

PC-HELPER

PCI Express対応

高速アップダウンカウンタボード

Low Profileサイズ

CNT-3204MT-LPE

説明書

株式会社コンテック

梱包内容をご確認ください

このたびは、本製品をご購入いただきまして、ありがとうございます。

本製品は次の構成となっています。

構成品リストで構成品を確認してください。万一、構成品が足りない場合や破損している場合は、お買い求めの販売店、または総合インフォメーションにご連絡ください。

登録カードは、新製品情報などをお客様にお知らせする際に必要なカードです。ご記入の上、必ずご返送くださいますようお願いいたします。

構成品リスト

本体 [CNT-3204MT-LPE]...1

ファーストステップガイド...1

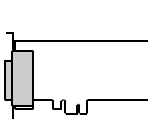
CD-ROM *1 [API-PAC(W32)]...1

スタンダードサイズブラケット...1

登録カード&保証書...1

登録カード返信用封筒...1

*1：CD-ROMには、ドライバソフトウェア、説明書(本書)、Question用紙を納めています。



本体



ファーストステップガイド



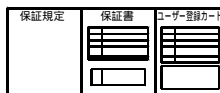
CD-ROM
[API-PAC(W32)]



スタンダードサイズ
ブラケット



登録カード返信用封筒



登録カード&保証書

-
- ・ 本書の内容の全部または一部を無断で転載することは、禁止されています。
 - ・ 本書の内容に関しては、将来予告なしに変更することがあります。
 - ・ 本書の内容については万全を期しておりますが、万一ご不審な点や記載もれなどお気づきのことがありましたら、お買い求めの販売店、または総合インフォメーションへご連絡ください。
 - ・ MS、Microsoft、Windows、Windows NT、MS-DOSは、米国Microsoft Corporationの各国における登録商標または商標です。その他、本書中に使用している会社名および製品名は、一般に各社の商標または登録商標です。

目次

梱包内容をご確認ください.....	i
目次	iii

第1章 ご使用になる前に 1

概要	1
特長	1
サポートソフトウェア	2
ケーブル・コネクタ (別売).....	2
アクセサリ (別売).....	2
サポートのご案内.....	3
ホームページ.....	3
総合インフォメーション(お問い合わせ窓口).....	3
修理窓口	4
製品貸出サービス.....	4
各種セミナー	4
FA/LA無料相談コーナー	4
システム受託開発、OEM受託	4
安全にご使用いただくために	5
安全情報の表記	5
取り扱い上の注意事項	6
環境	7
点検	7
保管	7
廃棄	7

第2章 セットアップ 9

セットアップとは.....	9
Windowsで使用する ドライバライブラリ API-PAC(W32)を使用する	9
Windowsで使用する ドライバライブラリ API-PAC(W32)以外を使用する	9
Windows以外のOSで使用する	10
ステップ1 ソフトウェアのインストール.....	11
インストールプログラムの起動.....	11
カウンタ用ドライバの選択	12
インストールの実行.....	13
ステップ2 ハードウェアの設定	14
ブラケットの交換.....	14
ボード本体各部の名称 出荷時の設定	15
ボードIDの設定	15
ボードの実装.....	16

ステップ3 ハードウェアのインストール	17
パソコンの電源投入	17
新しいハードウェアの検出ウィザードの設定	17
ステップ4 ソフトウェアの初期設定	20
API-TOOLコンフィグレーションの起動	20
設定の更新	20
ステップ5 診断プログラムによる動作確認	21
診断プログラムとは	21
確認方法1 - ボード単体での確認(外部結線なし) -	21
確認方法2 - ボード単体での確認(外部結線あり) -	22
確認方法3 - 外部機器を使用した確認 -	23
診断プログラムの操作方法	24
セットアップが正常にできないときには	30
事例と対応方法	30
解決できないときには	30

第3章 外部機器との接続

31

コネクタの接続方法	31
コネクタ形状とオプションケーブルの接続	31
コネクタの信号配置	33
カウンタ入力信号の接続方法	35
カウンタ入力回路と接続例	35
ロータリエンコーダとの接続例	37
リニアスケールとの接続例	37
制御入出力の接続方法	38
制御入力接続	38
制御入力回路と接続例	38
制御出力接続	41
制御出力回路と接続例	41

第4章 機能の説明

43

パルス信号の種類と動作	43
パルス信号の種類	43
2相入力	43
単相入力	44
ゲートコントロール付き単相入力	44
カウント入力遮倍	45
同期クリア	45
非同期クリア	46
Z相/CLR入力	46

カウンタの制御.....	47
カウンタスタート/カウンタストップ.....	47
プリセット.....	48
ゼロクリア.....	49
レジスタ.....	49
カウント値の取得方法.....	50
カウント値の取得方法.....	50
カウンタモード.....	50
サンプリングモード.....	51
積算カウンタ/差分カウンタ.....	52
サンプリング機能.....	53
サンプリング機能.....	53
バスマスタ転送.....	53
割り込み(バスマスタ転送時).....	53
ステータス、カウンタ.....	54
サンプリングの制御.....	55
ハードウェアイベント.....	56
ハードウェアイベントの種類.....	56
制御入力信号.....	57
制御出力信号.....	58
カウンタ一致.....	59
カウンタエラー.....	61
サンプリング出力信号.....	63
ステータス入力.....	64
パルス信号の入力状態.....	64
制御信号の入力状態.....	64
エラー.....	64
キャリー / ボロー.....	64
カウンタ一致.....	64
その他の機能.....	65
デジタルフィルタ.....	65
タイマ.....	65

第 5 章 ソフトウェアについて

67

CD-ROMの内容.....	67
Windows版ソフトウェアについて.....	68
ヘルプファイルの参照方法.....	69
サンプルプログラムの利用方法.....	70
ドライバライブラリのアンインストール.....	72

詳細技術情報の参照先73

ハードウェア仕様74

回路ブロック図76

第1章 ご使用になる前に

本章では、本製品をご使用になる前に知っていただくべき情報について説明しています。

概要

本製品は、外部装置からのパルス信号を入力してカウントする、PCI Expressバス準拠のインターフェイスボードです。

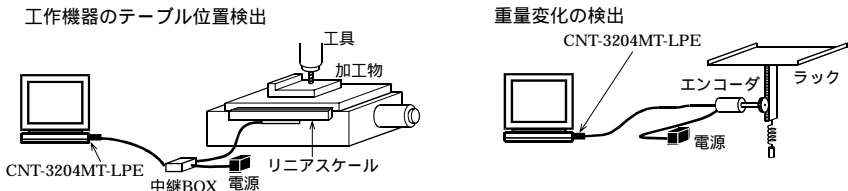
1枚で32ビットアップダウンカウンタを4チャンネル搭載し、最大10MHzまでの高速パルス入力が可能です。また、ロータリエンコーダ、リニアスケールなどと接続して使用することができます。

パルス信号の入力インターフェイスは、高速なパルス信号が入力可能な非絶縁LVTTTLレベル入力です。また、バスマスタ転送機能によるボードとパソコン間の高速なデータ転送が可能です。

Low Profileサイズスロットに対応し、添付ブラケットを交換することでスタンダードサイズスロットにも対応します。

添付のドライバライブラリ[API-PAC(W32)]を使用することで、Visual BasicやVisual C++などのWin32API関数をサポートしている各種プログラミング言語で、Windows用のアプリケーションソフトウェアを作成することができます。

<使用例>



特長

- ・ 32ビットアップダウンカウンタを4チャンネル搭載し、最大10MHzまでのパルス信号の入力(非絶縁LVTTTLレベル)が可能(2相入力の判別可能な最小位相差は25nsec)
- ・ ロータリエンコーダ、リニアスケールなど2相信号および単相信号をカウント可能
- ・ 各チャンネルに制御信号入力 1点搭載(カウンタスタート/ストップ、プリセット)
- ・ バスマスタ転送機能により、最大20MHz(内部クロック使用時)のサンプリングレートでカウント値をサンプリング可能
- ・ カウント値が設定した任意の値と一致することで、割り込みの発生、外部信号の出力、カウント値のプリセット/ゼロクリアが可能
- ・ 別売の差動ユニット[CTP-4D]と接続ケーブル[CNT-68M/50M]を使用することで、差動入力インターフェイスに変換可能
- ・ Low Profileサイズスロット、スタンダードサイズスロット(添付ブラケットにて交換)に対応
- ・ PCI対応ボードCNT32-4MT(LPCI)およびCardBus対応CNT32-4MT(CB)と同様の機能を搭載
- ・ コネクタ形状およびコネクタ信号配置は、CNT32-4MT(LPCI)とCNT32-4MT(CB)互換

サポートソフトウェア

目的、開発環境に合わせて当社製サポートソフトウェアのご使用をおすすめします。

ドライバライブラリ API-PAC(W32) (添付)

当社ハードウェアへのコマンドをWindows標準のWin32API関数(DLL)形式で提供するライブラリソフトウェアです。Visual BasicやVisual C++などのWin32API関数をサポートしている各種プログラミング言語で、当社ハードウェアの特色を活かした高速なアプリケーションソフトウェアが作成できます。

また、インストールされた診断プログラムにより、ハードウェアの動作確認にも利用することができます。

詳細、およびAPI-PAC(W32)のダウンロードは <http://www.contec.co.jp/apipac/> を参照してください。

<動作環境>

主な対応OS Windows XP、Server 2003、2000

主な適応言語 Visual C++ .NET、Visual C# .NET、Visual Basic .NET、Visual C++、Visual Basic、Delphi、C++Builderなど

計測システム開発用ActiveXコンポーネント集 ACX-PAC(W32) (別売)

本製品は、200種類以上の当社計測制御用インターフェイスボード(カード)に対応した計測システム開発支援ツールです。計測用途に特化したソフトウェア部品集で画面表示(各種グラフ、スライダ 他)、解析・演算(FFT、フィルタ 他)、ファイル操作(データ保存、読み込み)などのActiveXコンポーネントを満載しています。

アプリケーションプログラムの作成は、ソフトウェア部品を貼り付けて、関連をスクリプトで記述する開発スタイルで、効率よく短期間でできます。

また、データロガーや波形解析ツールなどの実例集(アプリケーションプログラム)が収録されていますので、プログラム作成なしでパソコン計測がすぐに始められます。

「実例集」は、ソースコード(Visual Basic 他)付きですので、お客様によるカスタマイズも可能です。

詳細は、当社ホームページ(<http://www.contec.co.jp/acxpac/>)でご確認ください。

ケーブル・コネクタ (別売)

CardBus対応カウンタ入力カード用シールドケーブル

: CNT-68M/50M (0.5m)

68ピン0.8mmピッチコネクタ用両端コネクタ付シールドケーブル

: PCB68PS-0.5P (0.5m)

: PCB68PS-1.5P (1.5m)

68ピン 0.8mmピッチコネクタ用片端コネクタ付シールドケーブル

: PCA68PS-0.5P (0.5m)

: PCA68PS-1.5P (1.5m)

アクセサリ (別売)

カウンタ入力用差動 / TTLレベル入力変換ターミナル : CTP-4D *1

圧着用中継端子台 : EPD-50A *1

圧着用中継端子台 (M3ネジ、68点) : EPD-68A *2

*1 オプションケーブルCNT-68M/50Mが別途必要。

*2 オプションケーブルPCB68PS-0.5PまたはPCB68PS-1.5Pが別途必要。

各ケーブル、アクセサリの詳細は、当社ホームページでご確認ください。

サポートのご案内

当社製品をより良く、より快適にご使用いただくために、次のサポートを行っております。

ホームページ

日本語 <http://www.contec.co.jp/>
英語 <http://www.contec.com/>
中国語 <http://www.contec.com.cn/>

最新製品情報

製品の最新情報を提供しています。

また、PDFファイル形式の製品マニュアル、各種技術資料なども提供しています。

無償ダウンロード

最新のドライバソフトウェア、差分ファイルをダウンロードできます。

また、各種言語のサンプルプログラムもダウンロードできます。

資料請求

カタログの請求が行えます。

製品貸出サービス

製品貸出の依頼が行えます。

イベント情報

当社主催/参加のセミナーおよび展示会の紹介を行っています。

総合インフォメーション(お問い合わせ窓口)

技術的なお問い合わせ

当社製品に関する技術的なお問い合わせは、総合インフォメーションで受け付けています。
E-mail(tsc@contec.jp)またはFAX*1でお問い合わせください。専門のスタッフが対応します。
添付CD内またはホームページ(<http://www.contec.co.jp/top5.htm>)にあるQuestion用紙に必要事項を記入の上、お送りください。

*1 FAX番号はQuestion用紙に記載されています。

その他の製品情報のお問い合わせ

製品の価格・納期・見積もり依頼などのお問い合わせは、販売店または当社各支社・営業所までお問い合わせください。

修理窓口

修理の依頼は、お買い求めの販売店経由で受け付けています。

保証書に記載の条件のもとで、保証期間中に製品自体に不具合が認められた場合は、その製品を無償で修理または交換いたします。

保証期間終了後、または保証条件外での修理は、有償修理となりますのであらかじめご了承ください。

なお、対象は製品のハードウェア部分の修理に限らせていただきます。

製品貸出サービス

製品を評価・理解していただくため、製品の貸出サービスを行っております。

詳細は、当社ホームページをご覧ください。

各種セミナー

新製品の紹介・活用方法、システム構築のための技術習得など、各種セミナーを行っております。

出張プライベートセミナーも承ります。詳細は、当社ホームページをご覧ください。

FA/LA無料相談コーナー

「FA/LA無料相談コーナー」は、お客様がシステムを構築する際に当社製品の選定の相談をお受けする窓口です。面談によるシステム相談を専門スタッフが担当いたします。

お問い合わせは、当社各支社・営業所までご連絡ください。

システム受託開発、OEM受託

ソフトウェア/ハードウェアの導入方法やシステム構築のご相談、お客様オリジナル・デザインのシステムを製品化し供給するODMやOEMのご提案を行います。




詳しくは、E-mil(sales@contec.jp)または当社各支社・営業所までお問い合わせください。

安全にご使用いただくために

次の内容をご理解の上、本製品を安全にご使用ください。

安全情報の表記

本書では、人身事故や機器の破壊をさけるため、次のシンボルで安全に関する情報を提供しています。内容をよく理解し、安全に機器を操作してください。

 危険	この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が死亡または重傷を負う危険が差し迫って生じることが想定される内容を示しています。
 警告	この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が死亡または重傷を負う可能性が想定される内容を示しています。
 注意	この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が損害を負う可能性が想定される内容および物的損害のみの発生が想定される内容を示しています。

取り扱い上の注意事項

⚠ 危険

周囲に発火性、腐食性のガスがある場所で使用しないでください。爆発、火災、感電、故障の原因となります。

⚠ 注意

- ・ ボード上には、あらかじめ設定を必要とするスイッチやジャンパがあります。
拡張スロットに実装する前に必ず確認してください。
 - ・ ボード上のスイッチやジャンパは、指定以外の設定にしないでください。
誤動作、発熱、故障の原因になります。
 - ・ ボードに衝撃を与えたり、曲げたりしないでください。
誤動作、発熱、故障、破損の原因になります。
 - ・ ボードの金メッキ端子部(エッジコネクタ)には手を触れないでください。
誤動作、発熱、故障の原因になります。
触れた場合は、工業用アルコールできれいにふいてください。
 - ・ パソコンまたは拡張ユニットの電源が入った状態で、ボードを拡張スロットに実装したり、
抜いたりしないでください。また、電源が入っている状態で、ボードと外部機器を接続しないでください。
誤動作、発熱、故障の原因になります。
必ずパソコン本体の電源を切ってから行ってください。
 - ・ パソコンまたは拡張ユニットから、実装するすべてのボードに十分な電力が供給できることを確認してください。
十分な電力が供給できない場合は、誤動作、発熱、故障の原因になります。
 - ・ 本製品は機能追加、品質向上のため予告なく仕様を変更する場合があります。
継続的にご利用いただく場合でも、必ず説明書を読み、内容を確認してください。
 - ・ 本製品を改造しないでください。
改造をしたものに対しては、当社は一切の責任を負いません。
 - ・ 本製品の運用を理由とする損失、逸失利益などの請求につきましては、前項にかかわらず、
いかなる責任も負いかねますのであらかじめご了承ください。
-

環境

本製品は下記の環境でご使用ください。範囲外の環境で使用した場合、発熱、誤動作、故障の原因になります。

周囲温度

0 - 50

周囲湿度

10 - 90%RH(ただし、結露しないこと)

腐食性ガス

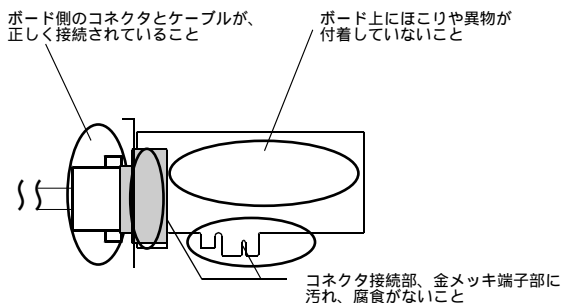
ないこと

浮遊粉塵

特にひどくないこと

点検

本製品を安全に使用していただくために、定期的に点検を行ってください。



保管

本製品を保管する際には、購入時の状態で保管してください。

- (1) ボードを保管袋に入れます。
- (2) 梱包材で包み、箱に入れます。
- (3) 直射日光や湿気、衝撃や振動、磁気や静電気を避けて、常温で保管してください。

廃棄

本製品を廃棄される場合、法律や市町村の条令に定める廃棄方法に従って、廃棄してください。

第2章 セットアップ

本章では、セットアップの方法について説明しています。

セットアップとは

セットアップとは、本製品を使用するために必要な事前の操作です。
ソフトウェアとハードウェアのそれぞれに必要な操作があります。
使用するOS、ソフトウェアによってセットアップの手順が異なります。

Windowsで使用する

ドライバライブラリ API-PAC(W32)を使用する

添付のCD-ROM「ドライバライブラリ API-PAC(W32)」を使って、アプリケーションプログラム開発をはじめるまでの手順について説明します。

次に示す、本章の各ステップの手順で操作することで、ソフトウェアとハードウェアの準備ができます。その後に診断プログラムによる動作確認を行い、ソフトウェア、ハードウェアが正常に動作するかを確認することができます。

ステップ1 ソフトウェアのインストール

ステップ2 ハードウェアの設定

ステップ3 ハードウェアのインストール

ステップ4 ソフトウェアの初期設定

ステップ5 診断プログラムによる確認

また、セットアップが正常に行えない場合は、「本章 セットアップが正常にできないときは」を参照してください。

Windowsで使用する

ドライバライブラリ API-PAC(W32)以外を使用する

API-PAC(W32)以外のソフトウェアを使用する場合の手順は、それぞれのマニュアルを参照してください。また、必要に応じて以下を参照してください。

本章 ステップ2 ハードウェアの設定

本章 ステップ3 ハードウェアのインストール

第3章 外部機器との接続

第6章 ハードウェアについて

Windows以外のOSで使用する

Windows以外のOSで使用する場合は、以下を参照してください。

本章 ステップ2 ハードウェアの設定

第3章 外部機器との接続

第6章 ハードウェアについて

ステップ1 ソフトウェアのインストール

ドライバライブラリのインストール方法を示します。

ハードウェアをパソコンに実装する前に、添付のAPI-PAC(W32)のCD-ROMからドライバライブラリをインストールしてください。

ここでは、Windows XPを中心に説明しています。OSによって画面表示が異なる場合もありますが、基本的な手順は同じです。

インストールプログラムの起動

- (1) CD-ROM [API-PAC(W32)] をパソコンにセットします。
- (2) 「インストーラ」画面が自動的に表示されます。
表示されなかった場合は、(CD-ROMドライブ名):¥AUTORUN.EXEを実行してください。
- (3) 「実行環境または開発環境のインストール」ボタンをクリックします。

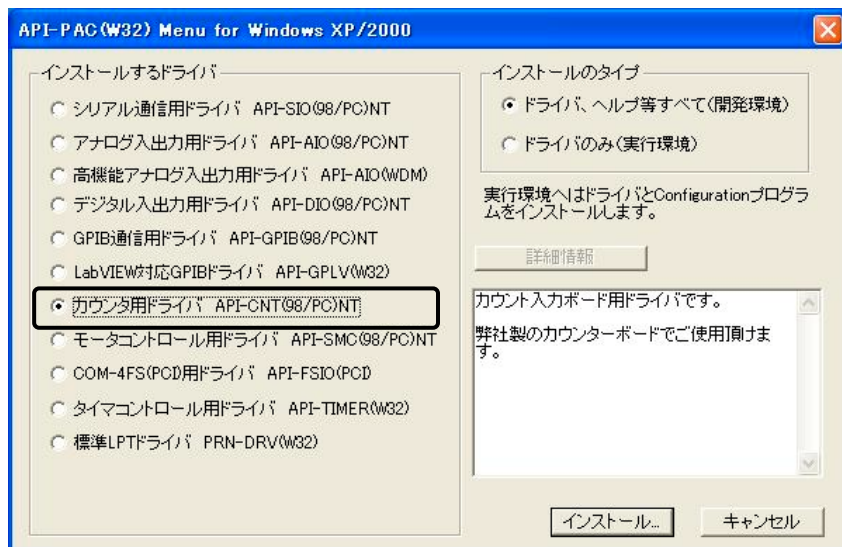


⚠ 注意

Windows XP、2000にインストールする場合は、Administrator権限を持つユーザーでログインしてください。

カウンタ用ドライバの選択

- (1) 「インストールするドライバ」と「インストールのタイプ」の選択画面が表示されます。
- (2) 「カウンタ用ドライバ」を選択します。
- (3) 「ドライバ、ヘルプ等すべて(開発環境)」を選択します。
- (4) 「インストール」ボタンをクリックします。



インストールの実行

- (1) 画面の指示に従ってインストール作業を進めます。
- (2) ファイルのコピー終了後、「ハードウェア設定をすぐに行う(API-TOOLコンフィグレーション)、Readmeファイルを表示する」と表示されます。

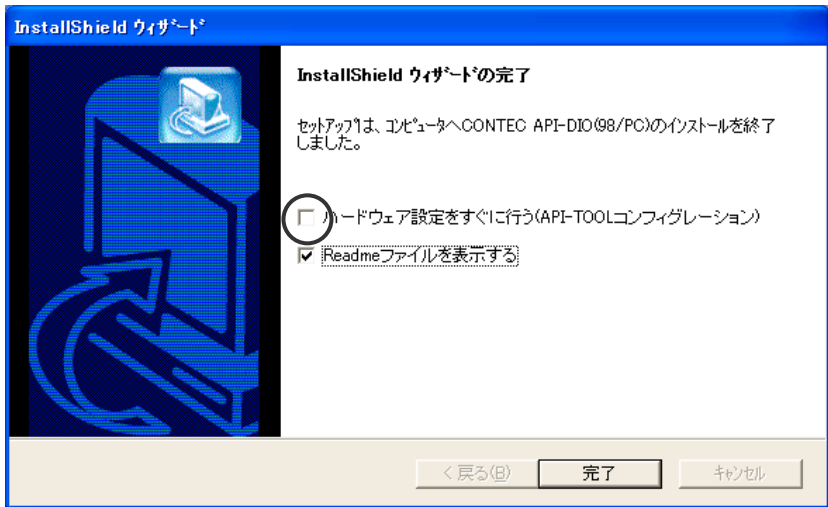
はじめてソフトウェア・ハードウェアをインストールする場合：

- 1) 「ハードウェア設定をすぐに行う」チェックをはずします。
- 2) 「完了」ボタンをクリックします。

ステップ2に進み、ハードウェアの設定および実装を行ってください。

すでにハードウェアがインストールされている場合：

「ハードウェア設定をすぐに行う(API-TOOLコンフィグレーション)」をチェックして、「ステップ4 ソフトウェアの初期設定」に進んでください。



これでソフトウェアのインストールは完了です。

ステップ2 ハードウェアの設定

ここではボードの設定と、パソコンに実装する手順を説明します。

ボード上には、あらかじめ設定を必要とするスイッチがあります。

拡張スロットに実装する前に必ず確認してください。

なお、セットアップは出荷時設定のままでも可能です。後で変更することもできます。

ブラケットの交換

出荷時では、Low Profileサイズブラケットを取り付けています。スタンダードサイズスロットに実装する場合は、スタンダードサイズブラケットに交換してください。交換方法は以下の図を参照してください。

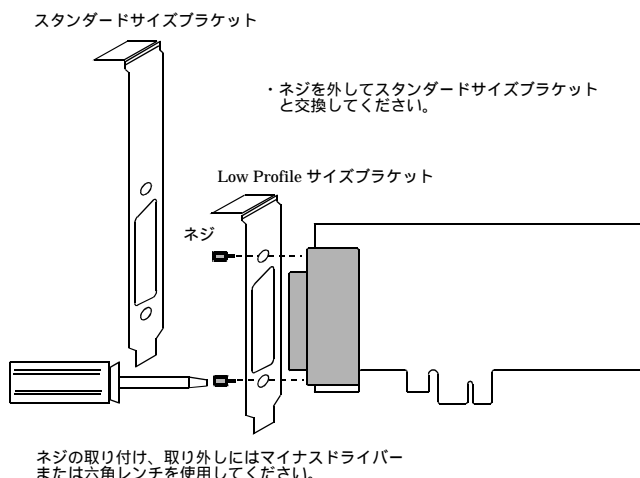


図2.1 ブラケットの交換

ボード本体各部の名称 出荷時の設定

ボード本体各部の名称を図2.2に示します。

なお、図中のスイッチの状態は、出荷時の設定を示しています。

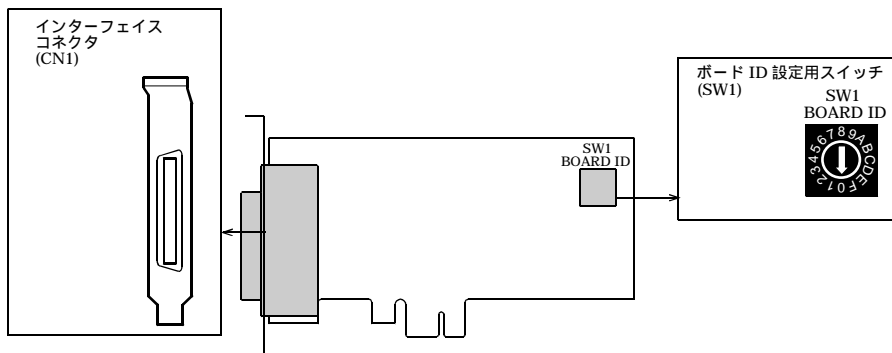


図2.2 各部の名称

ボードIDの設定

1台のパソコンに2枚以上の同じ型式のボードを実装する場合、ボードIDを設定することによってそれぞれのボードを識別します。それぞれ違う値を設定してください。

ボードIDは、0 - Fhの範囲で設定でき、最大16枚までのボードを識別できます。

1枚だけ使用する場合は、出荷時設定(ボードID = 0)の状態でご使用ください。

設定方法

ボードIDの設定は、ボード上のロータリスイッチで設定します。SW1のツマミをまわし、次のように設定してください。



図2.3 ボードIDの設定(SW1)

ボードの実装

- (1) ボードを実装する前にシステムをシャットダウンし、コンセントからパソコンの電源ケーブルを抜いてください。
- (2) パソコンのカバーを外し、ボードを実装できるようにしてください。
- (3) 拡張スロットにボードを実装してください。
- (4) ボードのブラケットをパソコンに固定してください。
- (5) パソコンのカバーを取り付け、もとの状態にしてください。



⚠ 注意

- ・ ボードの金メッキ端子部(エッジコネクタ)には手を触れないでください。
誤動作、発熱、故障の原因になります。
触れた場合は、工業用アルコールできれいにふいてください。
 - ・ パソコンまたは拡張ユニットの電源が入った状態で、ボードを拡張スロットに実装したり、
抜いたりしないでください。
誤動作、発熱、故障の原因になります。
必ずパソコン本体の電源を切ってから行ってください。
 - ・ パソコンまたは拡張ユニットから、実装するすべてのボードに十分な電力が供給できることを
確認してください。
十分な電力が供給できない場合は、誤動作、発熱、故障の原因になります。
-

ステップ3 ハードウェアのインストール

Windowsでは、ボードが使用するI/Oアドレスと割り込みレベルをOSに認識させる必要があります。これをハードウェアのインストールと呼びます。

複数枚のボードを使用する場合は、必ず1枚ずつ設定が完了してから次のボードをインストールしてください。

パソコンの電源投入

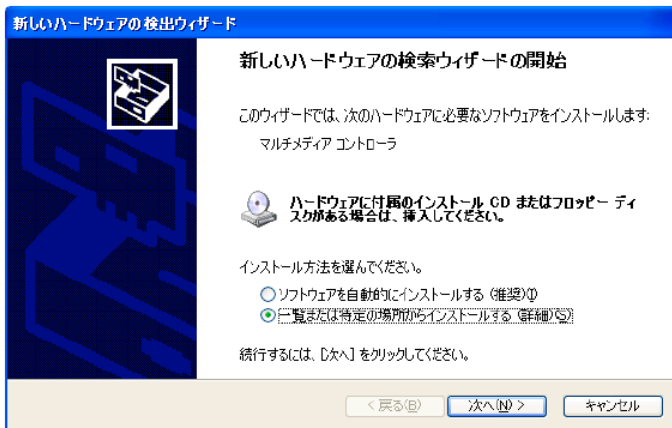
パソコンの電源を入れてください。

⚠ 注意

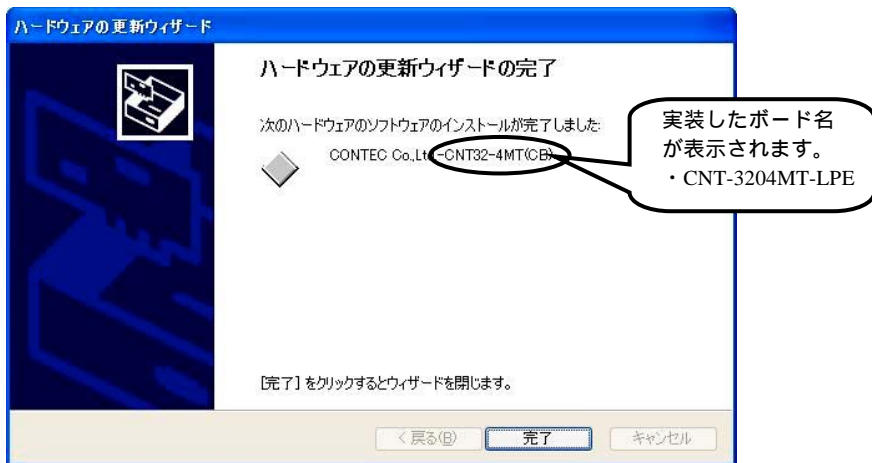
- ・ ボードが使用するリソース(I/Oアドレス、割り込みレベル)を確保できない場合は、正常なインストールは行えません。あらかじめ、パソコンの使用可能なリソースを確認してからインストールを行ってください。
- ・ PCI Expressボードが使用するリソースは、スロットの位置やボード本体に依存しません。そのため、2枚以上のボードのインストールが完了している状態で、2枚以上のボードを取り外し、その後で再度実装する場合は、実装しなおしたボードに割り当てられるリソースが、はじめにインストールした設定のうちのどの設定になるか特定できません。この場合は、再度設定を確認してください。

新しいハードウェアの検出ウィザードの設定

- (1) 最初に「PCI 標準 PCI to PCI ブリッジ」が検出されます。これは自動で終了します。
- (2) 「新しいハードウェアの検出ウィザード」が起動します。
「一覧または特定の場所からインストールする」を選択し「次へ」ボタンをクリックします。



(3) CD-ROMからセットアップ情報(INF)ファイルの場所を指定して、登録してください。

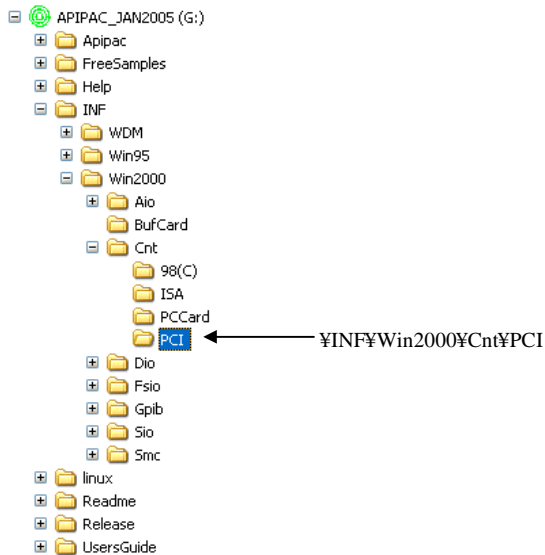


指定先フォルダ

セットアップ情報(INF)ファイルは、添付CD-ROMの以下のフォルダにあります。

Windows XP、2000 ¥INF¥Win2000¥Cnt¥PCI

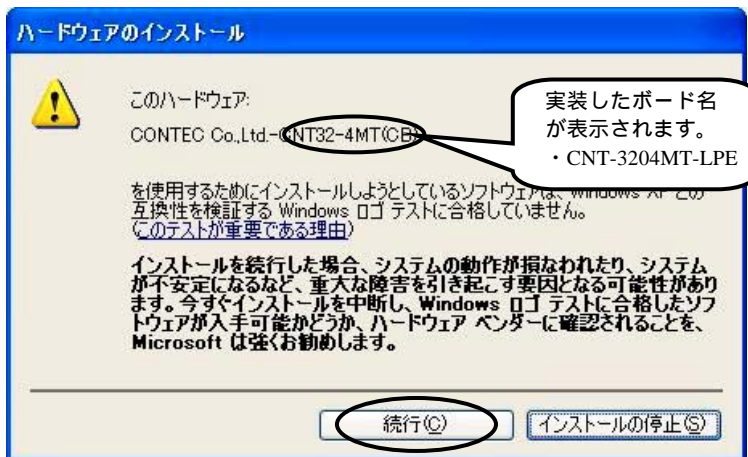
Windows XPで使用する場合の例



⚠ 注意

Windows XPで「ハードウェアウィザード」中のINFファイルを指定後に以下の警告画面がでます。これは対象となるドライバが「Windowsロゴテスト」に対応していない場合に発生しますが、動作上は問題ありません。

ここでは、「続行」ボタンを押してください。



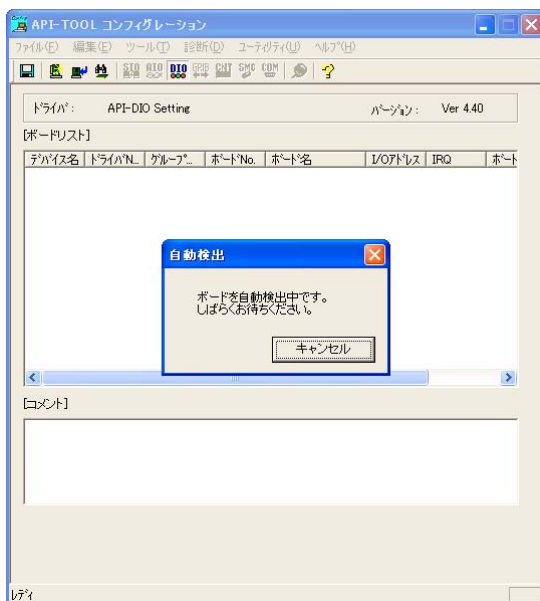
これでハードウェアのインストールは完了です。

ステップ4 ソフトウェアの初期設定

ドライバライブラリでは実行環境を認識するための最初の設定が必要です。これをドライバライブラリの初期設定と呼びます。

API-TOOLコンフィグレーションの起動

- (1) 「スタート」メニューの「プログラム」 - 「CONTEC API-PAC(W32)」 - 「API-TOOLコンフィグレーション」を実行してください。



- (2) 「CNT」のアイコンをクリックしてください。
ハードウェアを自動で検出します。
検出されたボードのリストが表示されます。

設定の更新

- (1) 「ファイル」 - 「設定の更新」を実行してください。

これでソフトウェアの初期設定は完了です。

ステップ5 診断プログラムによる動作確認

診断プログラムを使用して、ボードやドライバソフトウェアが正常に動作することを確認します。この確認でセットアップが正しくできたことを確認できます。

診断プログラムとは

診断プログラムは、ボードとドライバソフトウェアの状態を診断するプログラムです。診断方法には次に示す、ボードの内部テストパルスを利用したボード単体での確認方法と、実際に外部機器を接続した確認方法があります。

- ・ ボード単体での確認(外部結線なし)
- ・ ボード単体での確認(外部結線あり)
- ・ 外部機器を使用した確認

セットアップが正しくできたことを確認するためには、「ボード単体での確認(外部結線なし)」で確認を行ってください。

「ボード単体での確認(外部結線あり)」、「外部機器を使用した確認」は、配線確認や実際に外部機器を接続したときの簡易確認として使用することができます。

また、“診断レポート”機能を使用して、ドライバ設定、I/O状況、割り込み状況、ボード存在有無がレポートとして作成されます。

確認方法1 - ボード単体での確認(外部結線なし) -

ボード内部に搭載されたテストパルス出力を使用して、ボード単体およびドライバの正常動作を確認します。テストパルス出力を内部出力に設定すると外部結線なしで外部機器と接続したときと同様のカウント動作を行えます。

ボードの設定は出荷時の設定で行ってください。

テストパルス出力とは

カウンタ入力が正常に動作するかを判断するため、テストパルス出力をA相、B相各1点用意しています。出力パルスは、100kHz固定のLVTTTLレベル出力です。

また、外部へは出力せずにボード内部で各カウンタチャンネルにテストパルス出力をすることもできます。その場合、全チャンネルに対して同時に2相パルスを出力します。

確認方法2 - ボード単体での確認(外部結線あり) -

テストパルス出力を外部出力に設定すると出力端子(TPOA, TPOB)から100kHzのLVTTTLレベル出力パルスが出力されます。テストパルス出力を外部結線で使用することにより、ボードのカウント入力回路部の正常動作を確認できます。テストパルス出力を使用することで実際に外部機器と接続したときと同様のカウント動作を行えます。接続方法は次項を参照してください。

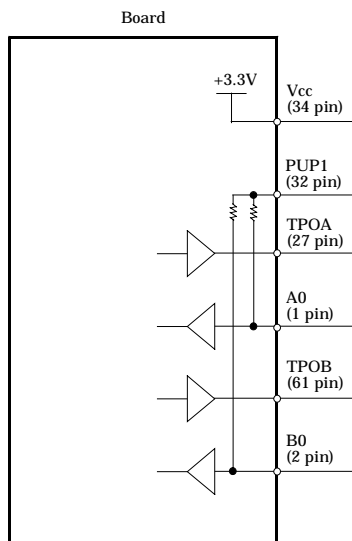
「確認方法2」で正常にカウント動作が行えない場合、ボードの入力回路部に不具合が発生している可能性があります。

テストパルス出力回路と接続例(TPOA, TPOB)

本製品は、自己診断用としてテストパルス出力をA相、B相各1点ずつ用意しています。出力パルスは100kHz固定のLVTTTLレベル出力です。

単相入力モードで確認される場合は、A相またはB相のみ接続してください。A相のみの接続ではアップカウント、B相のみの接続ではダウンカウントします。

プルアップ端子は、+3.3V出力端子に接続してください。



図中のピン番号はボードのコネクタピン番号です。

図2.4 カウンタ入力回路への接続例(ch0)

確認方法3 - 外部機器を使用した確認 -

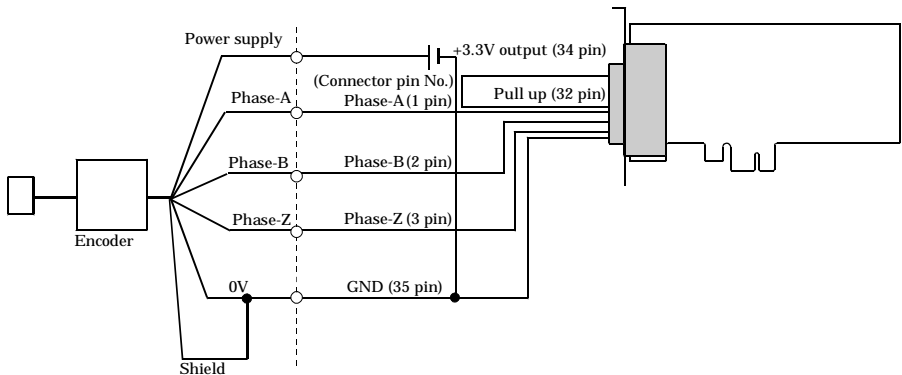
実際に相手機器と接続してカウント値の表示や信号のON/OFFが正常に動作することを確認します。接続方法は次項を参照してください。

「確認方法3」で正常にカウント動作が行えない場合、結線ミス、接続機器が仕様に合っていないことが考えられます。

結線図

LVTTLレベル出力 / オープンコレクタ出力のロータリエンコーダとPCA68PS-***Pを経由してCH0に接続する場合は、以下ようになります。他チャンネルの接続例および信号配置の詳細は、「第3章 外部機器との接続」を参照してください。

<ロータリエンコーダとの接続例(チャンネル0の場合)>



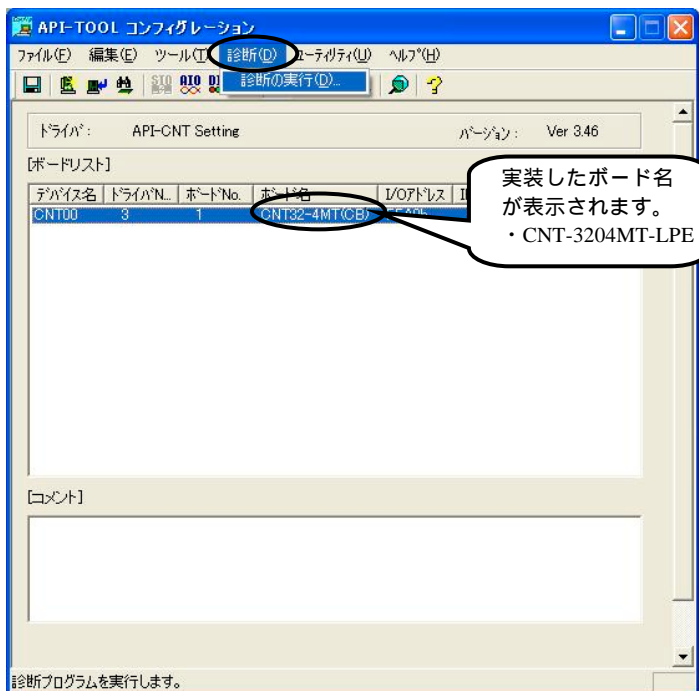
図中のピン番号はボード側のコネクタピン番号です。

図2.5 結線図

診断プログラムの操作方法

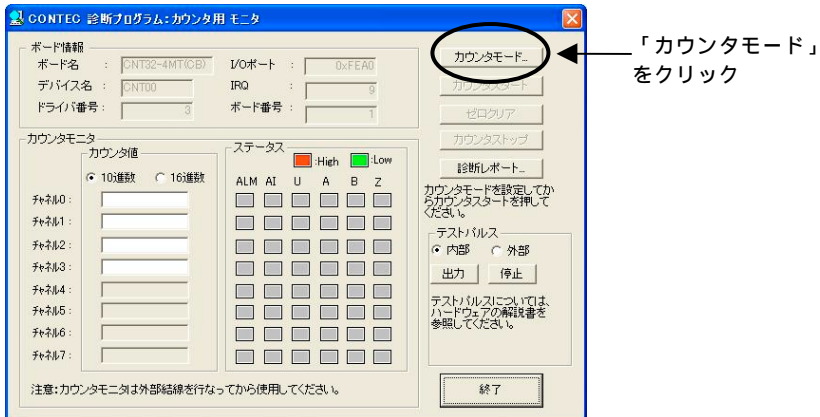
診断プログラムの起動

「API-TOOLコンフィグレーション」でボードを選択後、診断プログラムを実行します。画面の指示に従って操作してください。

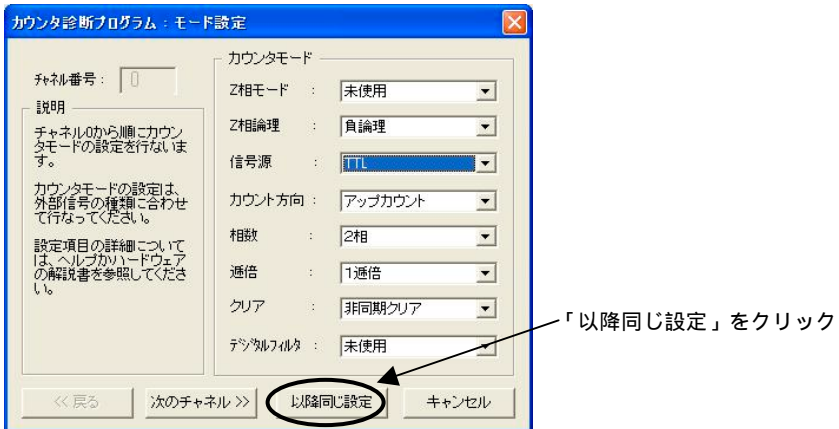


カウンタ動作の条件設定

- (1) カウンタモードの設定を変更します。「カウンタモード」をクリックしてください。
カウンタモード設定画面が表示されます。



- (2) チャネル0の設定を行います。設定はデフォルトのままで行います。残りのチャンネルも同じ設定にしますので、「以降同じ設定」をクリックしてください。



(3) 「完了」をクリックしてください。

カウンタ診断プログラム：モード設定

チャネル番号：

説明
チャネルのから側にカウンタモードの設定を行ないます。
カウンタモードの設定は、外部信号の種類に合わせて行ってください。
設定項目の詳細については、ヘルプかハードウェアの解説書を参照してください。

カウンタモード

Z相モード：

Z相論理：

信号源：

カウント方向：

相数：

適倍：

クリア：

デジタルフィルタ：

<< 戻る 次のチャネル >> **完了** キャンセル

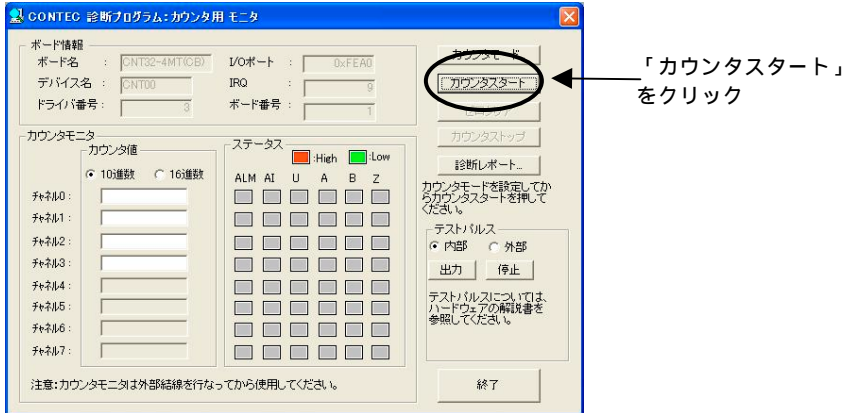
「完了」をクリック

カウンタ動作の確認

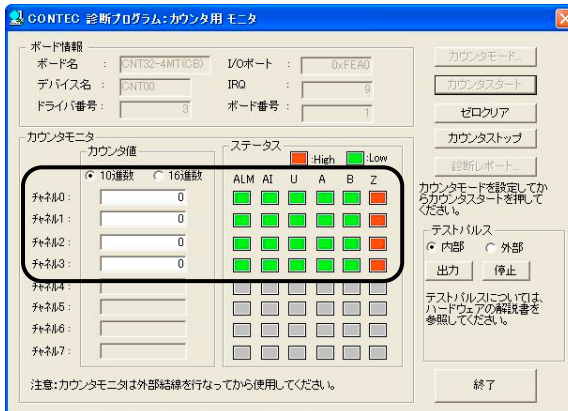
以下のコマンドで簡易動作確認ができます。

- 「カウンタスタート」：カウンタをスタートします。
 「ゼロクリア」：カウント値をゼロに戻します。
 「カウンタストップ」：カウンタをストップします。

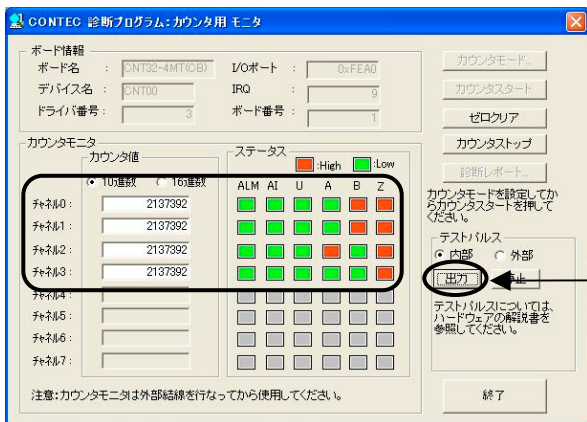
- (1) 「カウンタスタート」をクリックしてください。



- (2) 各チャンネルのカウント値が表示され、各ステータス(ALM, AI, U, A, B, Z)が表示されます。



- (3) テストパルスを内部の設定で「出力」をクリックすると全チャンネルに対して、2相の差動信号を出力します。全チャンネルのカウント値、ステータスの確認ができます。



「出力」をクリック

診断レポート

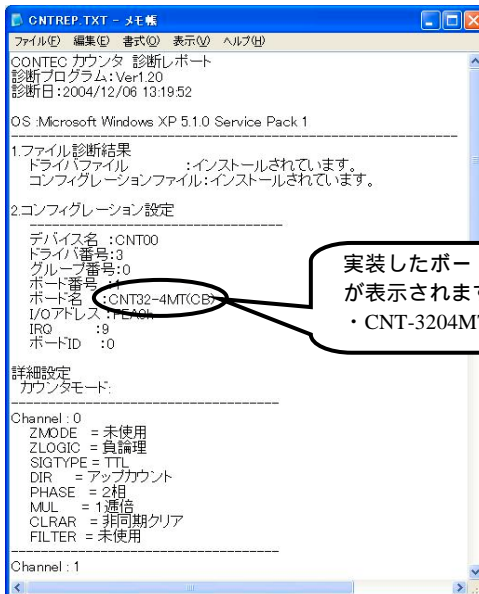
- (1) 「診断レポート」をクリックするとボードの設定、各チャンネルの設定などの詳細データと診断結果をテキストに保存し表示します。

結果は、インストール先(Program Files¥CONTEC¥API-PAC(W32)) フォルダにテキストファイル(CntRep.txt)で保存され表示されます。

診断は、「ボードの存在有無」、「割り込みテスト」、「ドライバファイルテスト」、「ボード設定テスト」などを行います。



- (2) 以下のような診断レポートが表示されます。



セットアップが正常にできないときには

事例と対応方法

カウント値が読めない場合

カウンタモードの設定が間違っている可能性があります。

入力信号の形式に合わせて、カウンタモードを設定しないと、正常動作しません。API-CNT HELPの機能説明またはボード説明書を読んで、適切なモード設定を行ってください。

診断プログラムで動作してアプリケーションで動作しない場合

診断プログラムは、API-TOOLの関数を使用し作成されています。診断プログラムが動作する場合は、他のアプリケーションでも動作します。この場合、以下の点に注意してプログラムを見直してください。

- ・ 関数の引数と戻り値を確認してください。
- ・ カウンタのモードが合っているかどうか確認してください。

OSが正常に起動しない/ボードを正常に認識しない場合 [Windows XP、2000]

PCの電源をOFFにし、ボードを抜いてください。OSを再起動させ、API-TOOL Configurationのボード設定を削除してください。再度、PCの電源をOFFにし、ボードを実装してOSを再起動します。ボードをOSに認識させ、API-TOOL Configurationの設定を行ってください。

解決できないときには

API-CNT HELPのQ&A集を参照後、さらに不明点があれば診断プログラムの「診断レポート」で作成されたレポートを添付して総合インフォメーション (tsc@contec.co.jp)へE-mailにてお送りください。

添付CD内またはホームページ(<http://www.contec.co.jp/top5.htm>)にあるQuestion用紙に必要事項を記入の上、お送りください。

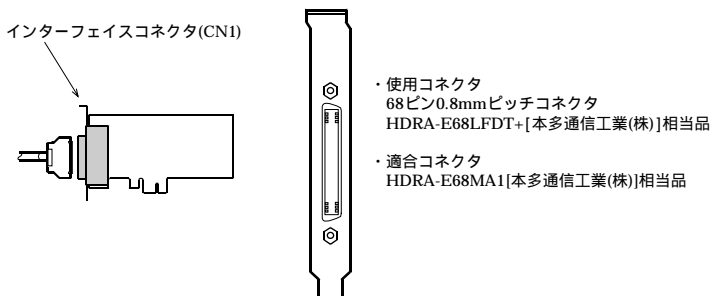
第3章 外部機器との接続

本章では、インターフェイスコネクタおよび外部入出回路についての説明をしています。
外部機器と接続する場合に参照してください。

コネクタの接続方法

コネクタ形状とオプションケーブルの接続

本製品と外部機器との接続は、ボード上のインターフェイスコネクタ(CN1)で行います。

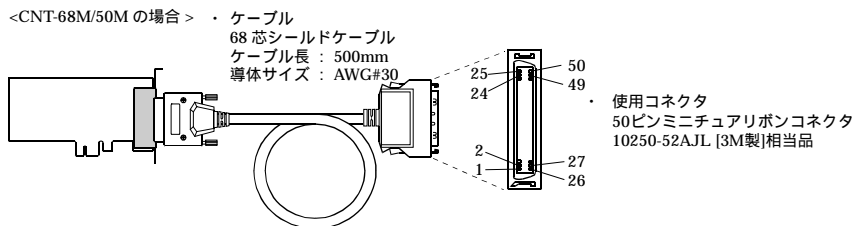


* 対応するケーブル・アクセサリは、第1章を参照ください。

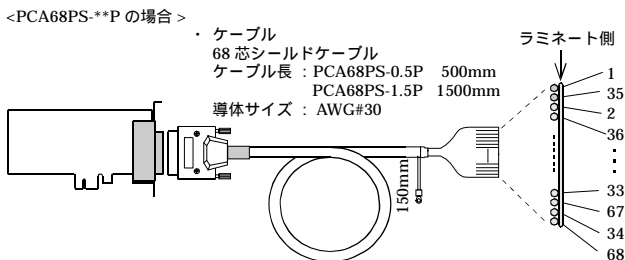
図3.1 インターフェイスコネクタ(CN1)の形状

本製品とオプションケーブル(CNT-68M/50MまたはPCA68PS-**P, PCB68PS-**P)接続例を示します。

<CNT-68M/50M の場合>



<PCA68PS-**P の場合>



<PCB68PS-**P の場合>

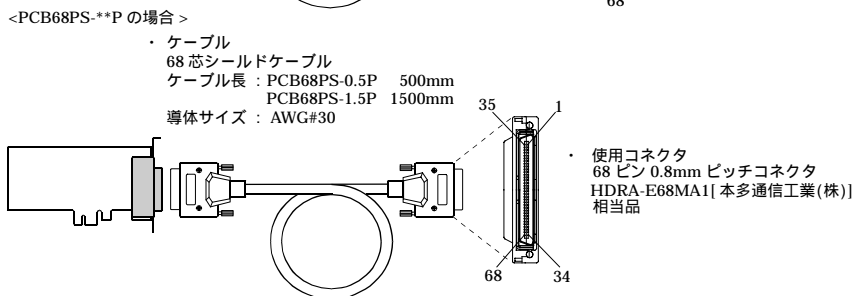


図3.2 インターフェイスコネクタ(CN1)の接続と使用コネクタ

コネクタの信号配置

インターフェイスコネクタ(CN1)の信号配置

CH0 Phase-A input	A0	1	35	- GND	Ground
CH0 Phase-B input	B0	2	36	- GND	Ground
CH0 Phase-Z input	Z0	3	37	- GND	Ground
CH0 control input *1	D0	4	38	- GND	Ground
Unconnection	N.C.	5	39	- N.C.	Unconnection
CH1 Phase-A input	A1	6	40	- GND	Ground
CH1 Phase-B input	B1	7	41	- GND	Ground
CH1 Phase-Z input	Z1	8	42	- GND	Ground
CH1 control input *1	D1	9	43	- GND	Ground
Unconnection	N.C.	10	44	- N.C.	Unconnection
CH2 Phase-A input	A2	11	45	- GND	Ground
CH2 Phase-B input	B2	12	46	- GND	Ground
CH2 Phase-Z input	Z2	13	47	- GND	Ground
CH2 control input *1	D2	14	48	- GND	Ground
Unconnection	N.C.	15	49	- N.C.	Unconnection
CH3 Phase-A input	A3	16	50	- GND	Ground
CH3 Phase-B input	B3	17	51	- GND	Ground
CH3 Phase-Z input	Z3	18	52	- GND	Ground
CH3 control input *1	D3	19	53	- GND	Ground
Unconnection	N.C.	20	54	- N.C.	Unconnection
Sampling clock input	CLKIN	21	55	- GND	Ground
Sampling stop input	STOPIN	22	56	- STARTIN	Sampling start input
Unconnection	N.C.	23	57	- N.C.	Unconnection
Sampling clock output	CLKOUT	24	58	- GND	Ground
Sampling stop output	STOPOUT	25	59	- STARTOUT	Sampling start output
Unconnection	N.C.	26	60	- N.C.	Unconnection
Test pulse Phase-A output	TPOA	27	61	- TPOB	Test pulse Phase-B output
Unconnection	N.C.	28	62	- N.C.	Unconnection
CH0 control output *2	DO0	29	63	- DO1	CH1 control output *2
CH2 control output *2	DO2	30	64	- DO3	CH3 control output *2
Unconnection	N.C.	31	65	- N.C.	Unconnection
Counter input signal pull up	PUP1	32	66	- PUP2	Counter input signal pull up
Unconnection	N.C.	33	67	- N.C.	Unconnection
+3.3V output *3	Vcc	34	68	- Vcc	+3.3V output *3

*1 制御入力は、汎用入力、カウンタスタート/ストップ、プリセット、ゼロクリアとして使用できます。

*2 制御出力は、汎用出力、カウント一致、異常入力エラー、デジタルフィルタエラーとして使用できます。

*3 供給可能電流は500mA(Max.)です。

図3.3 インターフェイスコネクタ(CN1)の信号配置

CNT-68M/50Mを使用した場合の信号配置(50ピン コネクタ側)

+3.3V Output *3	Vcc	--	25	50	--	Vcc	+3.3V Output *3
Counter Input signal pull-up	PUP1	--	24	49	--	PUP2	Counter Input signal pull-up
CH2 control output *2	DO2	--	23	48	--	DO3	CH3 control output *2
CH0 control output *2	DO0	--	22	47	--	DO1	CH1 control output *2
Test pulse Phase-A output	TPOA	--	21	46	--	TPOB	Test pulse Phase-B output
Sampling Stop Output	STOPOUT	--	20	45	--	STARTOUT	Sampling Start Output
Sampling Clock Output	CLKOUT	--	19	44	--	GND	Ground
Sampling Stop Input	STOPIN	--	18	43	--	STARTIN	Sampling Start Input
Sampling Clock Input	CLKIN	--	17	42	--	GND	Ground
CH3 Control Input *1	DI3	--	16	41	--	GND	Ground
CH3 Phase-Z input	Z3	--	15	40	--	GND	Ground
CH3 Phase-B input	B3	--	14	39	--	GND	Ground
CH3 Phase-A input	A3	--	13	38	--	GND	Ground
CH2 Control Input *1	DI2	--	12	37	--	GND	Ground
CH2 Phase-Z input	Z2	--	11	36	--	GND	Ground
CH2 Phase-B input	B2	--	10	35	--	GND	Ground
CH2 Phase-A input	A2	--	9	34	--	GND	Ground
CH1 Control Input *1	DI1	--	8	33	--	GND	Ground
CH1 Phase-Z input	Z1	--	7	32	--	GND	Ground
CH1 Phase-B input	B1	--	6	31	--	GND	Ground
CH1 Phase-A input	A1	--	5	30	--	GND	Ground
CH0 Control Input *1	DI0	--	4	29	--	GND	Ground
CH0 Phase-Z input	Z0	--	3	28	--	GND	Ground
CH0 Phase-B input	B0	--	2	27	--	GND	Ground
CH0 Phase-A input	A0	--	1	26	--	GND	Ground

- *1 制御入力、汎用入力、カウンタスタート/ストップ、プリセット、ゼロクリアとして使用できます。
- *2 制御出力は、汎用出力、カウント一致、異常入力エラー、デジタルフィルタエラーとして使用できます。
- *3 供給可能電流は500mA(Max.)です。

図3.4 50ピン コネクタ側の信号配置

カウンタ入力信号の接続方法

ロータリエンコーダやリニアスケールのTTLレベル出力回路、またはオープンコレクタ出力回路に接続可能です。信号は、LVTTTLレベル入力で最大入力周波数は10MHzです。

ボード内部にプルアップ抵抗(10K)を実装しています。これは、オープンコレクタ出力回路 / TTLレベル出力回路のいずれと接続する場合でも必ずプルアップ端子にプルアップ電圧(3.0V - 5.5V)を接続してください(3.3Vでプルアップする場合は、ボードのVCC端子に接続)。プルアップ電圧を接続しない場合、未接続のカウンタ入力チャネルに影響を与えることがあります。

2相入力であればA相、B相ともに接続し、単相入力であればA相、B相のいずれかを接続します。また、Z相を使用しない場合は接続する必要はありません。

補足

プルアップ端子は、カウンタ入力信号用PUP1(32ピン *1)と制御入力信号用PUP2(66ピン *1)があります。

PUP1(32ピン): A相、B相、Z相入力信号のプルアップ

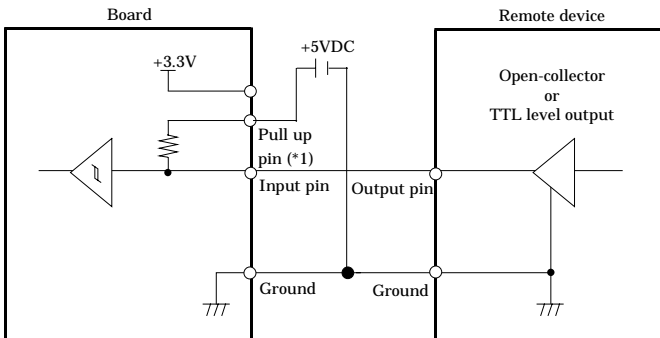
(A0, B0, Z0, A1, B1, Z1, A2, B2, Z2, A3, B3, Z3)

PUP2(66ピン): 制御入力信号とサンプリング入力信号のプルアップ

(DI0, DI1, DI2, DI3, CLKIN, STARTIN, STOPIN)

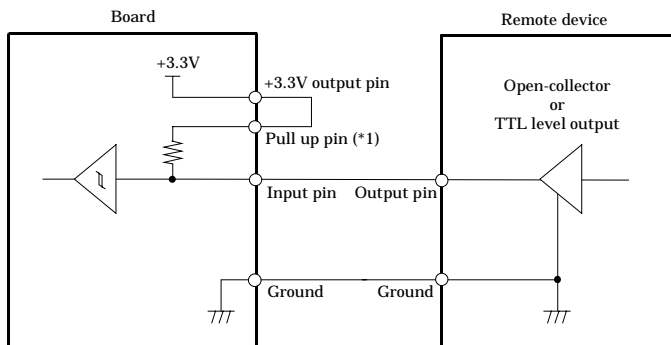
*1 ボード側のコネクタピン番号です。

カウンタ入力回路と接続例



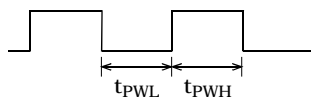
*1: プルアップ端子は、カウンタ入力信号用PUP1と制御入力信号用PUP2があります。

図3.5 外部電源5Vでプルアップした場合の接続(カウンタ入力)



*1: ブルアップ端子は、カウンタ入力信号用PUP1と制御入力信号用PUP2があります。

図3.6 内部3.3V出力でプルアップした場合の接続(カウンタ入力)



t_{PWH} : カウンタ入力パルスのHighの幅 50nsec (Min.)

t_{PWL} : カウンタ入力パルスのLowの幅 50nsec (Min.)

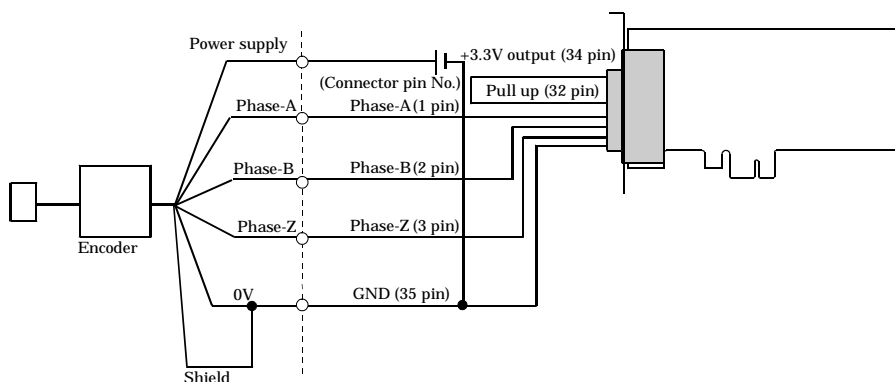
図3.7 入力信号



注意

- ・ 使用するケーブルは1.5m以内で使用してください。
- ・ ノイズによる誤動作を防ぐため、他の信号線またはノイズ源から可能な限り離して配線してください。

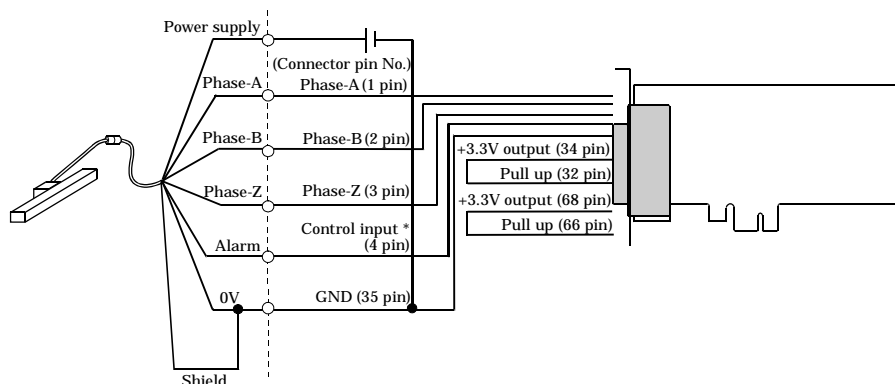
ロータリエンコーダとの接続例



図中のピン番号はボードのコネクタピン番号です。

図3.8 ロータリエンコーダとの接続例(チャンネル0)

リニアスケールとの接続例



* 制御入力を汎用入力に設定すれば、アラーム出力状態を確認できます。
制御入力をカウントストップにすれば、アラーム出力時にカウンタをストップさせることができます。

図中のピン番号はボード側のコネクタピン番号です。

図3.9 リニアスケールとの接続例(チャンネル0)

制御入出力の接続方法

制御入力接続

制御入力信号は各チャネルのカウントスタート/ストップ、プリセットなどを選択して使用する1点/チャネルの端子とサンプリングのクロック、スタート、ストップに使用する1点/ボードの端子があります。信号はLVTTTLレベル(3.3V)入力です。

ボード内部にプルアップ抵抗(10K Ω)を実装しています。これは、オープンコレクタ出力回路/TTLレベル出力回路のいずれと接続する場合でも必ずプルアップ端子にプルアップ電圧(3.0V - 5.5V)を接続してください(3.3Vでプルアップする場合はボードのVCC端子に接続)。プルアップ電圧を接続しない場合、未接続の制御入力端子に影響を与えることがあります。

補足

プルアップ端子は、カウンタ入力信号用PUP1(32ピン *1)と制御入力信号用PUP2(66ピン *1)があります。

PUP1(32ピン): A相、B相、Z相入力信号のプルアップ

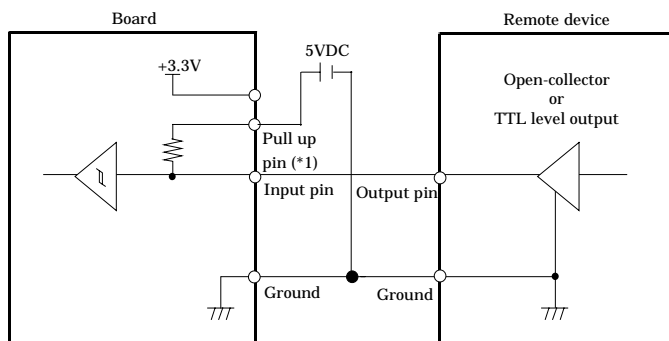
(A0, B0, Z0, A1, B1, Z1, A2, B2, Z2, A3, B3, Z3)

PUP2(66ピン): 制御入力信号とサンプリング入力信号のプルアップ

(DI0, DI1, DI2, DI3, CLKIN, STARTIN, STOPIN)

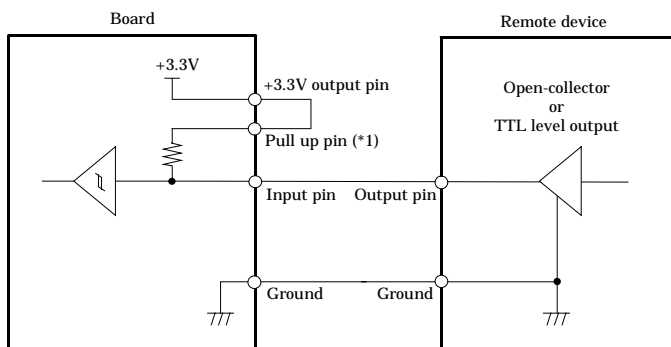
*1 ボードのコネクタピン番号です。

制御入力回路と接続例



*1: プルアップ端子は、カウンタ入力信号用PUP1と制御入力信号用PUP2があります。

図3.10 外部電源5Vでプルアップした場合の接続
(制御入力DI0, DI1, DI2, DI3, CLKIN, STARTIN, STOPIN)



*1: ブルアップ端子は、カウンタ入力信号用PUP1と制御入力信号用PUP2があります。

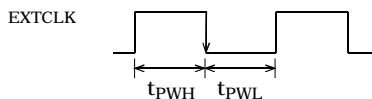
図3.11 内部3.3V出力でブルアップした場合の接続
(制御入力DI0, DI1, DI2, DI3, CLKIN, STARTIN, STOPIN)

⚠ 注意

- ・ 使用するケーブルは1.5m以内で使用してください。
- ・ ノイズによる誤動作を防ぐため、他の信号線またはノイズ源から可能な限り離して配線してください。

外部サンプリングクロック信号(EXTCLK)

外部からのペーサークロックを入力する端子です。最大周波数は10MHzとなります。サンプリングクロックを外部クロック入力の設定にすると、この信号の立ち下がりでサンプリングを行います。



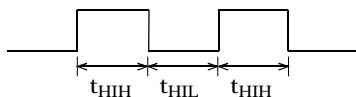
t_{PWH} : クロックパルスのHighの幅 50nsec (Min.)

t_{PWL} : クロックパルスのLowの幅 50nsec (Min.)

図3.12 外部サンプリングクロック信号

その他の制御入力信号(DI0 - DI3、EXTSTART、EXTSTOP)

信号はTTLレベルで、ソフトウェアにて立ち上がり/立ち下がりどちらを有効にするか選択できます。信号のエッジを検出するため、HighおよびLowレベルのホールド時間が最低50nsec必要となります。



t_{HIH} : Highレベルのホールド時間 50nsec (Min.)

t_{HIL} : Lowレベルのホールド時間 50nsec (Min.)

図3.13 制御入力信号

制御出力の接続

汎用出力信号(レベル出力)、カウンタ一致などのハードウェアイベントを通知するワンショットパルス信号を外部に出力します。信号はLVTTTLレベル出力で、ソフトウェアにより正論理/負論理の選択可能です。

制御出力回路と接続例

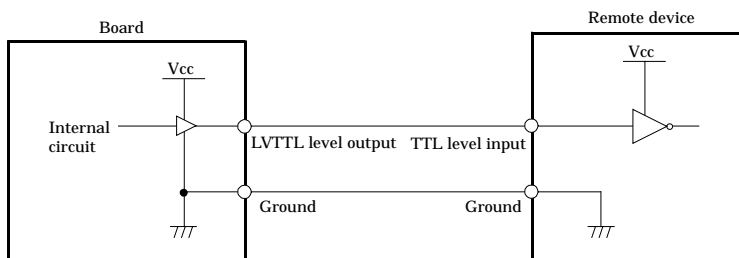


図3.14 制御出力回路(DO0 - DO3、CLKOUT、STARTOUT、STOPOUT)と接続例

第4章 機能の説明

本章では、ボードに搭載されている機能について説明しています。

パルス信号の種類と動作

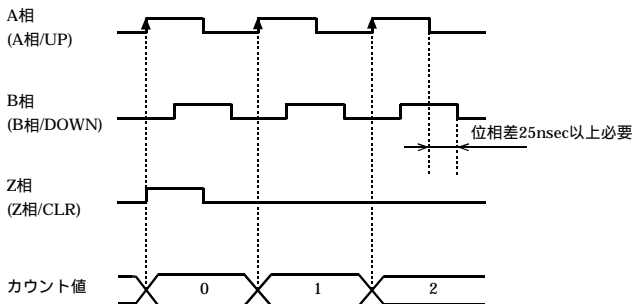
パルス信号の種類

設定できるパルス信号の種類(動作モード)は以下のとおりです。

- ・ 2相入力、同期クリア、1逓倍モード
- ・ 2相入力、同期クリア、2逓倍モード
- ・ 2相入力、同期クリア、4逓倍モード
- ・ 2相入力、非同期クリア、1逓倍モード
- ・ 2相入力、非同期クリア、2逓倍モード
- ・ 2相入力、非同期クリア、4逓倍モード
- ・ 単相入力、非同期クリア、1逓倍モード
- ・ 単相入力、非同期クリア、2逓倍モード
- ・ ゲートコントロール付き単相入力、非同期クリア、1逓倍モード
- ・ ゲートコントロール付き単相入力、非同期クリア、2逓倍モード

2相入力

2相パルス入力とは、位相が 90° 異なるA相(進み信号)とB相(遅れ信号)の2つのパルス入力です。Z相(基準位置信号)がある場合、2相パルス入力でカウント値をゼロクリアすることができます。

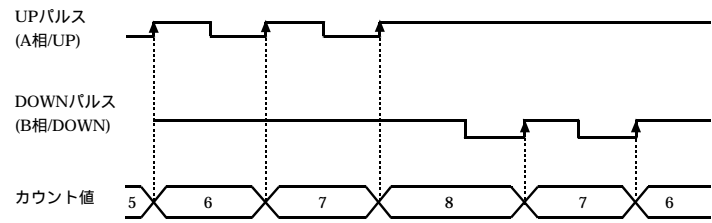


- * CW方向アップカウントに設定した場合のカウント動作です。
CW方向ダウンカウントに設定した場合、A相の立ち上がりでダウンカウントします。
- * A相、B相の最小位相差は25nsecです。
位相差が25nsec以下の場合、正常にカウントしません。

図4.1 2相入力のカウント例

単相入力

単相入力の場合は、UPパルスが入力されるとアップカウントし、DOWNパルスが入力されるとダウンカウントします。UPパルスとDOWNパルスが同時に発生すると、正常にカウントしません。

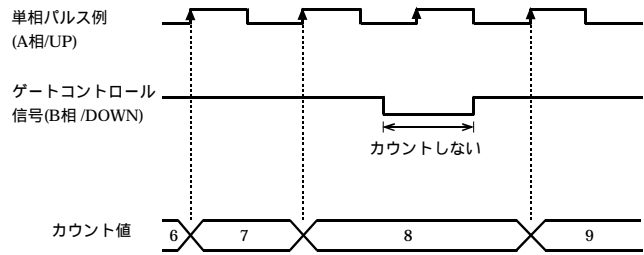


* CW方向アップカウントに設定した場合のカウント動作です。CW方向ダウンカウントに設定した場合は、UPパルスの立ち上がりでダウンカウントし、DOWNパルスの立ち上がりでアップカウントします。

図4.2 単相入力のカウント例

ゲートコントロール付き単相入力

単相パルス列とともに、入力されるゲートコントロール信号に従ってカウンタをスタート/ストップさせることができます。



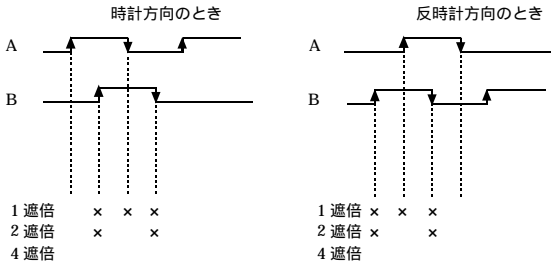
* CW方向アップカウントに設定した場合のカウント動作です。
CW方向ダウンカウントに設定した場合は、ゲートコントロール信号 (B相/DOWN) が High のとき単相パルス例 (A相 /UP) の立ち上がりでダウンカウントし、ゲートコントロール信号が Low のときカウントストップします。

図4.3 ゲートコントロール付き単相入力のカウント例

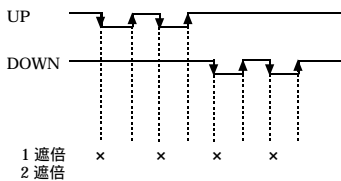
カウント入力遮倍

カウント入力遮倍設定を2倍または4倍に設定することによって、より細かなコントロールを行うことができます。

2相入力するとき



単相入力



ゲートコントロール付き単相入力

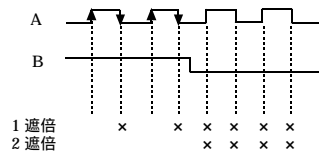
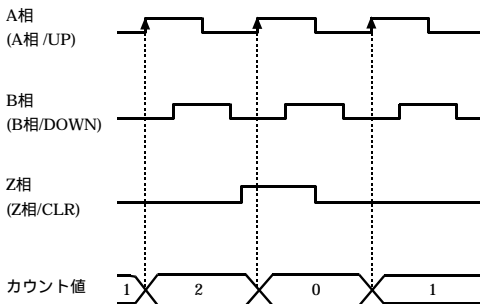


図4.4 カウント入力遮倍設定時のカウント例

同期クリア

CW(時計)方向アップカウントおよびZ相正論理の場合、B相入力がLowでZ相入力が高のとき、A相の立ち上がりでカウント値をゼロクリアし、Z相入力が高となった後のA相の立ち上がりからカウントを開始します。

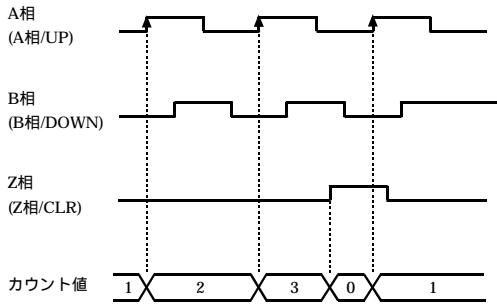


* CW方向ダウンカウントの場合は、B相がLowのときのA相の立ち上がりでダウンカウントします。
Z相負論理の場合は、Z相入力が高のとき有効になります。

図4.5 同期クリアのカウント例

非同期クリア

CW(時計)方向アップカウントおよびZ相正論理の場合、A相およびB相の入力状態にかかわらず、Z相がHighになったときにカウント値をゼロクリアします。そしてZ相の入力状態にかかわらず、次のA相の立ち上がりでカウントを開始します。



* CW方向アップカウント、Z相正論理の場合は、B相がLowのときのA相の立ち上がりでダウンカウントします。
Z相負論理の場合は、Z相入力がLowのとき有効になります。

図4.6 非同期クリアのカウント例

Z相/CLR入力

Z相は、カウント値をゼロクリアする信号です。ソフトウェアでZ相の入力回数を指定できます。

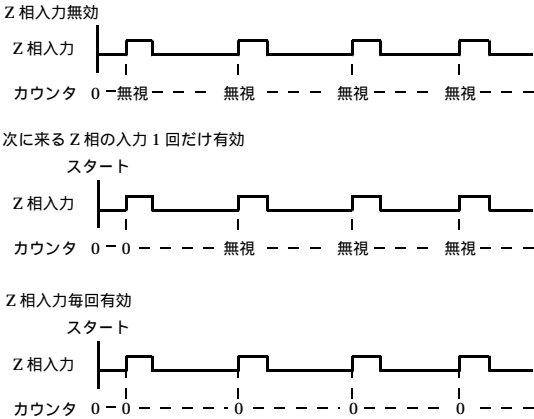


図4.7 Z相有効回数(正論理)

⚠ 注意

- ・ 初期状態は「次に来るZ相の入力1回だけ有効」の設定になっています。
- ・ Z相(負論理)の場合はZ相入力がLowのとき有効になります。
- ・ Z相/CLR入力を使用しない場合は、必ずZ相入力無効に設定してください。

カウンタの制御

カウンタスタート/カウンタストップ

本製品のカウンタスタート/カウンタストップは、各チャネル単位/全チャネル一斉のどちらでも設定することが可能です。カウンタスタートトリガ/カウンタストップトリガ要因は、以下のとおりです。要因の選択は、ソフトウェアにより行います。

表4.1 カウンタ動作

項目	要因	内容	備考
カウンタスタートトリガ	ソフトウェアコマンド(同時/各チャネル)	全チャネル/各チャネルスタート可能	
	制御入力信号の立ち上がり	レベル変化(Low → High)によりスタート	制御入力信号をカウンタスタート/ストップ選択時のみ使用可能
	制御入力信号の立ち下がり	レベル変化(High → Low)によりスタート	制御入力信号をカウンタスタート/ストップ選択時のみ使用可能
	サンプリングスタート	サンプリングスタート=カウンタスタート	
カウンタストップトリガ	ソフトウェアコマンド(同時/各チャネル)	全チャネル/各チャネルごとストップ可能	
	制御入力信号の立ち上がり	レベル変化(Low → High)によりストップ	制御入力信号をカウンタスタート/ストップ選択時のみ使用可能
	制御入力信号の立ち下がり	レベル変化(High → Low)によりストップ	制御入力信号をカウンタスタート/ストップ選択時のみ使用可能
	サンプリングストップ	サンプリングストップ=カウンタストップ	0

ソフトウェア

ソフトウェアによりカウンタスタート/ストップを行います。各チャネル単位/全チャネル一斉のどちらでも行うことができます。

外部入力信号の立ち上がり/立ち下がり

外部からの入力信号によりカウンタスタート/ストップを行います。入力端子は制御入力端子を使用し、スタート/ストップそれぞれ立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。カウンタスタートを“Low → High”、カウンタストップを“High → Low”と設定した場合、“Low → High”のレベル変化時にカウンタが停止していればスタート、カウンタが動作していればストップとなります。

制御入力端子をカウンタスタート/ストップに使用した場合、プリセット、ゼロクリア、汎用入力としては使用できません。

サンプリングスタート/ストップ

カウンタスタートトリガをサンプリングスタートとするとカウンタとサンプリングが同期してスタートします。同様にカウンタストップトリガをサンプリングストップとするとカウンタとサンプリングが同期してストップします。

プリセット

プリセットとは、カウンタに任意の値を設定することです。
プリセットレジスタの値をカウンタへロードします。プリセット方法は以下のとおりです。プリセット方法の選択はソフトウェアにて行います。

表4.2 プリセット

項目	要因	内容	備考
プリセット方法	ソフトウェアコマンド	全チャネル同時プリセット可能	常時使用可能
	制御入力信号(立ち上がり)	制御入力レベル変化(Low High)	制御入力信号をプリセット選択時のみ使用可能
	制御入力信号(立ち下がり)	制御入力レベル変化(High Low)	制御入力信号をプリセット選択時のみ使用可能
	カウント一致(レジスタ0)	カウント値=比較レジスタ0	
	カウント一致(レジスタ1)	カウント値=比較レジスタ1	

ソフトウェア

ソフトウェアによりプリセットを行います。各チャネル単位/全チャネル一斉のどちらでも行うことができます。

外部入力信号の立ち上がり/立ち下がり

外部からの入力信号によりプリセットを行います。入力端子は制御入力端子を使用し、立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。

制御入力端子をプリセットに使用した場合、カウンタスタート/ストップ、ゼロクリア、汎用入力としては使用できません。

カウント一致

カウント値が比較レジスタ0または比較レジスタ1と一致した際にプリセットを行います。

ゼロクリア

カウント値をゼロクリアします。ゼロクリア方法は以下のとおりです。

ゼロクリア方法の選択はソフトウェアにて行います。

表4.3 ゼロクリア

項目	要因	内容	備考
ゼロクリア方法	ソフトウェアコマンド	全チャネル同時ゼロクリア可能	常時使用可能
	Z相入力	Z相入力レベル変化	常時使用可能
	制御入力信号 (立ち上がり)	レベル変化	制御入力信号をゼロクリア 選択時のみ使用可能
	制御入力信号 (立ち下がり)	レベル変化	制御入力信号をゼロクリア 選択時のみ使用可能
	カウント一致(レジスタ0)	カウント値=比較レジスタ0	
	カウント一致(レジスタ1)	カウント値=比較レジスタ1	

ソフトウェア

ソフトウェアによりゼロクリアを行います。各チャネル単位/全チャネル一斉のどちらでも行うことができます。

Z相入力

外部からのZ相入力信号によりゼロクリアを行います。正論理/負論理の切り替え、有効/無効の設定はソフトウェアにて行います。

外部入力信号の立ち上がり/立ち下がり

外部からの入力信号によりゼロクリアを行います。入力端子は制御入力端子を使用し、立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。

制御入力端子をゼロクリアに使用した場合、カウンタスタート/ストップ、プリセット、汎用入力としては使用できません。

カウント一致

カウント値が比較レジスタ0または比較レジスタ1と一致した際にゼロクリアを行います。

レジスタ

ボードにはプリセットレジスタと比較レジスタを搭載しています。

プリセットレジスタ

32ビットのレジスタでプリセットにより、プリセットレジスタに設定された値をカウンタへロードします。

比較レジスタ0、比較レジスタ1

32ビットのレジスタで、カウンタ値が比較レジスタ0、比較レジスタ1と一致すると、様々なイベントを発生させることができます。

カウント値の取得方法

カウント値の取得方法

カウント値の取得方法には、バスマスタ転送を使用せずに直接カウント値を読み込む**カウンタモード**と、バスマスタ転送を使用した定周期サンプリングを行う**サンプリングモード**との2つのモードがあります。

本製品は、バスマスタ転送機能を搭載しており、内部クロックまたは外部クロックを使用した周期的なカウント値の取得(サンプリング)が可能です。

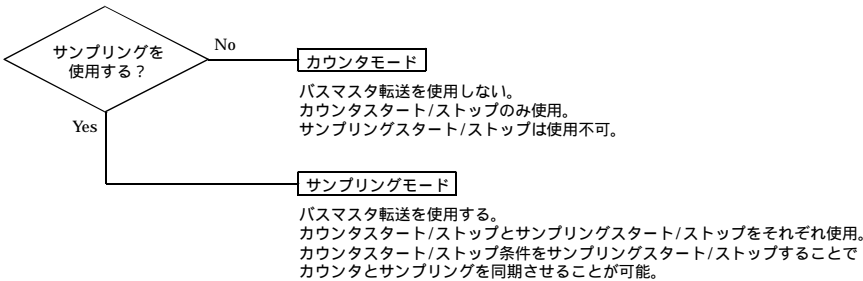


図4.8 カウンタモードとサンプリングモード

カウンタモード

カウンタモードでは、カウンタの動作条件を設定してからカウンタをスタートし、カウント値やステータスの読み出しなどのカウンタ動作を行います。

その他、制御入力信号の立ち上がり、立ち下がりにより、カウント値のプリセット、カウント値のゼロクリア、カウンタスタート/ストップといった動作をさせることができます。また、カウント一致、エラー発生などにより、制御出力信号にワンショットパルスを出力することができます。

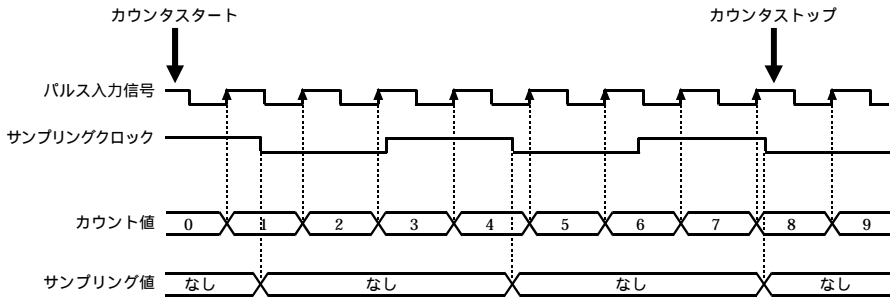


図4.9 タイミングチャート(カウンタモード時)

サンプリングモード

サンプリングモードでは、指定した内部クロックまたは外部クロックにより周期的にカウント値をサンプリングし、パソコンのメモリに取り込みます。サンプリングデータを格納するメモリ領域は、最大64Mbyte(16777216データ)までですが、使用するOSにより最大値に制限があります。特にWindows XP/2000においては、実装されているメモリに対して確保できるメモリ容量が少ないため、サンプルプログラムでの確認が必要です。

サンプリングモードは、カウンタ動作条件の他にサンプリング動作条件の設定が必要です。サンプリングについての詳細は後述の「サンプリング機能」を参照してください。カウンタスタートをサンプリングスタートに同期させることもできます。

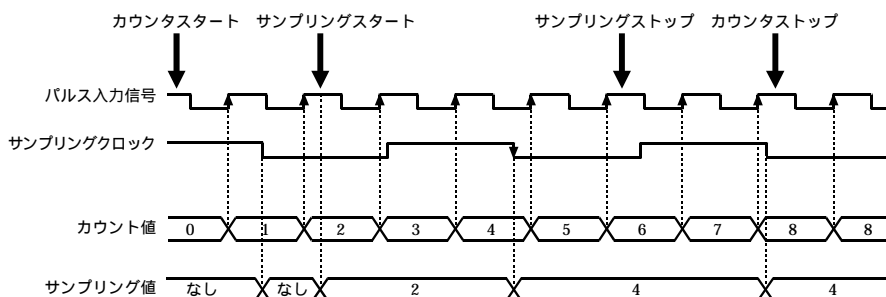


図4.10 タイミングチャート(サンプリングモード時カウンタ非同期)

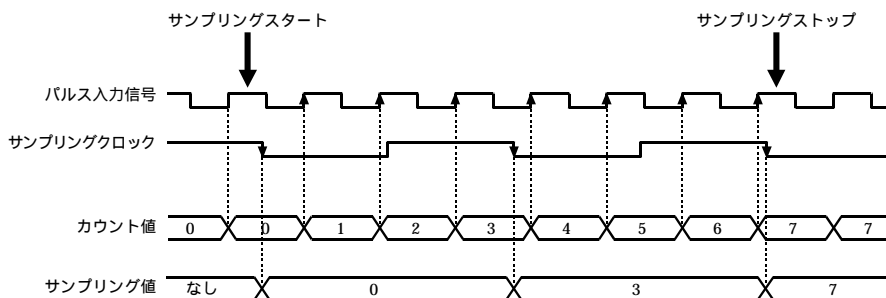


図4.11 タイミングチャート(サンプリングモード時カウンタ同期)

積算カウンタ/差分カウンタ

サンプリングモードを使用した場合、カウンタを差分カウンタとして使用することができます。積算カウンタモードは、通常のアップダウンカウンタと同じく時間ごとの値をサンプリングします。差分カウンタモードは、前回のサンプリング時のカウント値との差をサンプリングします。チャンネルごとに積算カウンタ/差分カウンタを設定することが可能です。

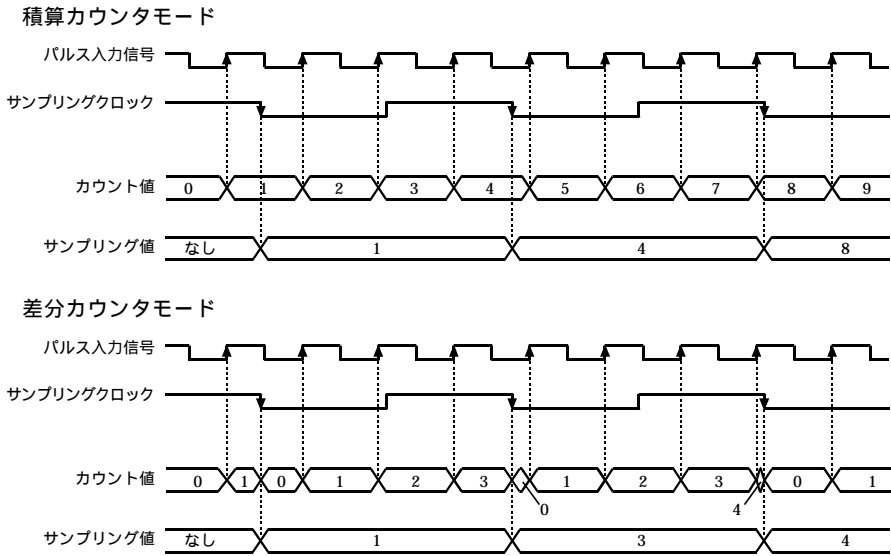


図4.12 積算カウンタ/差分カウンタ

サンプリング機能

サンプリング機能

サンプリング機能とは、内部クロックまたは外部クロックを用いて一定周期でカウントデータを取得する機能です。

取得したサンプリングデータは、バスマスタ転送を用いてパソコン上のメモリに転送されます。内部クロックを使用すると最大20MHz(1chの場合)でのサンプリングが可能です。バスマスタ転送を用いているため、本製品がバスを獲得できずに転送が間に合わない場合、エラーとなって転送を中止します。20MHzでの連続転送が可能かどうかは、パソコン上でのアプリケーションの可動状況などに影響されますのでご注意ください。

本製品のサンプリングは、スタート条件、クロック条件、ストップ条件の組み合わせにより、様々な条件でのサンプリングが可能です。サンプリングの条件設定については、後述の「サンプリングの制御」を参照してください。

バスマスタ転送

本製品のバスマスタ転送機能は、バスが空いた時間を利用して、ボードとアプリケーションのメモリ空間の間で直接DMA転送を行います。アプリケーションのメモリ空間は、通常の変数定義で確保された静的な領域を指定します。WindowsなどのOSでは、アプリケーションのメモリ空間は論理アドレスで表され、物理アドレスは非連続なアドレス空間となっています。本製品は、これらの非連続な物理アドレス空間に連続的にデータ転送を行います。最大64Mbyteの物理メモリ空間に対してバスマスタ転送が可能です。実際にアプリケーションから転送する領域を設定する場合、OSの種類とパソコンに実装されているメモリサイズによって、使用できるメモリサイズが異なります。

バスマスタ転送時のメモリ使用形式としては、1回転送とリング転送が用意されています。1回転送では、指定したメモリ領域の最後まで到達すると転送を完了します。リング転送では、指定したメモリ領域の最後まで到達すると、またメモリの最初から続けて転送します。この転送は、ストップ条件が満たされるか、ソフトウェアによって停止されるまで続きます。

割り込み(バスマスタ転送時)

バスマスタ転送時の割り込み機能としては、以下の2つが用意されています。

- ・ 指定個数転送完了毎に割り込みを発生させる
- ・ 転送完了時に割り込みを発生させる

これらの割り込みは、API-PAC(W32)“API-CNT(98/PC)”の関数使用により、アプリケーションに通知することが可能です。

バスが獲得できない、転送が間に合わないなどのエラー要因で転送完了した場合、本製品は、転送を中止し、転送完了割り込みを発生します。転送エラーが起こったかどうかは、ステータスを確認することで判断できます。

ステータス、カウント

バスマスタ転送に関するステータス(エラー)としては、以下のものが用意されています。

表4.4 バスマスタ転送に関するステータス(エラー)

ステータス	内容
BUS MASTER STOP	バスマスタ転送が完了したことを示します。
CNT START	カウンタサンプリングがスタートしたことを示します。
CNT STOP	カウンタサンプリングがストップしたことを示します。
TRIGGER IN	外部スタートで、スタート信号が入ったことを示します。
OVER RUN	外部スタートで、スタート信号が2回以上入ったことを示します。 転送は問題なく続けられます。

エラー	内容
FIFO FULL	FIFOが一杯になったことを示します。 主原因はシステムの負荷が高く、バスマスタ転送が間に合わないためです。 転送レートを下げる、システム負荷を軽くするなどの対策が必要です。
S/G OVER IN	バッファがオーバーフローしたことを示します。 転送しようとしたデータ数がバッファサイズを超えています。 バッファサイズを大きくしてください。
TRG ERROR	外部スタートで、スタート信号とストップ信号が同時に入ったことを示します。 このステータスが立った場合、転送は行われません。 外部スタート信号と外部ストップ信号の入り方を確認してください。
CLOCK ERROR	外部クロックで、データ入出力中に次のクロックが入ったことを示します。 もしこのステータスが立った場合、外部クロックを下げることを検討してください。

これらのステータスは、API-PAC(W32)のAPI-CNT(98/PC)の関数使用により、取得できます。
転送カウントについては、API-PAC(W32)のAPI-CNT(98/PC)の関数使用により、32ビットまたは64ビット分の転送カウントが取得できます。転送カウントは、ユーザーアプリケーションのメモリに転送完了したデータ個数(1チャンネルあたり)が取得されます。

サンプリングの制御

本製品は、サンプリングクロックを使用して一定周期ごとにサンプリングデータを取得することができます。サンプリングクロック、サンプリングスタートトリガ、サンプリングストップトリガの要因は以下のとおりです。

表4.5 サンプリングクロック・スタート・ストップ

項目	要因	内容	備考
サンプリングクロック	未使用	サンプリングを使用しない	カウンタモード時に設定
	内部クロック	内部クロック(50nsec - 107s) 25nsec単位	
	外部クロック	外部サンプリングクロック入力(EXTCLK)の立ち下がり(最大応答周波数10MHz)	
サンプリングスタートトリガ	未使用	サンプリングを使用しない	カウンタモード時に設定
	ソフトウェア	ソフトウェアコマンド	
	外部信号の立ち上がり	外部サンプリングスタート信号(EXTSTART)の立ち上がり	
	外部信号の立ち下がり	外部サンプリングスタート信号(EXTSTART)の立ち下がり	
	カウンタ一致	チャネル0 - 3のカウンタ値と比較レジスタ0または比較レジスタ1のいずれかが一致した場合	
サンプリングストップトリガ	未使用	サンプリングを使用しない	カウンタモード時に設定
	ソフトウェア	ソフトウェアコマンド	
	外部信号の立ち上がり	外部サンプリングストップ信号(EXTSTOP)の立ち上がり	
	外部信号の立ち下がり	外部サンプリングストップ信号(EXTSTOP)の立ち下がり	
	カウンタ一致	チャネル0 - 3のカウンタ値と比較レジスタ0または比較レジスタ1のいずれかが一致した場合	
	指定回数	指定回数で終了	
	バスマスタ転送エラー	FIFOが満杯になった場合	

- ・ サンプリングは、ボードに対して1つのクロック、スタート、ストップとなります。サンプリングスタート1点/ボード、サンプリングストップ1点/ボードです。立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。
- ・ サンプリングスタートトリガが入力されるとその時点で1回目のサンプリングデータを取り込みます(サンプリングクロックに同期しません)。2回目のサンプリングデータからはサンプリングクロックに同期して取り込みます。そのため、1回目と2回目のサンプリング間隔は設定したサンプリングクロック周期とならないケースが発生しますのでご注意ください。
- ・ サンプリングストップトリガが入力されると直ちにサンプリングを停止します。サンプリング停止時および停止後はサンプリングデータの取得は行いません。
- ・ サンプリングクロックは50nsecから設定できますが、これはサンプリングチャネル1チャネルの場合です。サンプリングチャネル数を増やした場合は
サンプリングチャネル数 × 50nsecを最小サンプリングクロックとしてください。
例) 4チャネルサンプリングの場合、最小サンプリングクロック = $4 \times 50\text{nsec} = 200\text{nsec}$

ハードウェアイベント

ハードウェアイベントの種類

本製品には、制御入力信号の変化、制御出力信号、カウンタ一致によって自動的に動作する機能が備わっています。これらを総称して、ハードウェアイベントと呼びます。

制御入力信号、制御出力信号の信号線は、各チャンネルに1点ずつあります。

表4.6 ハードウェアイベント

項目	用途	条件
制御入力信号 *1	プリセット	立ち上がり(Low High)
		立ち下がり(High Low)
	ゼロクリア	立ち上がり(Low High)
		立ち下がり(High Low)
	カウンタスタート/ストップ	立ち上がり(Low High)
		立ち下がり(High Low)
制御出力信号 *2	カウンタ一致(レジスタ0)	カウンタ値=比較レジスタ0
	カウンタ一致(レジスタ1)	カウンタ値=比較レジスタ1
	異常入力エラー	A相、B相が同時変化した場合
	デジタルフィルタエラー	デジタルフィルタ設定値より速いパルスが入力された場合
カウンタ一致	プリセット	カウンタ値=比較レジスタ0
		カウンタ値=比較レジスタ1
	ゼロクリア	カウンタ値=比較レジスタ0
		カウンタ値=比較レジスタ1

*1：制御入力信号を汎用入力として使用する場合は、上記のようなハードウェアイベントの設定はできません。

*2：制御出力信号を上記のようなハードウェアイベントに設定した場合、ワンショットパルス出力になります。パルス幅はソフトウェアで設定し、設定可能幅は10 μsec、100 μsec、1msec、10msec、100msecです。制御出力信号を汎用出力として使用した場合は、レベル出力となり、上記のようなハードウェアイベントの設定はできません。また、出力信号論理の設定は、ソフトウェアで行います。

制御入力信号

制御入力信号は、各チャンネルに1点あります。入力信号1点を以下の用途いずれかに使用できます。用途の選択はソフトウェアにて行います。

表4.7 制御入力信号

項目	用途	条件
制御入力信号	汎用入力	ソフトウェアステータス(正論理)
	プリセット	立ち上がり(Low High)
		立ち下がり(High Low)
	ゼロクリア	立ち上がり(Low High)
		立ち下がり(High Low)
	カウンタスタート/ストップ	立ち上がり(Low High)
		立ち下がり(High Low)

汎用入力

ハードウェアイベントとして使用しない場合、制御入力端子を汎用入力信号として使用できません。入力論理は正論理固定です。

プリセット

制御入力信号をプリセットに選択すると制御入力端子がプリセットの外部トリガ入力端子となります。立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。

ゼロクリア

制御入力信号をゼロクリアに選択すると制御入力端子がゼロクリアの外部トリガ入力端子となります。立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。

カウンタスタート/ストップ

制御入力信号をカウンタスタート/ストップに選択すると制御入力端子がカウンタスタート/ストップの外部トリガ入力端子となります。スタート/ストップそれぞれ立ち上がり/立ち下がりの選択が可能です。

制御出力信号

制御出力信号は、各チャンネルに1点あります。出力信号1点に対し、汎用出力(レベル出力)として使用するか、またはハードウェアイベントの外部通知用としてワンショットパルス出力として使用します。

すべてのハードウェアイベントをワンショットパルス出力通知することも可能ですが、その場合、どのイベントによりワンショットパルスが出力されたのかは判別できませんので、ステータスなどで確認する必要があります。

出力論理の選択は、ソフトウェアにて設定します。

表4.8 制御出力信号

項目	用途	条件	備考
制御出力信号	汎用出力	ソフトウェアコマンド	レベル出力(正/負論理)
	カウンタ一致(レジスタ0)	カウンタ値=比較レジスタ0	ワンショットパルスを出力 (正/負論理) *
	カウンタ一致(レジスタ1)	カウンタ値=比較レジスタ1	
	異常入力エラー	A相、B相が同時変化した場合	
	デジタルフィルタエラー	デジタルフィルタ設定値より 速いパルスが入力された場合	

* ワンショットパルス幅は、ソフトウェアにて設定します。
設定値は、10 μ sec、100 μ sec、1msec、10msec、100msecです。

汎用出力

ハードウェアイベントとして使用しない場合、制御出力端子を汎用出力として使用できます。この場合、ワンショットパルスではなく、レベル出力になります。正論理/負論理の切り替えが可能です。

カウンタ一致(レジスタ0)

カウンタ値が比較レジスタ0と一致した場合にカウンタ一致(レジスタ0)出力としてワンショットパルスを出力します。正論理/負論理の切り替えが可能です。

カウンタ一致(レジスタ1)

カウンタ値が比較レジスタ1と一致した場合にカウンタ一致(レジスタ1)出力としてワンショットパルスを出力します。正論理/負論理の切り替えが可能です。

異常入力エラー

A相、B相が同時変化した場合に異常入力エラーとしてワンショットパルスを出力します。正論理/負論理の切り替えが可能です。

デジタルフィルタエラー

デジタルフィルタ設定時間より高速なパルスが入力された場合にデジタルフィルタエラーとしてワンショットパルスを出力します。正論理/負論理の切り替え可能です。

カウント一致

カウント値が比較レジスタ0または比較レジスタ1と一致した場合に、割り込みの発生、外部ワンショットパルス出力、カウント値のプリセットおよびカウント値のゼロクリアする機能を持っています。

本製品には、カウント値比較のための比較レジスタをチャンネルごとに2個搭載しています。2個以上必要な場合はソフトウェアにて書き換えを行ってください。同時に2個の比較レジスタを持つことにより上限/下限設定が可能となります。

表4.9 カウント一致

項目	要因	機能
カウント一致	カウント値=比較レジスタ0 または カウント値=比較レジスタ1	割り込み
		ワンショットパルス出力
		プリセット
		ゼロクリア

以下にカウント一致機能を利用したアプリケーション使用例を紹介します。

<使用例1> カウント値100 - 200を双方向に移動する。90以下、または210以上となると外部へワンショット出力を行う。

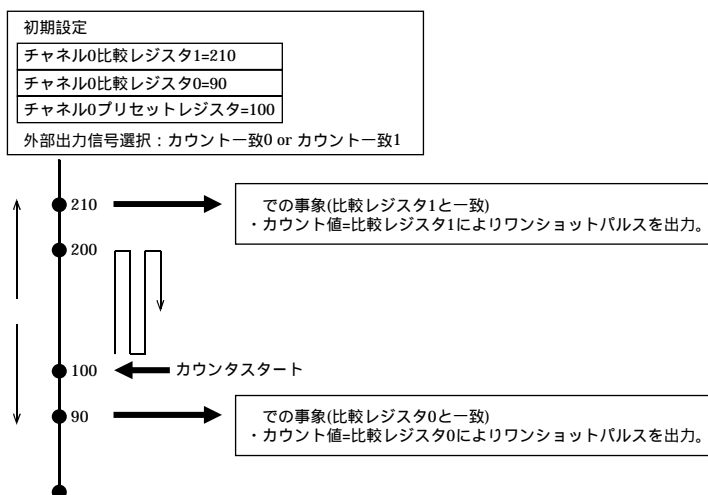


図4.13 使用例1

<使用例2> カウント値500でサンプリングスタートし、カウント値1000でサンプリングストップする。

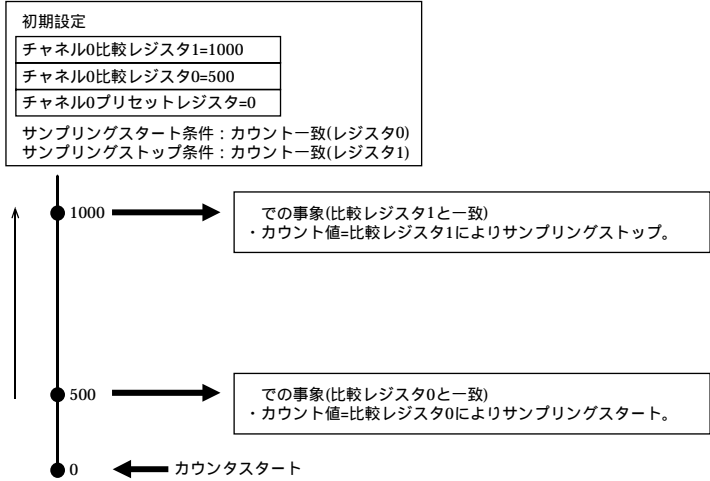


図4.14 使用例2

<使用例3> 比較値を100、200、300、400、500・・・と設定し、順次割り込みを発生させる。

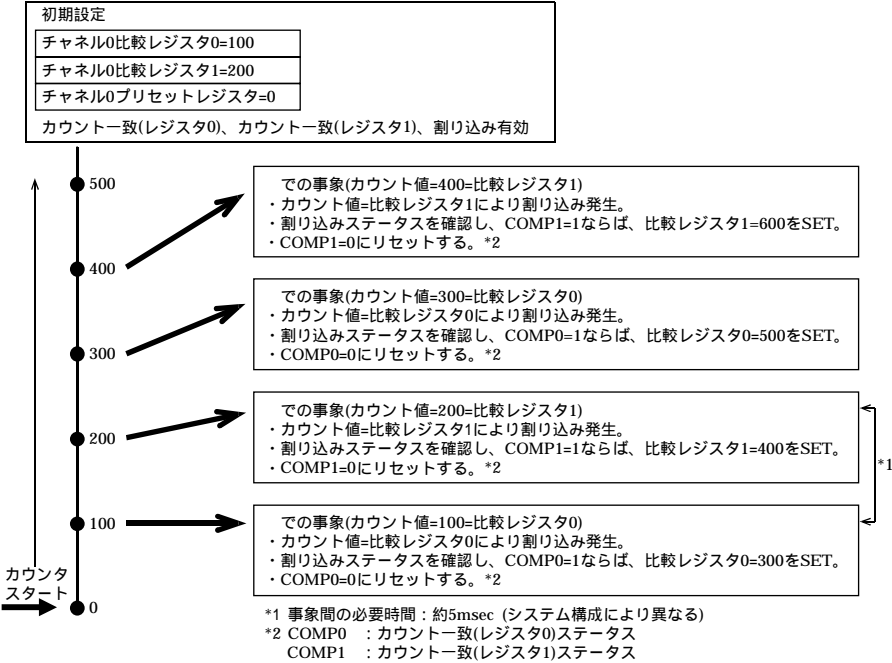


図4.15 使用例3

カウンタエラー

カウンタエラーには、デジタルフィルタエラー、異常入力エラーの2種類があります。

デジタルフィルタエラー

デジタルフィルタ設定値よりも高速な信号がA相またはB相に入力された場合、デジタルフィルタエラーとして通知します。通知方法は、ステータス(ラッチ/クリア)、割り込み、外部出力(ワンショットパルス)があります。

デジタルフィルタエラーは、設定値の1/2周期のフィルタソースクロックにより入力信号のレベルを監視します。2回以上連続で同レベルを検知できなかった場合にデジタルフィルタエラーを検知します。

ただし、入力信号の周波数がフィルタソースクロックの整数倍または整数倍に近い場合、フィルタエラーは発生しません。

デジタルフィルタエラーが発生した場合、以下のような要因が考えられます。

- ・ デジタルフィルタ設定値よりも高速な信号を入力した場合。
- ・ ノイズの発生。

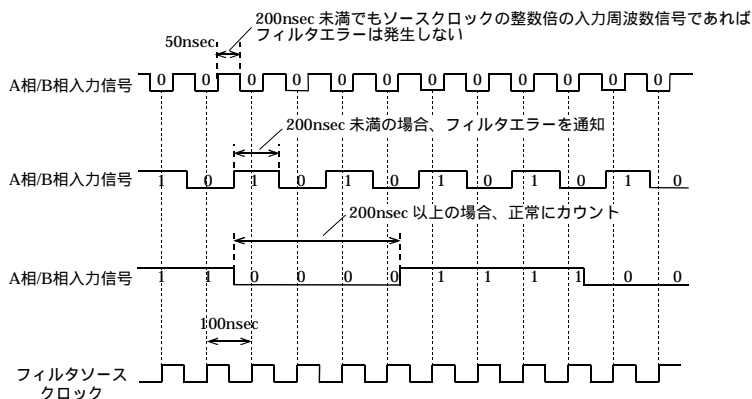


図4.16 フィルタエラー(0.2 μ secに設定)

異常入力エラー

カウンタ入力信号がA相、B相同時変化した場合、異常入力エラーとして通知します。通知方法は、ステータス(ラッチ/クリア)、割り込み、外部出力(ワンショットパルス)があります。デジタルフィルタを設定時、デジタルフィルタソースクロック間にA相、B相が同時変化した場合に異常入力エラーとして通知します。フィルタなしの設定時、ボード基準クロック40MHz(25nsec)の間にA相とB相が同時変化した場合に異常入力エラーとして通知します。

異常入力エラーが発生した場合、以下のような要因が考えられます。

- ・ A相、B相の位相差がデジタルフィルタソースクロック1周期(フィルタなし設定時：25nsec)以上確保できていない場合。
- ・ ノイズの発生。

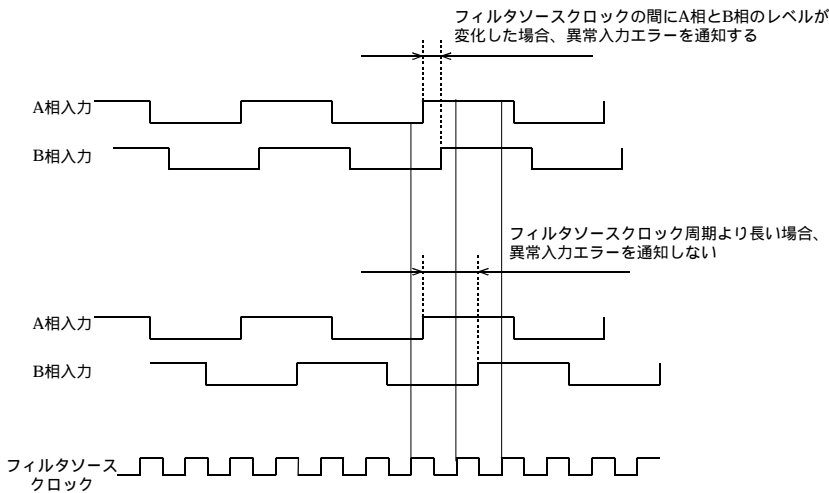


図4.17 異常入力エラー

サンプリング出力信号

本製品のサンプリング動作を行うスタート、ストップ、クロック信号をインターフェイスコネクタから外部へ出力することが可能です。

サンプリングスタート出力信号

サンプリングスタートトリガを外部へ負論理のワンショットパルス(100nsec幅)信号として出力します。論理の切り替え、パルス幅の切り替えはできません。

サンプリングストップ出力信号

サンプリングストップトリガを外部へ負論理のワンショットパルス(100nsec幅)信号として出力します。論理の切り替え、パルス幅の切り替えはできません。

サンプリングクロック出力信号

サンプリングクロックトリガを外部へ負論理のワンショットパルス(100nsec幅)信号として出力します。論理の切り替え、パルス幅の切り替えはできません。

ステータス入力

本製品は以下のステータスを持ちます。

パルス信号の入力状態

A相入力、B相入力、Z相入力の状態およびカウント方向をステータスで確認できます。

制御信号の入力状態

制御入力信号の状態をステータスで確認できます。

エラー

異常入力エラー

カウンタ入力信号がA相、B相同時変化した場合、異常入力エラーとして通知します。通知方法は、ステータスはラッチされソフトウェアによりクリアします。デジタルフィルタを設定時、

デジタルフィルタエラー

デジタルフィルタ設定値よりも高速な信号がA相またはB相に入力された場合、デジタルフィルタエラーとして通知します。ステータスはラッチされソフトウェアによりクリアします。

キャリー / ボロー

キャリー

32ビットカウンタ最大値FFFFFFFFhからアップカウントして0hになったとき [1] になります

ボロー

0HからダウンカウントしてFFFFFFFFhになったとき [1] になります。

カウンタ一致

各チャネル、カウンタ一致(レジスタ0)、カウンタ一致(レジスタ1)、それぞれのステータスに加えてアップカウント時のカウンタ一致、ダウンカウント時のカウンタ一致をそれぞれステータスで確認できます。

その他の機能

デジタルフィルタ

デジタルフィルタは、カウンタへのパルス入力、A相、B相、Z相および制御入力信号上にノイズが存在した場合にもカウンタが正常に動作するためのものです。デジタルフィルタは、デジタルフィルタ設定時間分のHigh(またはLow)を検出するとカウンタ回路部にHigh(またはLow)を出力します。設定可能範囲は、未使用または $0.1\ \mu\text{sec} - 1.6384\text{msec}$ でソフトウェアより設定します。

なお、これらの入力信号(A相、B相、Z相、制御入力)はすべてデジタルフィルタを通して内部カウンタに取り込まれるので、デジタルフィルタを使用した場合、設定時間分の遅延で取り込まれます。

初期状態は未使用の設定なので、デジタルフィルタによる遅延は発生しません。

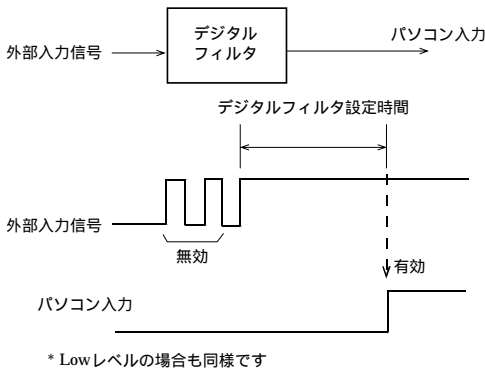


図4.18 デジタルフィルタ

⚠ 注意

- ・ 初期状態は未使用の設定になっています。(未設定時もこの状態となります。)
- ・ ノイズによっては設定時間分以上の遅延が生じる場合があります。
- ・ 設定時間より速い周波数でレベルの変化があったときは、そのレベル変化は無効となり、正しくカウントされません。

タイマ

タイマは、ソフトウェアで設定した値に応じた周期で割り込みを発生させることが可能です。設定可能範囲は、 $1\text{msec} - 6553\text{msec}$ (1msec 単位)です。

第5章 ソフトウェアについて

CD-ROMの内容

¥

— Autorun.exe	インストールメイン画面
Readmej.html	各API-TOOLのバージョン情報(日本語)
Readmeu.html	各API-TOOLのバージョン情報(英語)
.	
— APIPAC各インストーラ本体	
— AIO	
— DISK1	
— DISK2	
—	
— DISKN	
— AioWdm	
— CNT	
— DIO	
—	
.	
— HELP	HELPファイル
— Aio	
— Cnt	
—	
.	
— INF	各OS用INFファイル
— WDM	
— Win2000	
— Win95	
.	
— linux	Linux版ドライバファイル
— cnt	
— dio	
—	
.	
— Readme	各ドライバのReadmeファイル
.	
— Release	各API-TOOLドライバファイル
— API_NT	(お客様で独自にインストールを作成される方用)
— API_W95	
.	
— UsersGuide	ハードウェアの説明書(PDF形式)

Windows版ソフトウェアについて

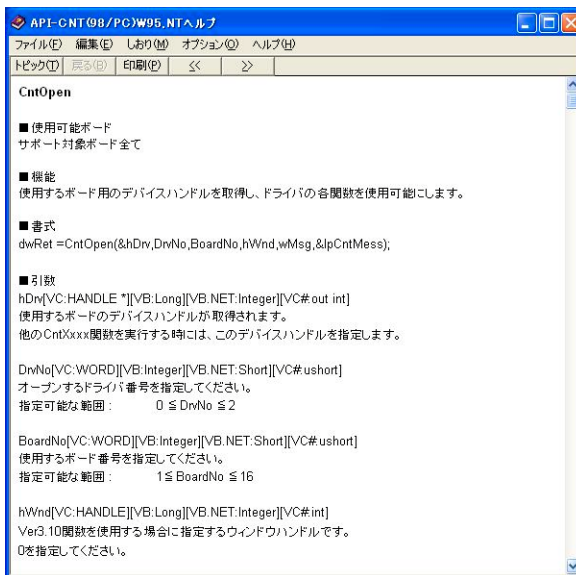
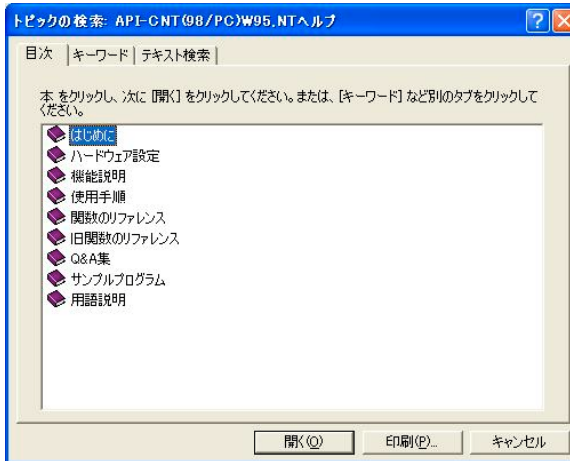
添付CD-ROM「ドライバライブラリ API-PAC(W32)」では、下記のような機能を実行する関数が用意されています。

- ・ 指定チャンネルの現在のカウント値を読み出すことができます。
- ・ 指定チャンネルの現在のステータスレジスタを読み出すことができます。
- ・ ハードウェアの機能を利用したデジタルフィルタを使用することにより、チャタリングを防止することができます。
- ・ 制御入力信号の立ち上がり、立ち下がりにより、カウンタプリセット、カウンタゼロクリアといった動作をさせることができます。
- ・ カウント一致、エラー発生などにより、制御出力信号にワンショットパルスを出力することができます。
- ・ バスマスタ転送機能により、指定の外部クロックまたは内部クロックに同期してカウント値のサンプリングをさせることができます。

詳細については、ヘルプファイルを参照ください。ヘルプファイルには、「使用手順」、「関数のリファレンス」、「サンプルプログラム」、「Q&A」などの情報を提供しています。プログラム開発やトラブルシューティングにご利用ください。

ヘルプファイルの参照方法

- (1) Windowsタスクバーの「スタート」ボタンをクリックします。
- (2) 「スタート」メニューから「プログラム」-「CONTEC API-PAC(W32)」-「Cnt」内の「API-CNT HELP」をクリックすると表示されます。



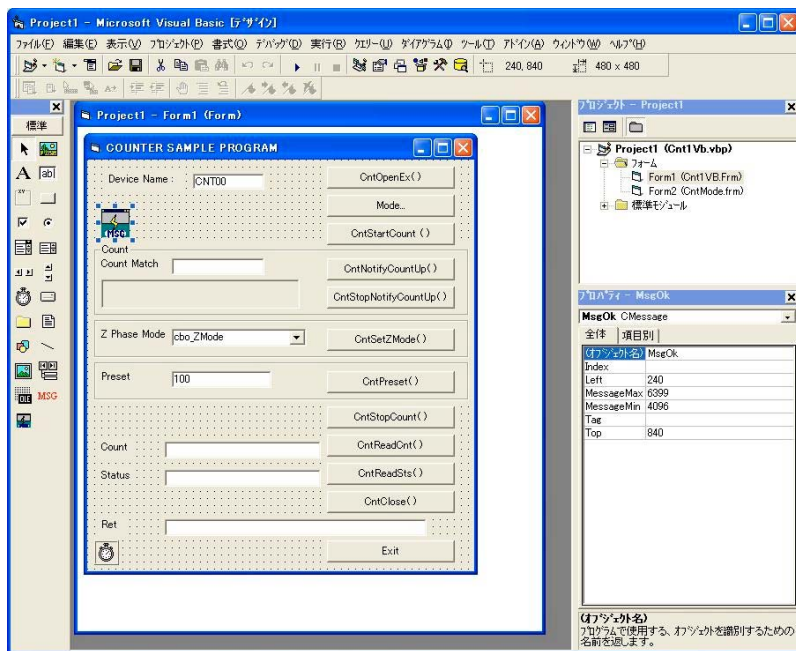
サンプルプログラムの利用方法

サンプルプログラムは、基本的な用途ごとに用意しています。

サンプルプログラムは、「API-TOOLコンフィグレーション」で設定されたデバイス名、ドライバ番号およびグループ番号を入力してからご使用ください。

プログラム開発の参考・動作確認にご利用ください。

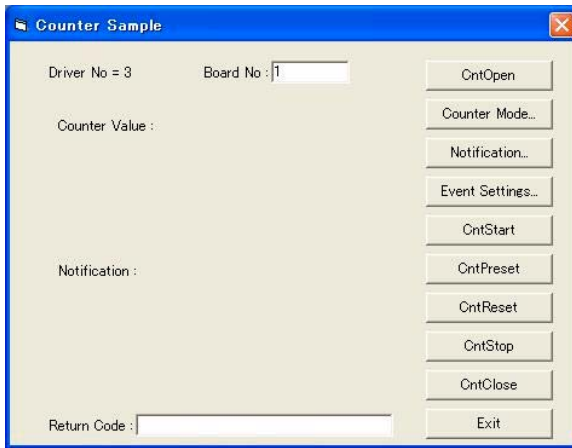
サンプルプログラムは、¥Program Files¥CONTEC¥API-PAC(W32)¥Cnt¥ Samplesまたは¥Program Files¥CONTEC¥API-PAC(W32)¥Cnt¥ Samples¥CntMaster(CNT32-8M(PCI)/CNT32-4MT(CB)/CNT-3204MT-LPE専用サンプルプログラム)にあります。



サンプル例

- ・ カウンタサンプル : 4チャンネルの入力信号カウント処理とハードウェアイベントなどの基本操作を行います。
- ・ サンプルングサンプル : 4チャンネルのサンプルングを行い、データをテキストファイルに表示およびサンプルングステータスの表示を行います。

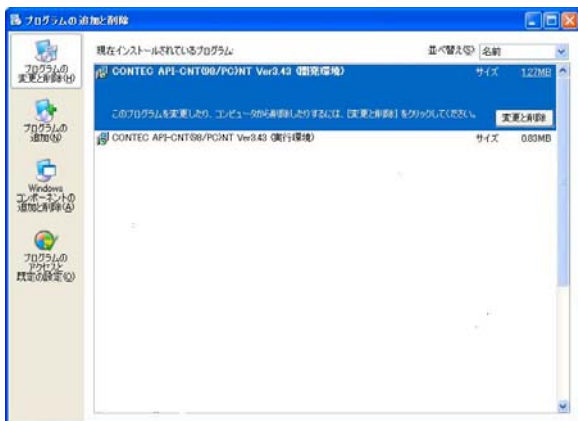
[カウンタサンプル]



ドライブライブラリのアンインストール

セットアップしたAPI-PAC(W32)をアンインストールするには、以下の手順で行ってください。

- (1) Windowsタスクバーの「スタート」ボタンをクリックし、メニュー「設定」-「コントロールパネル」を選択し、クリックします。
- (2) 「コントロールパネル」ウィンドウの中から「プログラムの追加と削除」をダブルクリックします。
- (3) 表示されているアプリケーションの中から「CONTEC API-CNT(98/PC)xx」を選択し、「変更と削除」ボタンをクリックします。画面の指示に従って、適切にアンインストール作業を行います。



第6章 ハードウェアについて

本章では、ハードウェアの仕様およびハードウェアに関する補足情報を説明しています。

詳細技術情報の参照先

より詳細な技術情報(I/Oマップ、コンフィグレーションレジスタなどの情報を含む「テクニカルリファレンス」)は、ホームページ(<http://www.contec.co.jp/support/>)からご請求いただけます。

ハードウェア仕様

ボードの仕様を表6.1に示します。

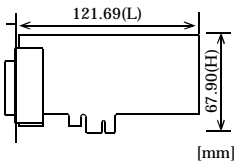
表6.1 仕様 <1/2>

項目	仕様
入力部	
カウンタ部	
チャンネル数	4チャンネル
カウント方式	アップダウンカウント(二相/単相/ゲートコントロール付単相)
最大カウント数	FFFFFFFFh(バイナリデータ、32Bit)
カウンタ入力形式	非絶縁LVTTTLレベル入力
カウンタ入力信号	A相/UP 1点×4チャンネル B相/DOWN 1点×4チャンネル Z相/CLR 1点×4チャンネル
応答周波数	10MHzデューティ50%
デジタルフィルタ	0.1 μ sec - 1.6384msecまたは未使用(チャンネルごとに設定可)
タイマ	1msec - 6553msec 1msec単位
カウンタスタートトリガ	ソフトウェア/外部スタート入力/サンプリングスタートトリガ
カウンタストップトリガ	ソフトウェア/外部ストップ入力/サンプリングストップトリガ
サンプリング部	
サンプリングスタートトリガ	ソフトウェア/外部スタート入力/カウント一致
サンプリングストップトリガ	ソフトウェア/外部ストップ入力/指定個数/バスマスタ転送エラー/ カウント一致
サンプリングクロック	サンプリングタイマ/外部クロック入力
サンプリングタイマ	50nsec - 107sec 25nsec単位(チャンネルごとに設定不可)
外部サンプリングスタート信号	非絶縁LVTTTLレベル入力(立ち上がり/立ち下がり選択可能)
外部サンプリングストップ信号	非絶縁LVTTTLレベル入力(立ち上がり/立ち下がり選択可能)
外部サンプリングクロック信号	非絶縁LVTTTLレベル入力(立ち下がり)
応答周波数	10MHzデューティ50%
制御部	
制御入力信号形式	非絶縁LVTTTLレベル入力
制御入力点数	1点×4チャンネル
制御入力信号	・プリセット(立ち上がり/立ち下がり選択可能) ・ゼロクリア(立ち上がり/立ち下がり選択可能) ・カウンタスタート/ストップ(それぞれ立ち上がり/立ち下がり選択可能) ・汎用入力(正論理) 上記4種類いずれかからソフトウェア選択
応答速度	100nsec (Max.)
割り込み要因	カウント一致(8点)、カウンタエラー(2点)、サンプリング要因(6点)、 キャリヤ/ボロー(1点)、タイマ(1点)

表6.1 仕様 <2/2>

項目	仕様
出力部	
制御部	
制御出力信号形式	非絶縁LVTTTLレベル出力
制御出力点数	1点×4チャンネル
制御出力信号	<ul style="list-style-type: none"> ・ カウンター致0出力(ワンショットパルス出力) ・ カウンター致1出力(ワンショットパルス出力) ・ デジタルフィルタエラー出力(ワンショットパルス出力) ・ 異常入力エラー出力(ワンショットパルス出力) ・ 汎用出力(レベル出力) 上記5種類からソフトウェア選択(正/負論理は、ソフトウェアにて選択可)
ワンショット出力信号幅	10 μ sec/100 μ sec/1msec/10msec/100msecから1つ選択 (チャンネルごとに設定可、精度+1 μ sec以内)
応答速度	100nsec (Max.)
定格出力電流	I_{OL} =8mA (Max.) I_{OH} =-8mA (Max.)
テストパルス部	
テストパルス出力信号形式	非絶縁LVTTTLレベル出力
テストパルス出力点数	A相、B相各1点ずつ
出力周波数	100kHz固定
サンプリング部	
サンプリング出力信号形式	非絶縁LVTTTLレベル出力
出力点数	サンプリングスタートリガ、サンプリングストップトリガ、 サンプリングクロックトリガ各1点
ワンショット出力信号幅	負論理の100nsec幅(固定)
応答速度	100nsec (Max.)
定格出力電流	I_{OL} = 8mA (Max.) I_{OH} = -8mA (Max.)
バスマスタ部	
DMAチャンネル	1チャンネル
転送バス幅	32Bit幅
転送データ長	8PCI Words長 (Max.)
転送レート	80MB/sec (Max.133MB/sec)
FIFO	1K-DWord
Scatter/Gather機能	64MB
割り込み要因	バスマスタ要因(7点)
共通部	
同時使用可能枚数	最大16枚
I/Oアドレス	32ポート×1、64ポート×1の2箇所占有
消費電流 (Max.)	3.3VDC 450mA
使用条件	0 - 50 、 10 - 90%RH (ただし、結露しないこと)
バス仕様	PCI Express Base Specification Rev. 1.0a x1
外形寸法 (mm)	121.69(L) × 67.90(H)
使用コネクタ	68ピン 0.8mmピッチコネクタ HDRA-E68LFDТ+[本多通信工業(株)]相当品
ボード本体の質量	60g

ボード外形寸法



標準外形寸法の (L) は、基板の端から
スロットカバーの外側の面までのサイズです。

回路ブロック図

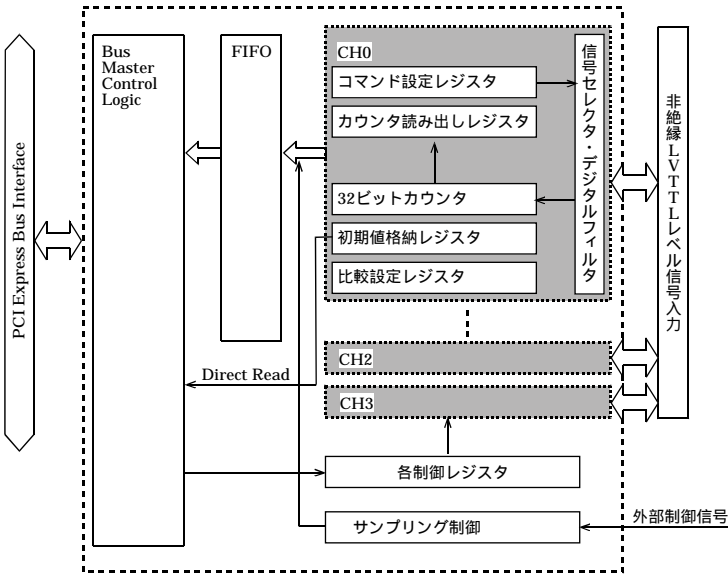


図6.1 回路ブロック図

改訂履歴

年 月	改訂内容
2006年5月	サポートソフトの追加
2007年6月	オプションケーブル、およびアクセサリの追加

CNT-3204MT-LPE
説明書

発行 株式会社コンテック 2007年6月改訂

大阪市西淀川区姫里3-9-31 〒555-0025
日本語 <http://www.contec.co.jp/>
英語 <http://www.contec.com/>
中国語 <http://www.contec.com.cn/>

本製品および本書は著作権法によって保護されていますので無断で複写、複製、転載、改変することは禁じられています。

[03172006]	分類番号	A-51-231
[06132007_rev3]	部品コード	LYGB872