 LOW レベル書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機 能

汎用 I/O PORT の指定信号を LOW レベルにします。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BSigLowOut(DWORD *hPort*, WORD *SigNo*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);**VB** Function AC05\_BSigLowOut(ByVal *hPort* As Long, ByVal *SigNo* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean**VB.NET** Function AC05\_BSigLowOut(ByVal *hPort* As Integer, ByVal *SigNo* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean**Delphi** function AC05\_BSigLowOut(*hPort*: DWORD; *SigNo*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hPort* …… 汎用 I/O PORT ハンドルを指定します。*SigNo* …… 出力信号を指定します。

- C-770AL の汎用 I/O PORT に書き込む場合

引数 <i>SigNo</i> の値	指定信号
AC05_C770_OUT0	OUT0
AC05_C770_OUT1	OUT1

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 汎用 I/O PORT 指定信号 HIGH レベル書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL

## 機 能

汎用 I/O PORT の指定信号を HIGH レベルにします。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BSigHighOut(DWORD *hPort*, WORD *SigNo*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);**VB** Function AC05\_BSigHighOut(ByVal *hPort* As Long, ByVal *SigNo* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean**VB.NET** Function AC05\_BSigHighOut(ByVal *hPort* As Integer, ByVal *SigNo* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean**Delphi** function AC05\_BSigHighOut(*hPort*: DWORD; *SigNo*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hPort* …… 汎用 I/O PORT ハンドルを指定します。*SigNo* …… 出力信号を指定します。

- C-770AL の汎用 I/O PORT に書き込む場合

引数 <i>SigNo</i> の値	指定信号
AC05_C770_OUT0	OUT0
AC05_C770_OUT1	OUT1

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 制御信号オープン関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

I/F 番号、スレーブアドレス、スレーブタイプを指定して、制御信号または制御 I/O PORT をオープンし、引数 *phSignal* で示される変数に制御信号ハンドルを格納します。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_BSignalOpen (WORD IfNo, WORD SlaveAddr, WORD SlaveType, DWORD FAR *phSignal, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function AC05_BSignalOpen (ByVal IfNo As Integer, ByVal SlaveAddr As Integer, ByVal SlaveType As Integer, phSignal As Long, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function AC05_BSignalOpen (ByVal IfNo As Short, ByVal SlaveAddr As Short, ByVal SlaveType As Short, ByRef phSignal As Integer, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function AC05_BSignalOpen (IfNo: WORD; SlaveAddr: WORD; SlaveType: WORD; var phSignal: DWORD; var psResult: AC05_S_RESULT): Boolean;`

## 引数

*IfNo* … I/F 番号を指定します。

マスターのボード/ユニット	引数 <i>IfNo</i> の値
CB-09	ボード番号 (0 ~ 9)
CB-23/USB	AC05_USB

*SlaveAddr* … スレーブアドレスを指定します。H'01 ~ H'1F のいずれかになります。

*SlaveType* … スレーブタイプを指定します。

引数 <i>SlaveType</i> の値	スレーブタイプ
AC05_SLAVE_CDB770	CDB-5420-AL770
AC05_SLAVE_CAD770	CAD-5410-AL770
AC05_SLAVE_C771	C-771
AC05_SLAVE_CD773	CD-773/ADB5331A

*phSignal* … 制御信号ハンドルが格納される変数のポインタを指定します。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 制御信号クローズ関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

指定された制御信号または制御 I/O PORT をクローズします。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BSignalClose (DWORD *hSignal*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BSignalClose (ByVal *hSignal* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BSignalClose (ByVal *hSignal* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BSignalClose (*hSignal*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hSignal* ... 制御信号ハンドルを指定します。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 制御信号読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定された制御信号または制御 I/O PORT の状態を読み出します。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BSignalIn(DWORD *hSignal*, DWORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BSignalIn(ByVal *hSignal* As Long, *pData* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BSignalIn(ByVal *hSignal* As Integer, ByRef *pData* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BSignalIn(*hSignal*: DWORD; var *pData*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引数

*hSignal* … 制御信号ハンドルを指定します。

*pData* … 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。  
変数の内容は、次のようになります。

## ● CDB-5420-AL770 の制御信号を読み出す場合

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	M.F

アクティブのときに 1、ノットアクティブのときに 0 が読み出されます。

## ● CAD-5410-AL770 の制御信号を読み出す場合

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	C.S	M.F

アクティブのときに 1、ノットアクティブのときに 0 が読み出されます。

## ● C-771 の制御 I/O PORT を読み出す場合

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	ADALM	ZDALM	YDALM	XDALM	$\overline{\text{AMF}}$	$\overline{\text{ZMF}}$	$\overline{\text{YMF}}$	$\overline{\text{XMF}}$
												AS.ON	ZS.ON	YS.ON	XS.ON

アクティブのときに 1、ノットアクティブのときに 0 が読み出されます。

## ● CD-773/ADB5331A の制御 I/O PORT を読み出す場合

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	$\overline{\text{YMF}}$	$\overline{\text{XMF}}$

アクティブのときに 1、ノットアクティブのときに 0 が読み出されます。

*psResult* … この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 制御信号指定ビット読み出し関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CAD-5410-AL770 | C-771

## 機能

指定された制御信号または制御 I/O PORT の指定ビットの状態を読み出します。

## 書式

**C 言語** `BOOL AC05_BSignalBitIn (DWORD hSignal, WORD SigNo, WORD FAR *pData, AC05_S_RESULT FAR *psResult);`

**VB** `Function AC05_BSignalBitIn (ByVal hSignal As Long, ByVal SigNo As Integer, pData As Integer, psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**VB.NET** `Function AC05_BSignalBitIn (ByVal hSignal As Integer, ByVal SigNo As Short, ByRef pData As Short, ByRef psResult As AC05_S_RESULT) As Boolean`

**Delphi** `function AC05_BSignalBitIn (hSignal: DWORD; SigNo: WORD; var pData: WORD; var psResult: AC05_S_RESULT) : Boolean;`

## 引数

*hSignal* ... 制御信号ハンドルを指定します。

*SigNo* ... 制御信号のビットを指定します。

- CAD-5410-AL770 の制御信号を読み出す場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_CAD770_MF	M.F
AC05_CAD770_CS	C.S

- C-771 の制御 I/O PORT を読み出す場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_C771_XDALM	XDALM
AC05_C771_YDALM	YDALM
AC05_C771_ZDALM	ZDALM
AC05_C771_ADALM	ADALM

*pData* ... 読み出した内容が格納される変数のポインタを指定します。

格納される値	ビットの状態
AC05_ON	ON
AC05_OFF	OFF

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 制御信号書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

指定された制御信号または制御 I/O PORT にデータを書き込みます。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BSignalOut (DWORD *hSignal*, DWORD FAR \**pData*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BSignalOut (ByVal *hSignal* As Long, *pData* As Long, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BSignalOut (ByVal *hSignal* As Integer, ByRef *pData* As Integer, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BSignalOut (*hSignal*: DWORD; var *pData*: DWORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT) : Boolean;

## 引数

*hSignal* ... 制御信号ハンドルを指定します。

*pData* ... 書き込むデータが格納される変数のポインタを指定します。  
変数の内容は、次のようになります。

## ● CDB-5420-AL770 の制御信号にデータを書き込む場合

2 <sup>15</sup>	2 <sup>14</sup>	2 <sup>13</sup>	2 <sup>12</sup>	2 <sup>11</sup>	2 <sup>10</sup>	2 <sup>9</sup>	2 <sup>8</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	M.F

1 を書き込むとアクティブ、0 を書き込むとノットアクティブになります。

## ● CAD-5410-AL770 の制御信号にデータを書き込む場合

2 <sup>15</sup>	2 <sup>14</sup>	2 <sup>13</sup>	2 <sup>12</sup>	2 <sup>11</sup>	2 <sup>10</sup>	2 <sup>9</sup>	2 <sup>8</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	C.S	M.F

1 を書き込むとアクティブ、0 を書き込むとノットアクティブになります。

## ● C-771 の制御 I/O PORT にデータを書き込む場合

2 <sup>15</sup>	2 <sup>14</sup>	2 <sup>13</sup>	2 <sup>12</sup>	2 <sup>11</sup>	2 <sup>10</sup>	2 <sup>9</sup>	2 <sup>8</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	$\overline{\text{AMF}}$	$\overline{\text{ZMF}}$	$\overline{\text{YMF}}$	$\overline{\text{XMF}}$
												AS.ON	ZS.ON	YS.ON	XS.ON

1 を書き込むとアクティブ、0 を書き込むとノットアクティブになります。

## ● CD-773/ADB5331A の制御 I/O PORT にデータを書き込む場合

2 <sup>15</sup>	2 <sup>14</sup>	2 <sup>13</sup>	2 <sup>12</sup>	2 <sup>11</sup>	2 <sup>10</sup>	2 <sup>9</sup>	2 <sup>8</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	$\overline{\text{YMF}}$	$\overline{\text{XMF}}$

1 を書き込むとアクティブ、0 を書き込むとノットアクティブになります。

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## 制御信号指定ビット ON 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
----------------	-------	-----------------

## 機能

制御信号または制御 I/O PORT の指定されたビットを ON にします。

## 書式

**C 言語** BOOL AC05\_BSignalBitOnOut (DWORD *hSignal*, WORD *SigNo*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BSignalBitOnOut (ByVal *hSignal* As Long, ByVal *SigNo* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BSignalBitOnOut (ByVal *hSignal* As Integer, ByVal *SigNo* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BSignalBitOnOut (*hSignal*: DWORD; *SigNo*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT) : Boolean;

## 引数

*hSignal* ... 制御信号ハンドルを指定します。

*SigNo* ... 制御信号のビットを指定します。

- CAD-5410-AL770 の制御信号の指定ビットを ON にする場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_CAD770_MF	M.F
AC05_CAD770_CS	C.S

- C-771 の制御 I/O PORT の指定ビットを ON にする場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_C771_XMF_SON	$\overline{\text{XMF}}$ または $\overline{\text{XS.ON}}$
AC05_C771_YMF_SON	$\overline{\text{YMF}}$ または $\overline{\text{YS.ON}}$
AC05_C771_ZMF_SON	$\overline{\text{ZMF}}$ または $\overline{\text{ZS.ON}}$
AC05_C771_AMF_SON	$\overline{\text{AMF}}$ または $\overline{\text{AS.ON}}$

- CD-773/ADB5331A の制御 I/O PORT の指定ビットを ON にする場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_CD773_XMF	$\overline{\text{XMF}}$
AC05_CD773_YMF	$\overline{\text{YMF}}$

*psResult* ... この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。



## 制御信号指定ビット OFF 書き込み関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

CAD-5410-AL770 | C-771 | CD-773/ADB5331A

## 機 能

制御信号または制御 I/O PORT の指定されたビットを OFF にします。

## 書 式

**C 言語** BOOL AC05\_BSignalBitOffOut (DWORD *hSignal*, WORD *SigNo*, AC05\_S\_RESULT FAR \**psResult*);

**VB** Function AC05\_BSignalBitOffOut (ByVal *hSignal* As Long, ByVal *SigNo* As Integer, *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**VB.NET** Function AC05\_BSignalBitOffOut (ByVal *hSignal* As Integer, ByVal *SigNo* As Short, ByRef *psResult* As AC05\_S\_RESULT) As Boolean

**Delphi** function AC05\_BSignalBitOffOut (*hSignal*: DWORD; *SigNo*: WORD; var *psResult*: AC05\_S\_RESULT): Boolean;

## 引 数

*hSignal* …… 制御信号ハンドルを指定します。

*SigNo* …… 制御信号のビットを指定します。

- CAD-5410-AL770 の制御信号の指定ビットを OFF にする場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_CAD770_MF	M.F
AC05_CAD770_CS	C.S

- C-771 の制御 I/O PORT の指定ビットを OFF にする場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_C771_XMF_SON	$\overline{\text{XMF}}$ または $\overline{\text{XS.ON}}$
AC05_C771_YMF_SON	$\overline{\text{YMF}}$ または $\overline{\text{YS.ON}}$
AC05_C771_ZMF_SON	$\overline{\text{ZMF}}$ または $\overline{\text{ZS.ON}}$
AC05_C771_AMF_SON	$\overline{\text{AMF}}$ または $\overline{\text{AS.ON}}$

- CD-773/ADB5331A の制御 I/O PORT の指定ビットを OFF にする場合

引数 <i>SigNo</i> の値	ビット
AC05_CD773_XMF	$\overline{\text{XMF}}$
AC05_CD773_YMF	$\overline{\text{YMF}}$

*psResult* …… この関数を実行した結果が格納される [RESULT 構造体](#) のポインタを指定します。  
NULL ポインタまたは 0 が指定されると、実行結果が格納されません。

## 戻り値

この関数を実行した結果、正常終了したときは TRUE (1)、エラーが発生したときは FALSE (0) を返します。

## データセット関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機 能

24 ビットデータを、次の形式で、[データ構造体](#)に格納します。

引数 *psData* で示される [データ構造体](#) のメンバ *AC05\_Data[0]* (C 言語表記) [各種 DATA1 PORT に対応]

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	$2^{23}$	← 引数 <i>Data</i> の $2^{23} \sim 2^{16}$ →						$2^{16}$

引数 *psData* で示される [データ構造体](#) のメンバ *AC05\_Data[1]* (C 言語表記) [各種 DATA2 PORT に対応]

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	$2^{15}$	← 引数 <i>Data</i> の $2^{15} \sim 2^8$ →						$2^8$

引数 *psData* で示される [データ構造体](#) のメンバ *AC05\_Data[2]* (C 言語表記) [各種 DATA3 PORT に対応]

$2^{15}$	$2^{14}$	$2^{13}$	$2^{12}$	$2^{11}$	$2^{10}$	$2^9$	$2^8$	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
0	0	0	0	0	0	0	0	$2^7$	← 引数 <i>Data</i> の $2^7 \sim 2^0$ →						$2^0$

## 書 式

**C 言語** VOID AC05\_SetData(DWORD *Data*, AC05\_S\_DATA FAR \**psData*);

**VB** Sub AC05\_SetData(ByVal *Data* As Long, *psData* As AC05\_S\_DATA)

**VB.NET** Sub AC05\_SetData(ByVal *Data* As Integer, ByRef *psData* As AC05\_S\_DATA)

**Delphi** procedure AC05\_SetData(*Data*: DWORD; var *psData*: AC05\_S\_DATA);

## 引 数

*Data* ... 24 ビットのデータを指定します。下位 24 ビットが有効です。

*psData* ... [データ構造体](#) のポインタを指定します。

## 戻り値

この関数に、戻り値はありません。

## データゲット関数

AL MCC05 ユニット対応 DLL

C-770AL	CDB-5420-AL770	CAD-5410-AL770	C-771	CD-773/ADB5331A
---------	----------------	----------------	-------	-----------------

## 機能

[データ構造体](#)の内容を、次の形式で、24 ビットデータに変換します。

## 変換後の 24 ビットデータ

2 <sup>31</sup>	2 <sup>30</sup>	2 <sup>29</sup>	2 <sup>28</sup>	2 <sup>27</sup>	2 <sup>26</sup>	2 <sup>25</sup>	2 <sup>24</sup>	2 <sup>23</sup>	2 <sup>22</sup>	2 <sup>21</sup>	2 <sup>20</sup>	2 <sup>19</sup>	2 <sup>18</sup>	2 <sup>17</sup>	2 <sup>16</sup>
下位 24 ビットを符号拡張								2 <sup>7</sup>	メンバ AC05_Data[0] [各種 DATA1 PORT に対応]						2 <sup>0</sup>
2 <sup>15</sup>	2 <sup>14</sup>	2 <sup>13</sup>	2 <sup>12</sup>	2 <sup>11</sup>	2 <sup>10</sup>	2 <sup>9</sup>	2 <sup>8</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
2 <sup>7</sup>	メンバ AC05_Data[1] [各種 DATA2 PORT に対応]						2 <sup>0</sup>	2 <sup>7</sup>	メンバ AC05_Data[2] [各種 DATA3 PORT に対応]						2 <sup>0</sup>

メンバは C 言語表記です

## 書式

**C 言語** `DWORD AC05_GetData (AC05_S_DATA FAR *psData);`

**VB** `Function AC05_GetData (psData As AC05_S_DATA) As Long`

**VB.NET** `Function AC05_GetData (ByRef psData As AC05_S_DATA) As Integer`

**Delphi** `function AC05_GetData (var psData: AC05_S_DATA): DWORD;`

## 引数

*psData* ... [データ構造体](#)のポインタを指定します。

## 戻り値

24 ビットに変換されたデータを返します。

## 6. ソフト開発に必要なファイル

MPL-29 の各種 DLL を用いてソフト開発を行うためには、次のファイルが必要です。

- AL マスターボード対応 DLL を用いたソフト開発に必要なファイル

ファイル	ファイルの場所
Visual C++ヘッダファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vc¥AlPciA.h
Visual C++ライブラリファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vc¥VcAlPciA.lib
C++ Builder ヘッダファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Builder¥AlPciA.h
C++ Builder ライブラリファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Builder¥BcAlPciA.lib
Visual Basic .NET 関数定義ファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vb.NET¥AlPciA.vb
Visual Basic 関数定義ファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vb¥AlPciA.bas

- AL I/O ユニット対応 DLL を用いたソフト開発に必要なファイル

AL I/O ユニット取扱説明書をご覧ください

- AL MCC05 ユニット対応 DLL を用いたソフト開発に必要なファイル

ファイル	ファイルの場所
Visual C++ヘッダファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vc¥Ac05A.h
Visual C++ライブラリファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vc¥VcAc05A.lib
C++ Builder ヘッダファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Builder¥Ac05A.h
C++ Builder ライブラリファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Builder¥BcAc05A.lib
Visual Basic .NET 関数定義ファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vb.NET¥Ac05A.vb
Visual Basic 関数定義ファイル	¥Program Files¥Mpl29¥Bin¥Vb¥Ac05A.bas

- AL MCC06 ユニット対応 DLL を用いたソフト開発に必要なファイル

AL MCC06 ユニット取扱説明書をご覧ください

## 7. サンプルプログラム

### 7-1. 概要

Visual C++ .NET、Visual C++、C++ Builder、Visual Basic .NET、Visual Basic のサンプルプログラムが用意されています。サンプルプログラムのファイルは、インストール時に指定する次のフォルダに格納されています。  
（インストール時にパスを Program Files と指定した場合）

言語	ファイルの場所
Visual C++ .NET、Visual C++	¥Program Files¥Mpl29¥Sample¥Vc
C++ Builder	¥Program Files¥Mpl29¥Sample¥Builder
Visual Basic .NET	¥Program Files¥Mpl29¥Sample¥Vb.NET
Visual Basic	¥Program Files¥Mpl29¥Sample¥Vb

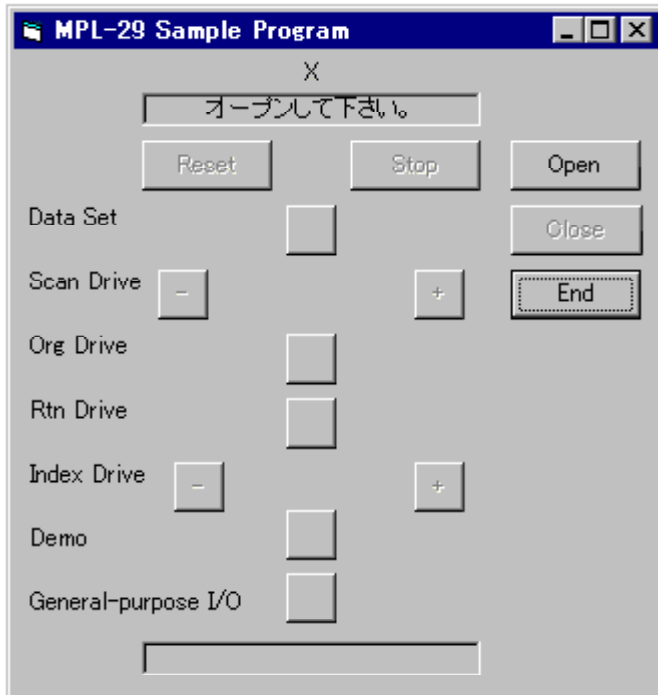
### 7-2. ご使用になる前に

環境設定ツールで AL 通信ボーレート、リトライ回数を設定して下さい。  
パソコン、CB-09、C-772 (SLAVE ADDRESS = H'01)、CB-08 (SLAVE ADDRESS = H'02) を接続して下さい。

### 7-3. 仕様

サンプルプログラムには、Visual C++ 6.0、C++ Builder 5.0、Visual Basic .NET 2002、Visual Basic 6.0 で作成したものを用意してあります。これらは、同じ仕様で作られています。

サンプルプログラムを参照する場合には、それぞれの言語の開発環境からプロジェクトを開いて下さい。



Open ボタン	デバイス(C-772 X 軸)をオープンします。
Close ボタン	デバイス(C-772 X 軸)をクローズします。
End ボタン	サンプルプログラムを終了します。
Reset ボタン	ADDRESS COUNTER を 0 に PRESET します。
Stop ボタン	DRIVE を即時停止します。
Data Set ボタン	次の設定にします。 RATE TYPE : L1-TYPE URATE : 10ms/1000Hz      LSPD : 1000Hz DRATE : 10ms/1000Hz      HSPD : 5000Hz
Scan Drive +ボタン	+(CW)方向へ SCAN DRIVE します。
Scan Drive -ボタン	-(CCW)方向へ SCAN DRIVE します。
Org Drive ボタン	機械原点検出形式 ORG-3 で ORIGIN DRIVE を行います。
Rtn Drive ボタン	絶対 ADDRESS 0 へ移動する ABSOLUTE INDEX DRIVE を行います。
Index Drive +ボタン	+(CW)方向へ 3000 パルス移動する INCREMENTAL INDEX DRIVE を行います。
Index Drive -ボタン	-(CCW)方向へ 3000 パルス移動する INCREMENTAL INDEX DRIVE を行います。
Demo ボタン	次の動作を連続して行います。 機械原点の検出 (ORIGIN DRIVE) 電気原点の設定 (ADDRESS COUNTER を 0 に PRESET) +(CW)方向へ 4000 パルス移動を 4 回繰り返す (INCREMENTAL INDEX DRIVE) 絶対 ADDRESS 30000 へ移動 (ABSOLUTE INDEX DRIVE) 電気原点へ移動 (ABSOLUTE INDEX DRIVE)
General-Purpose I/O ボタン	次の動作を連続して行います。 I/O PORT OPEN (CB-08) IN10 - IN12 が HIGH になるまで待つ OUT10 - OUT12 を HIGH にする +(CW)方向へ 1000 パルス移動 (INCREMENTAL INDEX DRIVE) OUT10 を LOW にする IN11 が LOW になるまで待つ +(CW)方向へ 2000 パルス移動 (INCREMENTAL INDEX DRIVE) OUT11 を LOW にする IN12 が LOW になるまで待つ +(CW)方向へ 3000 パルス移動 (INCREMENTAL INDEX DRIVE) OUT12 を LOW にする I/O PORT CLOSE (CB-08)

## 8. トラブルシューティング

作成したアプリケーションプログラムが正常に動作しない場合、次のことを行って下さい。

(1) マスターボードの認識

スレーブ情報確認プログラムを起動して下さい。

スレーブ情報確認プログラムは、起動時にマスターボードの認識を確認しています。

(2) スレーブの認識

スレーブ情報確認プログラムは、実際に AL 通信を行い、各スレーブアドレスに接続されているスレーブを検出し、検出結果を表示しています。

メッセージ	スレーブの検出結果
Unconnection	スレーブが接続されていないことを示しています。
C-770AL	C-770AL が接続されていることを示しています。
CB-08	CB-08 が接続されていることを示しています。
CDB-5420-AL770	CDB-5420-AL770 が接続されていることを示しています。
CAD-5410-AL770	CAD-5410-AL770 が接続されていることを示しています。
C-771	C-771 が接続されていることを示しています。
CD-773/ADB5331A	CD-773/ADB5331A が接続されていることを示しています。
C-772	C-772 が接続されていることを示しています。
CB-34	CB-34 が接続されていることを示しています。

(3) RESULT 構造体の確認

各関数は、アプリケーションプログラムによって与えられた引数の内容をチェックし、エラーがある場合は、FALSE(0)を返し、正常である場合は TRUE(1)を返します。

関数が正常に動作していないと思われるステップの後にブレークポイントを設定し、関数が返した値が TRUE(1)であることを確認して下さい。

TRUE(1)でない場合は、エラー原因を特定する為に RESULT 構造体の内容を参照して下さい。

---

## ■ 製品保証

### 保証期間と保証範囲について

- 納入品の保証期間は、納入後1ヶ年と致します。
- 上記保証期間中に当社の責により故障を生じた場合は、その修理を当社の責任において行います。  
(日本国内のみ)  
ただし、次に該当する場合は、この保証対象範囲から除外させていただきます。
  - (1) お客様の不適切な取り扱い、ならびに使用による場合。
  - (2) 故障の原因が、当製品以外からの事由による場合。
  - (3) お客様の改造、修理による場合。
  - (4) 製品出荷当時の科学・技術水準では予見が不可能だった事由による場合。
  - (5) その他、天災、災害等、当社の責にない場合。

(注1) ここでいう保証は、納入品単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害はご容赦頂きます。  
(注2) 当社において修理済みの製品に関しましては、保証外とさせていただきます。

---

## 技術相談のお問い合わせ

TEL. (042) 664-5382 FAX. (042) 666-5664  
E-mail s-support@melec-inc.com

---

## 販売に関するお問い合わせ

TEL. (042) 664-5384 FAX. (042) 666-2031

株式会社 **メレック** 制御機器営業部  
〒193-0834 東京都八王子市東浅川町516-10

URL:<http://www.melec-inc.com>