

# 操作マニュアル CAN DIO テストツール

目 次

## 第1章 デジタル入出力ユニットテストツール

| 1-1 表示画面と各部概要   | 1 — 1 |
|-----------------|-------|
| 1-2 DIOユニット操作手順 | 1 — 3 |

# 第1章 デジタル入出力ユニットテストツール

## 1-1 表示画面と各部概要

| (1   | D 2 3 4 5 6 7   |        |
|------|---|--------|
| 1    |   |        |
| ſ    | CAN DIO ニーット テストツール   |        |
|      | マニットの指定(Sg)   |        |
| 0    | ID I Qpen Close StartComm ResetComm 終了(Q)   |        |
|      | 入出力値の操作   |        |
|      | ▼ モニタ 周期(mS) 100  |        |
| (9)  |   |        |
|      |   |        |
|      | 出力値の読み出し  |        |
| ∭.   | 01 08 29 20 27 26 25 24 20 22 21 20 19 10 17 16 15 14 10 12 11 10 9 0 7 6 5 4 0 2 1 0 |        |
|      |   |        |
| (12) | 通信設定 ステータス ステータス ステータス ロー・コー・ビッコーエー・ボル ロー・コー・レンコーエー・ボルコーエー・ボル                         | 15     |
|      |   |        |
|      |   |        |
|      |   |        |
|      | 文IB/197751入 0 GetCommSetting 又IB/1977未込IB数 0 GetWasterStatus                          | . (16) |
| 13   |   |        |
| 1    | ► フィルタリング設定<br>ビットフィルタ値<br>の×000000000 GetAcceptanceFilter<br>アードトレージョン・ロフト           |        |
|      | Рукудора 0x00000000 SetAcceptanceFilter   |        |
|      | クリアするパッファ 0x00 ClearBuffer  | T      |
| (14) |   |        |
|      | ↓ イニユアル対策11F  |        |
|      |   |        |
|      |   |        |
|      | 受信ID 0 受信フラグ 0 受信サイズ 0  |        |
|      | 受信データ 0 0 0 0 0 0 0 RecvMessage   |        |
| 18   |   | _      |
|      | CANMst_StartComm: 正常  | ::     |

図 1-1-1 デジタル入出力ユニットテストツール

| 1                        | 接続状態      | :ユニットの接続状態を色で表示します。                                   |
|--------------------------|-----------|---|
|                          |           | 緑:接続中   |
|                          |           | 灰:切断中   |
| 2                        | スレーブ ID   | : テストを行うユニットのスレーブ ID(1~16)を指定します。                     |
|                          |           | スレーブ ID は、ユニット側の ID 設定スイッチで決定されます。                    |
| 3                        | Open      | : CAN マスタをオープンします。                                    |
|                          |           | テストを行う場合は必ず最初に実行します。                                  |
| 4                        | Close     | : CAN マスタとの接続を切断します。                                  |
|                          |           | テスト終了時は必ず実行します。                                       |
| (5)                      | StartComm | : CAN バスの通信設定を確定し、通信開始します。                            |
|                          |           | 通信中は、通信設定、フィルタ設定は実行できません。                             |
| 6                        | ResetComm | : CAN バス通信を停止します。                                     |
| $\overline{\mathcal{O}}$ | 終了        | :テストツールを終了します。  |
|                          |           | 終了前に必ず CAN 通信を停止してください。                               |
| 8                        | モニタ       | : [モニタ]チェックボックスにチェックを入れると、テスト中のユニットへのデジタ              |
|                          |           | ル入出力状態を周期的に更新します。                                     |
|                          |           | 表示の更新周期は[周期(mS)]に入力した値になります。                          |
| 9                        | 入力状態表示    | :テスト中のユニットのデジタル入力状態を表示します。                            |
|                          |           | [モニタ]チェックボックスにチェックを入れていない場合、[InData]ボタンを押す            |
|                          |           | ことで、デジタル入力状態の表示を更新します。                                |
| 10                       | 出力状態表示    | : テスト中のユニットのデジタル出力を ON/OFF します。                       |
|                          |           | [モニタ]チェックボックスにチェックを入れていない場合、[OutData]ボタンを押す           |
|                          |           | ことで、チェックボックスに従ってデジタル出力を更新します。                         |
| 1                        | 出力値の読み出し  | :テスト中のユニットのデジタル出力状態を表示します。                            |
|                          |           | [モニタ]チェックボックスにチェックを入れていない場合、[InOData]ボタンを押す           |
|                          |           | ことで、デジタル出力状態の表示を更新します。                                |
| (12)                     | 通信設定      | : [GetCommSetting]ボタンを押すと、現在設定されている CAN インターフェースの通    |
|                          |           | 信設定を読み出します。   |
|                          |           | [SetCommSetting]ボタンを押すと、現在入力されている CAN インターフェースの通      |
|                          |           | 信設定を行います。   |
| (13)                     | フィルタリング設定 | : [GetAcceptanceFilter]ボタンを押すと、現在設定されている CAN バス上に流れるデ |
|                          |           | ータのフィルタリング設定値を読み出します。                                 |
|                          |           | [SetAcceptanceFilter]ボタンを押すと、現在入力されている CAN バス上に流れるデ   |
|                          |           | ータのフィルタリング設定値を設定します。                                  |
| 14                       | マニュアル操作   | : [SendMessage]ボタンを押すと、CAN メッセージの送信を行います。             |
|                          |           | [RecvMessage]ボタンを押すと、CAN メッセージの受信を行います。               |
| (15)                     | ステータス     | : [GetMasterStatus]ボタンを押すと、CAN バスのステータスを取得します。        |
| 16                       | エラーイベント   | : [GetErrorEvent]ボタンを押すと、エラーバッファのエラー情報を取得します。         |
| 1                        | バッファクリア   | : [ClearBuffer]ボタンを押すと、入力したバッファやカウント値をクリアします。         |
| (18)                     | 実行結果      | : 各ボタンを実行した時の実行結果が表示されます。                             |

### 1-2 DIOユニット操作手順

- 1) CAN 通信の初期設定を行う場合は「CANMstSetting.ini」を設定する必要があります。 (設定ファイルについては、『CANMstSetting.INI 設定マニュアル』を参照して下さい)
- 2) INtime カーネルが起動しており、デジタル入出力ユニットを接続している状態で、 「C:¥Program Files¥ALGOSYSTEM¥CAN¥TstDIO.exe」を実行します。
- 3) スレーブ ID を選択し、[Open]ボタン、[StartComm]ボタンを押して、デジタル入出力ユニットとの CAN バス通信を開始します。
- 4) [入出力値の操作]の上のパネルは入力データの各ビットに対応しています。 [InData] ボタンを押すと関数が実行されます。入力データのビットが1のとき、対応するパネルが 青色に変化します。
- 5) [入出力値の操作]の下のチェックボックスは出力データの各ビットに対応しています。 データモニタのチェックボックスにチェックを入れることで出力データを作成します。[OutData] ボ タンを押すと関数が実行されます。
- 6) [出力値の読み出し]のパネルは出力データの各ビットに対応しています。 [InOData] ボタンを押すと関数が実行されます。出力データのビットが1のとき、対応するパネルが 青色に変化します。
- 7) [モニタ]のチェックボックスをチェックすると、InData、OutData、InOData ボタンが[周期(mS)]で指 定された周期ごとに実行されます。
- 8) [ResetComm]ボタン、[Close]ボタンを押して CAN バス通信を停止します。(テストツールを終了させる 前には必ず行って下さい)
- ※ その他、テストツール上で通信設定、フィルタリング設定、マニュアル操作、及び各種ステータス監視を行いたい場合は、CANマスタモジュール導入マニュアルを参照してください。

#### このマニュアルについて

- (1)本書の内容の一部または全部を当社からの事前の承諾を得ることなく、無断で複写、複製、掲載することは固くお断りします。
- (2)本書の内容に関しては、製品改良のためお断りなく、仕様などを変更することがありますのでご了承下 さい。
- (3)本書の内容に関しては万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気付きのことがございま したらお手数ですが巻末記載の弊社までご連絡下さい。その際、巻末記載の書籍番号も併せてお知らせ 下さい。

|                     | 会社アルゴシステム |     |     |
|---------------------|-----------|-----|-----|
| 77TLH00284          | 4 2012年   | 10月 | 初版  |
| 7 7 T L H O O 2 8 E | 3 2014年   | 10月 | 第2版 |
|                     |           |     |     |

本社 〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地

TEL (072) 362-5067 FAX (072) 362-4856

ホームページ http://www.algosystem.co.jp/