gui\_canABH3 簡易マニュアル

2023/03/27 yo0043

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Date | Auth | Note |
| 2023/03/13 | yo0043 | 1st release |
| 2023/03/27 | yo0043 | 2nd release  v1.0.0.4対応 |

目次

[概略 2](#_Toc130828652)

[保証 2](#_Toc130828653)

[責任の制限 2](#_Toc130828654)

[動作環境 2](#_Toc130828655)

[ソフトウェア構築詳細 2](#_Toc130828656)

[基本的な使い方 3](#_Toc130828657)

[各メニューの機能 4](#_Toc130828658)

[ファイル(F)メニュー 4](#_Toc130828659)

[情報(I)メニュー 4](#_Toc130828660)

[通信(C)メニュー 5](#_Toc130828661)

[ヘルプ(H)メニュー 5](#_Toc130828662)

[環境設定 6](#_Toc130828663)

[接続先情報の設定画面 7](#_Toc130828664)

[接続先情報を表示する画面 8](#_Toc130828665)

[著作情報の表示 10](#_Toc130828666)

[トラブルシューティング 11](#_Toc130828667)

# 概略

|  |
| --- |
| 本ソフトウェアは、当社製DLL（CANabh3.DLL 及び CANwacousb.DLL）を利用して、当社ドライバ  である小型ABH3とCAN接続にて通信を行うサンプルコードに相当するソフトウェアとなります。 |

# 保証

|  |
| --- |
| 当社およびその供給者は、商品性、特定目的に対する適合性、および権利侵害の不存在その他について明示であると黙示であるとを問わず、一切保証をするものではありません。本ソフトウェアおよびドキュメントの使用若しくは機能から生じる全ての危険は、お客様が負担しなければなりません。 |

# 責任の制限

|  |
| --- |
| 当社およびその供給者は、本ソフトウェアおよびドキュメントの使用または使用不能あるいはサポートサービスの提供または提供不能から生じる一切の損害（逸失利益、事業の中断、事業情報の喪失またはその他の金銭的損失を含みますがこれらに限定されません）に関して一切責任を負いません。たとえ、当社およびその供給者がこのような損害の可能性について知らされていた場合でも同様です。 |

# 動作環境

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 要素 | 要求仕様 | 備考 |
| CPU | x86及びx64のコードが動作するCPUで  最低2スレッド、推奨4スレッド以上の物。 | Intel or AMD の64bit CPU |
| OS | Windows 10 Home 64bit版と互換があるOSで、  OSが軽快な速度で動作している事。 | グレードは、Home 又は Proで、  Education不可 |
| OS設定 | ワークグループ設定で動作しているPCである事。  （ドメイン参加が前提のPCは非推奨） |  |
| 入力 | マウス及びキーボード | キーボードは、ソフトウェアキーボードでも可 |
| Runtime | VisualStudio 2019 作成のx86ソフトを動作させる  為の再頒布パッケージがインストールされている事。 | 以下(\*1)から入手可能 |
| CAN-I/F | 以下から最低1つ必要  ・HMS社 IXXAT USB-to-CAN V2  ・当社作成CAN-I/F | HMS社の方は、HMS社提供のデバイスドライバインストールが必要  以下(\*2)から入手可能 |

(\*1) https://learn.microsoft.com/ja-jp/cpp/windows/latest-supported-vc-redist

(\*2) https://www.ixxat.com/ja/products/pc-interfaces-overview/details/usb-to-can-v2

# ソフトウェア構築詳細

|  |  |
| --- | --- |
| 要素 | 仕様 |
| 構造 | 32bit MFCアプリケーション（MDI） |
| DLLの利用方法 | 動的リンク |
| MFCライブラリ | 共有DLLを利用 |

# 基本的な使い方

利用の流れ

|  |  |
| --- | --- |
| No. | 手順 |
| 1 | PCに本ソフトをインストール（フォルダのコピー）を行います。 |
| 2 | PCに利用するCAN-I/Fを取り付けます。  IXXAT USB-to-CAN V2ケーブルを利用する場合は、HMS社がWebに用意している  デバイスドライバのインストールも必要となります。 |
| 3 | 通信対象のABH3とCAN-I/FをCAN接続用のケーブルで接続し、通信対象に電源を供給します。 |
| 4 | 本ソフトを起動します。この状態ではウィンドウ枠のみが表示されます。 |
| 5 | 環境設定を行う為、「ファイル(F)」メニューの「環境設定」を選択し、  選択後に「設定」ボタンで確定します。  環境設定の詳しい情報は、「環境設定」を参照願います。 |
| 6 | 接続対象の画面を追加する為、「ファイル」メニューの「新規ウィンドウ(N)」を選択します。  接続先情報の設定画面が表示されます。  接続先情報の設定画面に関して、詳しい情報は「接続先情報の設定画面」を参照願います。 |
| 7 | CAN-I/Fの利用を開始する為、「通信(C)」メニューの「インターフェースの利用開始」を  選択します。（又は、F5キーを押す） |
| 8 | 周期送信を開始する為、「通信(C)」メニューの「全ての周期送信を有効化」を選択します。  （又は、Ctrlキーを押しながらAを押す） |
| 9 | 接続対象と通信が開始され、状態が表示されるようになります。  表示要素と各入力項目に関しては、「接続先情報を表示する画面」を参照願います。 |
| 10 | 終了する場合は、ウィンドウ右上の「×」を押すか、メニューからソフトを終了します。 |

# 各メニューの機能

## ファイル(F)メニュー

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| メニュー項目名 | ショートカット | 内容 |
| 新規ウィンドウ(N) | Ctrl + N | 「接続先情報を表示する画面」を追加します。  CAN-busに接続された複数の接続先情報を表示する場合は、本メニューを複数回実行し、表示する対象を選択して下さい。 |
| 閉じる |  | 現在の「接続先情報を表示する画面」を閉じます。  複数の「接続先情報を表示する画面」を開いている場合、現在アクティブになっているタブ（太字で表示）が対象となります。 |
| 環境設定 |  | 本ソフトの環境設定を行います。  初回起動時には、必ず最初に行って下さい。 |
| アプリケーションの終了(X) |  | 本ソフトを終了します。 |

## 情報(I)メニュー

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| メニュー項目名 | ショートカット | 内容 |
| CAN-busの利用率を表示 |  | CAN-busの利用率（把握可能な範囲から計算）を本ソフトのタイトル部分に表示します。  注意点として、この表示には誤差が有ります。 |

## 通信(C)メニュー

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| メニュー項目名 | ショートカット | 内容 |
| インターフェースの利用開始 | F5 | インターフェースの利用を開始します。  このメニュー項目は、インターフェースの利用開始を行ってない時のみ選択可能です。 |
| インターフェースの利用終了 | F9 | インターフェースの利用を終了します。  このメニュー項目は、インターフェースのりようを開始している時のみ選択可能です。 |
| インターフェースの再接続 | Ctrl + R | 現在接続中のインターフェースから切断し、  再接続します。  このメニュー恋目は、インターフェースの利用を開始している時のみ選択可能です。 |
| 送信開始 | Ctrl + A | 現在の「接続先情報を表示する画面」で、  周期送信の動作を開始します。  このメニューは、「接続先情報を表示する画面」を1つ以上開いている場合に限り、表示されます。 |
| 送信停止 | Ctrl + D | 現在の「接続先情報を表示する画面」で、  周期送信の動作を停止します。  このメニューは、「接続先情報を表示する画面」を  1つ以上開いている場合に限り、表示されます。 |

## ヘルプ(H)メニュー

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| メニュー項目名 | ショートカット | 内容 |
| プログラム情報(A) |  | 本プログラムの著作情報を表示します。 |

# 環境設定

概要

　本ソフトの動作設定を行います。

イメージ図

|  |
| --- |
|  |

各部の説明

|  |  |
| --- | --- |
| 項目名 | 説明 |
| I/F選択 | 利用するインターフェースケーブルの種類を指定します。  現時点で選択可能な物は、以下の通りです。   |  |  | | --- | --- | | 表示名 | 内容 | | IXXAT USB-to-CAN V2 | HMS社のUSB-to-CAN V2ケーブル。  利用にはHMS社提供のデバイスドライバをインストールする必要が有ります。 | | WACOGIKEN usbcan | WacoGiken社製のUSB-CAN変換アダプタ。  デバイスドライバ不要。 | |
| I/F番号設定 | 利用するインターフェース毎に個別の要素を指定します。   |  |  | | --- | --- | | I/F選択 | 設定 | | IXXAT USB-to-CAN V2 | このI/Fが何本目かを指定します。  PCに1本のみ接続した場合は、必ず1本目になります。 | | WACOGIKEN usbcan | このI/Fの接続先COMポートを指定します。 | |
| ホストアドレス | CAN通信を使用する上で、PC（ホスト）側に割り当てるIDを指定します。  CAN-bus上の他の機器と重複しないIDを指定する必要が有ります。 |
| ボーレート | CAN通信で使用する通信速度を指定します。 |
| 表示言語 | 本ツールの表示に使用する言語を指定します。  現時点で選択可能な物は、英語と日本語のみです。 |

# 接続先情報の設定画面

概要

　接続先情報を表示する画面を追加する時に表示されます。

　表示対象の情報を、この画面で設定します。

イメージ図

|  |
| --- |
|  |

各部の説明

|  |  |
| --- | --- |
| 項目名 | 説明 |
| ABH3アドレス | 接続先とするABH3のCANIDを指定します。  既に開いているアドレス及び、PC（ホスト）のアドレスには注釈が付きます。  注釈が付いている項目を選択した場合、「OK」ボタンは押せません。 |
| グループ番号 | 接続先にブロードキャストパケットを送る時に使用するグループ番号を指定します。  接続先の設定値と合わせる必要が有ります。 |
| 機種 | 接続先とする機種を指定します。  接続先情報を表示する画面で、一部の項目表示が機種毎の要素に設定されます。  CAN通信自体には、この設定により変化する箇所は有りません。 |

# 接続先情報を表示する画面

イメージ図と説明用記号の割り当て

|  |
| --- |
|  |
|  |

各部の説明

|  |  |
| --- | --- |
| 記号. | 説明 |
| [A] | 送信周期[ms]  周期送信はここで指定された時間（10-10000[ms]）毎に送信可能状態であれば送信されます。  周期時間は数値で入力し、リターンキーで確定します。 |
| [B] | 周期送信制御  周期送信に対して、送信操作の開始/停止を指定します。  周期送信はインターフェースを利用開始している状態で、本設定が送信開始に設定された  時のみ動作します。 |
| [C] | ステータス表示  インターフェースにエラーが発生すると、この場所に表示されます。  エラーの解除は、インターフェースの再接続が必要となります。 |
| [D] | 接続対象の情報表示  本ウィンドウを開く時（接続先情報の設定画面）で指定したIDと機種が表示されます。 |
| [E] | 周期送信の対象指定とステータス表示  項目名にチェックが入っている場合、その要素が周期送信対象となります。  項目名の右側は、この要素に関係する受信データが有る場合、「受信有り」が表示されます。  但し1秒以上受信が無い場合は、「受信無し」が代わりに表示されます。 |
| [F] | 指令入力  速度とトルク指定を切り替えた場合、指令値は0に設定されます。  指令値は数値で入力し、リターンキーで確定します。 |
| [G] | 受信値表示  項目名に対する、「最後に受信したデータ」を表示します。 |
| [H] | 操作フラグ  左側のOFFボタンと右側のONボタンで操作フラグを指定します。  操作した側に色が付きます。 |
| [I] | 制御フラグ  受信した制御フラグの状態が表示されます。  成立している箇所は色が付きます。 |
| [J] | 入力フラグとI/Oフラグ  受信した入力フラグとI/Oフラグの状態が表示されます。  成立している箇所は色が付きます。 |
| [K] | 警告と異常  機器側から受信した警告フラグと異常フラグの状態が表示されます。  成立している箇所は色が付きます。 |

# 著作情報の表示

概要

　本ソフトの著作情報を表示します。

イメージ図

|  |
| --- |
|  |

# トラブルシューティング

|  |  |
| --- | --- |
| 症状 | 対処方法 |
| 本ソフトが起動しない | 以下を確認して下さい。  ・既に1つ起動していないか？（重複起動不可）  ・VC2019のランタイムが入っているかどうか。 |
| 本ソフト起動時、DLLが読み込めない旨の表示がされる。 | 当社配布物で問題無く、ユーザー作成物で出る場合は、32bitアプリケーションとして作成されたか確認が必要です。（x64としてのビルドは未対応）  当社配布物で発生する場合は、再インストールして再確認願います。 |
| IXXAT USB-to-CAN V2のインターフェース利用時、CAN通信出来ない。 | 以下を確認して下さい。  ・HMS社のデバイスドライバを入れたか？  ・環境設定が正しいか？  ・接続先設定が正しいか？ |
| CAN-busの利用率表示が実際の値と異なる。 | 再送及びビットスタッフィングが考慮されていない為、実際の値より低く表示されます。（仕様）  CAN-bus利用率の表示機能は、目安程度にお考え下さい。 |
| CAN-busの利用率表示が実際の値と大きく異なる。 | 環境設定内のボーレート設定が、実際の通信速度と一致するか再確認願います。 |
| 通信中にインターフェースエラーが発生する。 | 通信に使用しているケーブルの品質を御確認下さい。 |
| 周期送信を行ってもデータが受信されない。 | 以下を確認して下さい。  ・インターフェースが利用開始状態である事。  ・周期送信が送信許可状態である事。  ・送信対象のチェックボックスが有効である事。  ・グループ番号が送信先の設定と一致する事。  ・通信速度（ボーレート）が送信先の設定と  　一致する事。 |
| 周期送信を小さい値にした時、実際の送信がその周期になっていない。 | 周期送信設定は、PCの性能とCAN-busの利用状況から影響を受けます。  OSの動作が緩慢な動作環境では、動作速度の速いPCをご利用ください。  又、他の通信機器がCAN-busを利用していて、設定した周期毎にデータを送り出すだけの帯域が無い場合は、自動的に送信周期が長くなります。 |