

Digital
Human Machine Interface

Pro-face

BOX 型 FA コンピュータ
PL-B920 シリーズ
ユーザーズマニュアル

本マニュアルを印刷する際は、プリンタを高品位に設定してください。
正しく印刷されない場合があります。

株式会社 **デジタル**

はじめに

このたびは、(株)デジタル製のBOX型FAコンピュータ PL-B920シリーズ(これよりPLと称します)をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。PLは低価格で高性能の最新アーキテクチャを実現した多目的FAコンピュータです。

ご使用にあたっては、本書をよくお読みいただき、PLの正しい取り扱い方法と機能をご理解いただきますようお願いいたします。

お断り

- (1) 本製品、および本書の内容の、一部または全部を無断で転載することは禁止されています。
- (2) 本製品、および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。
- (3) 本製品、および本書の内容に関しては、万全を期して作成いたしましたが、万一誤りや記載もれなど、ご不審な点がありましたらご連絡ください。
- (4) 本製品を使用したことによるお客様の損害その他の不利益、または第三者からのいかなる請求につきましても、当社はその責任を負いかねますので、あらかじめご了承ください。

・本書に記載の商品名や製品は、それぞれの所有者の商標です。

© Copyright 2003 Digital Electronics Corporation. All rights reserved.

安全に関する使用上の注意

本書には、PLを正しく安全にお使いいただくために安全表記が記述されています。本書ならびに関連マニュアルをよくお読みいただき、PLの正しい取り扱い方法と機能を十分にご理解いただきますようお願いします。

絵表示について

本書では、PLを正しく使用していただくために、注意事項に次のような絵表示を使用しています。ここで示した注意事項は、安全に関する重大な内容を記載しています。

その表示と意味は次のようになっています。



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、人が傷害を負ったり、物的損害の発生が想定される内容を示します。



警告

- ・ 電源ケーブルの取り付けは必ず電源が供給されていないことを確認してから行ってください。感電の恐れがあります。
- ・ 表示された電源電圧以外の電圧で使用しないでください。火災、感電の恐れがあります。
- ・ PLの本体カバーを開けるときは、必ず電源を切ってください。内部には高電圧部分があり危険です。
- ・ PLは改造しないでください。火災、感電の恐れがあります。
- ・ 万一、異物（金属片、水、液体）が機器の内部に入った場合は、すぐにPLの電源を切り電源プラグを抜いて、販売店または当社までご連絡ください。
- ・ PLを設置する際には、本書の「第4章 設置と配線」をよく読んで、適切な場所に正しく設置してください。
- ・ 各ボードやインターフェイスの挿入および抜き取りは、必ず電源を切ってから行ってください。
- ・ 可燃性ガスのあるところでは使用しないでください。爆発の恐れがあります。
- ・ PLは航空機器、航空宇宙機器、幹線通信機器、原子力制御機器、生命の維持に関わる医療機器などの極めて高度な信頼性・安全性が求められる用途への使用を想定しておりません。これらの用途には使用できません。
- ・ PLを運送機器（列車、自動車、船舶等）、防災防犯装置、各種安全装置、生命の維持に関わらない医療機器などの、機能・精度において高い信頼性・安全性が求められる用途で使用する場合は、組み込まれるシステム機器全般として、冗長設計、誤動作防止設計等の安全設計を施す必要があります。

注意

- ・ PLを直射日光の当たる場所や、高温、粉塵、湿気もしくは振動の多いところで使用および保管しないでください。
- ・ 温度変化が急激で結露するような場所での使用はお避けください。故障の原因となります。
- ・ PLの温度上昇を防ぐため、PLの通風孔をふさいだり熱がこもるような場所での使用は避けてください。
- ・ 薬品が気化し、発散している空気や薬品が付着する場所での使用および保管は避けてください。

ハードディスクユニットに記録された内容(データやソフトウェア)が失われた場合

- ・ いかなる原因によるものでも弊社ではそれら記録内容に関する補償の責任は負いかねます。重要なデータやソフトウェアについては、外部記憶装置へのバックアップなど、お客様において対策していただきますようお願いいたします。
- ・ お客様が運用した結果の影響については、責任を負いかねますのでご了承ください。
- ・ ソフトウェア・ハードウェアトラブルによって発生した機会損失に関しても補償は一切できかねますのでご了承ください。
- ・ ハードディスクは寿命部品です。データのバックアップや保持、メンテナンスを計画的に実施していただきますようお願いします。
- ・ ファイル破損を防ぐため、必ずOSを終了してから、コンピュータの電源を切るようにしてください。
- ・ コンピュータの電源を切った後、ハードディスクの回転が完全に止まるまでは、電源を再投入しないでください。再投入まで約5秒必要です。
- ・ 専用ディスプレイをUSB接続した場合、専用ディスプレイの電源を切った後再投入するまでに3秒以上の間隔が必要です。

目次

はじめに	1
安全に関する使用上の注意	2
目次	4
マニュアル表記上の注意	8
シリーズ構成	8
梱包内容	9
特長	10
UL/c-UL (CSA) 認定について	11
CE マーキングについて	11

第1章 概要

1.1 運転するまでの手順	1-1
1.2 システム構成図	1-3
1.2.1 タッチパネルの接続について	1-4
1.2.2 USB I/Fの使用について	1-5
1.2.3 LAN I/Fの使用について	1-5
1.3 オプション機器一覧	1-6

第2章 仕様

2.1 一般仕様	2-1
2.1.1 電氣的仕様	2-1
2.1.2 環境仕様	2-2
2.1.3 外観仕様	2-3
2.2 性能仕様	2-3
2.2.1 性能仕様	2-3
2.2.2 拡張スロット	2-4
2.2.3 時計精度	2-4
2.3 インターフェイス仕様	2-5
2.3.1 プリントインターフェイス (LPT1)	2-5
2.3.2 キーボードインターフェイス (KEYBOARD)	2-5
2.3.3 マウスインターフェイス (MOUSE)	2-6
2.3.4 RS-232C インターフェイス (COM1/COM2/COM3)	2-6
2.3.5 アナログRGB インターフェイス	2-7
2.3.6 USB インターフェイス	2-7
2.3.7 RAS インターフェイス (RAS)	2-8
2.4 各部名称とその機能	2-10

2.5 外観図と各部寸法図	2-13
2.5.1 PL-B920 外観図	2-13
2.5.2 PL-B920 にミラーディスクユニットを装着した時の外観図	2-14
2.5.3 PL-B920 に RS-232C/RS-485 変換ユニットを装着した時の外観図	2-15
2.5.4 PL-B921 外観図	2-16
2.5.5 PL-B921 にミラーディスクユニットを装着した時の外観図	2-17
2.5.6 PL-B921 に RS-232C/RS-485 変換ユニットを装着した時の外観図	2-18
2.5.7 取り付け金具を装着した時の外観図	2-19
2.5.8 フルサイズボードカバーを装着した時の外観図	2-21

第3章 ユニット・拡張ボード

3.1 ユニット・拡張ボードの取り付け	3-1
3.1.1 リアメンテナンスカバーの取り外し	3-2
3.1.2 DIM モジュール(PL-EM500/PL-EM128)の取り付け	3-4
3.1.3 FDD ユニット(PL-FD200)の取り付け	3-5
3.1.4 FDD ユニット(PL-FD210)の取り付け	3-6
3.1.5 HDD ユニット(PL-HD220/PL-HDB920-W95/PL-HDB920-NT40/PL-HDB920-W2K)の 取り付け / 取り外し	3-8
3.1.6 拡張ボードの取り付け	3-9
3.1.7 CD-ROM ドライブユニット (PL-DK200) の接続	3-10
3.1.8 専用ディスプレイ (PL-DU6900/PL-DU7900) の接続	3-11
3.1.9 アナログ RGB モニタの接続	3-12
3.1.10 冷却用ファンユニットの取り外し	3-13

第4章 設置と配線

4.1 PL の設置	4-1
4.1.1 PL 設置上の注意	4-1
4.1.2 取り付け手順	4-3
4.2 配線について	4-4
4.2.1 電源ケーブルの接続	4-4
4.2.2 電源供給時の注意事項	4-6
4.2.3 接地時の注意事項	4-7
4.2.4 入出力信号接続時の注意事項	4-7

第5章 システムのセットアップ

5.1 システムセットアップ手順	5-1
5.2 システム情報の設定内容	5-2
5.2.1 Standard CMOS Features	5-2
5.2.2 IDE HDD AUTO DETECTION	5-4
5.2.3 Advanced BIOS Features	5-5

5.2.4	Advanced Chipset Features	5-8
5.2.5	INTEGRATED PERIPHERALS	5-10
5.2.6	POWER MANAGEMENT SETUP	5-13
5.2.7	PnP/PCI Configurations	5-15
5.2.8	IRQ Resources	5-17
5.2.9	DMA Resources	5-18
5.2.10	PC Health Status	5-19
5.2.11	Frequency/Voltage Control	5-21
5.2.12	Load Fail-Safe Defaults	5-22
5.2.13	Load Optimized Defaults	5-22
5.2.14	Set Supervisor Password	5-22
5.2.15	Set User Password	5-23
5.2.16	Save & Exit Setup	5-23
5.2.17	Exit Without Setting	5-23

第6章 PLのセットアップ

6.1	付属CD-ROMについて	6-1
6.1.1	ソフトウェア構成	6-1
6.2	PLのセットアップ	6-2
6.2.1	OSなしタイプのセットアップ	6-2
6.2.2	OSプリインストールタイプのセットアップ	6-4
6.3	ドライバの組み込み	6-6
6.4	アプリケーション機能	6-12
6.4.1	アンインストール	6-14
6.5	Windows NT®4.0、Windows® 2000 使用時の注意	6-14
6.5.1	システムへの自動ログオンの設定方法	6-14
6.5.2	無停電電源装置について	6-15
6.5.3	システム構成を変更する場合	6-15
6.5.4	NTFS ファイルシステムへの変換方法	6-16

第7章 保守と点検

7.1	ファンフィルタの清掃方法	7-1
7.2	定期点検	7-3
7.3	アフターサービス	7-4


付録

付 .1	ハードウェア構成	付-1
付 .1.1	I/O マップ	付-1
付 .1.2	メモリマップ	付-2
付 .1.3	割り込みマップ	付-3

付 .2 RAS 機能について	付 -4
付 .2.1 PL の RAS 機能	付 -4
付 .2.2 RAS 機能詳細	付 -5
付 .2.3 RAS 機能概念図	付 -9
付 .3 システムモニタ	付 -10
付 .3.1 設定方法	付 -10
付 .3.2 システムモニタプロパティの設定(PL_Wps.exe)	付 -11
付 .3.3 システムモニタの動作(PL_Smon.exe)	付 -12
付 .3.4 メッセージ	付 -14
付 .3.5 イベントビューアを使用したエラーの表示	付 -15
付 .4 システムモニタ /RAS 機能 API-DLL	付 -17
付 .4.1 動作環境	付 -17
付 .4.2 クラス内容	付 -19
付 .4.3 Visual C 用関数仕様一覧	付 -20
付 .4.4 Visual C 用関数仕様詳細	付 -21
付 .4.5 Visual C++ 用関数一覧	付 -40
付 .4.6 Visual C++ 用関数仕様詳細	付 -41
付 .4.7 Visual Basic 用関数一覧	付 -68
付 .4.8 Visual Basic 用関数仕様詳細	付 -69
付 .5 バックライトコントロール API-DLL	付 -89
付 .5.1 動作環境	付 -89
付 .5.2 クラス内容	付 -91
付 .5.3 Visual C 用関数仕様一覧	付 -92
付 .5.4 Visual C 用関数仕様詳細	付 -92
付 .5.5 Visual C++ 用関数一覧	付 -94
付 .5.6 Visual C++ 用関数仕様詳細	付 -94
付 .5.7 Visual Basic 用関数一覧	付 -96
付 .5.8 Visual Basic 用関数仕様詳細	付 -96

マニュアル表記上の注意

本書で使用している用語や記号等の意味は以下のとおりです。

重要	この表示の説明に従わない場合、機器の異常動作やデータの消失などの不都合が起こる可能性があります。
	参考事項です。補足説明や知っていると便利な情報です。
*1	脚注で説明している語句についています。
参照	関連事項の参照ページを示します。
	操作手順です。番号に従って操作を行ってください。
PL	BOX型FAコンピュータ PL-B920シリーズの総称です。
DU	BOX型FAコンピュータ PL-B920シリーズの専用ディスプレイPL-DU6900、PL-DU7900の総称です。

シリーズ構成

PLの型式の詳細は以下のとおりです。

$$\begin{array}{cccccc} \text{PL} & - & \text{B92} & * & - & \text{4} & * \\ \text{A} & & \text{B} & \text{C} & & \text{D} & \text{E} \end{array}$$

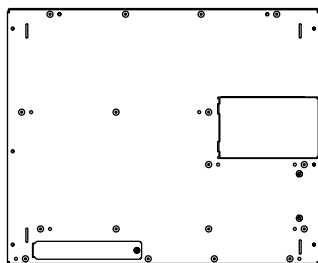
A	PL	パネルコンピュータ PLシリーズ
B	B92	BOX型 FAコンピュータ PL-B920シリーズ
C	0	4スロットタイプ*1
	1	2スロットタイプ*1
D	4	CEマーキング、UL/c-UL規格対応
E	*	本体リビジョン

*1 ISAバスの拡張スロット数を表しています。

梱包内容

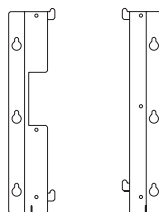
梱包箱には、以下のものが入っています。ご使用前に必ず確認してください。

PL-B920/PL-B921

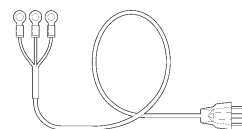


取り付け金具 左右1セット

取り付けネジ 6本



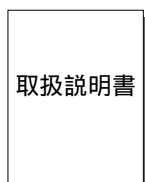
電源ケーブル



CD-ROM「PL-X920 Series User
Manual & Driver CD」1枚



取扱説明書
(日本語1部 / 英語1部)



- 重要**
- ハードディスク組み込みタイプは、取り扱いに注意してください。
 - 電源ケーブルはAC100/115V専用です。その他の電圧ではそれぞれの規格に合ったケーブルを使用してください。



- 付属のCD-ROMにはユーザーズマニュアルとPL-X920用ドライバおよびユーティリティが収録されています。詳細につきましては、参照 第6章 PLのセットアップを参照してください。
- オプション品組み込み出荷の場合、オプション品の取扱説明書も入っています。各オプション品の取扱説明書に記載の梱包内容も合わせて確認してください。

特長

PLには、次のような特長があります。

高性能最新アーキテクチャを実現

CPUとしてPentium (700MHz)を採用しています。これにより、PC/AT互換機として求められる高性能のアーキテクチャを実現できます。また、WindowsNT®4.0、Windows®2000等、負荷の大きなOSにおいても快適な使用環境です。

高い拡張性

ISAバスの拡張スロット数により、2スロットタイプ(PL-B921)と4スロットタイプ(PL-B920)を用意しています。2スロットタイプでは第2スロットを、4スロットタイプでは第2スロット、第3スロットをPCIバスとしても使用できます。

また、(株)デジタル製オプション品や市販の拡張ボードを使用できます。-5V/-12V電源ユニットやDIMモジュールなどのオプション品も用意しています。

機器組み込み専用据え置きタイプ

本体とディスプレイとを分離することによって、使用範囲が広がり、今までにないアプリケーションを実現できます。

ノイズに強い専用デジタルビデオインターフェイスを採用

ノイズに強いデジタルビデオインターフェイスを採用することにより、LCD表示器によくあるちらつきを低減しました。

画像信号とタッチパネル信号を1本のケーブルで実現

専用ディスプレイ(DU)を使用すれば、画像信号とタッチパネル信号をディスプレイケーブル一本で実現できるので、接続が簡単です。

USB インターフェイス対応

USB インターフェイスを設け、市販のUSB 接続に対応した機器が使用できます。

UL/c-UL (CSA) 認定について

PL-B92*-T4* は、UL/c-UL (CSA) 認定品です (UL File No.E171486)。PL を組み込んだ機器を UL 申請する際は、以下の事項にご注意ください。PL を組み込んだ機器は、PL との組み合わせの適合性が UL によって審査されなければなりません。

・ **PL は以下の規格に部品として適合しています。**

UL1950 第3版 1998年3月1日 (電気式事務機器を含む情報技術機器の安全性に関する規格)
 CSA-C22.2 No.950-M95 (電気式事務機器を含む情報技術機器の安全性に関する規格)
 PL-B920-T4* (UL 登録型式:2880056-02)
 PL-B921-T4* (UL 登録型式:2880056-01)

以下の条件が満たされていないと、PL が UL/c-UL (CSA) の要求を満たさなくなる可能性があります。

- ・ 機器に組み込んで使用してください。
- ・ 室内専用機として使用してください。
- ・ 電源を接続する際は、電流・電圧を考慮し、導体部の太さが 0.75mm² 以上のケーブルを使用してください。
- ・ PL を組み込んだ機器には、オペレータが容易に操作できる位置に PL の電源を切断できるスイッチなどを設けてください。スイッチには電流・電圧を考慮したものを使用してください。
- ・ バックアップ用電池を誤って交換すると、爆発する危険性があります。製造者の指定する製品か、それと同じタイプの製品と交換してください。使用後の電池を破棄する際は、製造者の指示に従ってください。
- ・ PL を組み込んだ機器は UL/c-UL (CSA) に適合した筐体構造にしてください。

CE マーキングについて

PL-B92*-T4* は、EMC 指令と低電圧指令に適合した CE マーキング製品です。

< 適合している規格 >

- ・ Safety
EN60950
- ・ EMI
EN55011 (Group1 ClassA)、EN61000-3-2、EN61000-3-3
- ・ EMS<EN61000-6-2>
EN61000-4-2、EN61000-4-3、EN61000-4-4、EN61000-4-5、EN61000-4-6、EN61000-4-8、
EN61000-4-11

以下の条件が満たされていないと、PL が EN60950 の要求を満たさなくなる可能性があります。

- ・ 機器に組み込んで使用してください。
- ・ 室内専用機として使用してください。
- ・ 電源を接続する際は、電流・電圧を考慮し、導体部の太さが 0.75mm² 以上のケーブルを使用してください。
- ・ PL を組み込んだ機器には、オペレータが容易に操作できる位置に PL の電源を切断できるスイッチなどを設けてください。スイッチには電流・電圧を考慮したものを使用してください。
- ・ バックアップ用電池を誤って交換すると、爆発する危険性があります。製造者の指定する製品か、それと同じタイプの製品と交換してください。使用後の電池を破棄する際は、製造者の指示に従ってください。
- ・ PL を組み込んだ機器は EN60950 に適合した筐体構造にしてください。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。

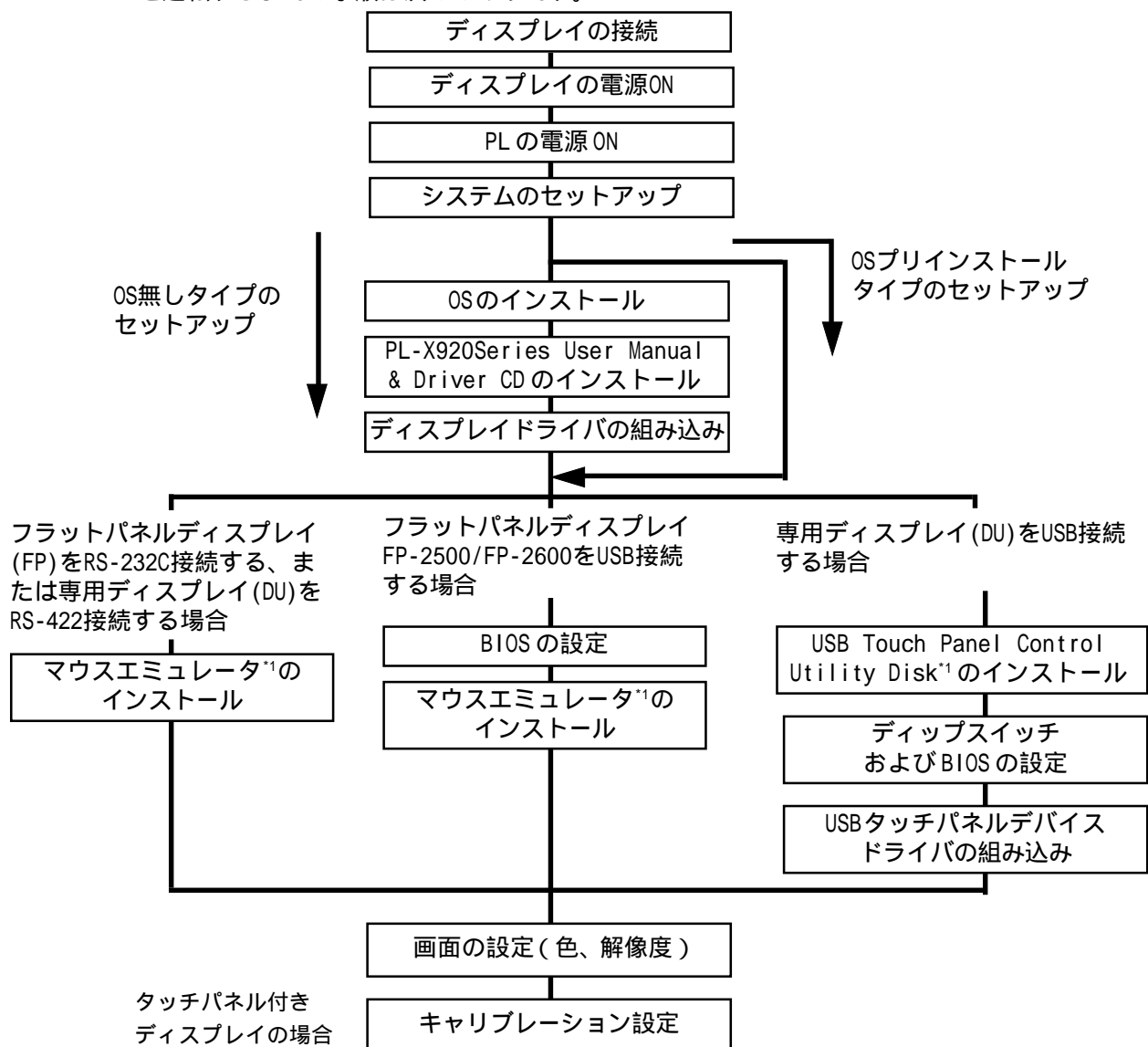
第1章 概要

1. 運転するまでの手順
2. システム構成図
3. オプション機器一覧

PLを運転するまでの手順とPLと接続可能な周辺機器を紹介します。

1.1 運転するまでの手順

PLを運転するまでの手順は次のとおりです。

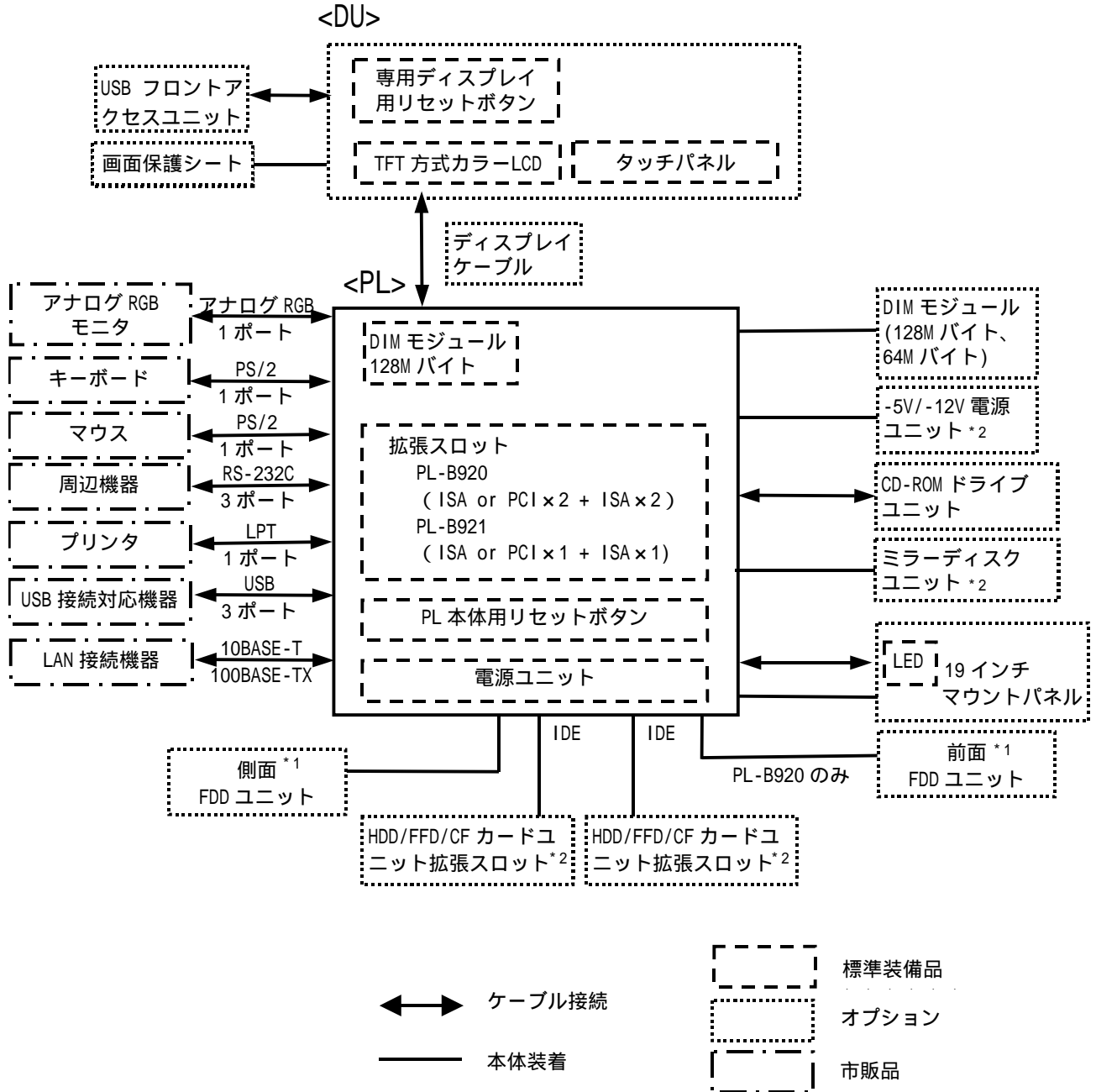


*1 タッチパネルを使用する場合のみ必要です。詳細につきましては、[参照](#) 1.2.1 タッチパネルの接続をご覧ください。

- 重要**
- ・ ハードウェアセットアップの後、実際にハードディスクにデータやアプリケーションを記録するためには、使用するオペレーティングシステム(MS-DOS®やWindows®等)でパーティション(記録区画)の作成とフォーマット(初期化)が必要です。ご使用になるオペレーティングシステムの取扱説明書をよくお読みになり、正しくご使用ください。
 - ・ コンピュータの電源を切った後、ハードディスクの回転が完全に止まるまでは、電源を再投入しないでください。再投入までに約5秒必要です。
 - ・ 専用ディスプレイ(DU)をUSB接続した場合、DUの電源を切った後再投入するまでに3秒以上の間隔が必要です。

1.2 システム構成図

PLと接続する周辺機器を示します。



重要 ・ 上図はPLの内部処理の流れや周辺機器との接続について示したものです。PLの実際の部品配置とは異なります。

*1 PL-B920 (4スロットタイプ) では、FDDユニットは側面取り付けタイプまたは前面取り付けタイプのどちらか一方を使用できます。両方を同時に使用することはできません。

*2 HDDユニット、FFDユニット、CFカードユニット、ミラーディスクユニット、およびCD-ROMドライブユニットは使用する組み合わせに制限があります。[参照](#) 1.3 オプション機器一覧

1.2.1 タッチパネルの接続について

PLは、専用ディスプレイ(DU)、フラットパネルディスプレイ(FP)、および市販のCRTモニタを専用ケーブルで接続することができます。ディスプレイの接続方法の詳細については、[参照](#) 3.1.8 専用ディスプレイ(PL-DU6900/PL-DU7900)の接続、および3.1.9 アナログRGBモニタの接続をご覧ください。

タッチパネルの接続方法には、シリアル接続、およびUSB接続があります。ディスプレイの接続やタッチパネルの接続方法により、対応するOSやタッチパネルデバイスドライバ(マウスエミュレータ)などが異なります。

ディスプレイの種類	タッチパネルの接続方法	対応OS	タッチパネルデバイスドライバ (マウスエミュレータ)
PL-DU6900 PL-DU7900	シリアル接続 (RS-422)	Windows [®] 95、Windows [®] 98 Second Edition、Windows NT [®] 4.0、Windows [®] 2000	日本語OS : FP-ME000 ^{*1} 英語OS : U-TP英語版(グンゼ(株)製) ^{*2}
	USB接続	Windows [®] 98 Second Edition、Windows [®] 2000	USBタッチパネルデバイスドライバ ^{*3}
FP-2500 FP-2600	シリアル接続 (RS-232C)	Windows [®] 95、Windows [®] 98 Second Edition、Windows NT [®] 4.0、Windows [®] 2000	PL-TD000
	USB接続	Windows [®] 98 Second Edition、Windows [®] 2000	
FP-790	シリアル接続 (RS-232C)	Windows [®] 95、Windows [®] 98 Second Edition、Windows NT [®] 4.0、Windows [®] 2000	日本語OS : FP-ME000 英語OS : U-TP英語版(グンゼ(株)製) ^{*2}

*1 DUに付属されています。

*2 詳細につきましては、当社代理店、または当社営業マンまでお問い合わせください。

*3 DUに付属の「USB Touch Panel Control Utility Disk」に収録されています。

タッチパネルの接続方法をUSB接続にする場合、システム情報の設定内容を以下のように変更してください。[参照](#) 5.2 システム情報の設定内容

システム情報メニュー	設定内容	USB接続設定
Integrated Peripherals	USB Controller	Enabled
	Onboard Serial Port 4	Disabled
PnP/PCI Configuration	Assign IRQ For USB	Enabled



・ DUを使用する場合は、ディップスイッチの設定も変更する必要があります。設定方法の詳細については、[参照](#) 2.4 各部名称とその機能をご覧ください。

1.2.2 USB I/F の使用について

出荷時の設定では、USB I/Fを使用することはできません。USB I/Fに周辺機器を接続する場合は、システム情報の設定を以下のように変更する必要があります。

システム情報メニュー	設定内容	USB接続設定
Integrated Peripherals	USB Controller	Enabled
PnP/PCI Configuration	Assign IRQ For USB	Enabled

重要

- ・ PL-B920シリーズと接続する場合のDU側のUSBコネクタ、およびPL-B920シリーズ本体の1連USBコネクタでは市販のUSB HUBを使用できません。USB HUBをご使用の際は、PL-B920シリーズ本体の2連USBコネクタに接続してください。
- ・ 市販のUSB HUBを使用する場合、2段以上のHUB接続はできません。USB HUBによるUSBデバイス中継は1段までとしてください。



- ・ DU側にあるUSB I/Fを使用する場合は、タッチパネルの接続方法をUSB接続にする必要があります。

1.2.3 LAN I/F の使用について

出荷時の設定では、LAN I/Fを使用することはできません。LAN I/Fを使用する場合は、システム情報の設定を以下のように変更する必要があります。

システム情報メニュー	設定内容	LAN接続設定
Integrated Peripherals	Onboard LAN	Enabled

1.3 オプション機器一覧

PLで使用する(株)デジタル製オプション品と市販品について示します。

オプション

商品名	型式	内容
専用ディスプレイ (DU)	PL-DU6900-T4*	PLに接続する12.1型の専用ディスプレイです。 タッチパネルデバイスドライバが付属されています。
	PL-DU7900-T4*	PLに接続する15型の専用ディスプレイです。 タッチパネルデバイスドライバが付属されています。
フラットパネルディスプレイ (FP)	FP790-T**	タッチパネル付き14.1型TFTカラーLCDディスプレイです。
	FP2500-T**	タッチパネル付き10.4型TFTカラーLCDディスプレイです。
	FP2600-T**	タッチパネル付き12.1型TFTカラーLCDディスプレイです。
USBフロントアクセス ユニット	PL-US200	DU専用USBフロントアクセスユニットです。
ディスプレイ ケーブル	PL-CB200-5M	PLとDUを接続する5mのケーブルです。
	PL-CB200-10M	PLとDUを接続する10mのケーブルです。タッチパネルを使用 される場合はシリアル接続してください。
RGBケーブル	FP-CV00	PLからFP-790やCRTモニタに画像信号を出力する2.5mのア ナログRGBインターフェースケーブルです。アナログRGB仕様 (Dsub15ピンオス)です。
	FP-CV01	PLからFP-790やCRTモニタに画像信号を出力する5mのア ナログRGBインターフェースケーブルです。アナログRGB仕様 (Dsub15ピンオス)です。
	FP61V-1V00-0	PLとFP-2500/FP-2600との間でタッチパネルデータの送信 やFPへのコマンド送信に使用する5mのRGBインターフェース ケーブルです。DOS/V仕様(Dsub9ピンメス)です。
USBケーブル	FP-US00	PLとFP-2500/FP-2600との間でタッチパネルデータの送信 やFPへのコマンド送信に使用する5mのUSBケーブルです。 A-Bタイプケーブルです。
DIMモジュール	PL-EM500	SDRAM (DIMM) 容量は64Mバイトです。
	PL-EM128	SDRAM (DIMM) 容量は128Mバイトです。
-5V/-12V 電源ユニット	PL-PW100	拡張スロットに-5Vと-12Vを供給するユニットです。2ス ロットの合計で各200mAまでの電流を取ることができます。
FDDユニット	PL-FD200	PC/AT互換、3.5型フロッピーディスクドライブユニットで す。側面取り付けタイプです。
	PL-FD210	PC/AT互換、3.5型フロッピーディスクドライブユニットで す。前面取り付けタイプです。(PL-B920のみ対応)
FFDユニット (フラッシュファイ ルディスク)	PL-FF210	IDEインターフェイスを持つフラッシュファイルディスクユ ニットです。容量は32Mバイトです。ハードディスクドライ ブと同様に使用できます。
CD-ROMドライブ ユニット	PL-DK200	IDE(ATAPI)規格対応の外付けCD-ROMドライブユニットで す。(ケーブル付属)
CFカードユニット	PL-CF200	5V電源仕様のCFカード専用ユニットです。
CFカード	GP077-CF20	16MバイトのCFカードです。CFカードユニットPL-CF200が 必要です。
	GP077-CF30	32MバイトのCFカードです。CFカードユニットPL-CF200が 必要です。

商品名	型式	内容
HDDユニット	PL-HD220	2.5型のハードディスクを搭載した専用HDDユニットです。容量は20.0Gバイトです。OSは含まれていません。
Windows95プリインストールHDDユニット	PL-HDB920-W95	2.5型のハードディスクを搭載した専用HDDユニットです。容量は10.0Gバイト。(Cドライブとして10Gバイトを設定済み)Windows ^(R) 95プリインストールタイプです。(本体とセットでのみ販売可能)
WindowsNT4.0プリインストールHDDユニット	PL-HDB920-NT40	2.5型のハードディスクを搭載した専用HDDユニットです。容量は10.0Gバイト。(Cドライブは2Gバイト)WindowsNT ^(R) 4.0プリインストールタイプ<Service Pack 6a>です。(本体とセットでのみ販売可能)
Windows2000プリインストールHDDユニット	PL-HDB920-W2K	2.5型のハードディスクを搭載した専用HDDユニットです。容量は10.0Gバイト.Windows ^(R) 2000プリインストールタイプ<Service Pack 2>です。(本体とセットでのみ販売可能)
ミラーディスクユニット	PL-MD200-HU01	障害発生時にデータを保護するためのミラーディスクユニットです。2.5型2.1Gバイトのハードディスクを2台搭載しています。OSなしタイプです。
ソフトミラーユーティリティ	PL-SM900	ミラーディスクユニットを使用せずに、RAID 1(ミラーリング)を構築するソフトです。
フルサイズボードカバー	PL-FC200	拡張スロットにISAバスフルサイズボードを使用する時のカバーです。(PL-B921用)
	PL-FC210	拡張スロットにISAバスフルサイズボードを使用する時のカバーです。(PL-B920用)
マウスエミュレータV2	PL-TD000	FP-2500/FP-2600を使用する時のマウスエミュレータです。
マウスエミュレータ	FP-ME000	FP-790/PL-DU6900/PL-DU7900を使用する時のマウスエミュレータです。
19インチマウントパネル	PL-RM200	PLを19インチラックに取り付けるためのパネルです。
RS-232C/RS-485変換ユニット	PL-RC500	RS-232CインターフェイスをRS-485インターフェイスに変換するユニットです。COM2もしくはCOM3に装着して使用します。



- ・ PL-B920(4スロットタイプ)でFDDユニットを使用する場合、側面取り付けタイプのPL-FD200と前面取り付けタイプのPL-FD210のどちらか一方のみ使用できます。両方を同時に使用することはできません。



- PLにはIDEのインターフェイスとして、HDDユニット、FFDユニットまたはCFカードユニットを接続するコネクタが2つ、CD-ROMドライブユニットまたはミラーディスクユニットを接続するコネクタが1つあります。物理的には3つのIDEドライブを接続できますが、IDEインターフェイスの仕様では、1つのコントローラに対し、マスタードライブ、スレーブドライブとして各1つずつしか同時に使用することはできません。以下に2つのIDEドライブを使用する場合のオプション機器の組み合わせとマスタードライブ、スレーブドライブの組み合わせを示します。

HDDユニット	MS	M	M	M	M	S					S				S				
FFDユニット		S					M	MS	M	M	M		S				S		
ミラーディスクユニット			S						S			M	M	M	M			S	
CD-ROMドライブユニット				S						S				S					S
CFカードユニット					S					S					S	M	M	M	M

MS：マスタースレーブとして2台使用
M：マスタースとして使用
S：スレーブとして使用

メンテナンスオプション

商品名	型式	内容
ミラーディスクユニット保守用HDD	PL-MD200-MD01	2.5型2.1Gバイトのミラーディスクユニット保守用ハードディスクです。

- 重要** ・ ハードディスクには、寿命があります。万一の故障も考え、定期的なデータのバックアップや交換用HDDユニットを用意しておくことをお勧めします。
- ・ ハードディスクの寿命は使用条件や環境により前後しますが、目安として周囲温度20℃で20,000時間(通電時間)または5年間のいずれか早い到達期限までです。

市販品

市販の拡張ボード(PCI/ISAバス互換ボード)、キーボード、マウス、プリンタなどが使用できます。USB接続の場合、USB接続対応機器も使用できます。ただし、市販のパソコン用機器にはPLで使用できないものもあります。



- PLの拡張スロットでは、-5Vまたは-12Vの供給は行っておりません。-5Vまたは-12Vを使用したPCI/ISAバス交換ボードを使用する場合はオプションのPL-PW100をご使用ください。
- (株)デジタル製のDIMモジュールをご使用ください。市販されているDIMモジュールの中には正常に動作しないDIMモジュールがあります。
- USB接続対応機器を使用する際は、各USB接続対応機器の取扱説明書をよくお読みください。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。

第2章 仕様

1. 一般仕様
2. 性能仕様
3. インターフェイス仕様
4. 各部名称とその機能
5. 外観図と各部寸法図

PLの一般仕様、性能仕様、インターフェイスなどの仕様と外観図および各部名称について説明します。

2.1 一般仕様

2.1.1 電気的仕様

	PL-B920	PL-B921
定格電圧	AC100 ~ 240V	
電圧許容範囲	AC85V ~ 265V	
定格周波数	50/60Hz	
許容瞬時停電時間	1サイクル以下(ただし瞬時停電の間隔は1s以上)	
消費電力	150VA以下	120VA以下
絶縁耐力	AC1500V 20mA 1分間(充電部端子とFG端子間)	
絶縁抵抗	DC500Vで10M 以上(充電部端子とFG端子間)	

2.1.2 環境仕様

使用周囲温度 (盤内)	ファン使用	5 ~ 50 (HDD使用時)
	ファン未使用 ^{*1}	5 ~ 40 (HDD使用時)
保存周囲温度	-10 ~ +60	
最大湿球温度	29	
使用周囲湿度	10 ~ 85%RH (結露しないこと)	
保存周囲湿度	10 ~ 85%RH (結露しないこと)	
じんあい	じんあいがないこと	
腐食性ガス	腐食性ガスがないこと	
耐振動	19.6m/s ² (10 ~ 25Hz X, Y, Z方向 各30分)	
	ハードディスク装着時: 4.9m/s ²	
	フロッピーディスク装着時: 9.8m/s ²	
耐ノイズ (インパルスノイズ)	ノイズ電圧: 1500V	
	パルス幅: 50ns、500ns、1μs 立ち上がり時間: 1 ns (ノイズシミュレータによる)	
耐静電気放電	4kV IEC 61000-4-2	
ノイズイミュニティ (ファーストトラン ジェント・パースト ノイズ)	電源ライン: 2kV IEC 61000-4-4	
	COMポート: 1kV IEC 61000-4-4	

- 重要** ・ オプションを使用する場合は、オプションの仕様値もあわせてご確認ください。
- ・ フルサイズボードカバーを使用する場合は、装着するボードの寸法や形状によって耐振動等の環境仕様が異なります。
 - ・ ハードディスクには、寿命があります。万一の故障も考え、定期的なデータのバックアップや交換用HDDユニットの用意をお勧めします。
 - ・ ハードディスクの寿命は使用条件や環境により前後しますが、目安として周囲温度 20 で 20,000 時間 (通電時間) または 5 年間のいずれか早い到達期限までです。
 - ・ ハードディスクを高温・高湿度の環境で使用すると、寿命を縮める原因となります。最大湿球温度 29 での使用を推奨します。この条件は、例えば気温 35 で湿度 64%RH、40 で 44%RH 程度に相当します。

*1 本体内部にある冷却用ファンを取り外した場合

2.1.3 外観仕様

	PL-B920	PL-B921
接地	保護接地； D種接地 機能接地； D種接地	
構造	形状：分離型 取付方法：盤内取付	
冷却方法	ヒートパイプおよび電源ファンによる空冷	
質量	8.0kg以下（HDDユニットとFDDユニットを含む）	7.0kg以下（HDDユニットとFDDユニットを含む）
外形寸法	W330 × H271 × D162mm （背面突出部を含まない）	W330 × H271 × D116mm （背面突出部を含まない）
フルサイズボードカバー 取り付け時の寸法	W385 × H271 × D162mm （背面突出部を含まない）	W385 × H271 × D116mm （背面突出部を含まない）
ミラーディスクユニット 取り付け時の寸法	W330 × H271 × D166mm （背面突出部を含まない）	W330 × H271 × D166mm （背面突出部を含まない）
RS-232C/RS-485変換ユ ニット取り付け時の寸法	W330 × H271 × D162mm （ケーブルおよび背面突出部 を含まない）	W330 × H271 × D138mm （ケーブルおよび背面突出部 を含まない）

2.2 性能仕様

2.2.1 性能仕様

CPU	Pentium (700MHz)			
DRAM (SDRAM DIMM)	標準128Mバイト (DIMMソケット×2：最大256Mバイト)			
BIOS	AWARD PC/AT互換			
2次キャッシュメモリ	256Kバイト内蔵			
グラフィック	VGA (640×480ドット) ~ XGA (1024×768ドット) VESA 16色/256色/64K色			
ビデオメモリ	UMA方式			
イン ター フェ イス	ビデオ I/F	アナログRGB I/F		
		デジタルビデオ I/F(専用ディスプレイ接続)		
	タッチパネル	COM4：マウスエミュレータ使用		
		USB：USBタッチパネルデバイスドライバ使用		
	シリアル	RS-232C (FIFO付き)	COM1	Dsub9ピン オス
			COM2	Dsub9ピン オス(RI/+5V切替可)
			COM3	Dsub9ピン オス(RI/+5V切替可)
	プリンタ	セントロニクス規格準拠(ECP/SPP/EPP対応)(Dsub25ピン メス)		
	キーボード	PS/2 I/F (ミニDIN6ピン メス) 側面1ポート		
	マウス	PS/2 I/F (ミニDIN6ピン メス) 側面1ポート		
	RAS	RAS I/F (Dsub25ピン オス)		
	ディスク	FDD I/F	2モード3.5型フロッピーディスク I/F 本体側面または前面(PL-B920のみ)よりアクセス可能	
		IDE I/F	2.5インチHDD I/F CD-ROMドライブユニット(PL-DK200) ミラーディスクユニット(PL-MD200-HU01)	
	USB ¹	USB 1.1対応 側面3ポート		
LAN ¹	IEEE802.3準拠(10 Base-T/100 Base-TX自動切替)			

1 BIOS設定の変更が必要です。参照 5.2.5 Integrated Peripherals

2.2.2 拡張スロット

	PL-B920 4スロットタイプ	PL-B921 2スロットタイプ	使用可能ボードサイズ		スロット 間隔	拡張ボード の部品実装 高さ
			フルサイズ カバー未使用	フルサイズ カバー使用		
第1スロット	ISA	ISA	163 × 122mm	163 × 122mm	20mm	13mm以下
第2スロット	PCI	PCI	250 × 122mm	250 × 122mm	25mm	18mm以下
	ISA	ISA		338 × 122mm		
第3スロット	PCI / ISA	なし	250 × 122mm	338 × 122mm	25mm	18mm以下
第4スロット	ISA	なし	250 × 122mm	338 × 122mm	20mm	13mm以下
供給電源	5V: 4A、 12V: 1A (4スロット合計)	5V: 2A、 12V: 0.5A (2スロット合計)	-----	-----	-----	-----



- ・ PL-B920の第2、第3スロット、PL-B921の第2スロットはPCIまたはISAのどちらかを選択できます。

2.2.3 時計精度

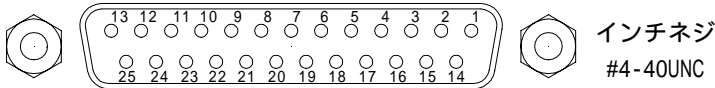
時計精度	± 180 秒 / 月
------	-------------

PLに内蔵されている時計(RTC)には誤差があります。常温無通電状態での誤差は、1カ月±180秒です。温度差や使用年数によっては1カ月に±300秒の誤差になることがあります。時計の誤差が問題となるシステムでご使用になる場合、定期的に正確な時間の設定を行ってください。

2.3 インターフェイス仕様

2.3.1 プリンタインターフェイス (LPT1)

Dsub25 ピン (メス)



ピン番号	SPP/ECPモード 信号名	EPPモード 信号名	方向	電氣的 仕様	ピン 番号	SPP/ECPモード 信号名	EPPモード 信号名	方向	電氣的 仕様
1	STRB	WRITE	入出力	O.D/T.S	14	AUTOFD	DSTRB	入出力	O.D/T.S
2	DATA0	DATA0	入出力	T.S	15	ERROR	ERROR	入力	TTL
3	DATA1	DATA1	入出力	T.S	16	INIT	INIT	入出力	O.D/T.S
4	DATA2	DATA2	入出力	T.S	17	SLCTIN	ADSTRB	入出力	O.D/T.S
5	DATA3	DATA3	入出力	T.S	18	GND	GND		
6	DATA4	DATA4	入出力	T.S	19	GND	GND		
7	DATA5	DATA5	入出力	T.S	20	GND	GND		
8	DATA6	DATA6	入出力	T.S	21	GND	GND		
9	DATA7	DATA7	入出力	T.S	22	GND	GND		
10	ACKNLG	ACKNLG	入力	TTL	23	GND	GND		
11	BUSY	WAIT	入力	TTL	24	GND	GND		
12	PE	PE	入力	TTL	25	GND	GND		
13	SLCT	SLCT	入力	TTL					

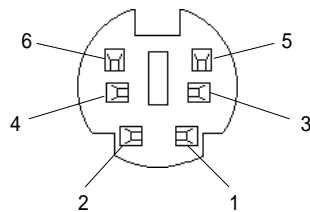
電氣的仕様 ... O.D:オープンドレイン、T.S:3ステート入出力、TTL:TTL入力



MEMO・ 1、14、16および17ピンでは、電氣的仕様はSPPモードの場合、O.Dとなり、ECPモードおよびEPPモードの場合、T.Sとなります。

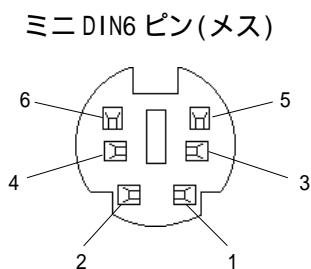
2.3.2 キーボードインターフェイス (KEYBOARD)

ミニ DIN6 ピン(メス)



ピン番号	信号名
1	KEY DATA
2	NC
3	GND
4	+5V
5	KEY CLK
6	NC
SHIELD	GND

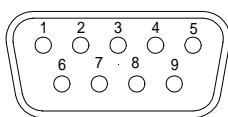
2.3.3 マウスインターフェイス (MOUSE)



ピン番号	信号名
1	Mouse DATA
2	NC
3	GND
4	+5V
5	Mouse CLK
6	NC
SHIELD	GND

2.3.4 RS-232C インターフェイス (COM1/COM2/COM3)

Dsub 9 ピン(オス)

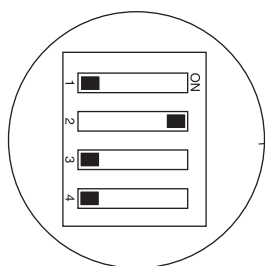


ネジの大きさは:(4-40): インチタイプ

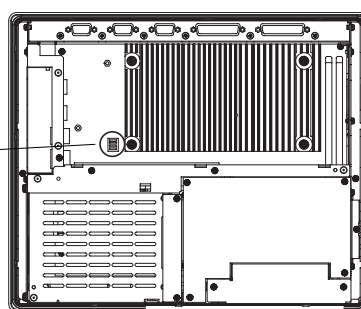
ピン番号	信号名	ピン番号	信号名
1	CD	6	DSR
2	RXD	7	RTS
3	TXD	8	CTS
4	DTR	9	RI/+5V
5	GND		

重要 ・ GND端子は信号グラウンドです。接続相手のSG(信号グラウンド)端子と接続してください。

9番ピンの「RI/+5V」の切替えはCOM2、COM3のみ可能です。COM1は「RI」となります。COM2、COM3の「RI/+5V」の切替えは、本体のリアメンテナンスカバーを開け、基板上にあるメインファンクションスイッチにて行います。COM2を「+5V」に切替える場合は、メインファンクションスイッチのSW2をONにすると切り替わります。初期設定は「RI」です。COM3を切り替える場合は、同様にSW3をONにしてください。参照 3.1.1 リアメンテナンスカバーの取り外し



メインファンクションスイッチ



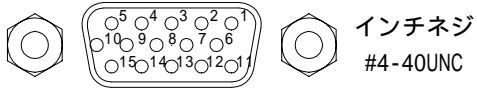
PL-B920(4 スロット)内部

重要 ・ メインファンクションスイッチのSW1、SW4は予約です。設定は変更しないでください。

- ・ 接続相手のインターフェイス仕様を確認の上、切り替えを行ってください。誤った設定を行うと故障、誤動作の原因となります。
- ・ 切り替えは必ずPL本体の電源を切った状態で行ってください。誤動作の原因となります。

2.3.5 アナログ RGB インターフェイス

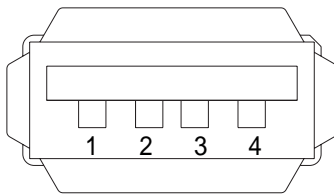
Dsub15 ピン(メス)



ピン番号	信号名	内容
1	アナログR	R信号入力
2	アナログG	G信号入力
3	アナログB	B信号入力
4	リザーブ	NC
5	グラウンド	デジタル信号GND
6	リターンR	R信号GND
7	リターンG	G信号GND
8	リターンB	B信号GND
9	リザーブ	NC
10	グラウンド	デジタル信号GND
11	リザーブ	NC
12	リザーブ	NC
13	H. SYNC	水平同期信号入力
14	V. SYNC	垂直同期信号入力
15	リザーブ	NC

2.3.6 USB インターフェイス

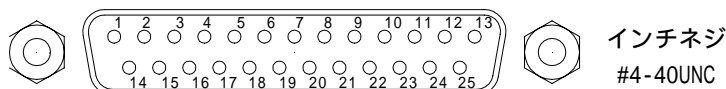
レセプタクル



ピン番号	信号名
1	Vcc
2	- Data
3	+ Data
4	GND

2.3.7 RAS インターフェイス (RAS)

Dsub25 ピン (オス)



ピン番号	信号名	ピン番号	信号名
1	GND	14	GND
2	+5V (最大100mA)	15	+5V
3	+12V (最大100mA)	16	NC
4	NC	17	NC
5	リセット入力(+)	18	NC
6	DINO(+)	19	NC
7	DOOUT(-)	20	NC
8	DOOUT(+)	21	ランプ出力(-)
9	アラーム出力(-)	22	ランプ出力(+)
10	アラーム出力(+)	23	NC
11	リセット入力(-)	24	DIN1(-)
12	DINO(-)	25	NC
13	DIN1(+)		

重要 ・ 2番(+5V)、3番(+12V)の外部電源出力をご使用の場合は定格電流を守ってご使用ください。誤動作、故障の原因になります。



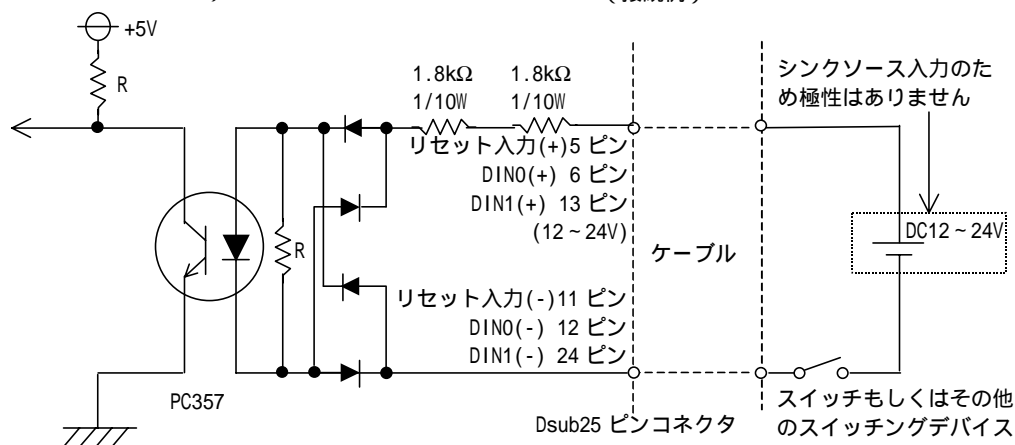
MEMO ・ RAS機能の詳細については、付 .2 RAS機能についてをご覧ください。

外部入力信号 (DIN、リモートセット入力共通)

入力電圧	DC12V ~ 24V
入力電流	7mA
動作電圧	ON電圧:9V (min)、OFF電圧:3V (max)
絶縁方式	フォトカプラによる絶縁

(インターフェイス回路)

(接続例)



重要 ・ 汎用信号入力(DIN)は、入力レベルを 1.5S 以上保持してください。1.5S 以下では検出できないことがあります。

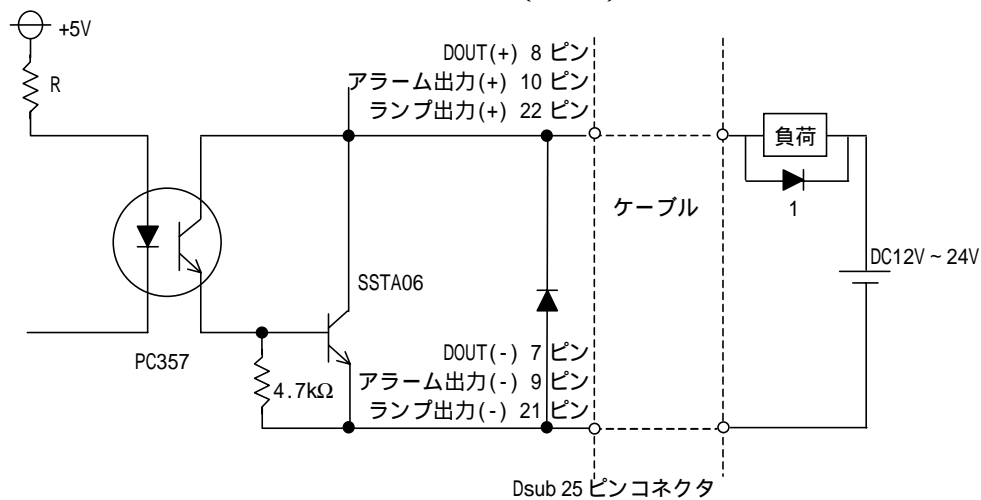
- 重要**
- 端子間の電圧値は、入力電圧で決められた範囲内で使用してください。入力電圧範囲を超えますと故障の原因となります。
 - シンクソース入力のため、D(-)、RESET(-)が正極、D(+)、RESET(+)
が負極となっても問題ありません。この場合も、上記入力電圧範囲
内で使用してください。

外部出力信号（DOUT、アラーム出力、ランプ出力共通）

定格負荷電圧	DC12V ~ 24V
最大負荷電流	100mA/点
端子間最大降下電圧	1.5V（負荷電流100mA時）
絶縁方式	フォトカプラによる絶縁

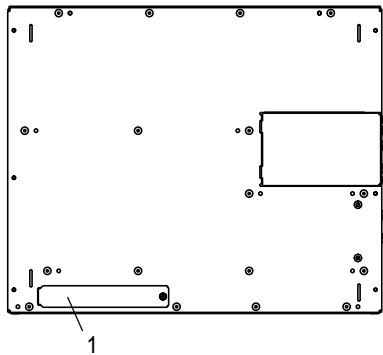
（インターフェイス回路）

（接続例）

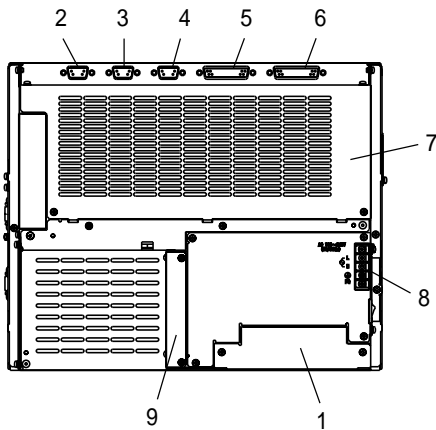


- 重要**
- 最大負荷電流内で使用してください。最大負荷電流を超えて
使用すると故障の原因となります。
 - 負荷の電流値および電圧値は、端子間電圧を加味したうえで
設計してください。負荷電流を大きくとりますと、端子間に
て最大1.5Vの電圧降下が生じます。
 - 誘導性負荷を接続する場合は上図 1の保護用ダイオードを
接続してください。

2.4 各部名称とその機能

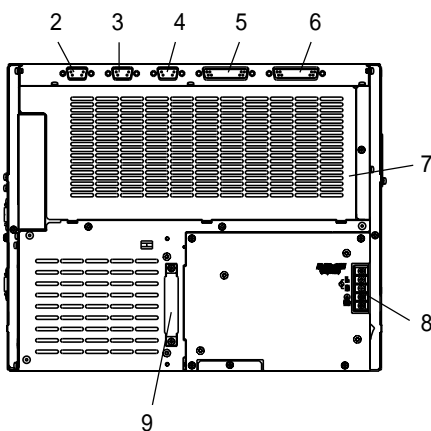


正面図



背面図

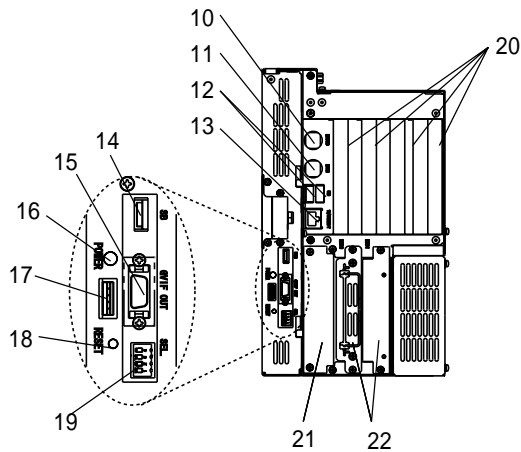
(PL-B920 : 4 スロットタイプ)



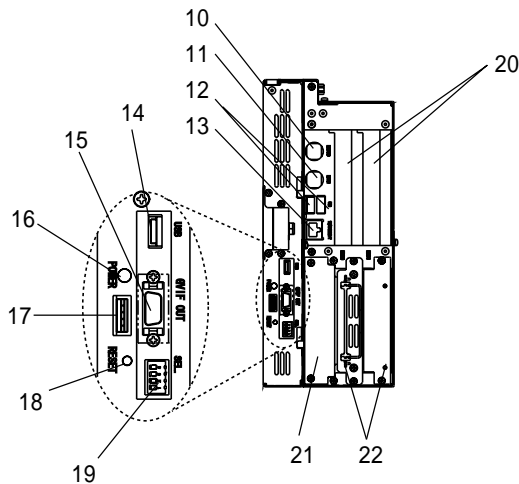
背面図

(PL-B921 : 2 スロットタイプ)

- 1: 前面取付 FDD スロット
前面取り付けタイプの FDD ユニット(PL-FD210)を装着するスロットです。(PL-B920 のみ)
- 2: RS-232C コネクタ(COM1)
- 3: RS-232C コネクタ(COM2) (RI/+5V 切替可)
- 4: RS-232C コネクタ(COM3) (RI/+5V 切替可)
RS-232C のインターフェイスです(Dsub9 ピン オス)。他機種との通信を行ったり、周辺機器を接続します。
- 5: プリンタコネクタ(LPT1)
セントロニクス規格準拠のインターフェイスです(Dsub25 ピン メス)。プリンタなどパラレル通信を行う機器を接続します(ECP/SPP/EPP 対応)。
- 6: RAS コネクタ (RAS)
DIN、DOUT、ウォッチドッグ、リモートリセットのインターフェイスです(Dsub25 ピン オス)。
- 7: リアメンテナンスカバー
オプションの DIM モジュールや各種拡張ボードを取り付ける場合、このカバーを取り外します。
- 8: 電源入力用端子台
AC100V/240V の電源ケーブルを接続します。
- 9: IDE I/F カバー
CD-ROM ドライブユニット (PL-DK200) / ミラーディスクユニット(PL-MD200-HU01)を接続する IDE インターフェイスが収められています。接続する際は、このカバーを取り外します。



右側面図
(PL-B920:4 スロットタイプ)



右側面図
(PL-B921:2 スロットタイプ)

- 10: キーボードコネクタ (KEYBOARD)
PS/2 タイプのキーボードを接続します。
- 11: マウスコネクタ (MOUSE)
PS/2 タイプのマウスを接続します。
- 12: USB コネクタ (USB)
USB 1.1 対応の USB I/F です。USB 接続対応機器を接続します。
- 13: LAN コネクタ (10/100BASE-T)
IEEE802.3 準拠のイーサネットインターフェイスです。10BASE-T/100BASE-TX 自動切替可能です。
- 14: USB コネクタ (USB)
USB 1.1 対応の USB I/F です。USB 接続対応機器を接続します。
- 15: 専用ディスプレイコネクタ (GVIF OUT)
ディスプレイケーブル (PL-CB200-*M) を接続します。
- 16: 電源 LED (POWER)
RAS 機能の LED インジケートと共用化されたパワーランプです。RAS 機能のアラームにより、点灯状態が変化します。**参照** 付.2 RAS 機能について
- 17: 電源 LED 出力コネクタ (POWER)
19 インチマウントパネルの電源 LED 用の出力です。
- 18: ハードウェアリセットスイッチ (RESET)
PL を再起動します。
- 19: ディップスイッチ (SEL.)

ON OFF ON OFF OFF ON OFF ON



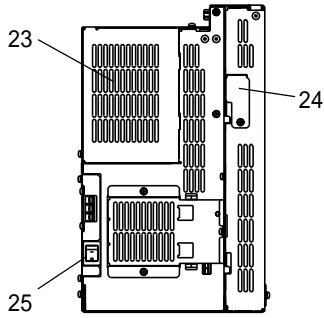
シリアル接続



USB 接続

接続方法によって DU 側のタッチパネル通信方式も PL と同じ設定にします。出荷時の設定は RS-422 接続です。**参照** 「PL-X920 シリーズ専用ディスプレイ PL-DU6900/PL-DU7900 ユーザーズマニュアル」

- 20: 拡張スロット
- 21: 側面取付 FDD スロット
側面取り付けタイプの FDD ユニット (PL-FD200) を装着するスロットです。
- 22: HDD/FFD/CF カードユニット拡張スロット
HDD ユニット、FFD ユニットまたは CF カードユニットを装着するスロットです。



左側面図

(PL-B920 : 4 スロットタイプ)

23: ハーフカバー

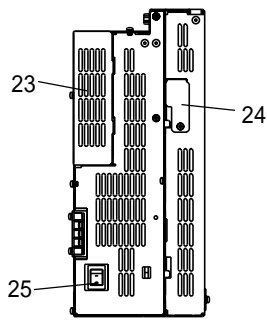
オプションのDIM モジュールや各種拡張ボードを取り付ける場合、このカバーを取り外します。

24: アナログRGB コネクタカバー

アナログRGBインターフェイスが収められています。アナログRGB モニタを接続する際は、このカバーを取り外します。

25: 電源スイッチ

PL の電源ON/OFF を行います。



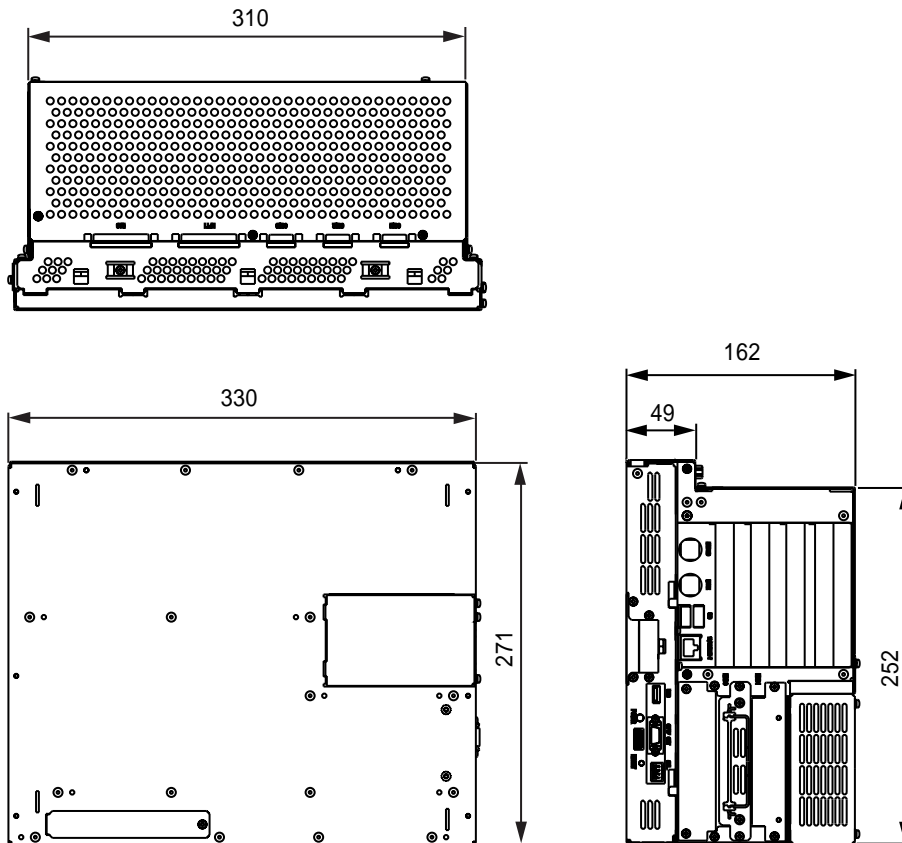
左側面図

(PL-B921 : 2 スロットタイプ)

2.5 外觀図と各部寸法図

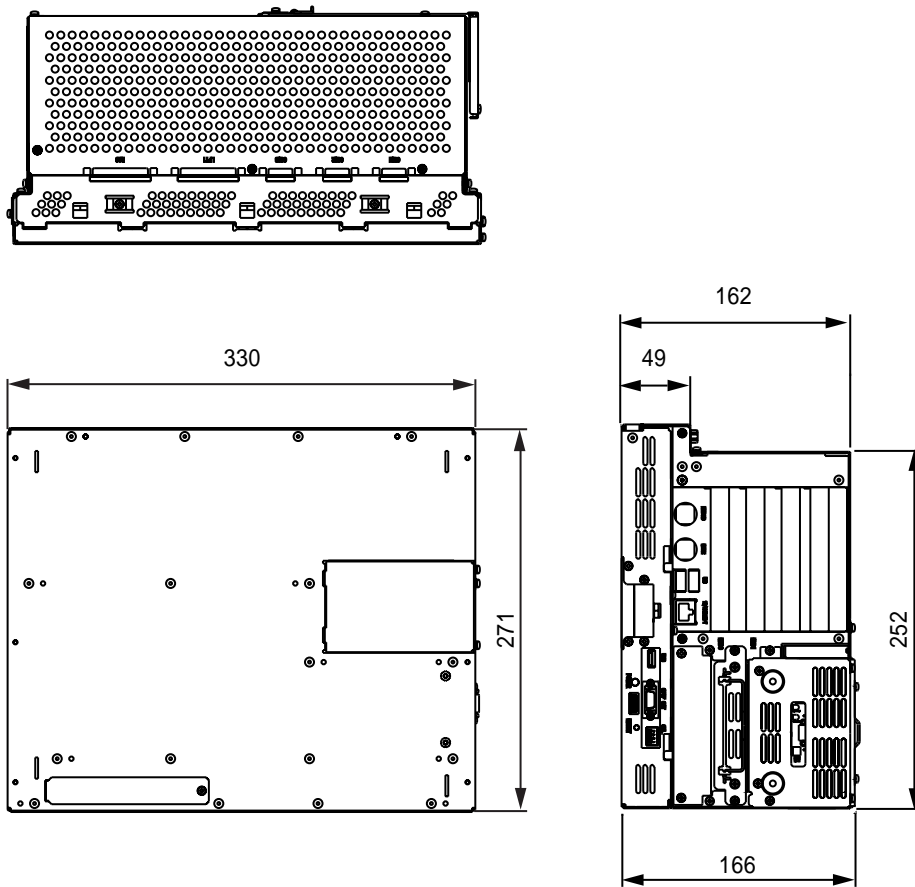
2.5.1 PL-B920 外觀図

単位：mm



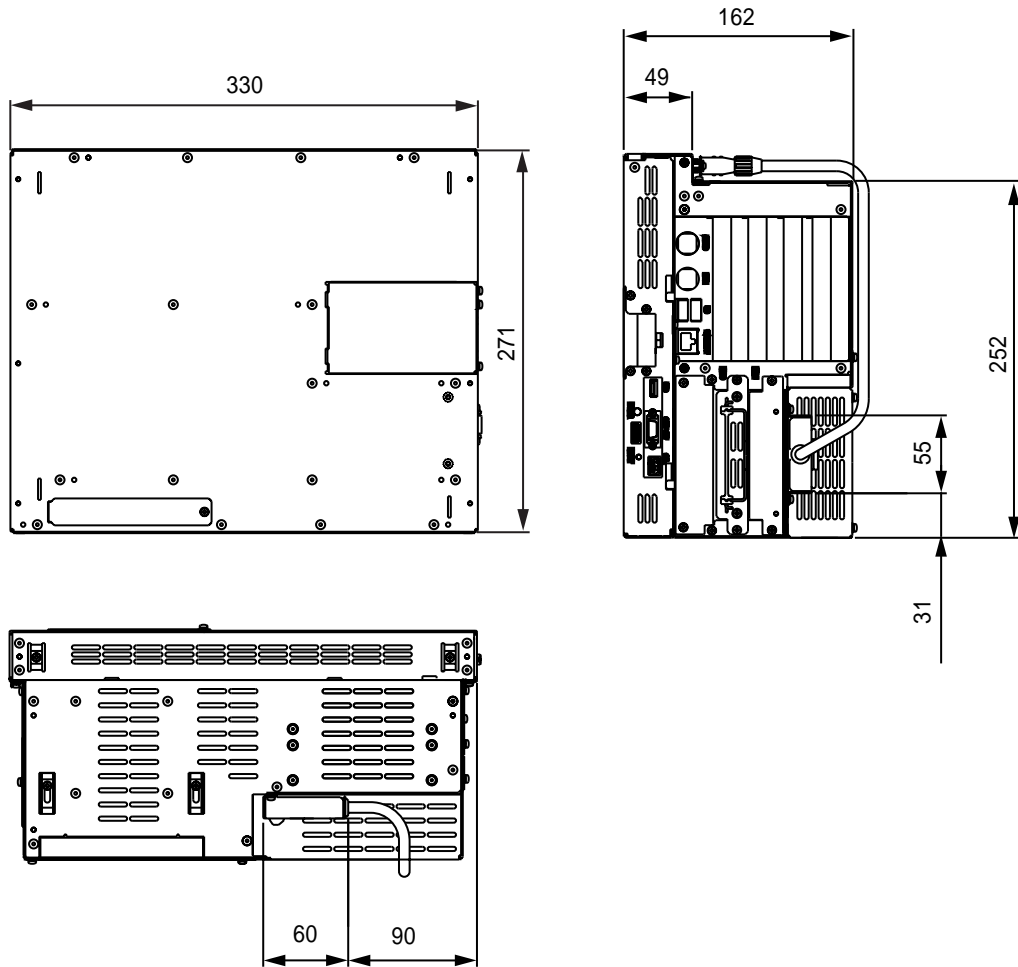
2.5.2 PL-B920 にミラーディスクユニットを装着した時の外観図

単位：mm



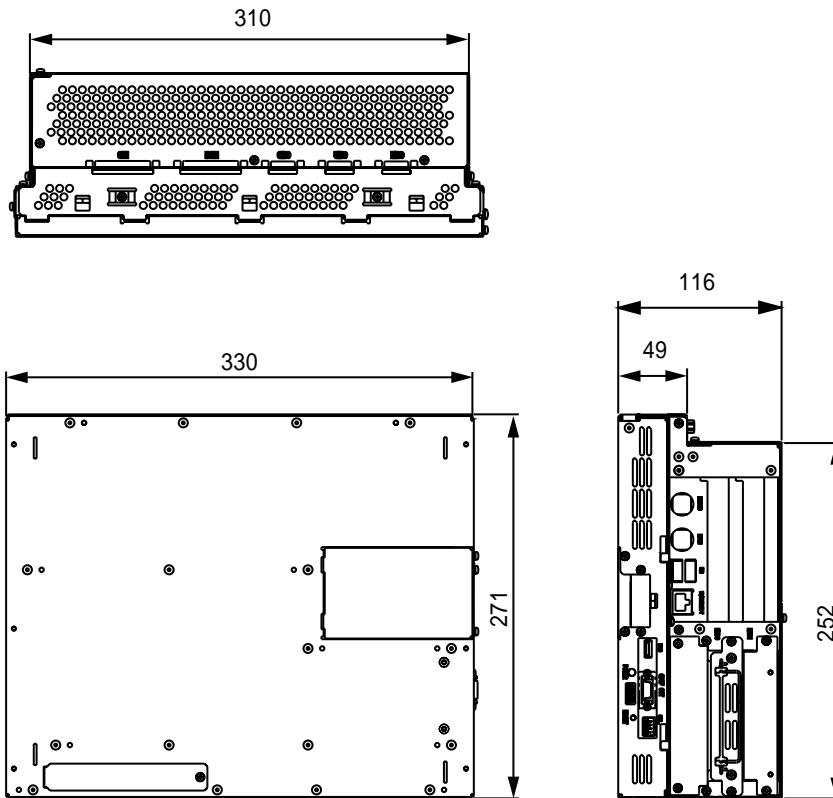
2.5.3 PL-B920 に RS-232C/RS-485 変換ユニットを装着した時の外觀図

単位：mm



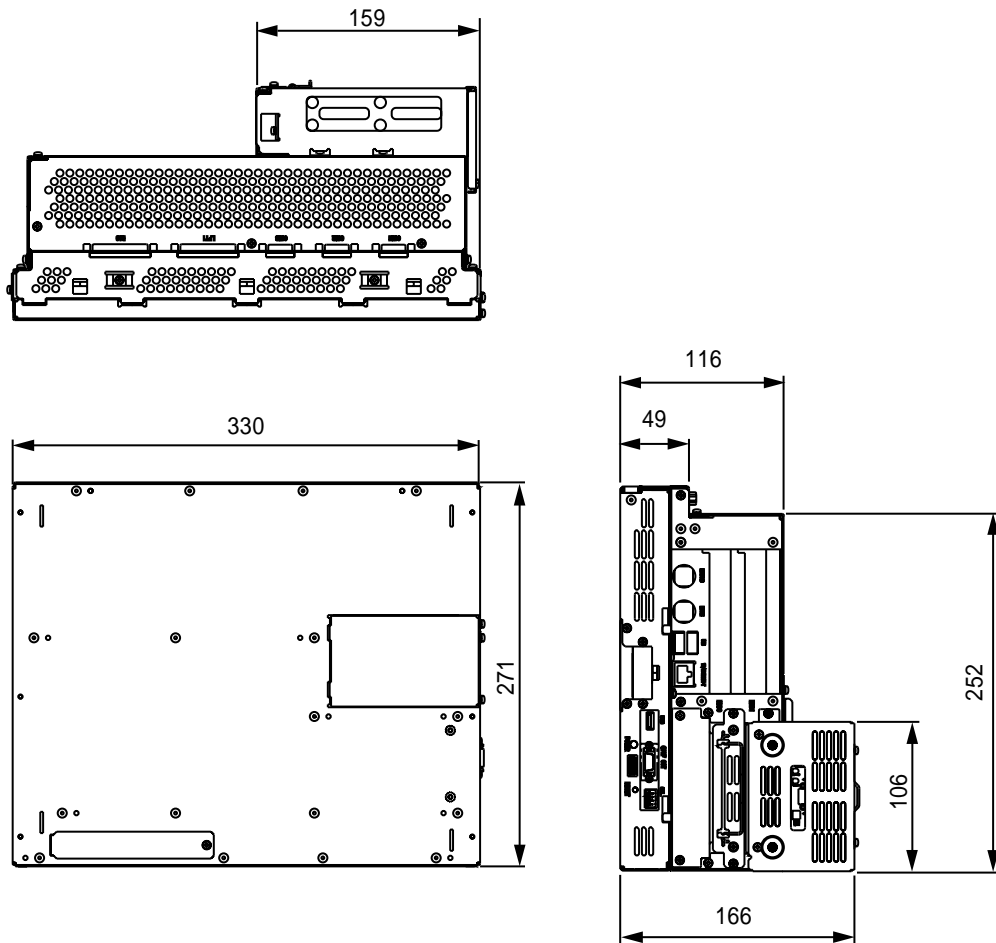
2.5.4 PL-B921 外觀圖

単位：mm



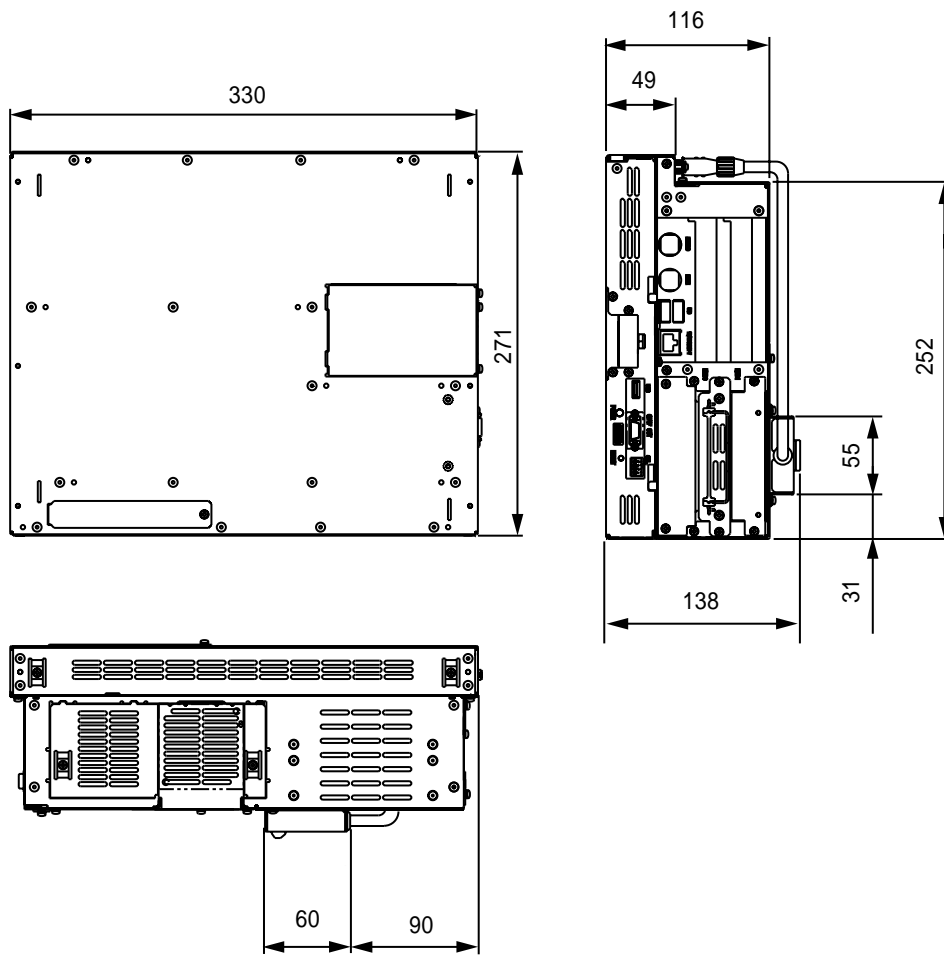
2.5.5 PL-B921 にミラーディスクユニットを装着した時の外觀図

単位：mm



2.5.6 PL-B921 に RS-232C/RS-485 変換ユニットを装着した時の外觀図

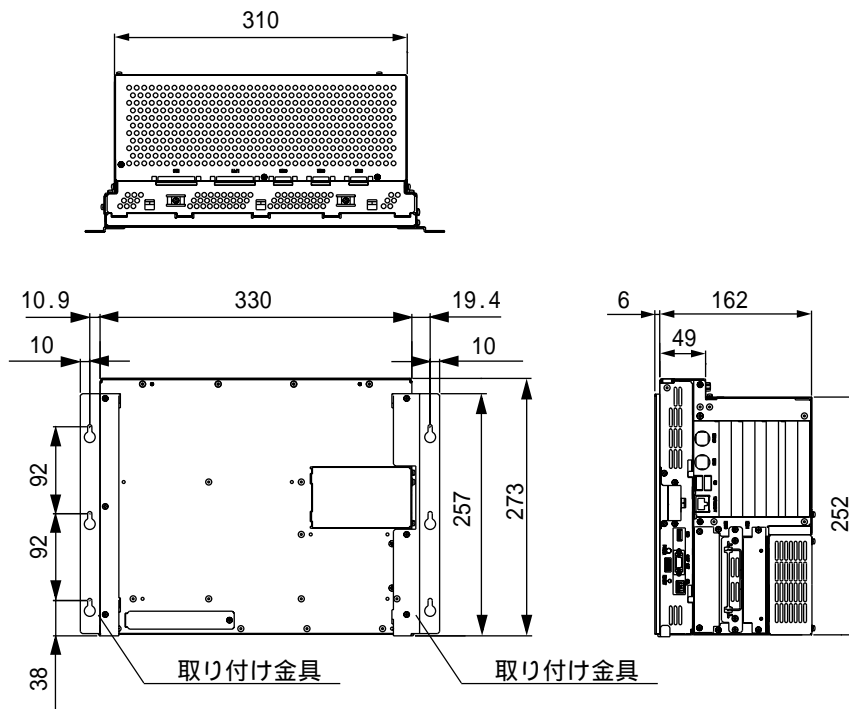
単位：mm



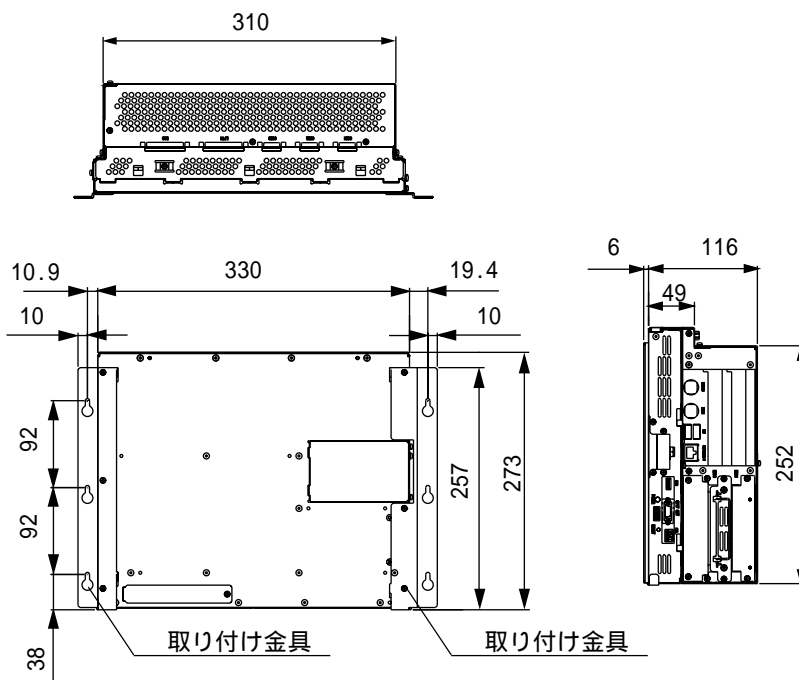
2.5.7 取り付け金具を装着した時の外觀図

単位：mm

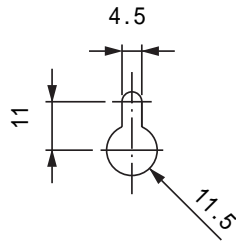
PL-B920 (4 スロットタイプ)



PL-B921 (2 スロットタイプ)



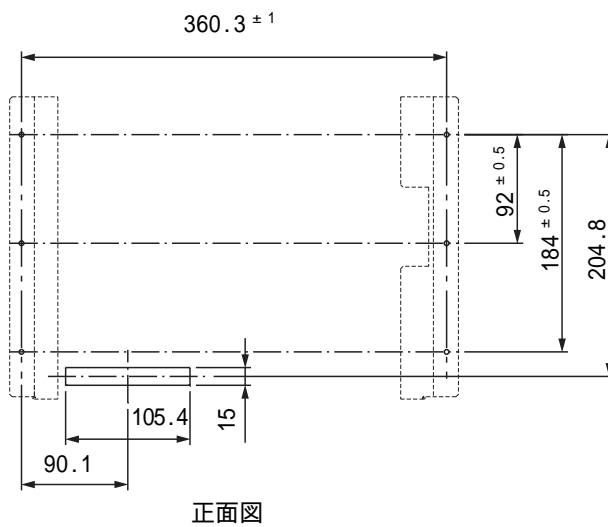
取り付け金具 取り付け穴拡大図



取り付け穴寸法

以下の取り付け穴寸法に従って、盤の取り付け穴を加工してください。

盤への取り付けには、M4のネジを使用します。



- 重要** ・ パネルの材質・形状によっては、補強等の対策が必要です。特に、振動が発生する場所、扉等の稼働場所に取り付ける場合は、PLの質量を十分に考慮して設計してください。

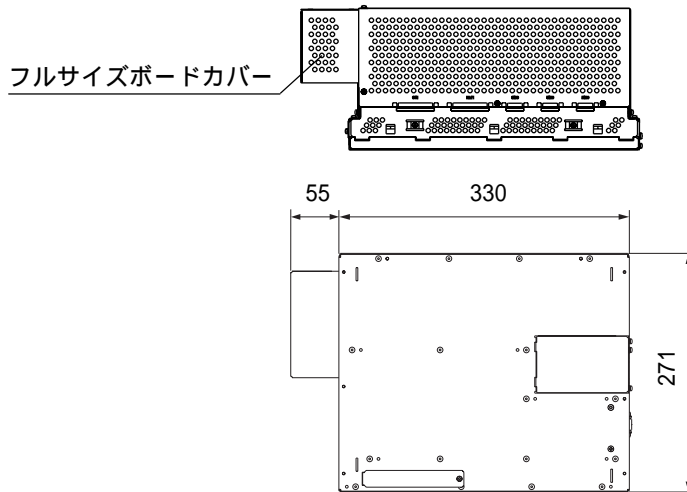
参照 2.1.3 外観仕様

- ・ 取り付け公差は必ず守ってください。脱落の恐れがあります。

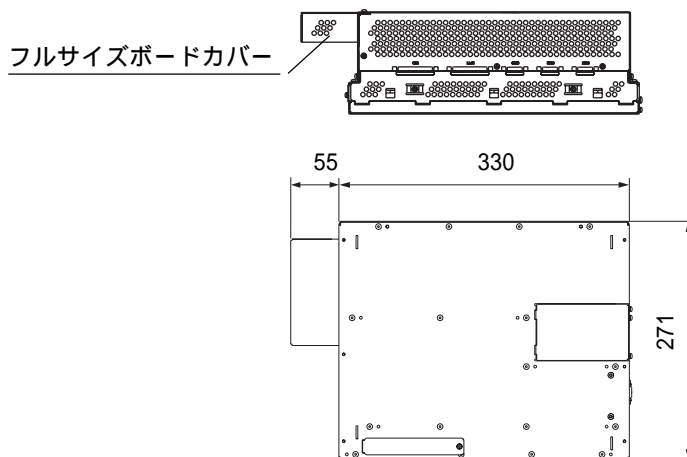
2.5.8 フルサイズボードカバーを装着した時の外觀図

単位：mm

PL-B920 (4 スロットタイプ)



PL-B921 (2 スロットタイプ)



- フルサイズボードカバーには4スロットタイプ(PL-B920)用と2スロットタイプ(PL-B921)用があります。

4スロットタイプ用：PL-FC210

2スロットタイプ用：PL-FC200

参照 1.3 オプション機器一覧

- 重要**
- フルサイズ拡張ボードおよびフルサイズボードカバーを使用する場合は、先にPL本体をパネルに取り付けてから装着してください。フルサイズ拡張ボードおよびフルサイズボードカバーを先に取り付けるとPLをパネルに取り付けることができません。
 - フルサイズボードカバーを使用する場合は、装着するボードの寸法や形状によって耐振動等の環境仕様が異なります。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。

第3章 ユニット・拡張ボード

1. ユニット・拡張ボードの取り付け

PLでは(株)デジタルがオプションとして用意する各種ユニットや拡張ボード(PCI/ISAバス互換ボード)が使用できます。

この章では、ユニットや拡張ボードをPLに組み込んで使用する方法について説明します。

3.1 ユニット・拡張ボードの取り付け

ここでは、DIM モジュール (PL-EM500/PL-EM128)、FDD ユニット (PL-FD200/PL-FD210)、HDD ユニット (PL-HD220/PL-HDB920-W95/PL-HDB920-NT40/PL-HDB920-W2K)、拡張ボード、CD-ROM ドライブユニット (PL-DK200)、専用ディスプレイ (PL-DU6900/PL-DU7900)、および冷却ファンユニットの取り付け/取り外しについて説明します。

その他のオプションユニットの取り付けについては各オプションユニットの「取扱説明書」を参照してください。

警告

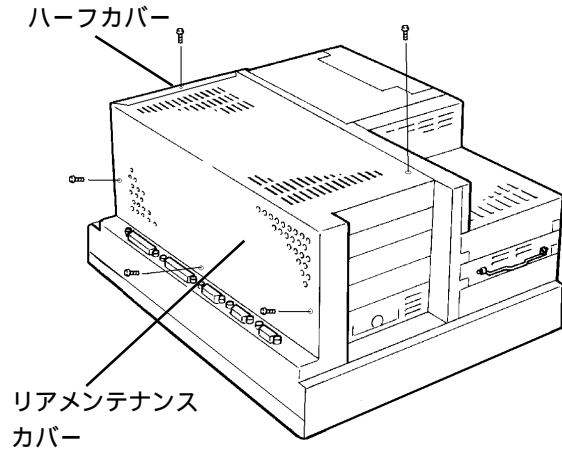
- ・ ユニット・拡張ボードの取り付け時は、電源ケーブルを取り外し、必ずPLに電源が供給されていないことを確認してから行ってください。感電のおそれがあります。

- 重要** ・ ネジの取り外し、取り付けにはドライバを使用してください。ネジは強くしめつけすぎると、破損するおそれがありますのでご注意ください。
- ・ PL 本体内部へのネジの脱落に注意して作業を行ってください。

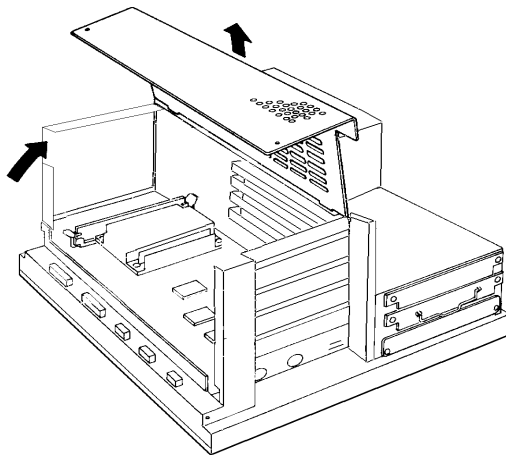
3.1.1 リアメンテナンスカバーの取り外し

重要 ・ リアメンテナンスカバーはアルミ製です。変形しやすいので取り扱いには十分に注意してください。

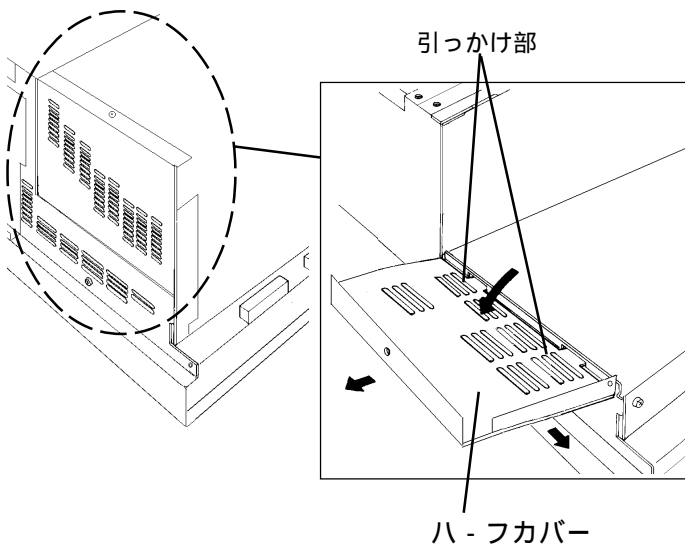
PL-B920 (4 スロットタイプ) の場合



PLのハーフカバーとリアメンテナンスカバーのネジ (5カ所) を外します。

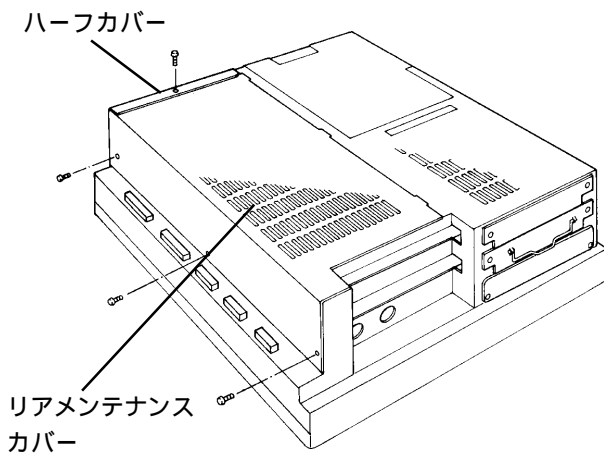


リアメンテナンスカバーを取り外します。

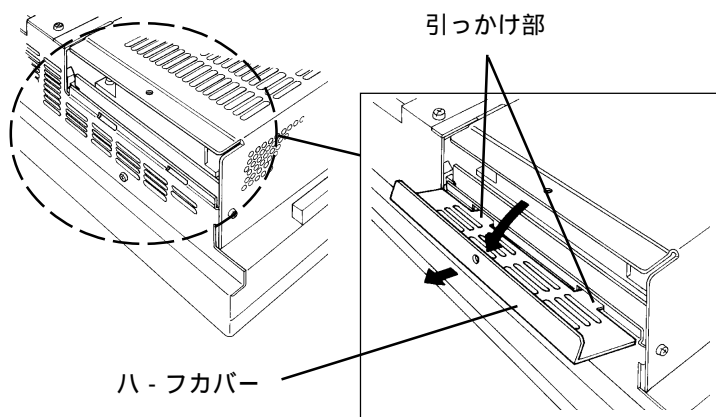


ハーフカバーの引っ掛け部を引き上げ、ハーフカバーを取り外します。

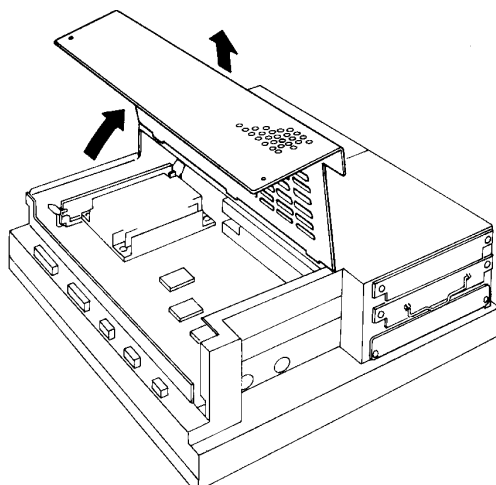
PL-B921 (2 スロットタイプ) の場合



PLのハーフカバーとリアメンテナンスカバーのネジ (4カ所) を外します。



ハーフカバーの引っ掛け部を引き上げ、ハーフカバーを取り外します。

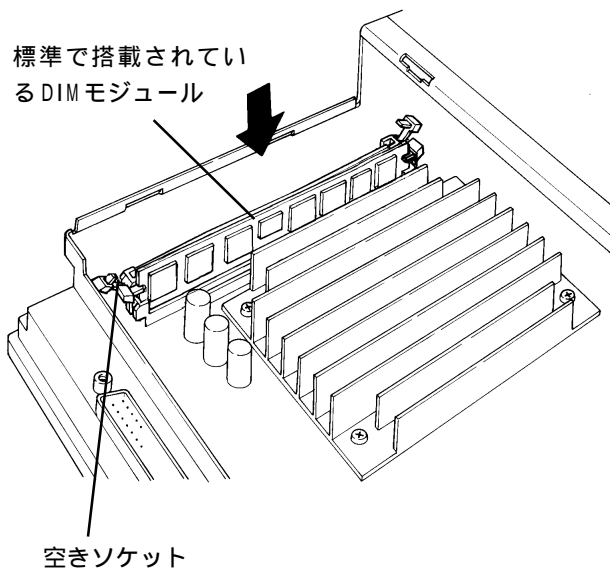


リアメンテナンスカバーを取り外します。

3.1.2 DIM モジュール(PL-EM500/PL-EM128)の取り付け

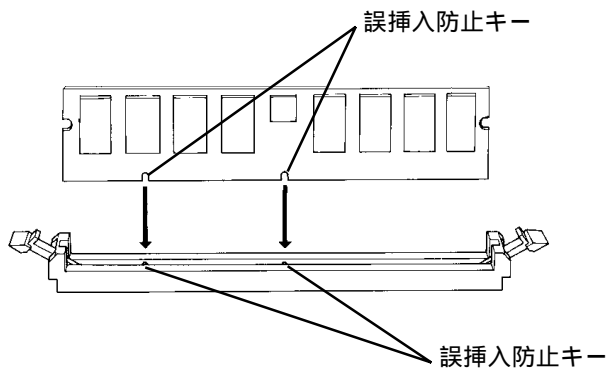
- 重要**
- ・ DIM モジュールのソケットは非常に壊れやすい部品なので取り扱いには十分に注意してください。
 - ・ 標準で搭載されている DIM モジュールは、挿入するソケットの位置を変更しないでください。

PLには、2つのDIMモジュールソケットがあり、標準では128MバイトのDIMモジュールが1枚搭載されています。空きソケットにDIMモジュールを取り付けることで、メインメモリを拡張することができます。以下の順序で取り付けてください。

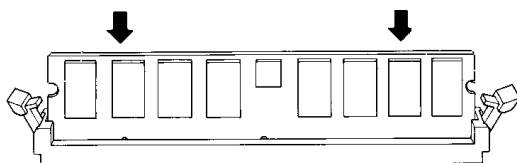


リアメンテナンスカバーとハーフカバーを取り外します。[参照](#) 3.1.1 リアメンテナンスカバーの取り外し

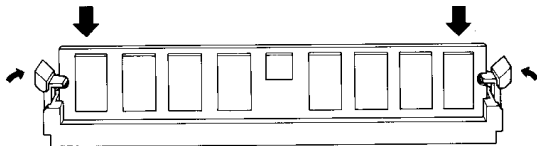
空きソケットに拡張用DIMモジュールを取り付けます。



誤挿入防止キーの位置を合わせます。



DIM モジュールを DIM モジュールソケットの溝に沿って差し込みます。

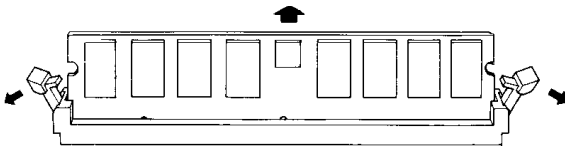


DIMモジュールを両側のツメがロックするまで押し下げます。

リアメンテナンスカバーとハーフカバーを元に戻しネジを止めます。

<取り外し方法>

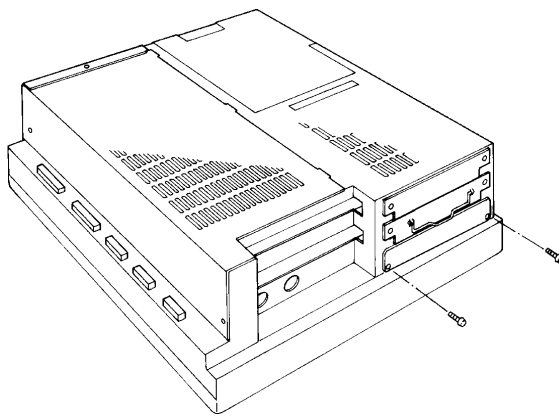
DIMモジュールソケットのツメを矢印の方向に開き、DIMモジュールを外します。



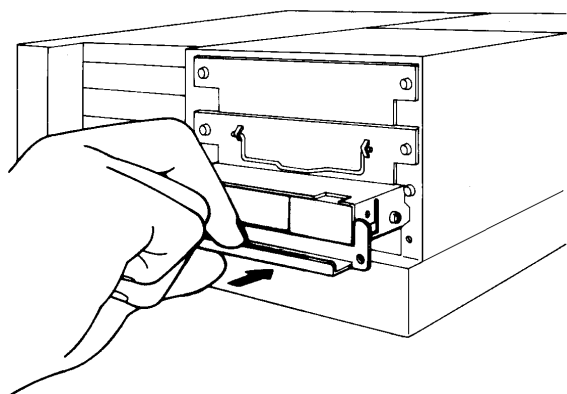
3.1.3 FDDユニット(PL-FD200)の取り付け



MEMO ・ PL-FD200 と PL-FD210 を同時に使用することはできません。



FDDユニットの挿入口のblankパネルのネジ(2カ所)を外し、blankパネルを取り外します。



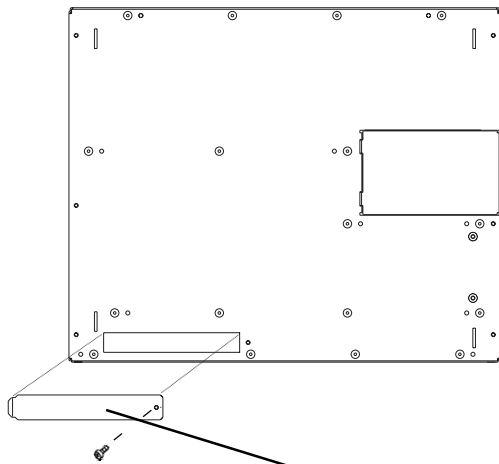
FDDユニットをガイドレールに沿うように挿入し、コネクタが完全に接続されるよう差し込みます。

ネジ(2カ所)で固定します。

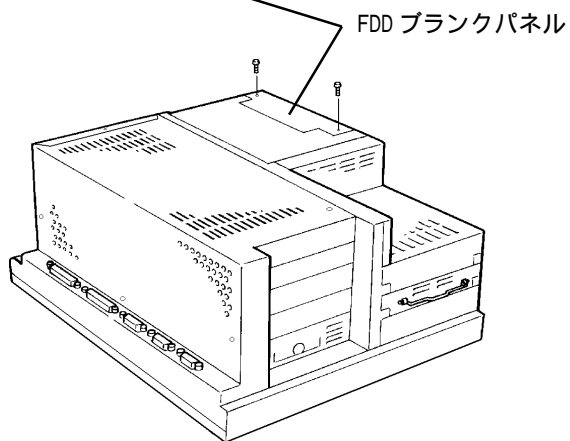
3.1.4 FDD ユニット(PL-FD210)の取り付け



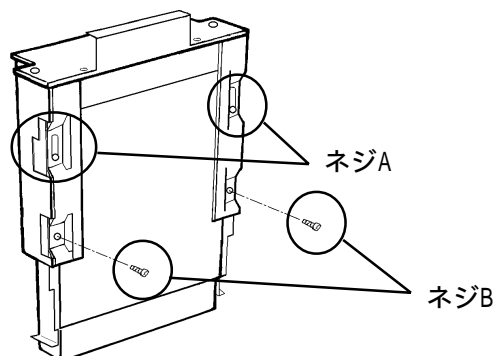
- ・ PL-FD210はPL-B920(4スロットタイプ)にのみ対応しています。PL-B921(2スロットタイプ)には使用できません。
- ・ PL-FD200とPL-FD210を同時に使用することはできません。



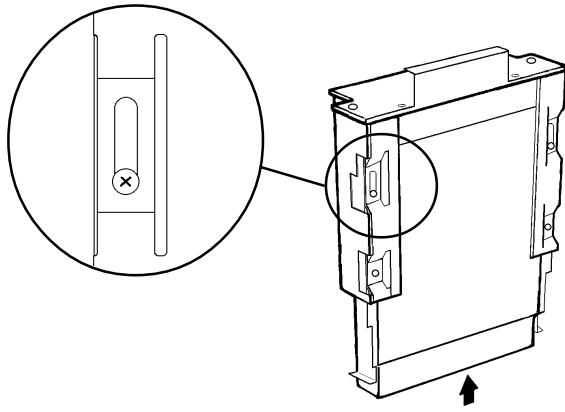
PL 正面にある前面取付 FDD スロットの FDD ブランクパネル(前面)のネジ(1カ所)を外し、FDD ブランクパネルを取り外します。



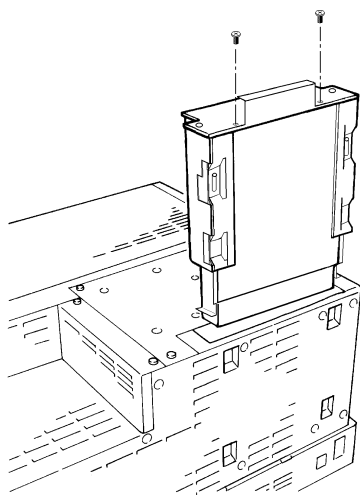
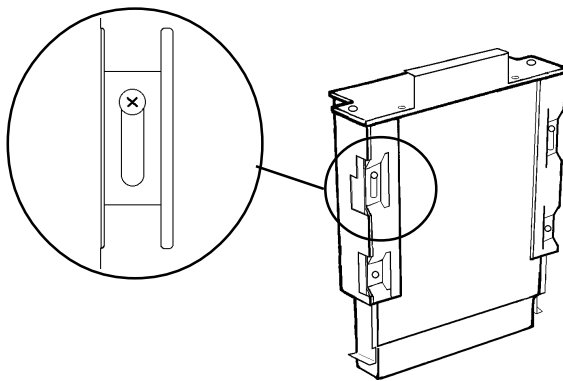
PL 背面にある前面取付 FDD スロットの FDD ブランクパネル(後面)のネジ(2カ所)を外し、FDD ブランクパネルを取り外します。



左図に示す FDD ユニットのネジ A (2カ所)をゆるめ、下部のネジ B (2カ所)を外します。



FDDユニット内部を矢印の方向へスライドさせ、ネジAおよびネジBを締めて固定します。



FDDユニットをガイドレールに沿うように挿入し、コネクタが完全に接続されるよう差し込みます。

重要 ・PL-FD210をPL本体に組み込む際には、PL-FD210をPL本体にゆっくり押し込みながら、正しく装着されているかを確認してください。

PL-FD210に付属のネジ（2カ所）で固定します。

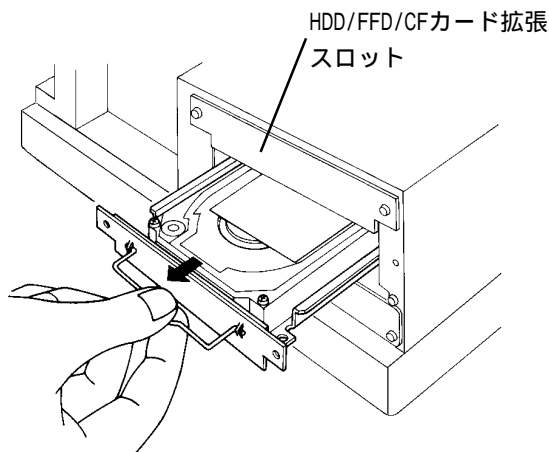
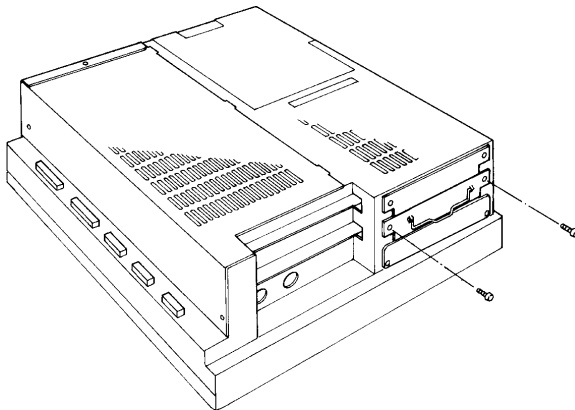
最後に、手順 で取り外したブランクパネルを取り付けます。

3.1.5 HDD ユニット(PL-HD220/PL-HDB920-W95/PL-HDB920-NT40/ PL-HDB920-W2K)の取り付け / 取り外し

- ・ FFD ユニット(PL-FF210)、およびCF カードユニット(PL-CF200)の取り付け / 取り外しも HDD ユニットと同様の方法で行ってください。
- ・ HDD ユニット、FFD ユニット、CF カードユニット、ミラーディスクユニット、およびCD-ROM ドライブユニットは使用する組み合わせに制限があります。[参照](#) 1.3 オプション機器一覧

重要 ・ HDD ユニットは精密機器です。衝撃を与えないでください。

HDD ユニットのネジ(2カ所)を外します。



HDD ユニットの取手を持ち、衝撃を与えないようにゆっくりとPL本体から引き出します。

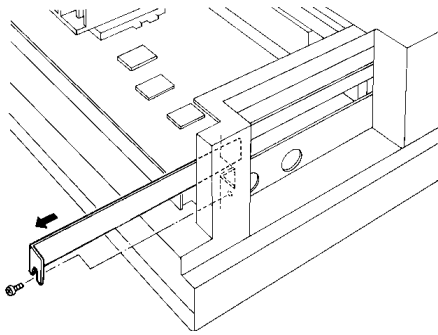
新たに組み込むHDDユニットをガイドレールに沿うようにPL本体に挿入し、コネクタが完全に接続されるよう差し込みます。

ネジ(2カ所)で固定します。



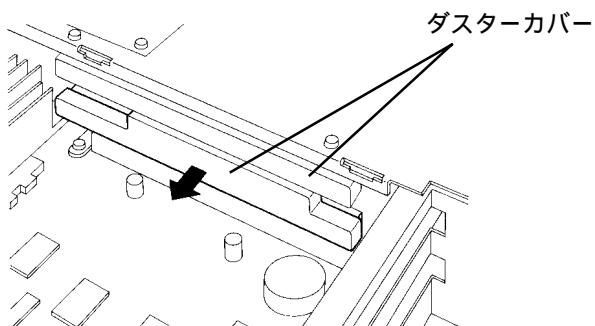
- ・ HDD/FFD/CF カードユニット拡張スロットへの取り付け / 取り外しも、同様の手順で行います。

3.1.6 拡張ボードの取り付け

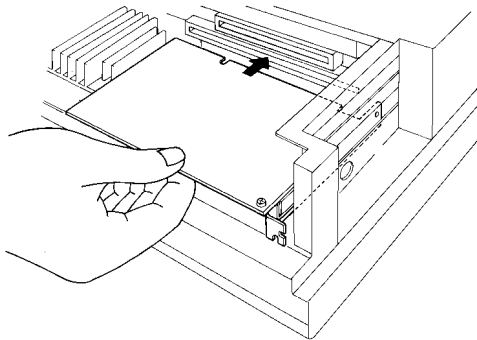


PLのリアメンテナンスカバーを取り外します。**参照** 3.1.1 リアメンテナンスカバーの取り外し

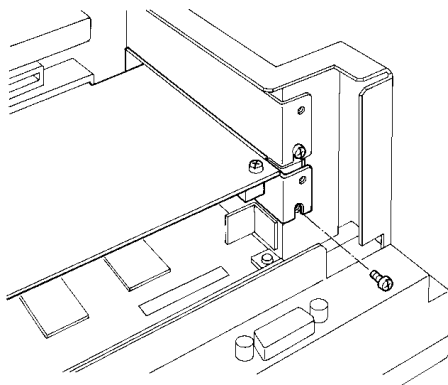
ブランクパネルのネジ(1カ所)を外し、ブランクパネルを取り外します。



ダスターカバーを取り外します。



拡張ボードを拡張スロットに差し込みます。

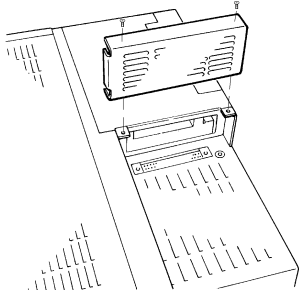


拡張ボードの板金部を拡張ボード付属のネジ(1カ所)で固定します。

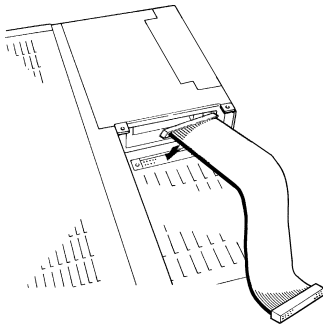
リアメンテナンスカバーとハーフカバーを元に戻しネジを止めます。

3.1.7 CD-ROM ドライブユニット (PL-DK200) の接続

PL-B920 (4 スロットタイプ) の場合



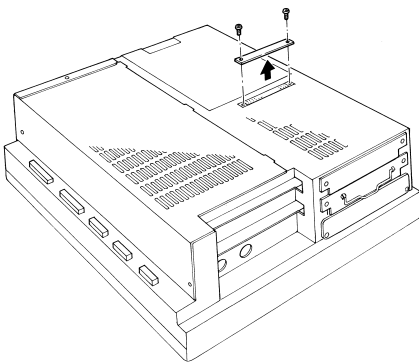
IDE I/F カバーのネジ(2カ所)を外し、
IDE I/F カバーを取り外します。



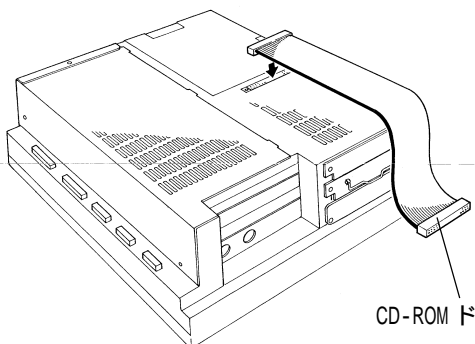
CD-ROM ドライブユニットに付属のケーブルを IDE I/F に接続します。

重要 ・ケーブルがコネクタに正しく接続されていることを確認の上、電源を投入してください。

PL-B921 (2 スロットタイプ) 場合



IDE I/F カバーのネジ(2カ所)を外し、
IDE I/F カバーを取り外します。



CD-ROM ドライブユニットに付属のケーブルを IDE I/F に接続します。

重要 ・ケーブルがコネクタに正しく接続されていることを確認の上、電源を投入してください。

3.1.8 専用ディスプレイ（PL-DU6900/PL-DU7900）の接続

PLの専用ディスプレイコネクタとDUのPL接続コネクタをディスプレイケーブルで接続します。接続方法により使用できるディスプレイケーブルが異なります。使用可能なディスプレイケーブルの種類は以下の通りです。

タッチパネルの接続方法	ディスプレイケーブル
シリアル接続(RS-422)	PL-CB200-5M (5m) PL-CB200-10M (10m)
USB接続	PL-CB200-5M (5m)

- 重要**
- DUをUSB接続した場合、専用ディスプレイの電源を切った後再投入するまでに3秒以上の間隔が必要です。
 - タッチパネルの接続方法により、システム情報の設定が異なります。出荷時の設定はシリアル接続です。USB接続をご使用の際には、システム情報の設定を行ってください。**参照** 第5章システムのセットアップ



- ディスプレイケーブルに負荷がかからないよう、余裕を持った配線をしてください。
- ディスプレイケーブルのコネクタはロックされるまで確実に差し込んでください。

接続設定スイッチ

USB/シリアル接続の切替えは、本体側面にあるディップスイッチにより設定します。タッチパネルの接続方法により、PL側にあるディップスイッチの設定が異なります。DU背面にあるディップスイッチも同様に設定する必要があります。出荷時の設定はRS-422接続です。

シリアル接続の場合

PLの設定	SW No.	1	2	3	4
状態		ON	OFF	ON	OFF

DUの設定	SW No.	1	2	3	4	5	6	7	8
状態		ON	OFF	ON	OFF	予約			ON

USB接続の場合

PLの設定	SW No.	1	2	3	4
状態		OFF	ON	OFF	ON

DUの設定	SW No.	1	2	3	4	5	6	7	8
状態		OFF	ON	OFF	ON	予約			OFF

3.1.9 アナログ RGB モニタの接続

市販のCRT モニタやフラットパネルディスプレイ (FP) を PL と接続します。

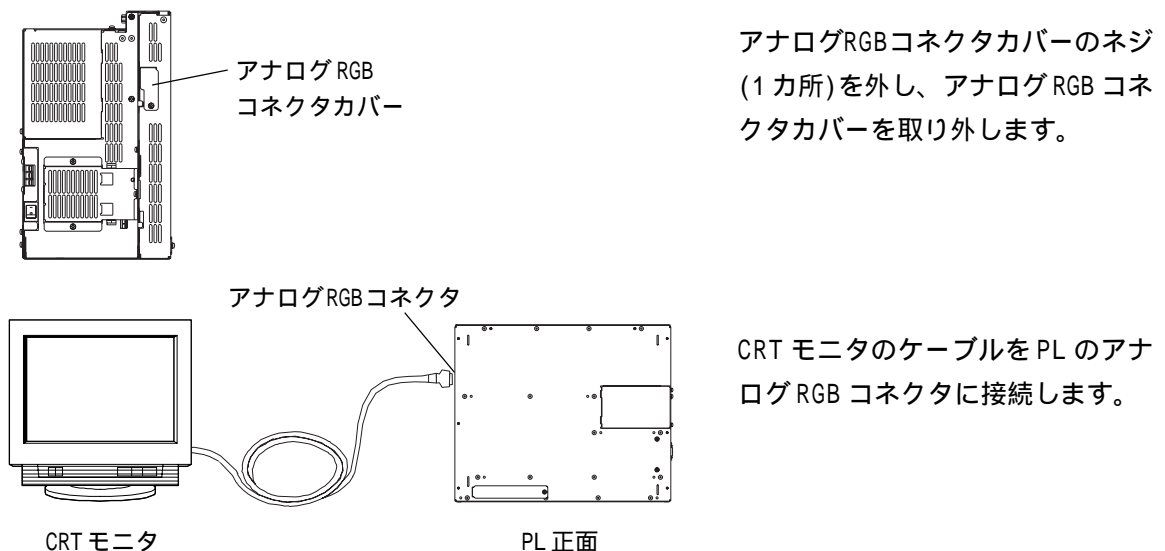
使用可能なケーブルの種類は以下の通りです。

ディスプレイの種類	タッチパネルの接続方法	ケーブル
FP-2500	シリアル接続 (RS-232C)	FP61V-1V00-0 (5m)
FP-2600	USB接続	FP-US00 (5m)
FP-790	シリアル接続 (RS-232C)	FP-CV00 (2.5m)
CRT モニタ		FP-CV01 (5m)

CRT モニタの接続

アナログ RGB コネクタを使用して、市販の CRT モニタが接続できます。

CRT モニタは VGA 仕様に準拠したアナログマルチスキャン対応モニタを使用してください。



フラットパネルディスプレイ (FP) の接続

アナログ RGB コネクタを使用して (株) デジタル製フラットパネルディスプレイ FP-790/FP-2500/FP-2600 が接続できます。

FP でタッチパネルを使用する場合は、マウスエミュレータが別途必要です。FP-790 ではシリアル接続時のみ対応しています。使用可能なマウスエミュレータの種類につきましては、[参照](#) 1.2.1 タッチパネルの接続についてをご覧ください。

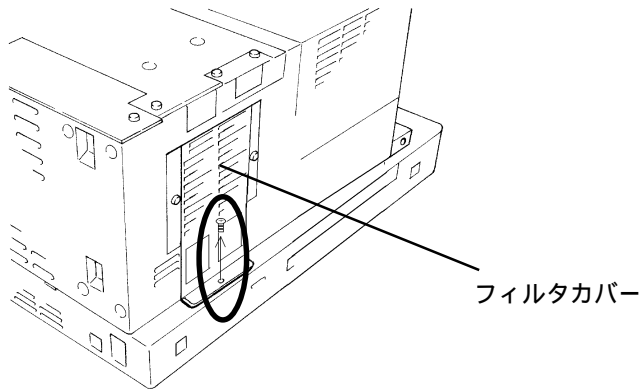
接続方法は、CRT モニタの接続方法と同様です。

3.1.10 冷却用ファンユニットの取り外し

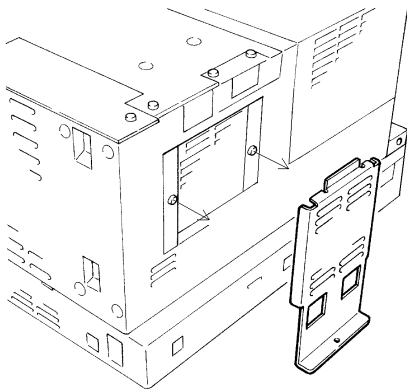
PL本体底面部のファンユニットを取り外して使用することができます。

この場合、使用周囲温度はファン未使用時の温度となります。**参照** 2.1.2 環境仕様

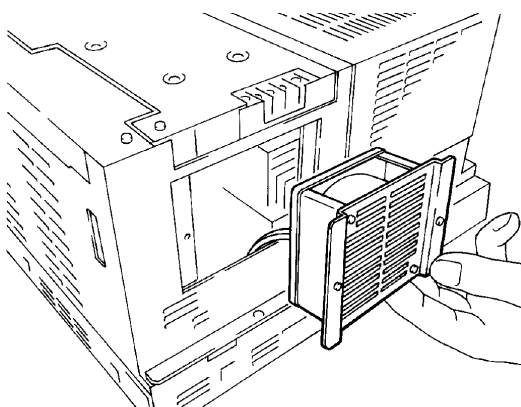
PL-B920（4スロットタイプ）の場合



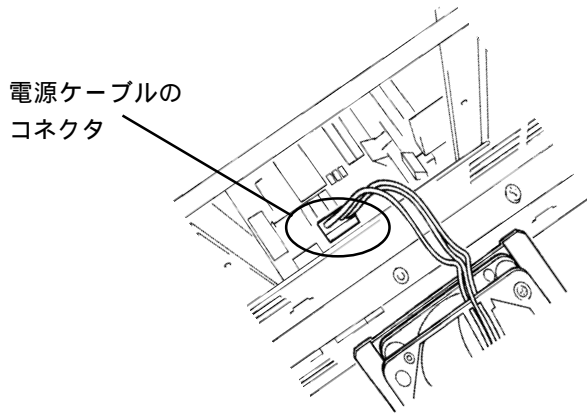
フィルタカバーのネジ（1カ所）を取り外し、ファンフィルタカバーとフィルタを取り外します。



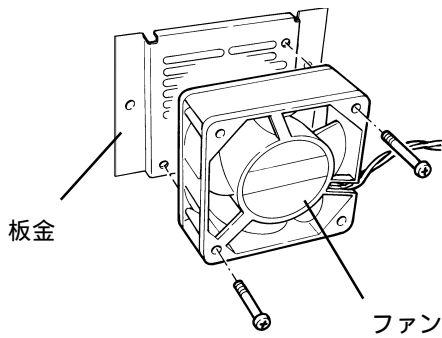
ファンユニットのネジ（2カ所）を外します。



PL本体からファンユニットを取り外します。



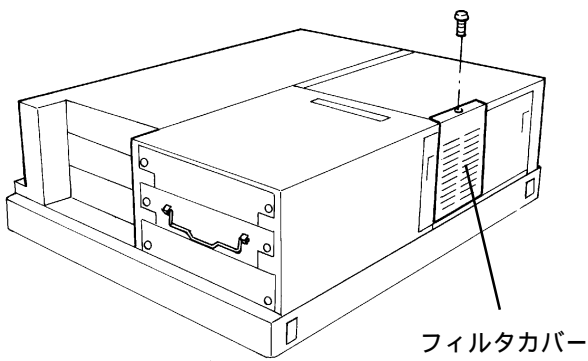
ファンの電源ケーブルのコネクタを抜き取ります。



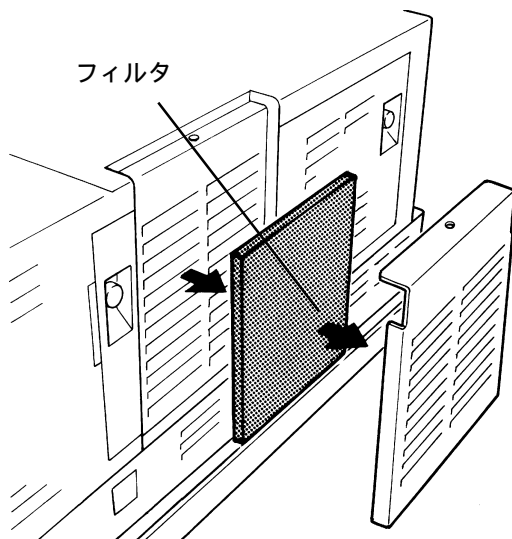
ファンを取り付けているネジ(2カ所)を外し、ファンユニットの板金からファンを取り外します。

ファンの付いていた板金と、フィルタカバーをPL本体に装着します。

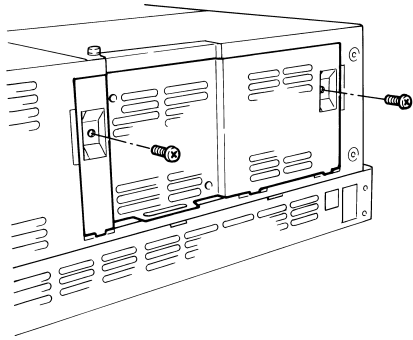
PL-B921 (2スロットタイプ) の場合



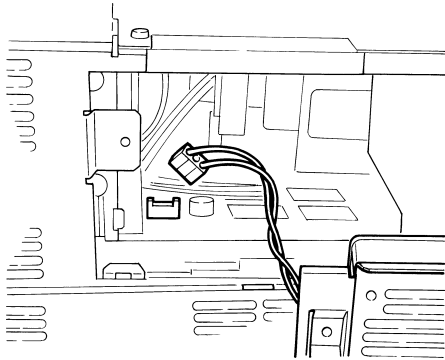
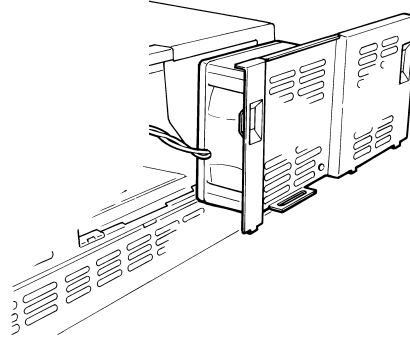
フィルタカバーのネジ(1カ所)を取り外し、フィルタカバーを取り外します。



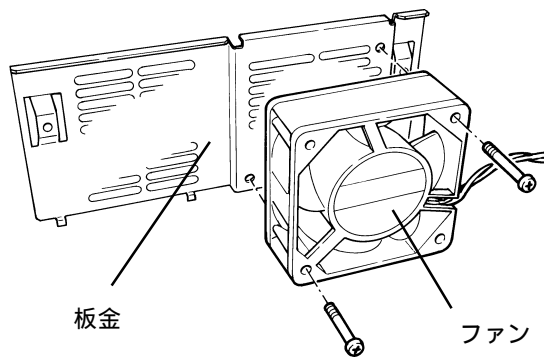
フィルタを取り外します。



ファンユニットのネジ（2カ所）を外し、ファンユニットを取り外します。



ファンの電源ケーブルのコネクタを抜き取ります。



ファンを取り付けているネジ（2カ所）を外し、ファンユニットの板金からファンを取り外します。

ファンの付いていた板金と、フィルタカバーをPL本体に装着します。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。

第4章 設置と配線

1. PL 設置上の注意
2. 配線について

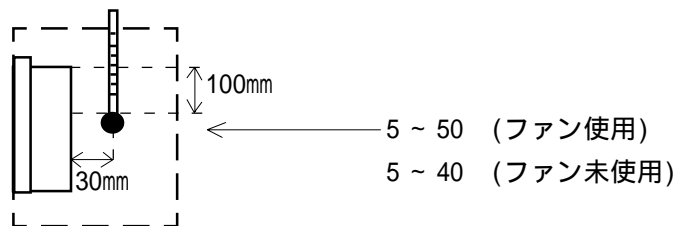
PLの取り付け方法与配線方法について説明します。

4.1 PLの設置

4.1.1 PL 設置上の注意

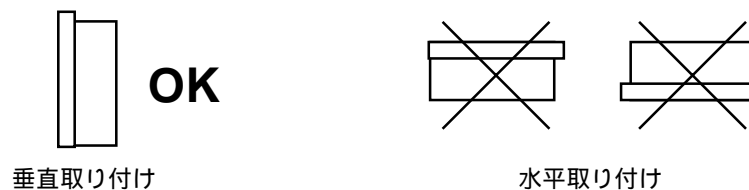
使用周囲温度について

- ・ PLは垂直取り付けで自然冷却ではなく、空冷ファンでの冷却を基本にしています。
- ・ 使用周囲温度の確認を下図の位置で行ってください。使用周囲温度を超えると、故障の原因になります。

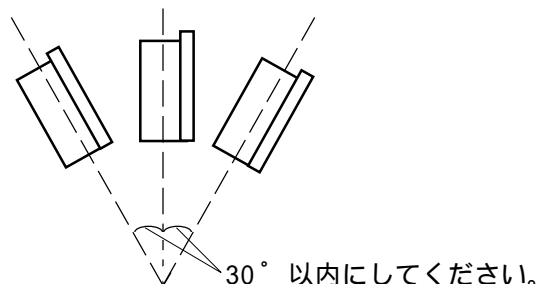


取り付け角度について

- ・ PL内部での熱ごもりを最小限にするために、できるだけ垂直に取り付けてください。

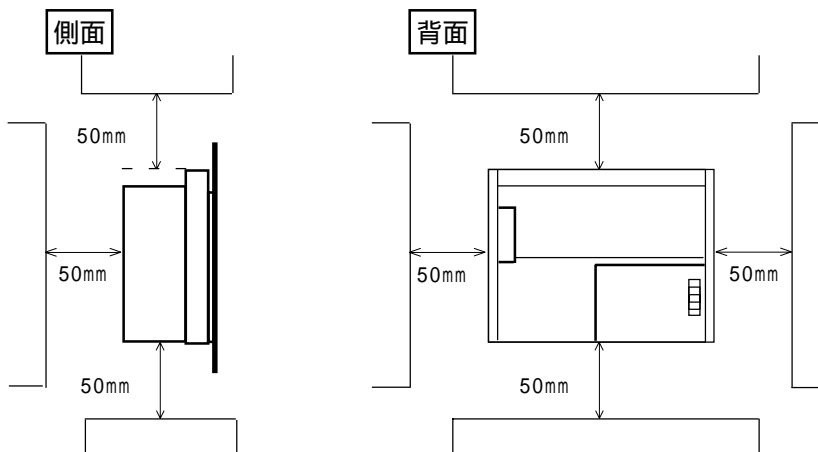


- ・ 傾けて取り付ける場合の取り付け角度は、垂直から前後30°以内にしてください。



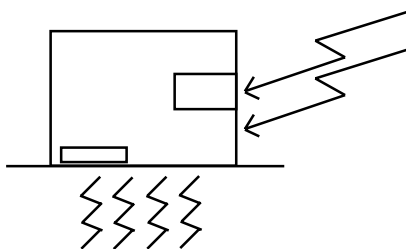
設置場所について

- ・ 他の機器の発熱でPLが過熱しないようにしてください。
- ・ 電磁開閉機やノーヒューズブレーカーなどのアークを発生させる機械からは遠ざけて設置してください。
- ・ 腐食性ガスが発生する環境では使用しないでください。
- ・ 保守性、操作性、および風通しを良くするため、PLと構造物や部品との間は、50mm以上としてください。PLを取り付けた状態で拡張ボードの抜き差しを行う場合や使用されるコネクタ等の形状を考慮し、十分な間隔を確保してください。



振動、衝撃について

- ・ 盤の扉の開閉時や、キャスター付きラックに組み込んだ場合の移動時には、ハードディスクに大きな振動や衝撃が加わる可能性があります。取り扱いには十分注意してください。



状態	耐振動
HDDユニット装着時	4.9m/s ²
FDDユニット装着時	9.8m/s ²
ドライブ非装着時	19.6m/s ²

- 重要**
- ・ ハードディスクは精密機器ですので衝撃を与えないでください。特にPLが通電中のときには、机の上などでも向きを変えたり、移動させないでください。ハードディスクの故障の原因になります。
 - ・ PLをファン等で強制空冷する場合は、ハードディスク部分に直接強い風をあてないでください。ハードディスクの誤動作の原因となります。

4.1.2 取り付け手順

以下の方法でPLを盤に取り付けてください。

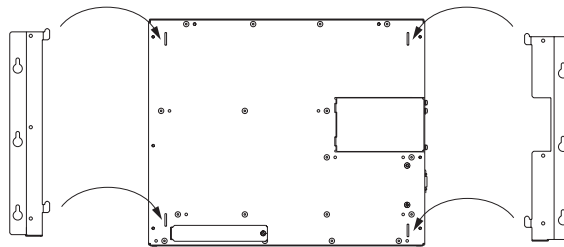
重要 ・ 取り付けの際は「4.1.1 PL 設置上の注意」をよくお読みになり、安全に正しく取り付けてください。



・ オプションの19インチマウントパネルを使用する場合の取り付け手順については、PL-RM200 取扱説明書をご覧ください。

取り付け金具を付属のネジ（6カ所）でPL本体に取り付けます。

左右の向きに注意して取り付けてください。



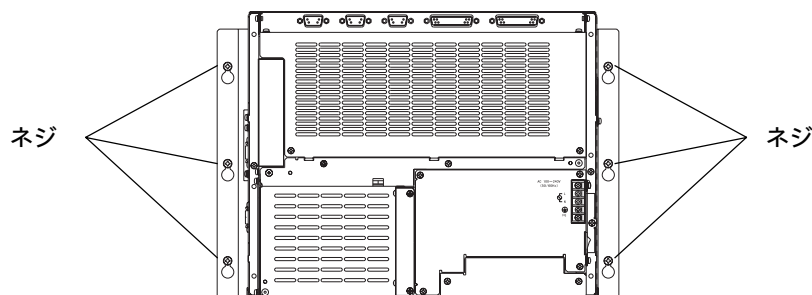
盤面に取り付け穴をあけます。

取り付け穴寸法に従い、盤の取り付け部分を加工します。**参照** 2.5.2 取り付け穴寸法

M4のネジでPL本体を盤面に取り付けます。

まず、ネジを盤に仮止めします。PLの取り付け金具をネジに引っかけるようにして取り付けます。PLが固定されるよう、しっかりネジ止めします。

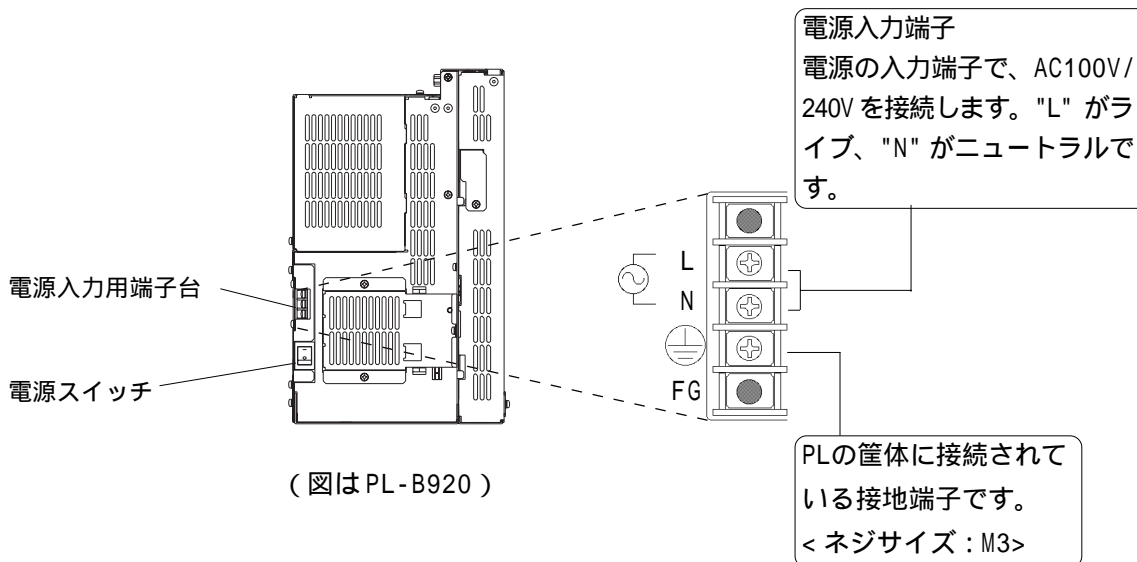
重要 ・ 強く締めすぎると、破損する恐れがあります。締め付けトルクは0.5 ~ 0.6N・mです。



4.2 配線について

4.2.1 電源ケーブルの接続

電源ケーブルは、PL背面にある電源入力用端子台に接続します。

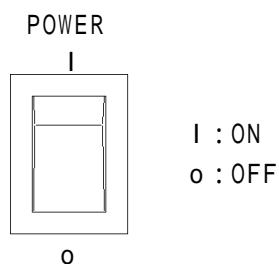


電源ケーブルは、以下の手順に従って接続してください。

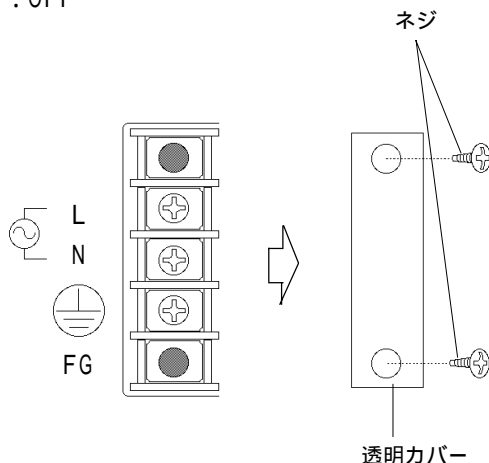
警告

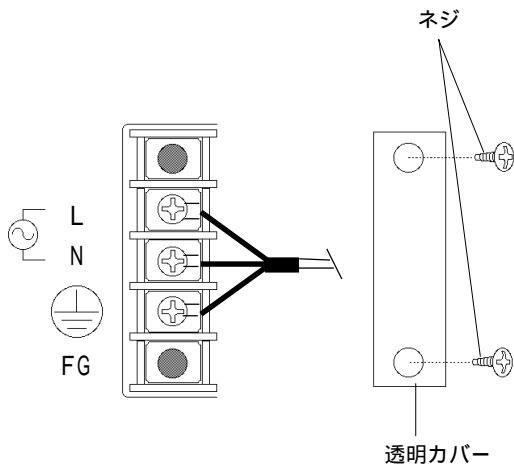
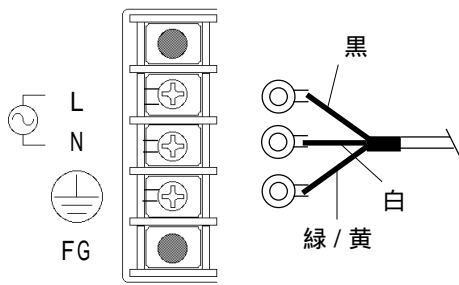
電源ケーブルの取り付けは、必ず電源が供給されていないことを確認して取り付けください。感電や破損のおそれがあります。

記載の電源電圧以外の電圧で使用しないでください。火災、感電、および破損のおそれがあります。



電源スイッチがOFFになっていることを確認した後、PLの背面にある電源入力用端子台の透明カバーを外します。

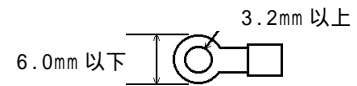




端子台の中央3カ所のネジを外し、電源ケーブルの圧着端子をネジ穴にあわせた後、ネジ止めします。



- ・ 使用圧着端子: V1.25-3 相当品
(日本圧着端子製造(株)製)
(JIS規格型番 RAV1.25-3)
- ・ 圧着端子寸法は、以下の条件のものを使用してください。

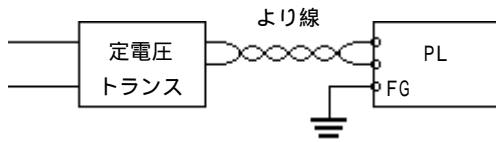


- 重要**
- ・ 図のケーブル色は、付属の電源ケーブルを使用した場合の色です。
 - ・ 付属の電源ケーブルはAC100/115V専用です。他の電圧ではそれぞれの各規格に合ったケーブルを使用してください。

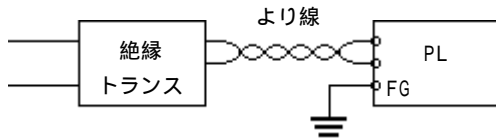
透明カバーを電源入力用端子台にネジ止めします。

4.2.2 電源供給時の注意事項

電源供給時の注意事項です。下記の注意事項を守り、PL 背面の電源入力用端子台に電源ケーブルを接続してください。



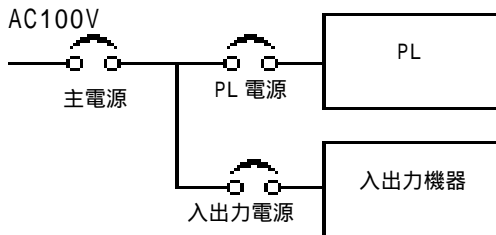
- ・ 電圧変動が規定値以上の場合は、定電圧トランスを接続してください。参照 2.1 一般仕様



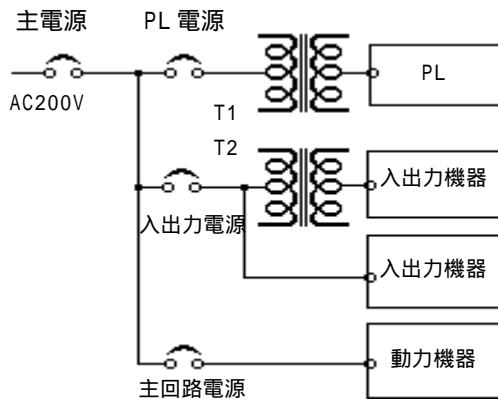
- ・ 線間や大地間は、ノイズの少ない電源を使用してください。ノイズが多い場合は、絶縁トランス(ノイズカットトランス)を接続してください。



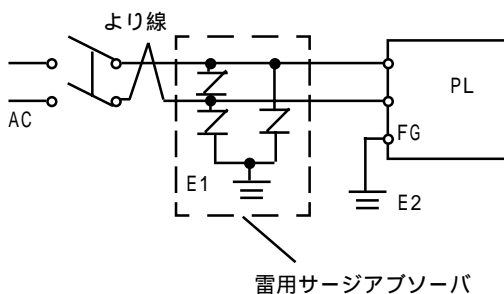
MEMO 定電圧トランス、絶縁トランスは、容量 200VA 以上のものを使用してください。



- ・ PL の電源と入出力機器および動力機器とは、系列を分離して配線してください。



- ・ 耐ノイズ性を高めるために、電源ケーブルにフェライトコアを取り付けることをお勧めします。
- ・ 主回路(高電圧、大電流)線、入出力信号線、電源ケーブルは、束線、近接をしないでください。

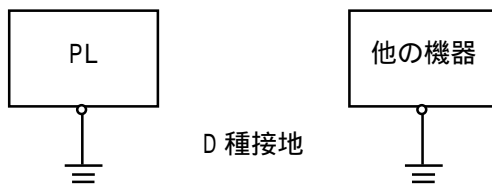


- ・ 雷のサージ対策に、雷用サージアブソーバを接続してください。

重要 ・ 雷用サージアブソーバの接地(E1)とPLの接地(E2)とは分離して行ってください。
 ・ 電源電圧最大上昇時でも、サージアブソーバの最大許容回路電圧を超えないような雷用サージアブソーバを選定してください。

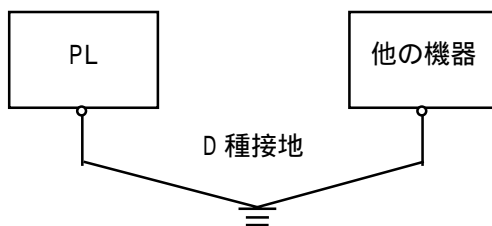
4.2.3 接地時の注意事項

(a) 専用接地 最良



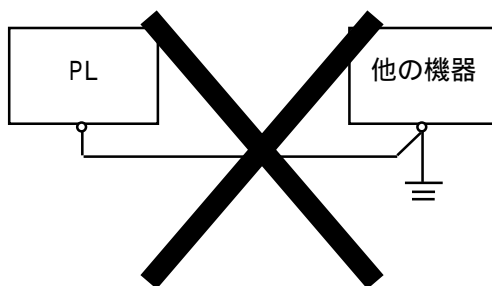
- ・ PL 背面にある FG 端子からの接地は、図 (a) の専用接地としてください。
接地工事は D 種接地、接地抵抗 100 Ω 以下

(b) 共用接地 良



- ・ 専用接地がとれないときは、図 (b) の、共用接地としてください。
- ・ 2mm²以上の接地用電線を使用してください。
接地点は、PLの近くで接地線の距離を短くしてください。接地線が長くなる場合は、太い絶縁線を使用し、電線管を通して敷設してください。

(c) 共用接地 不可



4.2.4 入出力信号接続時の注意事項

- ・ 入力信号線および出力信号線は、動力回路のケーブルとは別の配線系統に布線をしてください。
- ・ 動力回路ケーブルをどうしても別の配線系統にできないときは、シールドケーブルを使用して、シールド端を PL の FG に落としてください。
- ・ 耐ノイズ性を高めるために、通信ケーブルにフェライトコアを取り付けることをお勧めします。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。

第5章 システムのセットアップ

1. システムセットアップ手順
2. システム情報の設定内容

システムのセットアップ手順と設定内容について説明します。

5.1 システムセットアップ手順

以下の全説明画面は、出荷時設定(初期設定)画面です。

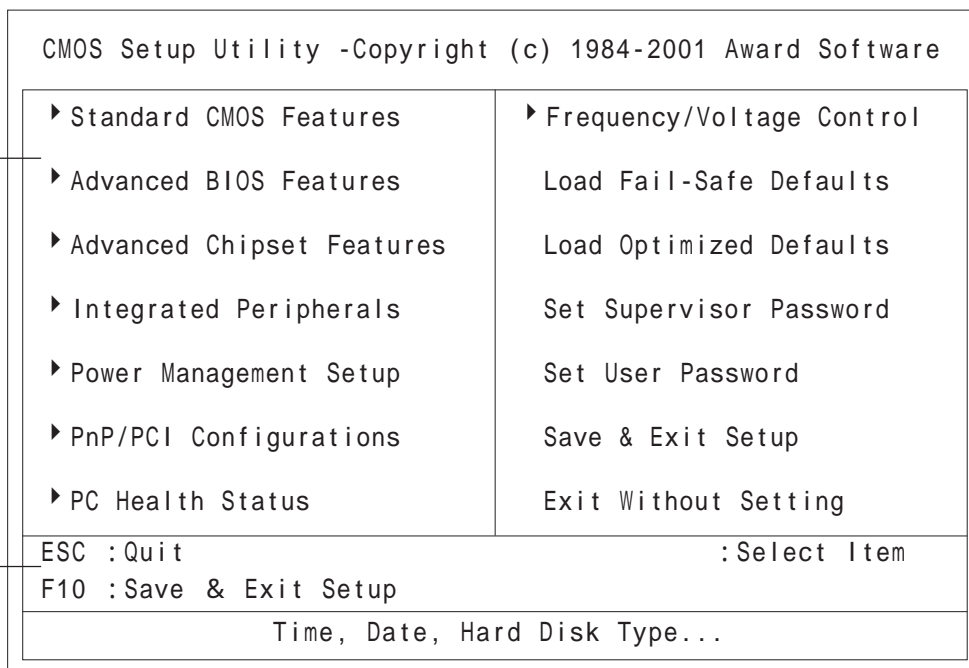
重要 ・通常は、出荷時設定(初期設定)で使用してください。

PL にキーボードを接続します。

PL の電源を ON にします。

画面左下 "Press to Enter SETUP" のメッセージが表示されたら、[DEL] キーを押し続けます。

セットアップユーティリティが起動し、次のようなメニュー画面が表示されます。



キー操作一覧

セットアップで使用するキーの一覧です。

システム設定エリア

各メニューで設定するシステム項目が表示されます。

カーソルを移動してシステム項目を選択し、[Enter] キーで確定します。

各システム設定画面が表示されます。

5.2 システム情報の設定内容

メニュー画面でシステム項目を選択し、システム情報を設定します。各システム項目ごとの詳細設定を示します。

重要 ・通常は出荷時の設定(初期設定)で使用してください。

5.2.1 Standard CMOS Features

メニュー画面にて Standard CMOS Features を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		
Standard CMOS Features		
Date (mm:dd:yy):	Tue, Jul 2 2001	Item Help
Time (hh:mm:ss):	14 : 50 : 3	
▶ IDE Primary Master	[IC25N010ATDA04-0]	Menu Level ▶ Change the day, month, year and century
▶ IDE Primary Slave	[None]	
Drive A	[1.44M, 3.5 in.]	
Drive B	[None]	
Video	[EGA/VGA]	
Halt On	[All, But Disk/Key]	
Base Memory	640K	
Externded Memory	129024K	
Total Memory	130048K	
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults		

Date/Time

PL 内蔵のカレンダー時計に日付、時刻を設定します。

時:00 ~ 23

分:00 ~ 59

秒:00 ~ 59

IDE Primary Master (Slave)

PL で接続されている IDE タイプハードディスクの容量が表示されます。

[Enter]キーでパラメータ設定メニューが表示されます。参照 5.2.2 IDE HDD Auto Detection

Drive A (B)

PL に接続する FD ドライブの種類をセットします。

[None]or[720K , 3.5in]or[1.44M,3.5in]or[2.88M,3.5in]の選択となります。出荷時の設定は Drive A[1.44M,3.5in]、Drive B[None]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Video

システムで使用する画面モード(ビデオモード)を選択します。

[EGA/VGA]or[CGA40]or[CGA80]or[MONO]の選択が可能です。出荷時の設定は[EGA/VGA]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Halt On

起動時のセルフテストでエラーが検出された場合の設定です。出荷時の設定は[All, But Disk/Key]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

[All Errors] : 全てのエラーを表示し停止します。

[No Errors] : エラー表示、停止をしません。

[All, But Keyboard] : キーボードを除くエラーのみを表示し停止します。

キーボードを接続しないでご使用になる場合はこの設定にしてください。

[All, But Diskette] : FDDを除くエラーのみ表示し停止します。

[All, But Disk/Key] : キーボード、FDDを除くエラーのみ表示し停止します。

5.2.2 IDE HDD AUTO DETECTION

Standard CMOS Features のメニューにて、IDE Primary Master もしくは IDE Primary Slave を選択すると、以下のメニュー画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software	
IDE Primary Master	
IDE HDD Auto-Detection [Press Enter]	Item Help
IDE Primary Master [Auto]	Menu Level ▶▶ To auto-detect the HDD's size, head... on this channel
Access Mode [Auto]	
Capacity	
Cylinder	
Head	
Precomp	
Landing Zone	
Sector	
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults	

IDE HDD Auto-Detection

IDE に接続されたハードディスクを自動検出します。通常は使用しません。

IDE Primary Master (Slave)

PL に接続する IDE タイプハードディスクのパラメータの設定方法を選択します。[None] or [Auto] or [Manual] の選択となります。出荷時の設定は [Auto] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Access Mode

IDE に接続されたハードディスクのアクセスモードを選択します。[CHS] or [LBA] or [Large] or [Auto] の選択となります。出荷時の設定は [Auto] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Capacity / Cylinder / Head / Precomp / Landing Zone / Sector

PL に接続する IDE タイプハードディスクのパラメータを設定します。[IDE Primary Master (Slave)] が [Manual] かつ、Access Mode が [CHS] の場合のみ設定できます。[IDE Primary Master (Slave)] が [Auto] の場合は自動検出された値が表示されます。Capacity の設定は自動です。

5.2.3 Advanced BIOS Features

メニュー画面にて Advanced BIOS Features を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		Item Help
Advanced BIOS Features		
Virus Warning	[Disabled]	Menu Level ▶ Allows you to choose the VIRUS warning feature for IDE Hard Disk boot sector protection. If this function is enabled and someone attempt to write data into this area, BIOS will show a warning message on screen and alarm beep
CPU Internal Cache	[Enabled]	
External Cache	[Enabled]	
CPU L2 Cache ECC Checking	[Enabled]	
Processor Number Feature	[Enabled]	
Quick Power On Self Test	[Enabled]	
First Boot Device	[Floppy]	
Second Boot Device	[HDD-0]	
Third Boot Device	[CDROM]	
Fourth Boot Device	[Disabled]	
Swap Floppy Drive	[Disabled]	
Boot Up Floppy Seek	[Enabled]	
Boot Up NumLock Status	[On]	
Gate A20 Option	[Fast]	
Typematic Rate Setting	[Disabled]	
x Typematic Rate(Chars/Sec)	[6]	
x Typematic Delay (Msec)	[250]	
Security Option	[Setup]	
PS/2 Mouse Function Ctrl	[Enabled]	
OS Select For DRAM > 64MB	[Non-OS2]	
HDD S.M.A.R.T. Capability	[Disabled]	
Report No FDD For WIN 95	[No]	
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults		

Virus Warning

ハードディスクの Boot Sector への書き込みが発生した場合、警告表示を行うかどうかを設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Disabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

CPU Internal Cache

CPU 内蔵のキャッシュメモリの使用有無を設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

External Cache

外部(L2)キャッシュメモリの使用有無を設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

CPU L2 Cache ECC Checking

外部(L2)キャッシュメモリのECC(Error Check Correction)の有効、無効を設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Processor Number Feature

CPUのシリアル番号をチェックします。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。システムにシリアル番号を知らせたくない場合は、無効にします。通常Pentium のプロセッサ・シリアル・ナンバはOffの状態でお出荷されており、[Enabled]にしても有効にはなりません。インテルのWebサイトからプロセッサ・シリアル・ナンバ制御プログラムを用いてOnした時にはじめてこの機能が有効になります。

Quick Power On Self Test

電源On時のセルフテストを簡易に行うかどうかを設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

First/Second/Third/Fourth Boot Device

OSをどのドライブから起動するかを選択します。選択肢は[Floppy],[LS120],[HDD-0]¹, [SCSI1],[CDROM],[HDD-1]¹, [ZIP100],[LAN],[Disabled]の選択となります。

Swap Floppy Drive

A、BドライブをB、Aのようにドライブ割当の交換を行うかどうかを設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Disabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Boot Up Floppy Seek

システム立ち上げ時、フロッピーディスクドライブを装着しているかどうかをチェックする機能を設定します。[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Boot Up Numlock Status

起動時点におけるNumLockキーの状態を設定します。[On]or[Off]の選択となります。出荷時の設定は[On]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Gate A20 Option

[Fast]or[Normal]の選択となります。[Normal]を選択した場合は、Gate A20のコントロールにKeyboardコントロールを使用します。[Fast]を選択した場合は、Chipsetを使用します。出荷時の設定は[Fast]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

1 PL本体の板金に刻印されているスロット位置を示すHDD0やHDD1とは関係がありません。

HDD-0:

- HDDが一つだけ装着されている場合
HDDの設定がマスタ/スレーブに関係なく、そのHDDをHDD-0と認識します。
- HDDが二つ装着されている場合
設定がマスタとなっているHDDをHDD-0と認識します。

HDD-1:

- HDDが一つだけ装着されている場合
OS起動は不可能です。BIOS設定は必ずHDD-0にしてください。
- HDDが二つ装着されている場合
設定がスレーブになっているHDDをHDD-1と認識します。

Typematic Rate Setting

キーボードのリピート文字処理の設定を行います。
[Disabled]or[Enabled]の設定ができます。出荷時の設定は[Disabled]です。

Typematic Rate (Chars/Sec)

実際のレート(1秒あたりの繰り返し入力文字数)です。出荷時の設定は[6]です。
Typematic Rate Setting が[Enabled]の場合のみ設定できます。

Typematic Delay (Msec)

最初の文字のリピートが始まるまでの遅延時間です。単位はミリ秒(msec)です。
出荷時の設定は[250]です。Typematic Rate Setting が[Enabled]の場合のみ設定できません。

Security Option

パスワードの入力要求が行われる場所を指定します。BIOSセットアップ時にパスワードの入力要求をする場合は[Setup]を、システム起動時にパスワードの入力要求をする場合は[System]を選択してください。この設定は、[Set Supervisor Password]or[Set User Password]でパスワードが設定されていない場合は無効です。出荷時の設定は[Setup]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

[Set Supervisor Password]については、5.2.14 Set Supervisor Passwordを
[Set User Password]については、5.2.15 Set User Passwordをご参照ください。

PS/2 Mouse Function Ctrl

[Disabled]or[Enabled]の選択となります。出荷時の設定は[Enabled]です。

OS Select For DRAM >64MB

[Non-OS2]or[OS2]の選択となります。出荷時の設定は[Non-OS2]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

HDD S.M.A.R.T Capability

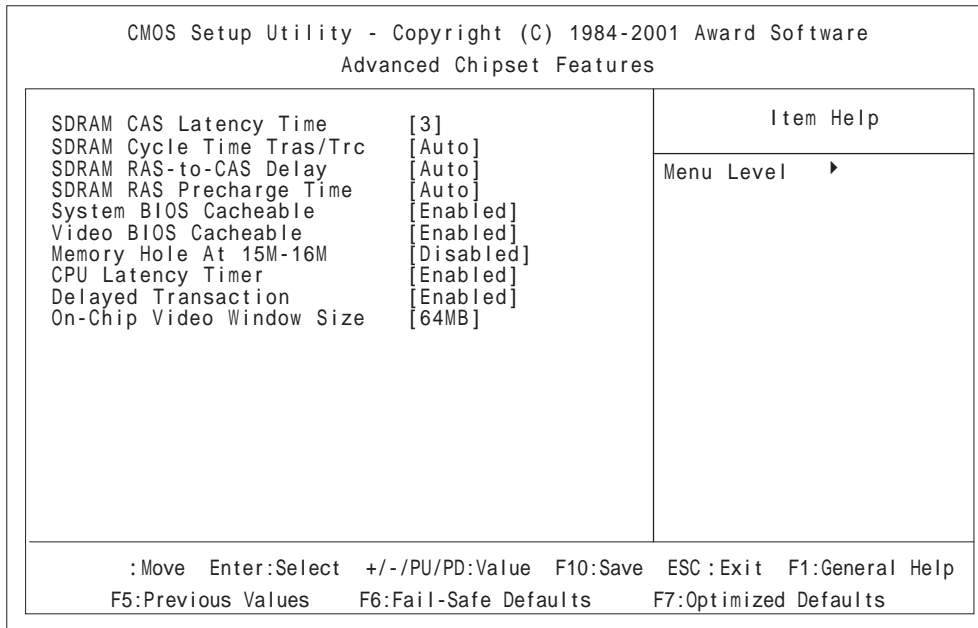
HDDのS.M.A.R.T(Self-Monitoring Analysis and Reporting Technology)機能を設定します。[Disabled]or[Enabled]の設定ができます。出荷時の設定は[Disabled]です。

Report No FDD For Win 95

選択肢は[Yes]or[No]です。フロッピードライブなしでWindows®95を使用する場合は[Yes]を選択してください。そうでない場合は[No]を設定してください。出荷時の設定は[No]です。

5.2.4 Advanced Chipset Features

メニュー画面にて Advanced Chipset Features を選択すると以下の画面が表示されます。



SDRAM CAS Latency Time

CASが有効になってからバースト転送が始まるまでのクロック数の設定をします。[3]or[2]の設定が可能です。出荷時の設定は[3]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

SDRAM Cycle Time Trans/Trc

バンク活性時間および同一バンクを活性化するために必要な最小時間を設定します。[7/9]or[5/7]or[Auto]の選択です。出荷時の設定は[Auto]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

SDRAM RAS-to-CAS Delay

RASが有効になってからCASが有効になるまでのクロック数を設定します。[3]or[2]or[Auto]の選択です。出荷時の設定は[Auto]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

SDRAM RAS Precharge Time

プリチャージ時間を設定します。[3]or[2]or[Auto]の設定が可能です。出荷時の設定は[Auto]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

System BIOS Cacheable

システムBIOSのキャッシングをするかどうかを設定します。システムBIOSを使用するOSを使用した場合、動作スピードを高速化できます。[Enabled]or[Disabled]の設定が可能です。

出荷時の設定は[Enabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Video BIOS Cacheable

Video BIOSのキャッシングをするかどうかの設定をします。選択肢は[Enabled]or [Disabled]です。出荷時の設定は[Enabled]です。[Enabled]にするとシステムのBIOS ROM領域C0000h-F7FFFhがキャッシング可能になり、ビデオパフォーマンスが上がります。しかし、他のプログラムが、このメモリ領域に書き込みをしようとすると、システムエラーが起こる可能性があります。

Memory Hole At 15M-16M

ISAカードに15-16MBのメモリ領域を確保してパフォーマンスの向上を図る設定をします。選択肢は[Enabled]or [Disabled]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

CPU Latency Timer

選択肢は[Enabled]or [disabled]です。出荷時の設定は[Enabled]です。[Enabled]にすると、変更可能なCPUサイクルが、31クロックの間スヌープストール(命令の依存関係などの条件によって、演算ユニットの命令の実行が停止状態になること)になった後に、さらにADS#がきた時にのみ変更されます。[Disabled]の時は、変更可能なCPUサイクルはGMCHがADS#を受けるとすぐに変更されます。

Delayed Transaction

プリチャージ時間を設定します。選択肢は[Enabled]or [Disabled]です。出荷時の設定は[Enabled]です。

On-Chip Video Window Size

VGAドライバを使用するためにオンチップビデオウィンドウサイズを設定します。[Disabled]or [64MB]の設定が可能です。出荷時の設定は[64MB]です。

5.2.5 INTEGRATED PERIPHERALS

メニュー画面にて INTEGRATED PERIPHERALS を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		Item Help
Integrated Peripherals		
On-Chip Primary PCI IDE	[Enabled]	
IDE Primary Master PIO	[Auto]	
IDE Primary Slave PIO	[Auto]	
IDE Primary Master UDMA	[Auto]	
IDE Primary Slave UDMA	[Auto]	
USB Controller	[Disabled]	
x USB Keyboard Support	Disabled	
Init Display First	[PCI Slot]	
AC97 Audio	[Disabled]	
Onboard LAN	[Disabled]	
IDE HDD Block Mode	[Enabled]	
POWER ON Function	[BUTTON ONLY]	
x KB Power ON Password	Enter	
x Hot Key Power On	Ctrl-F1	
Onboard FDC Controller	[Enabled]	
Onboard Serial Port 1	[3F8/IRQ4]	
Onboard Serial Port 2	[2F8/IRQ3]	
Onboard Serial Port 3	[3E8H/IRQ9]	
Onboard Serial Port 4	[2E8H/IRQ10]	
Onboard Parallel Port	[3BC/IRQ7]	
Parallel Port Mode	[SPP]	
x EPP Mode Select	EPP1,7	
x ECP Mode Use DMA	3	
PWRON After PWR-Fail	[ON]	
: Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help		
F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults		

On-Chip Primary PCI IDE

チップセットが IDE のファーストチャネルのサポートを有効にするかどうかの設定です。
[Disabled] or [Enabled] の選択が可能です。
出荷時の設定は [Enabled] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

IDE Primary Master (Slave) PIO

IDE のプライマリマスター(プライマリースレーブ)の PIO (Programmed Input/Output) モードを設定します。[Auto] or [Mode 0] or [Mode 1] or [Mode 2] or [Mode 3] or [Mode 4] の選択が可能です。
出荷時の設定は [Auto] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

IDE Primary Master (Slave) UDMA

IDE のプライマリマスター(プライマリースレーブ)の UDMA (Ultra DMA) モードを設定します。[Auto] or [Disabled] の選択が可能です。出荷時の設定は [Auto] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

USB Controller

USB 周辺機器を使用する場合に設定します。[Disabled] or [Enabled] の選択が可能です。
出荷時の設定は [Disabled] です。USB I/F を使用する場合やタッチパネルの接続方法を USB 接続にする場合は [Enabled] を選択します。

重要

USB 周辺機器を使用する場合は [USB Controller] と [PnP/PCI Configuration] メニューの [Assign IRQ For USB] を [Enabled] に変更してください。

USB Keyboard Support

USB キーボードをサポートしない OS で、BIOS が USB キーボードのドライバを用意し PS/2 キーボードと同じように扱う場合に設定します。出荷時の設定は [Disabled] です。 [Disabled] or [Enabled] の設定が可能です。USB controller が [Disabled] の場合には変更できません。

重要

USB 周辺機器を使用する場合は [USB Controller] と [PnP/PCI Configuration] メニューの [Assign IRQ For USB] を [Enabled] に変更してください。

Init Display First

PCI と AGP 両方インストールされている場合、どちらかを先に出力するかを設定します。選択肢は [PCI Slot] or [Onboard/AGP] です。出荷時の設定は [PCI Slot] です。

AC97 Audio

810 チップセットの AC97 オーディオ機能を設定します。 [Disabled] or [Auto] の選択です。出荷時の設定は [Disabled] です。

Onboard LAN

[Enabled] or [Disabled] の設定です。出荷時の設定は [Disabled] です。

IDE HDD Block Mode

Block Mode をサポートしている HDD において、Block Mode を有効にするかどうかの設定です。 [Disabled] or [Enabled] の選択が可能です。出荷時の設定は [Enabled] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Power ON Function

サポートしていません。

KB Power ON Password

サポートしていません。

Hot Key Power ON

サポートしていません。

Onboard FDC Controller

オンボードのフロッピーコントローラを有効にするかどうかの設定です。 [Enabled] or [Disabled] の選択が可能です。出荷時の設定は [Enabled] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Onboard Serial Port 1

オンボードのシリアルポート 1 がどの I/O アドレスを使用するかを決定します。 [Disabled] or [Auto] or [3F8/IRQ4] or [2F8/IRQ3] or [3E8/IRQ4] or [2E8/IRQ3] の選択が可能です。出荷時の設定は [3F8/IRQ4] です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Onboard Serial Port 2

オンボードのシリアルポート2がどのI/Oアドレスを使用するかを決定します。[Disabled] or [Auto] or [3F8/IRQ4] or [2F8/IRQ3] or [3E8/IRQ4] or [2E8/IRQ3]の選択が可能です。

出荷時の設定は[2F8/IRQ3]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Onboard Serial Port 3

オンボードのシリアルポート3がどのポートアドレスを使用するかを決定します。[Disabled] or [3F8H/IRQ9] or [2F8H/IRQ10] or [3E8H/IRQ9] or [2E8H/IRQ10]の選択となります。

出荷時の設定は[3E8H/IRQ9]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Onboard Serial Port 4

オンボードのシリアルポート4(本体内部でタッチパネルに接続されています)がどのポートアドレスを使用するかを決定します。[Disabled] or [3F8H/IRQ9] or [2F8H/IRQ10] or [3E8H/IRQ9] or [2E8H/IRQ10]の選択となります。出荷時の設定は[2E8H/IRQ10]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。タッチパネルの接続方法をUSB接続にする場合は[Disabled]を選択します。

Onboard Parallel Port

オンボードの平行ポート1がどのI/Oアドレスを使用するかを決定します。[Disabled] or [3BC/IRQ7] or [378/IRQ7] or [278/IRQ5]の選択が可能です。

出荷時の設定は[3BC/IRQ7]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Parallel Port Mode

オンボードの平行ポートの動作モードを決定します。[SPP] or [ECP] or [EPP] or [ECP+EPP]の選択が可能です。出荷時の設定は[SPP]です。出荷時設定では平行ポートの動作モードは[SPP]と[ECP]しか使用できません。オンボード平行ポートが[378/IRQ7]もしくは[278/IRQ5]の場合は[SPP] or [ECP] or [EPP] or [ECP+EPP]の選択が可能です。

EPP Mode Select

[EPP] または [ECP+EPP] モードで使用するとき、EPP モードプロトコルを選択します。[EPP 1.7] or [EPP 1.9]の選択が可能です。

ECP Mode Use DMA

ECP モードで使用するDMAチャンネルを決定します。[1] or [3]の選択が可能です。ただし、Parallel Port Mode の設定が[ECP] または [ECP+EPP] の場合のみ設定可能です。

PWRON After PWR-Fail

サポートしていません。

5.2.6 POWER MANAGEMENT SETUP

メニュー画面にて POWER MANAGEMENT SETUP を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		Item Help
Power Management Setup		
Power Management	[User Define]	
Video Off Method	[V/H SYNC+Blank]	
Video Off In Suspend	[Yes]	
Suspend Type	[Stop Grant]	Menu Level ▶
Suspend Mode	[Disabled]	
HDD Power Down	[Disabled]	
Soft-Off by PWR-BTTN	[Instant-Off]	
Power On by Ring	[Disabled]	
CPU Thermal-Throttling	[50.0%]	
Reload Global Timer Events		
Primary IDE 0	[Disabled]	
Primary IDE 1	[Disabled]	
FDD, COM, LPT Port	[Disabled]	
PCI PIRQ[A-D]#	[Disabled]	
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help		
F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults		

Power Management

3タイプのパワーマネジメントの設定を行います。[User Define]or[Min Saving]or[Max Saving]の選択となります。

出荷時の設定は[User Define]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Video Off Method

ディスプレイの画面表示を消す方法を設定します。[V/H SYNC+Blank]or[Blank Screen]or[DPMS]の設定が可能です。[V/H SYNC+Blank]は画面表示を消すだけでなく、ディスプレイの水平・垂直同期信号も停止します。[Blank Screen]は画面表示のみを消します。[DPMS]はDPMSに対応したCRTを使用した場合に制御可能です。出荷時の設定は[V/H SYNC+Blank]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Video Off In Suspend

サスペンドモードでモニタを切るかどうかを設定します。選択肢は[Yes]or[No]です。出荷時の設定は[Yes]です。

Suspend Type

サスペンドモードの種類を設定します。選択肢は[Stop Grant]or[PWRON Suspend]です。出荷時の設定は[Stop Grant]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Suspend Mode

サスペンドモードに入るまでの連続アイドル時間を設定します。[1Min]or[2Min]or[4Min]or[8Min]or[12Min]or[20Min]or[30Min]or[40Min]or[1Hour]or[Disabeld]の選択です。出荷時の設定は[Disabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

HDD Power Down

ハードディスクのモーターを停止するまでの時間の設定を行います。[1Min] [15Min]or [Disabled]の選択となります。出荷時の設定は[Disabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Soft-Off by PWR-BTTN

ソフト制御の電源ボタンの設定を行います。選択肢は[Delay 4 sec]or[Instant-off]ですが、PLにはソフト制御の電源ボタンがありませんので[Instant-off]に設定してください。出荷時の設定は[Instant-off]です。

Power On by Ring

モデムからのコールがあると、システムを起動するかどうかの設定をします。選択肢は[Enabled]or[Disabled]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

CPU Thermal-Throttling

システムがサスペンドモードに入った時にCPUに供給されるクロックを通常のクロックに対する比率で設定します。出荷時の設定は[50.0%]です。

Reload Global Timer Events

省電力モードに移行するアイドル時間のタイマをリロードするイベントを設定します。[Enabled]に設定した項目の割り込みイベントが発生するとシステムはタイマをリロードします。

5.2.7 PnP/PCI Configurations

メニュー画面にて PnP/PCI Configurations を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		Item Help
PnP/PCI Configurations		Menu Level ▶
PNP OS Installed	[No]	Select Yes if you are using a Plug and Play capable operating system No if you need the BIOS to configure non-boot devices
Reset Configuration Data	[Disabled]	
Resources Controlled By	[Manual]	
▶ IRQ Resources	[Press Enter]	
▶ DMA Resources	[Press Enter]	
PCI/VGA Palette Snoop	[Disabled]	
Assign IRQ For VGA	Enabled	
Assign IRQ For USB	[Disabled]	
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help		
F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults		

PNP OS Installed

プラグアンドプレイ対応のOSを使用する場合の設定です。[Yes]or[No]の選択となります。出荷時の設定は[No]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Reset Configuration Data

セットアップユーティリティを終了したときに、プラグアンドプレイで使用する ESCD (Extended System Configuration Data)を初期化するかどうかの設定です。[Enabled]or [Disabled]の選択となります。出荷時の設定は[Disabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

Resources Controlled By

プラグアンドプレイによる I/Oポート、IRQ、DMAのリソース割り当てを自動または手動のどちらで行うかの設定を行います。[Manual]or[Auto(ESCD)]の選択となります。[Auto (ESCD)]を選択すると IRQ Resources と DMA Resources の選択はできなくなります。出荷時の設定は[Manual]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。

IRQ Resources

Resource Controlled By が Manual に設定されている場合は、各デバイスに手動で割り当てる IRQを設定する必要があります。[参照](#) 5.2.8 IRQ Resources

DMA Resources

各デバイスに手動で割り当てる DMA リソースを設定します。[参照](#) 5.2.9 DMA Resources

PCI/VGA Palette Snoop

[Enabled]or[Disabled]の選択です。出荷時の設定は「Disabled」です。通常は出荷時の設定でご使用ください。ただし、使用するVGAボード、MPEGボードによっては[Enabled]に設定してください。詳細については、VGAボード、MPEGボードの取扱説明書を参照してください。

Assign IRQ For VGA

VGAに対し割り込みを割り当てるかどうかの設定です。[Enabled]固定です。

Assign IRQ For USB

[Enabled]or[Disabled]の選択となります。出荷時の設定は[Disabled]です。通常、出荷時の設定でご使用ください。USB I/Fを使用する場合やタッチパネルの接続方法をUSB接続にする場合は[Enabled]を選択します。

重要

USB周辺機器を使用する場合は[USB Controller]メニューの[USB Controller]と[Assign IRQ For USB]を[Enabled]に変更してください。

5.2.8 IRQ Resources

PnP/PCI Configurations のメニュー画面にて IRQ Resources を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		
IRQ Resources		
IRQ-3 assigned to	[Legacy ISA]	Item Help Menu Level ▶▶ Legacy ISA for devices compliant with the original PC AT bus specification, PCI/ISA PnP for devices compliant with the Plug and Play standard whether designed for PCI or ISA bus architecture
IRQ-4 assigned to	[Legacy ISA]	
IRQ-5 assigned to	[PCI/ISA PnP]	
IRQ-7 assigned to	[Legacy ISA]	
IRQ-9 assigned to	[Legacy ISA]	
IRQ-10 assigned to	[Legacy ISA]	
IRQ-11 assigned to	[PCI/ISA PnP]	
IRQ-12 assigned to	[Legacy ISA]	
IRQ-14 assigned to	[Legacy ISA]	
IRQ-15 assigned to	[PCI/ISA PnP]	
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults		

IRQ-3 assigned to ~ IRQ-15 assigned to

IRQ に割り当てられる機器の種類を設定します。[PnP/PCI Configurations] の [Resources Control By] が [Manual] の場合に有効です。

[PCI/ISA PnP] プラグアンドプレイ対応の PCI、または ISA カードを使用する場合

[Legacy ISA] プラグアンドプレイ未対応の ISA カードを使用する場合

初期設定は以下の表のとおりです。

	初期設定		初期設定
IRQ-3 assigned to	Legacy ISA	IRQ-10 assigned to	Legacy ISA
IRQ-4 assigned to	Legacy ISA	IRQ-11 assigned to	PCI/ISA PnP
IRQ-5 assigned to	PCI/ISA PnP	IRQ-12 assigned to	Legacy ISA
IRQ-7 assigned to	Legacy ISA	IRQ-14 assigned to	Legacy ISA
IRQ-9 assigned to	Legacy ISA	IRQ-15 assigned to	PCI/ISA PnP

5.2.9 DMA Resources

PnP/PCI Configurations のメニュー画面にて DMA Resources を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software			
DMA Resources			
DMA-0 assigned to	PCI/ISA PnP		Item Help
DMA-1 assigned to	PCI/ISA PnP		
DMA-3 assigned to	PCI/ISA PnP		Menu Level ▶▶
DMA-5 assigned to	PCI/ISA PnP		Legacy ISA for devices compliant with the original PC AT bus specification, PCI/ISA PnP for devices compliant with the Plug and Play standard whether designed for PCI or ISA bus architecture
DMA-6 assigned to	PCI/ISA PnP		
DMA-7 assigned to	PCI/ISA PnP		
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help			
F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults			

DMA-0 assigned to ~ DMA-7 assigned to

ポートアドレスに割り当てられる機器の種類を設定します。[PnP/PCI Configurations]の [Resources Control By]が[Manual]の場合に有効です。

[PCI/ISA PnP] プラグアンドプレイ対応のPCI、またはISAカードを使用する場合

[Legacy ISA] プラグアンドプレイ未対応のISAカードを使用する場合

初期設定は以下の表のとおりです。

	初期設定		初期設定
DMA-0 assigned to	PCI/ISA PnP	DMA-5 assigned to	PCI/ISA PnP
DMA-1 assigned to	PCI/ISA PnP	DMA-6 assigned to	PCI/ISA PnP
DMA-3 assigned to	PCI/ISA PnP	DMA-7 assigned to	PCI/ISA PnP

5.2.10 PC Health Status

メニュー画面にてPC Health Statusを選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software		PC Health Status	
System Warning Temperature	[Disabled]	Item Help	
CPU Warning Temperature	[Disabled]	Menu Level ▶	
Warning Voltage IN0(V)	[Disabled]		
Warning Voltage IN1(V)	[Disabled]		
Warning Voltage +3.3V	[Disabled]		
Warning Voltage +5V	[Disabled]		
Warning Voltage +12V	[Disabled]		
Warning Voltage -12V	[Disabled]		
Warning Voltage -5V	[Disabled]		
FAN1 Speed Limit	[Disabled]		
FAN2 Speed Limit	[Disabled]		
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help			
F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults			

System Warning Temperature

システム全体の温度が一定値に上がるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[40°C/104°F]or[45°C/113°F]or[50°C/122°F]or[55°C/131°F]or[60°C/140°F]or[65°C/149°F]or[70°C/158°F]or[75°C/167°F]or[80°C/176°F]or[85°C/185°F]です。ご使用環境に合わせて設定してください。出荷時の設定は[Disabled]です。

CPU Warning Temperature

CPUの温度が一定値に上がるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[40°C/104°F]or[45°C/113°F]or[50°C/122°F]or[55°C/131°F]or[60°C/140°F]or[65°C/149°F]or[70°C/158°F]or[75°C/167°F]or[80°C/176°F]or[85°C/185°F]です。ご使用環境に合わせて設定してください。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage IN0(V)

IN0(Vcre)の電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage IN1(V)

IN1の電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage +3.3V

+3.3Vの電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage +5V

+5Vの電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage +12V

+12Vの電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage -12V

-12Vの電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

Warning Voltage -5V

-5Vの電圧が許容範囲を超えるとシステムモニタに対して警告を出す設定をします。選択肢は[Disabled]or[+4%]or[+6%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。

FAN1 Speed Limit

FAN1のスピードの許容範囲を設定をします。選択肢は[Disabled]or[-30%]or[-50%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。CPU FAN用のため、通常は使用しません。

FAN2 Speed Limit

FAN2のスピードの許容範囲を設定をします。選択肢は[Disabled]or[-30%]or[-50%]です。出荷時の設定は[Disabled]です。FAN2は、電源FAN用です。

5.2.11 Frequency/Voltage Control

メニュー画面にて Frequency/Voltage Control を選択すると以下の画面が表示されます。

CMOS Setup Utility - Copyright (C) 1984-2001 Award Software	
Frequency/Voltage Control	
Auto Detect DIMM/PCI Clk	[Enabled]
Spread Spectrum	[Disabled]
Clock By Slight Adjust	[100]
	Item Help
	Menu Level ▶
:Move Enter:Select +/-/PU/PD:Value F10:Save ESC:Exit F1:General Help	
F5:Previous Values F6:Fail-Safe Defaults F7:Optimized Defaults	

Auto Detect DIMM/PCI CLK

DIMM/PCI クロックの自動認識を設定します。[Enabled]or [Disabled]の選択です。出荷時の設定は[Enabled]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

Spread Spectrum

クロックジェネレータのスペクトラム拡散を設定します。[Enabled]or [Disabled]の選択です。出荷時の設定は[Disabled]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

Clock By Slight Adjust

CPU クロックを 133MHz から 166MHz の間、100MHz から 133MHz の間、または 66MHz から 100MHz の間で調整することができます。設定可能な範囲は、CPU 自体の周波数によります。[100] ~ [132]の選択です。出荷時の設定は[100]です。必ず、出荷時の設定でご使用ください。

5.2.12 Load Fail-Safe Defaults

メニュー画面で Load Fail-Safe Defaults を選択すると、システムが立ち上がるための最低限のシステム設定にセットアップするかどうかを設定できます。[Y]or[N]の選択となります。

5.2.13 Load Optimized Defaults

メニュー画面で Load Optimized Defaults を選択すると、PL 出荷時の設定にするかどうかを設定します。[Y]or[N]の選択となります。



- ・ 出荷時の設定では、USB I/F は使用できません。タッチパネルの USB 接続方法については、[参照](#) 1.2.1 タッチパネルの接続についてを、USB I/F については、[参照](#) 1.2.2 USB I/F の使用についてをご参照ください。

接続設定スイッチ

USB/ シリアル接続の切替えは、本体側面にあるディップスイッチにより設定します。接続方法により、PL 側にあるディップスイッチの設定が異なります。DU 背面にあるディップスイッチも同様に設定する必要があります。出荷時の設定はシリアル接続です。設定方法の詳細については、[参照](#) 3.1.8 専用ディスプレイ (PL-DU6900/PL-DU7900) の接続をご覧ください。

5.2.14 Set Supervisor Password

システム情報の設定内容を変更できるパスワードです。システム情報の内容に対して変更許可のないユーザーが、システム情報を変更できないようにするためのものです。最大半角 8 文字で入力すると、今まで設定していたパスワードに上書きされます。

パスワードを設定しない場合は、[ENTER] を押します。[ENTER] を押すと "PASSWORD DISABLE" と表示され、パスワードが設定されていないことを確認できます。

パスワードの入力要求がどの時点で行われるかは、[Advanced BIOS Features] の [Security Option] で設定することができます。[参照](#) 5.2.3 Advanced BIOS Features

5.2.15 Set User Password

システム情報の設定内容を見ることができるパスワードです。システム情報の内容に対して閲覧許可のないユーザーが、システム情報を閲覧できないようにするためのものです。最大半角8文字で入力すると、今まで設定していたパスワードに上書きされます。

パスワードを設定しない場合は、[ENTER]を押します。[ENTER]を押すと "PASSWORD DISABLE" と表示され、パスワードが設定されていないことを確認できます。

パスワードの入力要求がどの時点で行われるかは、[Advanced BIOS Features]の[Security Option]で設定することができます。[参照](#) 5.2.3 Advanced BIOS Features

- 重要**
- ・Set Supervisor Password、またはSet User Passwordのどちらか一方のみが設定されている場合は、システム設定の閲覧、変更が可能です。
 - ・Set Supervisor Password、およびSet User Passwordの両方が設定されている場合は、パスワード入力要求時にSupervisor Passwordで設定画面に入るとシステム設定の閲覧、および変更が、User Passwordで設定画面に入るとシステム設定の閲覧のみが可能です。

5.2.16 Save & Exit Setup

セットアップユーティリティで設定した内容を保存し、PLを再起動します。

5.2.17 Exit Without Setting

セットアップユーティリティの内容を保存せずに、PLを再起動します。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。

第6章 PL のセットアップ

1. 付属 CD-ROM について
2. PL のセットアップ
3. ドライバの組み込み
4. アプリケーション機能
5. WindowsNT®4.0、Windows®2000 使用時の注意

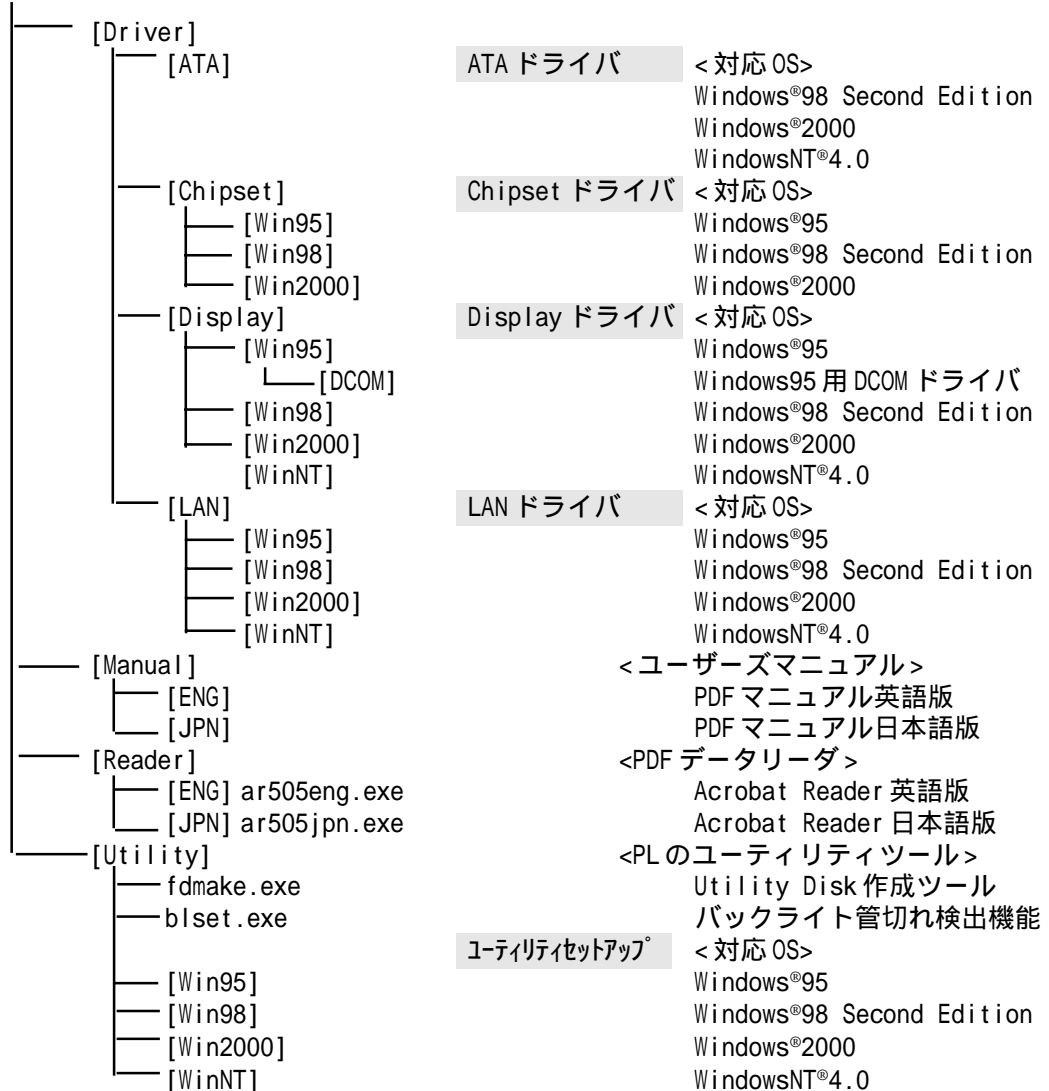
(株)デジタルでは、標準の Windows®95 OSR2 以上、Windows®98 Second Edition、WindowsNT® 4.0、Windows®2000 ではサポートされていない PL-X920 シリーズ専用のプログラムを付属 CD-ROM にて用意しています。

6.1 付属 CD-ROM について

6.1.1 ソフトウェア構成

ここでは付属 CD-ROM に収録されているソフトウェアの種類をフォルダ構成図にて説明します。

PL-X920 Series User Manual & Driver CD



6.2 PLのセットアップ

PLには、OSなしタイプとOSプリインストールタイプの2種類があり、それぞれセットアップの手順が異なります。このマニュアルではOSなしタイプを基本に説明します。OSプリインストールタイプのセットアップは、各OSのプリインストールHDDユニットに付属の取扱説明書(以下、プリインストールタイプ取扱説明書と称します)をご参照ください。

6.2.1 OSなしタイプのセットアップ

OSなしタイプは、Windows®95/Windows®98 Second Edition/WindowsNT®4.0/Windows®2000のオペレーティングシステム、PLを使用するために必要なユーティリティソフトなどをPLにインストールする必要があります。

HDDユニット取り付け

PLにハードディスクユニットが取り付けられていない場合は、取り付けが必要です。参照 [__PL-HD220 取扱説明書](#)

システム情報の設定

PLにハードディスクユニットが取り付けられていない場合は、システム情報の設定が必要です。システム情報を設定し、ハードディスクを正しく認識させます。参照 [__PL-HD220 取扱説明書](#)

OSのセットアップ

PLに市販のOSをインストールします。セットアップ方法については、各OSのマニュアルをご参照ください。

- 重要** ・ PLで対応しているOSは以下の4種類です。それ以外のOSでの動作は保証できません。
- Windows®95 OSR2 以上
 - Windows®98 Second Edition
 - WindowsNT®4.0(Service Pack 3 以上)
 - Windows®2000

PLのユーティリティセットアップ

PL本体に付属の「PL-X920 Series User Manual & Driver CD」からドライバ、およびユーティリティソフトなどをインストールする必要があります。



- ・ セットアップには、PS/2(ミニDIN)タイプキーボードが必要です。
- ・ PLでタッチパネルを使用するには、マウスエミュレータV2(PL-TD000)が別途必要です。マウスエミュレータ組み込み時、COM4を指定してインストールしてください。詳しくは、PL-TD000に収録されているマニュアルをご参照ください。

付属のCD-ROMからインストール



- ・ あらかじめCD-ROMドライブユニット(PL-DK200)をPLに接続しておいてください。

付属のCD-ROM「PL-X920 Series User Manual & Driver CD」の以下のフォルダにあるSetup.exeを起動してください。

例)Windows®98 Second Edition

D:¥Utility¥Win98 ¥Disk1¥Setup.exe (CD-ROMドライブがDの場合)

└ OSによって異なります。

FDからインストール



- ・ あらかじめFDDユニット(PL-FD200、もしくはPL-FD210)をPLに接続しておいてください。

PLのFDドライブから各OSに対応したドライバやユーティリティをインストールするためのフロッピーディスク(Utility Disk)を作成します。このプログラムはWindows®で動作します。

パソコンのCD-ROMドライブに、付属のCD-ROM「PL-X920 Series User Manual & Driver CD」を入れます。

CD-ROMの以下のフォルダにあるFdmake.exeを起動してください。

D:¥Utility¥Fdmake.exe (CD-ROMドライブがDの場合)

これでFD(Utility Disk)が作成されました。

PLのFDDユニットに作成したFD(Utility Disk)を入れます。

作成したFDのDisk1にあるSetup.exeを起動してください。

A:¥Setup.exe (FDドライブがAの場合)

インストーラの指示に従ってFDを交換します。

1 OSがWindows®95の場合は「Win95」、Windows®2000の場合は「Win2000」、WindowsNT®4.0の場合は「WinNT」を入力してください。

ハードディスクの内容

PLのユーティリティセットアップを行うと、Cドライブに[Proface]フォルダが作成されま
す。[Proface]フォルダの構成は以下のとおりです。(Windows® 共通)

[Proface]	
— [69api]	API-DLL
— [Ata]	ATA ドライバ (Windows®95 には含まれない)
— [Bl saver]	バックライト消灯スクリーンセーバ
— [Chipset]	Chipset ドライバ (WindowsNT®4.0 には含まれない)
— [Disp]	表示 On/Off ユーティリティ
— [Display]	グラフィックアクセラレータドライバ
— [Keyclick]	キーボードエミュレータ
— [Lan]	LAN ドライバ
— [Sysmon]	システムモニタ /RAS アプリケーション



- ・ 使用する OS によって、上記の内容と異なる場合があります。
- ・ PLのユーティリティセットアップを行うと、以下の制御用ド
ライバは、自動的にシステムフォルダにコピーされます。
 - ・ PLSYSMON.VXD ハードウェア制御用ドライバ
(Windows® 95、Windows® 98 Second Edition)
 - ・ PLSYSMON.SYS ハードウェア制御用ドライバ
(WindowsNT® 4.0、Windows® 2000)
 - ・ BLCTRL.VXD バックライト制御用ドライバ
(Windows® 95、Windows® 98 Second Edition)
 - ・ BLCTRL.SYS バックライト制御用ドライバ
(WindowsNT® 4.0、Windows® 2000)

6.2.2 OS プリインストールタイプのセットアップ

OS プリインストールタイプには、Windows®95/Windows®2000/WindowsNT®4.0 のオペレーテ
ィングシステムの外に、PLを使用するために必要なドライバ、およびユーティリティソフト
などがあらかじめPLにインストールされています。



- ・ プリインストールされているOSは、PLシリーズ専用のもので
す。
- ・ Windows®NT 4.0 の OS プリインストールタイプには、
Service Pack 6.0a が入っています。WindowsNT®4.0 のシス
テム構成を変更した場合は、Service Pack 再セットアップ
が必要です。
- ・ Windows®2000 の OS プリインストールタイプには、Service
Pack 2 が入っています。

HDD ユニット取り付け

PLにハードディスクユニットが取り付けられていない場合は、取り付けが必要です。**参照**
__プリインストールタイプ取扱説明書

システム情報の設定

PLにハードディスクユニットが取り付けられていない場合は、PLにシステム情報の設定が必要です。システム情報を設定し、ハードディスクを正しく認識させます。[参照](#) プリインストールタイプ取扱説明書

OS プリインストールタイプのセットアップ

PLにプリインストールされているOSをセットアップします。セットアップ方法については、プリインストールタイプ取扱説明書をご参照ください。

ハードディスクの内容

OS プリインストールタイプHDのCドライブに[Proface]フォルダが用意されています。
[Proface]フォルダの構成は以下のとおりです。(Windows® 共通)

[Proface]	
— [69api]	API-DLL
— [Ata]	ATA ドライバ (Windows®95 には含まれない)
— [Bl saver]	バックライト消灯スクリーンセーバ
— [Chipset]	Chipset ドライバ (WindowsNT® 4.0 には含まれない)
— [Disp]	表示 On/Off ユーティリティ
— [Display]	グラフィックアクセラレータドライバ
— [Keyclick]	キーボードエミュレータ
— [Lan]	LAN ドライバ
— [Setup]	セットアップ (Windows®95 には含まれない)
— [Update]	Windows® 95 用のアップデートモジュール(Windows®95 のみ)
— [Sysmon]	システムモニタ /RAS アプリケーション
— [Updd]	マウスエミュレータ (PL-B920 シリーズには含まれない)



- ・ 使用する OS によって、上記の内容と異なる場合があります。
- ・ PLのハードディスクのシステムフォルダには、以下の制御用ドライバが用意されています。

PLSYSMON.VXD ハードウェア制御用ドライバ(Windows® 95)
 PLSYSMON.SYS ハードウェア制御用ドライバ
 (WindowsNT® 4.0、Windows® 2000)

BLCTRL.VXD バックライト制御用ドライバ(Windows® 95)
 BLCTRL.SYS バックライト制御用ドライバ
 (WindowsNT® 4.0、Windows® 2000)

6.3 ドライバの組み込み

PL 専用のドライバとして、ATA、CHIPSET、グラフィックアクセラレータ、LAN の 4 種類を用意しています。

OS なしタイプやリカバリーメディアで修復させた PL には、各ドライバを必要に応じて組み込んでください。

OS プリインストールタイプの場合も、LAN ドライバは組み込まれていないため、必要に応じて組み込んでください。

ここではあらかじめ PL のハードディスクに [Proface] フォルダがあるものとして説明しています。

重要 ・組み込んだドライバは、アンインストールできません。

ATA ドライバの組み込み

PL-X920 シリーズに ATA ドライバを組み込みます。組み込むことでハードディスクのアクセスを高速化します。ただし、Windows® 95 には対応していません。

iaa23_multi.exe を起動します。画面の指示に従って進めてください。

C:\Proface\Ata\iaa23_multi.exe



・ OS が Windows® 2000 の場合、インストール後、デバイスマネージャでセカンダリ IDE チャンネルを選択し、「デバイスの使用状況(D)」の設定を「このデバイスを使わない(無効)」に設定してください。

Chipset ドライバの組み込み

PL-X920 シリーズに Chipset ドライバを組み込みます。組み込むことで OS に対してハードディスクを認識させます。ただし、Windows NT®4.0 には対応していません。

ご使用の OS によって以下のファイルを起動します。画面の指示に従って進めてください。

C:\Proface\Chipset\infinst_enu.exe (Windows® 95)

C:\Proface\Chipset\infinst_autol.exe (Windows® 98, Windows® 2000)

グラフィックアクセラレータドライバの組み込み

PL-X920 シリーズにグラフィックアクセラレータドライバを組み込みます。組み込むことで Windows® の画面表示を専用ハードウェアの機能で高速化します。

OS が Windows® 95 の場合の手順

ドライバを組み込む前に以下のファイルを起動します。

C:\Proface\Display\Dcom\Dcom95.exe

C:\Proface\Display\win9xm66.exe を起動します。画面の指示に従って進めてください。

OS が Windows® 98 Second Edition、Windows NT®4.0、Windows® 2000 の場合の手順

使用の OS によって、以下のファイルを起動し、画面の指示に従って進めてください。

C:\¥Proface¥Display¥win9xm67.exe (Windows® 98)

C:\¥Proface¥Display¥winnt4m67.exe (WindowsNT® 4.0)

C:\¥Proface¥Display¥win2k_xpm67.exe (Windows® 2000)

[次へ(N)] [はい(Y)] [完了]を選択し、再起動すると終了です。



- ・ OS が Windows NT®4.0 の場合、Windows NT®4.0 Service Pack 3以上がインストールされているか確認してください。

LAN ドライバの組み込み

PL に LAN ドライバを組み込みます。組み込むことで LAN が使用できます。ご使用の OS や、OS なしタイプや OS プリインストールタイプによって手順が異なりますので、ご使用の PL に合わせて組み込みを行ってください。

LAN ドライバを組み込む前に

システム情報の設定の[Integrated Peripherals]の[Onboard LAN]の設定を[Enabled]に変更してください。[参照](#) 5.2.5 Integrated Peripherals

OS が起動します。Windows® 95、Windows® 98 の場合は、OS が起動した後にデバイスドライバウィザードが表示されます。

OS が Windows® 95 の場合の手順

・OS なしタイプ



- ・ OS なしタイプでは、手順の前に PL に CD-ROM ドライブユニット(PL-DK200)を接続し、ご使用の OS の CD-ROM を挿入しておいてください。

デバイスドライバウィザードが表示されます。

- 1 [次へ]をクリックします。
- 2 [場所の指定(0)]をクリックします。
場所の指定ウィザードが表示されます。
- 3 [C:\¥Proface¥Lan] と入力し、[OK] をクリックします。
場所の指定ウィザードが表示されます。
- 4 もう一度[C:\¥Proface¥Lan] と入力し、[OK] をクリックします。
デバイスドライバウィザードが表示されます。
- 5 [完了] をクリックします。
ファイルのコピーのダイアログが表示されます。
- 6 [D:\¥Win95]と入力し、[OK] をクリックします。
Windows® 95 の CD-ROM から PL にファイルがコピーされます。
- 7 [はい(Y)]をクリックし、PL を再起動すれば終了です。

・OS プリインストールタイプ

デバイスドライバウィザードが表示されます。

- 1 [次へ]をクリックします。
- 2 [場所の指定(O)]をクリックします。
場所の指定ウィザードが表示されます。
- 3 [C:¥Proface¥Lan] と入力し、[OK] をクリックします。
場所の指定ウィザードが表示されます。
- 4 もう一度[C:¥Proface¥Lan] と入力し、[OK] をクリックします。
デバイスドライバウィザードが表示されます。
- 5 [完了]をクリックします。
ファイルのコピーのダイアログが表示されます。
- 6 [C:¥Windows¥Options¥Cabs] と入力し、[OK] をクリックします。
プリインストールされている Windows® 95 からファイルがコピーされます。
- 7 [はい(Y)]をクリックし、PL を再起動すれば終了です。

OS が Windows® 98 Second Edition の場合の手順

Windows® 98 Second Edition には、OS プリインストールタイプはありません。

・OS なしタイプ



- ・ OS なしタイプでは、手順の前に PL に CD-ROM ドライブユニット (PL-DK200) を接続し、ご使用の OS の CD-ROM を挿入しておいてください。

新しいハードウェアの追加のウィザードが表示されます。

- 1 [次へ(N)]をクリックします。
- 2 [使用中のデバイスに最適なドライバを検索する(推奨)]を選択し、[次へ]をクリックします。
- 3 検索場所の指定(L)に[C:¥Proface¥Lan]と入力し、[次へ]をクリックします。
- 4 [次へ]をクリックします。
ファイルのコピーダイアログが表示され、Windows® 98 の CD-ROM から PL にファイルがコピーされます。
- 5 [完了]をクリックします。
システム設定のダイアログが表示されます。
- 6 [はい(Y)]をクリックして、PL を再起動すれば終了です。

OS が Windows NT®4.0 の場合の手順

・OS なしタイプ



・ OS なしタイプでは、手順の前に PL に CD-ROM ドライブユニット (PL-DK200) を接続し、ご使用の OS の CD-ROM を挿入しておいてください。

[スタート] ボタンをクリックし、[設定(S)] をポイントし、[コントロールパネル(C)] をクリックします。

- 1 [コントロールパネル] の [ネットワーク] をダブルクリックします。
ネットワーク構成のダイアログが表示されます。
- 2 [はい(Y)] をクリックします。
ネットワークセットアップウィザードが表示されます。
- 3 [ネットワーク接続(W)] を選択し、[次へ(N)] をクリックします。
- 4 [一覧から選択(S)] をクリックします。
ネットワークアダプタの選択のダイアログが表示されます。
- 5 [ディスク使用(H)] をクリックします。
フロッピーディスクの挿入のダイアログが表示されます。
- 6 [C:¥Proface¥Lan] と入力し、[OK] をクリックします。
OEM オプションの選択のダイアログが表示されます。
- 7 [OK] をクリックします。
ネットワークセットアップウィザードが表示されます。
- 8 [次へ(N)] をクリックします。
- 9 使用するネットワークプロトコルを選択して [次へ(N)] をクリックします。
- 10 インストールされるサービスを選択して、[次へ(N)] をクリックします。
- 11 [次へ(N)] をクリックします。
WindowsNT のセットアップのダイアログが表示されます。
- 12 [D:¥i386] と入力し、[続行] をクリックします。
- 13 [C:¥Proface¥Lan] と入力し、[続行] をクリックします。
Speed Duplex mode のダイアログが表示されます。
- 14 [Continue] をクリックします。
Input Network Address のダイアログが表示されます。
- 15 [OK] をクリックします。
Input Tx Early Threshold のダイアログが表示されます。
- 16 [OK] をクリックします。
TCP/IP のダイアログが表示されます。
- 17 お客様のネットワークの設定状況に合わせて設定してください。
ネットワークセットアップウィザードが表示されます。
- 18 [次へ(N)] をクリックします。
- 19 [次へ(N)] をクリックします。

- 20 コンピュータ名とワークグループ名を入力し、[次へ(N)]をクリックします。
- 21 [完了]をクリックします。
ネットワーク設定の変更のダイアログが表示されます。
- 22 [はい(Y)]をクリックすると、PLが再起動されます。
サービスコントロールマネージャーのダイアログが表示されます。
- 23 再起動すると、エラーメッセージが出ますので、お客様がインストールしたサービスパックを再インストールします。
- 24 再インストールが完了すれば、PLを再起動して終了です。

・OS プリインストールタイプ

[スタート]ボタンをクリックし、[設定(S)]をポイントし、[コントロールパネル(C)]をクリックします。

- 1 [コントロールパネル]の[ネットワーク]をダブルクリックします。
ネットワーク構成のダイアログが表示されます。
- 2 [はい(Y)] をクリックします。
ネットワークセットアップウィザードが表示されます。
- 3 [ネットワーク接続(W)]を選択し、[次へ(N)] をクリックします。
- 4 [一覧から選択(S)] をクリックします。
ネットワークアダプタの選択のダイアログが表示されます。
- 5 [ディスク使用(H)] をクリックします。
フロッピーディスクの挿入のダイアログが表示されます。
- 6 [C:¥Proface¥Lan]と入力し、[OK] をクリックします。
OEM オプションの選択のダイアログが表示されます。
- 7 [OK] をクリックします。
ネットワークセットアップウィザードが表示されます。
- 8 [次へ(N)] をクリックします。
- 9 使用するネットワークプロトコルを選択して[次へ(N)] をクリックします。
- 10 インストールされるサービスを選択して、[次へ(N)] をクリックします。
- 11 [次へ(N)] をクリックします。
WindowsNT のセットアップのダイアログが表示されます。
- 12 [C:¥Proface¥Setup]と入力し、[続行] をクリックします。
- 13 [C:¥Proface¥Lan]と入力し、[続行] をクリックします。
Speed Duplex mode のダイアログが表示されます。
- 14 [Continue]をクリックします。
Input Network Address のダイアログが表示されます。
- 15 [OK]をクリックします。
Input Tx Early Threshold のダイアログが表示されます。
- 16 [OK]をクリックします。
TCP/IP のダイアログが表示されます。

- 17 お客様のネットワークの設定状況に合わせて設定してください。
ネットワークセットアップウィザードが表示されます。
- 18 [次へ(N)]をクリックします。
- 19 [次へ(N)]をクリックします。
- 20 コンピュータ名とワークグループ名を入力し、[次へ(N)]をクリックします。
- 21 [完了]をクリックします。
ネットワーク設定の変更のダイアログが表示されます。
- 22 [はい(Y)]をクリックすると、PL が再起動されます。
サービスコントロールマネージャーのダイアログが表示されます。
- 23 エクスプローラを開き [C:\Program Files\Proface\Setup\Sp6\Update\Update.exe] をダブルクリックで起動します。
Windows NT Service Pack セットアップダイアログが表示されます。
- 24 [同意する(A)]を選択し、[インストール(I)]をクリックします。
Service Pack 6a のセットアップが開始されます。
- 25 [再起動(R)]をクリックし、PL を再起動すれば終了です。

OS が Windows® 2000 の場合の手順

Windows® 2000 は、OS なしタイプと OS プリインストールタイプの手順が共通です。

・OS なしタイプ / OS プリインストールタイプ

- [スタート] ボタンをクリックし、[設定(S)] をポイントし、[コントロールパネル(C)] をクリックします。
- 1 [コントロールパネル] の [ネットワークとダイヤルアップ接続] をダブルクリックします。
ネットワークとダイヤルアップ接続のウィンドウが表示されます。
 - 2 [ローカルエリア接続] を右クリックし、[プロパティ] を開きます。
ローカルエリア接続プロパティが表示されます。
 - 3 [構成(C)] をクリックします。
Realtek RTL8139(A) PCI Fast Ethernet Adapter のプロパティが表示されます。
 - 4 [ドライバの更新(P)] をクリックします。
デバイスドライバのアップグレードウィザードが表示されます。
 - 5 [次へ(N)] をクリックします。
 - 6 [デバイスに最適なドライバを検索する(推奨)(S)] を選択し、[次へ(N)] をクリックします。
 - 7 [場所を指定(S)] を選択し、[次へ(N)] をクリックします。
 - 8 [C:\Program Files\Proface\Lan] と入力し、[OK] をクリックします。
ドライバの検索が始まります。
 - 9 [次へ(N)] をクリックします。
 - 10 [完了] を選択し、PL を再起動して終了です。

6.4 アプリケーション機能

PL 専用の機能としてプログラムを用意しています。ここではあらかじめPLのハードディスクに[Proface]フォルダがあるものとして、ファイルの格納されている場所を下記の表に示します。

ファイル名	Windows [®] 95/Windows [®] 98 Second Edition	Windows NT [®] 4.0/Windows [®] 2000
PL_BLI0C.DLL	C:¥Windows¥System	C:¥Winnt¥System32
PL_DLL.DLL		
PL_IOC.DLL		
Backlight Control.scr		
Disp.exe	C:¥Proface¥Disp	
Keyclick.exe	C:¥Proface¥Keyclick	
PL_Smon.exe	C:¥Proface¥Sysmon	
PL_Wps.exe	C:¥Proface¥Sysmon	

API-DLL

PL上で動作するRAS機能を、お客様が作成したアプリケーションから利用するためのダイナミックリンクライブラリです。API-DLLには、以下の3種類を用意しています。

バックライトコントロール PL_BLI0C.DLL

このPL_BLI0C.DLLは、PL上で動作するバックライトコントロール機能をユーザーが作成したアプリケーションから利用するためのダイナミックリンクライブラリです。詳しくは「付.4 バックライトコントロール機能API-DLL」を参照してください。

システムモニタ PL_DLL.DLL

このPL_DLL.DLLは、PL上で動作するシステムモニタ機能を利用するためのダイナミックリンクライブラリです。

RAS機能 PL_IOC.DLL

このPL_IOC.DLLは、PL上で動作するRAS機能を、お客様が作成したアプリケーションから利用するためのダイナミックリンクライブラリです。

詳しくは「付.3 システムモニタ/RAS機能API-DLL」を参照してください。

バックライト消灯スクリーンセーバ Backlight Control.scr

設定時間オペレーションがない場合、バックライトを消灯することによって寿命を延ばします。このプログラムはWindows[®]で実行します。



- ・ 実行中のアプリケーションによっては設定時間になってもバックライトが消灯しない場合があります。ご使用のアプリケーションで動作を確認してからご使用ください。

表示 On/Off ユーティリティ Disp.exe

バックライト表示を On/Off するコマンドラインユーティリティです。このプログラムはコマンドプロンプトで動作します。

起動方法 DISP ON または DISP OFF

オプションスイッチ ON: 表示 /OFF: 非表示

リターン値 0: 正常終了 /-1: オプションスイッチエラー

- 重要** ・ OS が Windows® でバックライト表示を連続して On/Off するアプリケーションを作成する場合は、バックライトコントロール PL_BLI0C.DLL をお使いください。

キーボードエミュレータ Keyclick.exe

マウスオペレーションでキーボード入力をサポートします。Windows® で実行すると、PL の画面上にキーボードが表示されます。



- ・ 実行中のアプリケーションによってはキー入力できない場合がありますのでご使用のアプリケーションで動作を確認してからご使用ください。
- ・ Windows® 起動時のユーザー名、パスワードの入力はできません。
- ・ Keyclick のフォントポイント変更にはキーボードが必要です。
- ・ 使用方法の詳細は、画面キーボードの [HELP] ボタンをクリックしオンラインヘルプを参照してください。

システムモニタ /RAS アプリケーション PI_Smon.exe / PI_Wps.exe

RAS 機能、システムモニタ機能を使用し、温度や電圧、ファンの異常を監視することができます。このプログラムは Windows® で実行します。

システムモニタプログラム PI_Smon.exe

詳しくは付 3.3 システムモニタの動作 (PI_Smon.exe) をご参照ください。

監視パラメータ設定用プログラム PI_Wps.exe

詳しくは付 3.2 システムモニタプロパティの設定 (PI_Wps.exe) をご参照ください。

6.4.1 アンインストール

PLのユーティリティソフトをアンインストールします。

[コントロールパネル]をクリックします。

[アプリケーションの追加と削除]で[PL-X920 Driver and Utility]を選択し、削除します。

重要 ・組み込んだドライバは、アンインストールできません。

6.5 Windows NT®4.0、Windows® 2000 使用時の注意

OSがWindows NT®4.0、またはWindows®2000の場合は、必要に応じて以下の設定を行ってください。

6.5.1 システムへの自動ログオンの設定方法

Windows®を起動したときに出るパスワード入力を省略して、Windows®を起動する設定です。

Windows NT®4.0の場合

[スタート]メニューから[ファイル名を指定して実行(R)]を選択し、以下のコマンド(レジストリエディタ)を実行します。

C:¥WINNT¥REGEDIT.EXE

次のサブキーを選択します。

HKEY_LOCAL_MACHINE¥SOFTWARE¥Microsoft¥Windows NT¥CurrentVersion¥Winlogon

[DefaultUserName]に自動ログオンするユーザー名を設定します。

レジストリエディタの[編集(E)]メニューの[新規作成(N)]で[文字列(S)]を選択します。

データ型が文字列のエントリ[AutoAdminLogon]を追加し、[値のデータ(V)]に1を設定します。

データ型が文字列のエントリ[DefaultPassword]を追加し、[DefaultUserName]に設定されたユーザーのパスワードを設定します。

重要 ・パスワードなしのユーザーの場合、自動ログオンできません。

レジストリエディタを終了します。



- ・自動ログオンするユーザーが「Administrators」グループに所属していない場合に、自動ログオンを設定するとレジストリ編集による自動ログオンの解除ができなくなってしまう。その場合[Shift]キーを押しながらログオフすると、[ログオン情報]ダイアログボックスが表示され、他の管理者権限を持つユーザーでログオンし直すことができます。
- ・自動ログオンの設定をしない場合は、ログオン時にPS/2(ミニDIN)タイプキーボードが必要です。

Windows® 2000 の場合

コントロールパネルの[ユーザーとパスワード]を起動します。

自動ログオンするユーザーを選択し、[このコンピュータを使うには、ユーザー名とパスワードを入力する必要があります(E)]チェックボックスのチェックを解除した状態にします。

[詳細]タブをクリックし、[ユーザーがログオンする前に必ずCtrl+Alt+Del キーを押す(R)]チェックボックスのチェックを解除した状態にします。

[適用(A)]ボタンを押すと自動ログオンのダイアログボックスが表示されるので、パスワードを入力します。

6.5.2 無停電電源装置について

Windows NT®4.0、またはWindows® 2000 はシステムの電源を切る前にシャットダウンを行う必要があります。突然の電源障害からデータを守るために無停電電源装置の使用をお勧めします。

Windows® に対応した無停電電源装置を使用すると、電源障害発生時にバックアップ用電源に切り替わり安全にシャットダウンするまでの時間を確保したり、自動的にWindows® をシャットダウンすることができます。

詳細については、無停電電源装置の販売元にお問い合わせください。

6.5.3 システム構成を変更する場合

LAN やプリンタを増設した場合、Windows® のシステム構成を変更する必要があります。

Windows NT®4.0 の場合

システム構成の変更

Windows® のシステム構成を変更する場合、次のメッセージが表示されます。

Windows NT セットアップ

いくつかのWindows NT ファイルをコピーする必要があります。セットアップは、次の場所でファイルを検索します。ほかの場所を検索させた場合は、新しい場所を入力し、[続行]をクリックしてください。

ファイルが必要

Windows NT Workstation CD-ROM 上の一部のファイルが必要です。Windows NT Workstation CD-ROM を指定したドライブに入れて、[OK]をクリックしてください。

いずれのメッセージが表示された場合も新しい場所としてシステム構成を変更するフォルダを入力して[続行]をクリックしてください。

・OS なしタイプの場合

Windows NT® 4.0 の CD-ROM 内の[I386]のフォルダを指定します。

D:¥I386 (CD-ROM ドライブがDの場合)

・OS プリインストールタイプの場合

C:¥Proface¥Setup¥I386

Service Packの再セットアップ

Windows NT® のシステム構成を変更した場合は、システムファイルが Service Pack1 の古いファイルに上書きされてしまいます。必ず以下の手順で Service Pack の再セットアップを行ってください。

- ・OS なしタイプの場合

お客様がインストールした Service Pack の再セットアップを行ってください。

- ・OS プリインストールタイプの場合

C:¥Proface¥Setup¥Sp6¥I386¥Update¥Update.exe



- ・ Windows NT® のシステム構成を変更したあと、Service Pack 6a の再セットアップを行わなかった場合、システムは正常に動作しません。

Windows® 2000 の場合

システム構成の変更

Windows® 2000 のシステム構成を変更する場合、次のメッセージが表示されます。

'Windows 2000 Professional CD-ROM' のラベルの付いた CD を CD-ROM ドライブ(D:) に挿入して、[OK] をクリックしてください。

フロッピーディスクやネットワークサーバなど、別の場所からファイルをコピーする場合も、[OK] をクリックしてください。

新しい場所としてシステム構成を変更するフォルダを入力して[続行]をクリックしてください。

- ・OS なしタイプの場合

Windows® 2000 の CD-ROM 内の [I386] のフォルダを指定します

D:¥I386 (CD-ROM ドライブが D の場合)

- ・OS プリインストールタイプの場合

C:¥Proface¥Setup¥I386

6.5.4 NTFS ファイルシステムへの変換方法

Windows NT®4.0/Windows® 2000 の場合

OS プリインストールタイプの場合や、ご使用の OS が、Windows® の DOS 互換ファイルシステム (FAT32) でフォーマットされている場合は、NTFS ファイルシステムへ変換することができます。

NTFS ファイルシステムへの変換は、Windows® を起動させ、コマンドプロンプトを使用してください。

convert X: /fs:ntfs(X にはドライブ名を入力します)



- ・ NTFS ファイルシステムへ変換してしまうと、Windows® の DOS 互換ファイルシステム (FAT32) へは戻すことはできません。

第7章 保守と点検

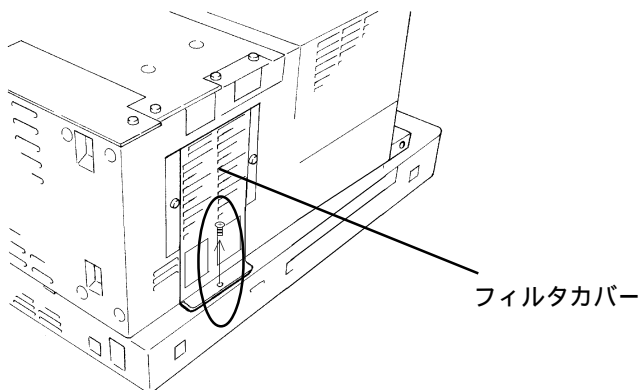
1. ファンフィルタの清掃方法
2. 定期点検
3. アフターサービス

PLを快適に使用するための注意や点検基準を説明しています。

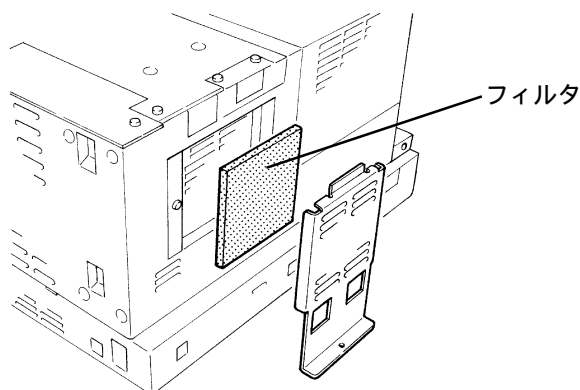
7.1 ファンフィルタの清掃方法

PLでは本体を冷却するためにファンを使用しておりますが、そのファンフィルタが汚れますと本来の機能を十分に発揮できませんので、定期的にフィルタのチェックおよび清掃を行ってください。

PL-B920（4スロットタイプ）の場合

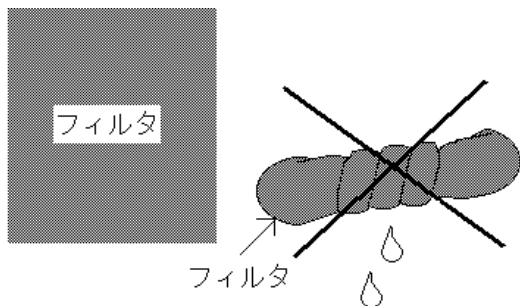


フィルタカバーのネジ(1カ所)を取り外し、冷却フィルタカバーを取り外します。



フィルタを取り外します。

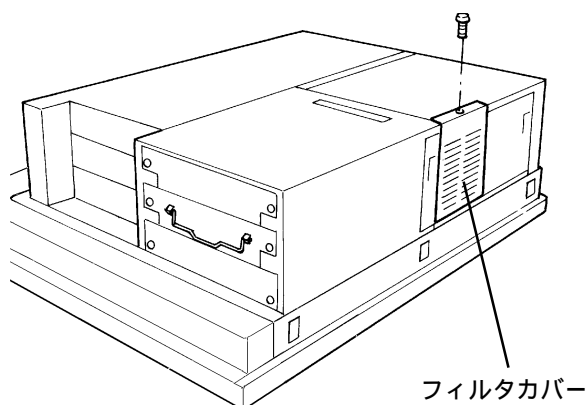
フィルタに付いたゴミは、掃除機などで除去してください。汚れがひどい場合は、中性洗剤で水洗いしてください。



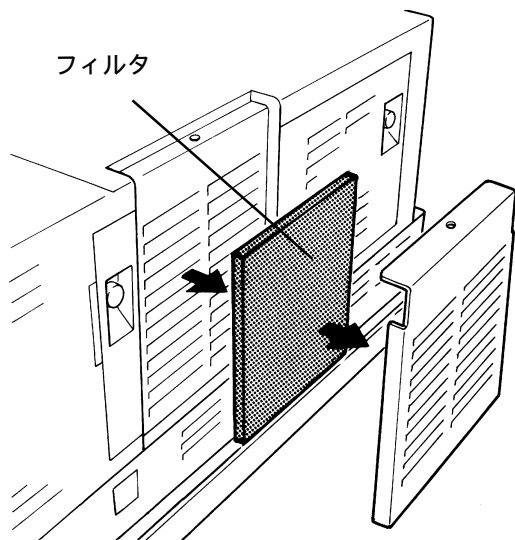
- 重要**
- ・ フィルタはねじらないでください。
 - ・ フィルタを乾かす場合は、直射日光を避け陰干ししてください。
 - ・ フィルタは、十分乾いた後に取り付けてください。

フィルタをセットし、本体にフィルタカバーをネジ1本で取り付けます。

PL-B921 (2スロットタイプ) の場合

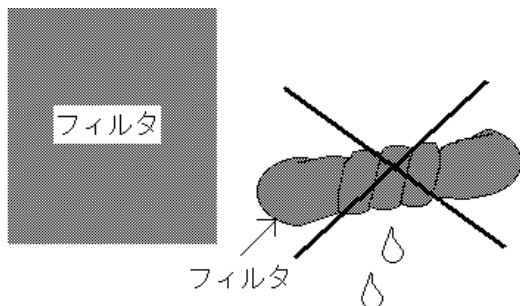


フィルタカバーのネジ(1ヵ所)を取り外し、冷却フィルタカバーを取り外します。



フィルタを取り外します。

フィルタに付いたゴミは、掃除機などで除去してください。汚れがひどい場合は、中性洗剤で水洗いしてください。



- 重要**
- ・ フィルタはねじらないでください。
 - ・ フィルタを乾かす場合は、直射日光を避け陰干ししてください。
 - ・ フィルタは、十分乾いた後に取り付けてください。

フィルタをセットし、本体に冷却ファンカバーをネジ1本で取り付けます。

7.2 定期点検

PLを最良の状態で使用するために定期的に点検を行ってください。

周囲環境の点検

周囲温度は環境仕様内か？

	HDD、FDD使用	HDD、FDD未使用
ファン使用	5 ~ 50°C	0 ~ 50°C
ファン未使用	5 ~ 40°C	0 ~ 40°C

周囲湿度は環境仕様内(10 ~ 85%RH)か？

雰囲気は適当(腐食性ガスなし)か？

電氣的仕様の点検

電圧は適当(AC85 ~ 265V 50/60Hz)か？

取り付け状態の点検

接続ケーブルのコネクタは完全に差し込まれている(ゆるみがない)か？

PLを取り付けている金具にゆるみがないか？

防滴パッキンにキズや汚れが目立ってきていないか？

使用状態の点検

画面が暗くて見づらくないか？



- ・ 専用ディスプレイ(DU)のバックライト交換が必要な場合は、(株)デジタルサービス・リペアセンターまでお問い合わせください。参照 7.3 アフターサービス

7.3 アフターサービス

サービス・リペアセンター

(株)デジタル製品の故障、修理などのご相談に対応いたします。お問い合わせの際には問題点、現象などをあらかじめ、「PL-B920シリーズお問い合わせFAX」用紙に書き留めてからご連絡くださいますようお願いいたします。また、ご送付の際にも問題点、現象を書き留めた「PL-B920シリーズお問い合わせFAX」用紙を同封願います。なお、修理にて交換された部品の所有権は(株)デジタルに帰属するものとします。

お問い合わせ先

サービス・リペアセンター 大阪

TEL (06) 6613-1638

FAX (06) 6613-1639



- ・ 以下のサービスの受付窓口は、(株)デジタルの代理店、営業マン、またはサービス・リペアセンターです。料金、お支払い方法については以下を参照してください。

契約保守

年間一定料金を契約を結ぶことにより、不具合(表示デバイスを除く)に対して無償でサービス・リペアセンター修理をするシステムです。

サービス・リペアセンター修理

お客様より修理品をサービス・リペアセンターへ返却していただき、修理をするシステムです。故障した製品を宅配便等でお送りいただき、修理後お返しいたします。この際、送料は送り主負担とさせていただきます。また、梱包は購入時の梱包にて送られることを原則とさせていただきます。購入時の梱包箱がない場合は、ご購入いただいた販売店、当社サービス・リペアセンターへご相談ください。

出張修理

サービスマンを派遣し、現地で修理するシステムです。(修理品をお引き取りし、サービス・リペアセンター修理となる場合があります。)

引取修理

修理品を引取りに伺い、修理後お届けするシステムです。

保証体系

保証期間内 12カ月は無償で修理させていただきます。ただし、保証期間内であっても火災・公害・異常電圧・天災地変など、外部に原因がある故障および使用上の誤り、不当な修理や改造による故障・損傷は有償修理となります。

無償修理

保証期間内の修理品は修理品受付後、5営業日で返却いたします。

部材供給の関係上、5営業日以上の日数が必要な場合は、別途ご連絡させていただきます。

有償修理

保証期間後は有償で修理させていただきます。有償修理の場合は、サービス・リペアセンターよりお見積もりを連絡させていただきます。まことに勝手ながら、お見積もりの連絡後、10営業日以上ご回答のない場合は、未回答返却として未修理状態で返却させていただきます。なお、未回答返却の際は、運送費は着払いとさせていただきますのでご了承ください。

無償修理

保証内容は国内ユーザーの本体の修理(ハードウェア)に限定させていただきます。ソフトウェアの損失に関しては、その原因がハードウェアの故障に起因する、しないに関わらず保証しかねます。

技術ご相談窓口

PLご使用時の技術的なご相談を承ります。

お問い合わせの前に

まずマニュアルの該当するページをご覧ください。

お問い合わせの際には次の点についてお知らせください

- ・氏名
- ・連絡先の電話番号
- ・使用機種
- ・シリアルNo.
- ・使用環境

問題点・現象・操作を行った手順などを、あらかじめ書き留めてからご連絡くださるようお願いいたします。

お問い合わせ先

月～金 9:00～17:00

東京 TEL (03)5821-1105

名古屋 TEL (052)932-4093

大阪 TEL (06)6613-3115

FAXでお問い合わせの場合は、次頁の「PL-B920シリーズお問い合わせFAX」をコピーし、質問事項をご記入のうえ、(株)デジタルまでご送信ください。

株式会社 デジタル
サポートダイヤル宛

場所	東京	名古屋	大阪
FAX	03(5821)1056	052(932)6802	06(6613)5982

PL-B920 シリーズお問い合わせ FAX		年	月	日	枚
ご連絡先					
貴社名	_____	TEL	_____		
ご所属	_____	FAX	_____		
ご氏名	_____	E-Mail	_____		
ご住所 〒	_____				
製品型式	_____	ご購入先	_____		
シリアル	_____	お買上日	_____		
シリアルNo. (本体背面の定格銘板に記載) が記入されていないと質問にお答えできません。					

ご使用環境

<システム構成>

本体 (PL-B920 PL-B921)
 専用ディスプレイ (PL-DU6900 PL-DU7900)
 ディスプレイケーブル (PL-CB200-5M PL-CB200-10M)
 拡張メモリ (PL-EM500 PL-EM128)
 PL-HD220 PL-HDB920-W95 PL-HDB920-NT40 PL-HDB920-W2K
 PL-FD200 PL-FD210 PL-FF210 PL-DK200
 PL-MD200-HU01
 その他 (オプション品、市販品) _____

<使用ソフト環境>

Microsoft Windows®95 プリインストールタイプ
 Microsoft WindowsNT®4.0 プリインストールタイプ
 Microsoft Windows®2000 プリインストールタイプ
 その他 OS _____ Version _____
 アプリケーション _____
 その他 _____

お問い合わせ内容 (エラーメッセージ等は正確に記入してください。)		
デジタル記入欄	処 理	受 付

付録

1. ハードウェア構成
2. RAS機能について
3. システムモニタ
4. システムモニタ /RAS機能API-DLL
5. バックライトコントロールAPI-DLL

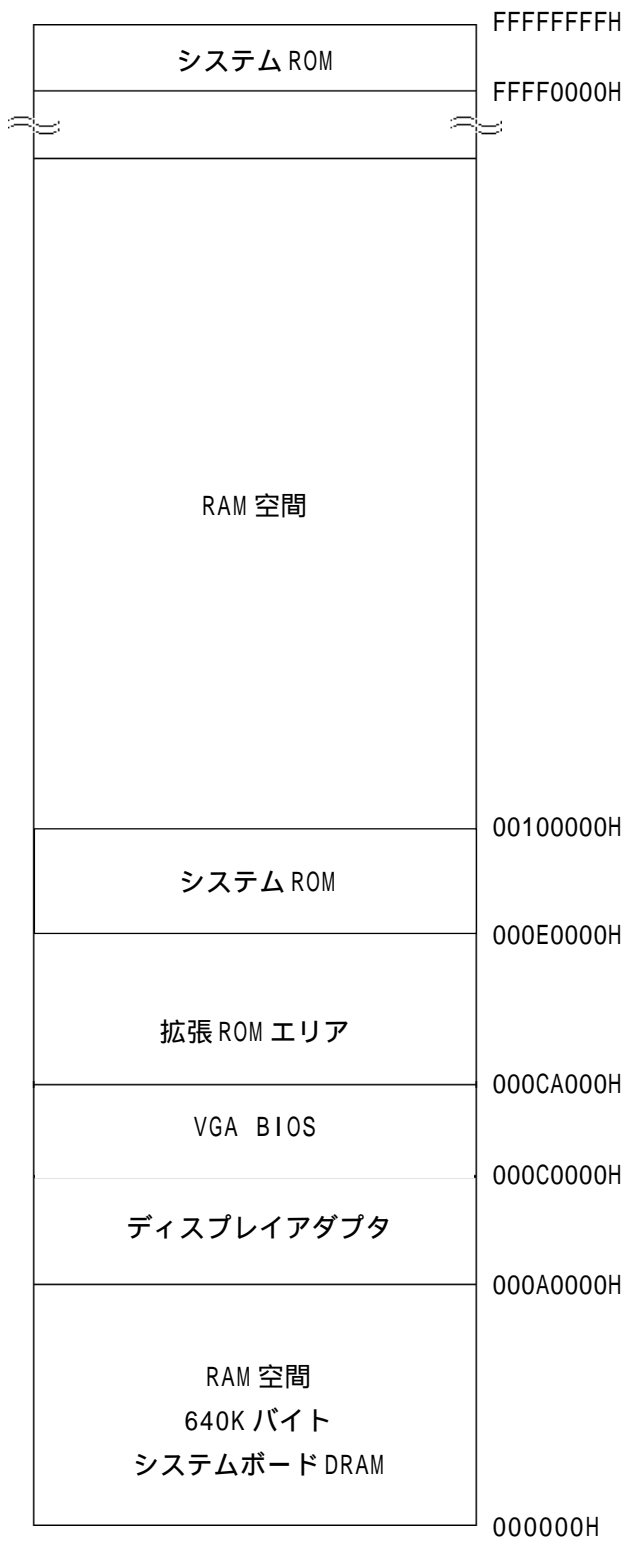
I/Oマップ、メモリマップ、割り込みマップなどのハードウェア構成とRAS機能について説明します。

付 .1 ハードウェア構成

付 .1.1 I/O マップ

アドレス	ATシステムデバイス	システム固有デバイス
0000H-001FH	DMAコントローラ(8237)	
0020H-003FH	割り込みコントローラ(8259A)	
0040H-005FH	システムタイマ(8254)	
0060H-006FH	キーボードコントローラ	
0070H-007FH	RTC、NMIマスク	
0080H-009FH	DMAページレジスタ	
00A0H-00BFH	割り込みコントローラ2(8259A)	
00C0H-00DFH	DMAコントローラ2(8237)	
00F0H-00FFH	数値演算プロセッサ	
01F0H-01FFH	ハードディスク(IDE)	
0200H-0207H	ゲームI/O	
0290H-029FH	リザーブ	
02E8H-02EFH	リザーブ	タッチパネル シリアルポート4(COM4) (専用ディスプレイで使用)
02F8H-02FFH	シリアルポート2(COM2):汎用	
03B0H-03BBH	ビデオコントローラ(VGA)	
03BCH-03BFH	パラレルポート1(LPT1)	
03C0H-03DFH	ビデオコントローラ(VGA)	
03E8H-03EFH	リザーブ	シリアルポート3(COM3)
03F0H-03F7H	フロッピーディスクコントローラ	
03F8H-03FFH	シリアルポート1(COM1):汎用	

付 .1.2 メモリマップ



付.1.3 割り込みマップ



- ・ 割り込み、DMAチャンネルはPCI/ISAのPnPの機能によって変化する場合があります。

ハードウェア割り込み一覧

	要因
NMI	パリティエラーまたはI/Oチャンネル・チェック
IRQ 0	タイマ(チップセット内)
1	キーボード
2	コントローラ2からのカスケード
3	シリアルポート2 (COM2) : 汎用ポート
4	シリアルポート1 (COM1) : 汎用ポート
5	ユーザー使用可
6	フロッピーディスクコントローラ
7	パラレルポート1 (LPT1) : プリンタポート
8	リアルタイムクロック
9	シリアルポート3 (COM3) : 汎用ポート
10	シリアルポート4 (COM4) : タッチパネル
11	ユーザー使用可
12	PS/2マウス
13	数値演算プロセッサ
14	ハードディスク (IDE)
15	ユーザー使用可

- 重要** ・ お客様の設定によってはプラグアンドプレイデバイスである下記デバイスが自動的に割り当てられます。

Display Controller
 SMBus Controller
 Multimedia Device
 Network Controller
 USB Controller

DMA チャンネル一覧

	要因	
DMA 0		8 ビット転送用
1		
2	フロッピーディスクコントローラ	16 ビット転送用
3		
4	コントローラ1へのカスケード	
5		
6		
7		

付 .2 RAS 機能について

付 .2.1 PL の RAS 機能

RAS (Reliability Availability Serviceability) 機能とは、システムの信頼性を向上することを目的に用意された機器監視機能を中心とする様々な機能の総称です。

一般的にサポートされている機能は機器により異なり、PL では RAS 機能として下記の異常監視と外部入力信号をサポートしています。

異常監視	電源電圧異常 冷却ファン回転異常 内部温度異常 ウォッチドッグタイマタイムアップ ソフトミラーディスク異常 ^{*3} ハードミラーディスク異常 ^{*1 *3}
外部入力信号	汎用信号入力 (DIN 2ビット) リモートリセット入力 ^{*2}

重要 ・ 汎用信号入力(DIN)に関しては、信号レベルを1.5S以上保持しないと検出できない場合があります。

また、PL では上記異常発生および外部信号入力時のアラーム処理出力として、下記の外部出力信号と各種処理機能をサポートしています。

外部出力信号	汎用信号出力 (DOUT 1ビット) アラーム出力 (1点) ランプ出力 (1点)
各種処理機能	LEDインジケート (2色発光 1点) ポップアップメッセージ出力 ブザー出力 システムシャットダウン処理 システムリセット

さらにPLでは添付のシステムモニタ(ソフトウェアユーティリティ)を使用することにより、上記の異常監視項目や外部入力信号ごとに監視機能の有効無効およびアラーム処理内容を設定できます。**参照** 付 .3 システムモニタ

また、システムモニタに他のアプリケーションから利用するためのダイナミックリンクライブラリ (API-DLL) を用意しています。

*1 ハードミラーディスク異常については監視機能は常に有効で、異常検出時LEDは橙色と緑色の点滅表示します。

*2 リモートリセットについては入力の有効無効設定は可能ですが、強制的にハードウェアリセットがかかるため、アラーム出力状態の設定はできません。

*3 ハードミラーディスク、ソフトミラーディスクは別途購入が必要です。

付 .2.2 RAS 機能詳細

PL の RAS 機能詳細を示します。

異常監視

電源電圧異常

PL の内蔵電源および内部での CPU 供給電源の状況を監視します。

冷却ファン回転異常

PL 本体の電源冷却ファンおよび CPU 冷却ファンの回転数を監視します。

内部温度異常

PL 本体の内部温度および CPU 周辺の温度を監視します。

上記3つの異常検知レベルおよび有効無効はシステムのセットアップで設定します。異常検知レベル設定の詳細については[参照](#) 5.2.10 PC Health Status をご覧ください。

システムモニタでもこれらの異常監視の有効無効および異常処理内容を設定できます。

ウォッチドッグタイマタイムアップ

内蔵の RAS 機能専用プログラマブルタイマに CPU からタイムアップカウント値を書き込み、CPU から定期的にカウント値のクリアを繰り返すことによって CPU の正常動作を監視します。CPU からのカウント値クリアが停止し、タイマがオーバーフローした場合に異常検知されます。

システムモニタで本機能の有効無効および異常処理内容を設定します。

ソフトミラーディスク異常

オプションのソフトミラーディスクによりハードディスクの異常を検出します。

ハードミラーディスク異常

オプションのミラーディスクにディスククラッシュなどのエラーが発生した場合、LED インジケータで異常を知らせます。

外部入力信号

PL 本体の RAS インターフェイスコネクタに下記の入力信号が用意されています。

汎用信号入力 (DIN)

外部機器の異常検知用に用意された汎用デジタル入力です。入力は 2 ビット用意されていません。

システムモニタで本信号の有効無効および処理内容を設定します。

リモートリセット入力

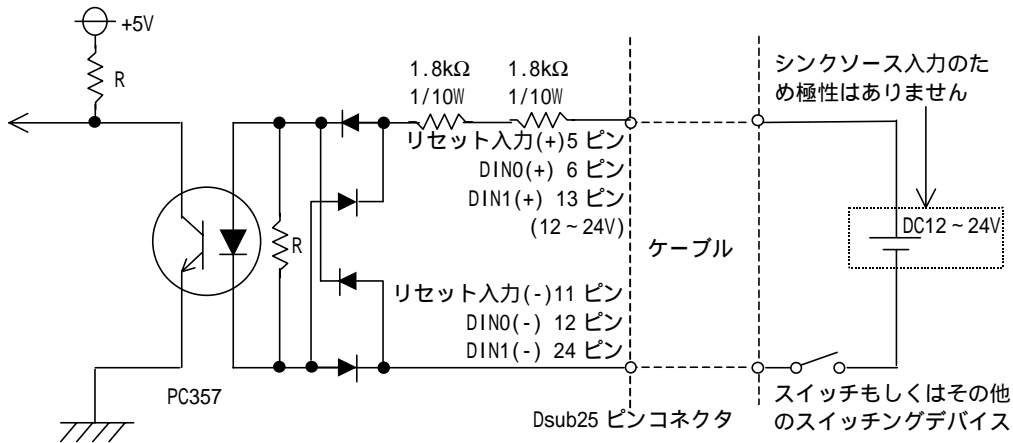
外部機器による PL のハードウェアリセット信号です。本信号が有効になった場合に強制的にハードウェアリセットがかかります。

システムモニタで本信号の有効無効を設定します。

入力電圧	DC12V ~ 24V
入力電流	7mA
動作電圧	ON電圧: 9V (min)、OFF電圧: 3V (max)
絶縁方式	フォトカプラによる絶縁

(インターフェイス回路)

(接続例)



- 重要**
- 汎用信号入力 (DIN) は、入力レベルを 1.5S 以上保持してください。1.5S 以下では検出できないことがあります。
 - 端子間の電圧値は、入力電圧で決められた範囲内で使用してください。入力電圧範囲を超えますと故障の原因となります。
 - シンクソース入力のため、D(-)、RESET(-) が正極、D(+)、RESET(+) が負極となっても問題ありません。この場合も、上記入力電圧範囲内で使用してください。



- MEMO**
- コネクタピン配列については 2.3.7 RAS インターフェイスをご覧ください。

外部出力信号

PL 本体の RAS インターフェイスコネクタに下記の出力信号が用意されています。

汎用信号出力 (DOUT)

本信号は、外部機器にシステムの状態を通知するために準備されたデジタル出力信号です。
システムモニタの API-DLL でアプリケーションからコントロールできます。

アラーム出力 (1 点)

ランプ出力 (1 点)

これらの信号は、外部機器にシステムの状態を通知するために準備された汎用デジタル出力です。

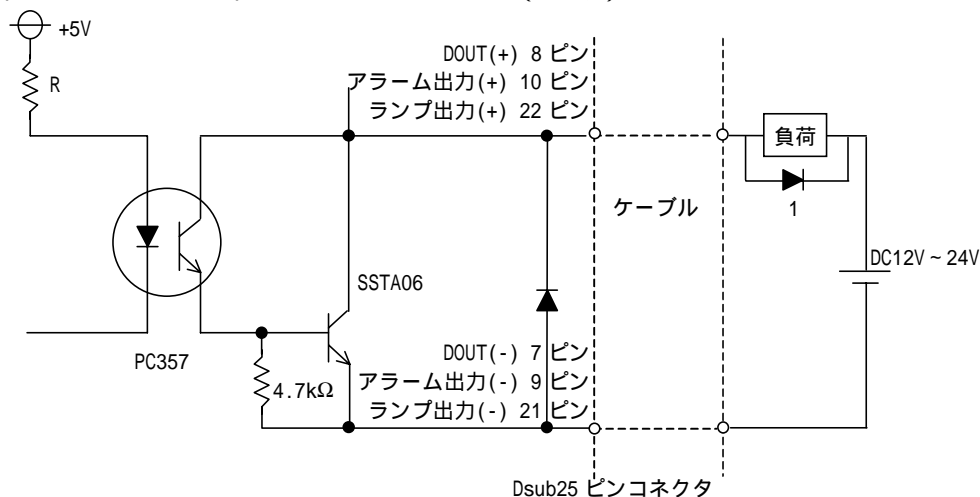
システムモニターで出力の有効無効の設定が可能です。

なお、アラーム出力を有効にした場合は LED インジケートも同時に橙色に点灯します。

定格負荷電圧	DC12V ~ 24V
最大負荷電流	100mA/点
端子間最大降下電圧	1.5V (負荷電流100mA時)
絶縁方式	フォトカプラによる絶縁

(インターフェイス回路)

(接続例)



- 重要**
- ・ 最大負荷電流内で使用してください。最大負荷電流を超えて使用すると故障の原因となります。
 - ・ 負荷の電流値および電圧値は、端子間電圧を加味したうえで設計してください。負荷電流を大きくとりますと、端子間に最大 1.5V の電圧降下が生じます。
 - ・ 誘導性負荷を接続する場合は上図 1 の保護用ダイオードを接続してください。



- ・ コネクタピン配列については 2.3.7 RAS インターフェイスをご覧ください。

各種処理機能

PLでは下記の状態通知処理を行うことができます。

LED インジケート

電源のON/OFFを表示するパワーランプと共用化された2色発光LEDで、下記の発光色でシステムの状態を通知します。PL-B920シリーズのLEDは本体側面にあります。DUを接続する場合は、DUの前面パネル左下部にあります。

発光色	システム状態	出力条件
緑色 点灯	正常動作中（電源ON）	無し
橙色 点灯	何らかのRAS異常発生	システムモニタでアラーム出力の設定が有効
橙色/緑色 点滅	ソフトミラーディスク異常発生 ハードミラーディスク異常発生	無し

ポップアップメッセージ出力

Windowsのポップアップメッセージでシステムの状態を通知する機能です。

システムモニタで表示の有効無効を設定します。

ブザー出力

PLの内蔵スピーカの出力にてシステムの状態を通知する機能です。

システムモニターで出力の有効無効を設定します。

システムシャットダウン処理

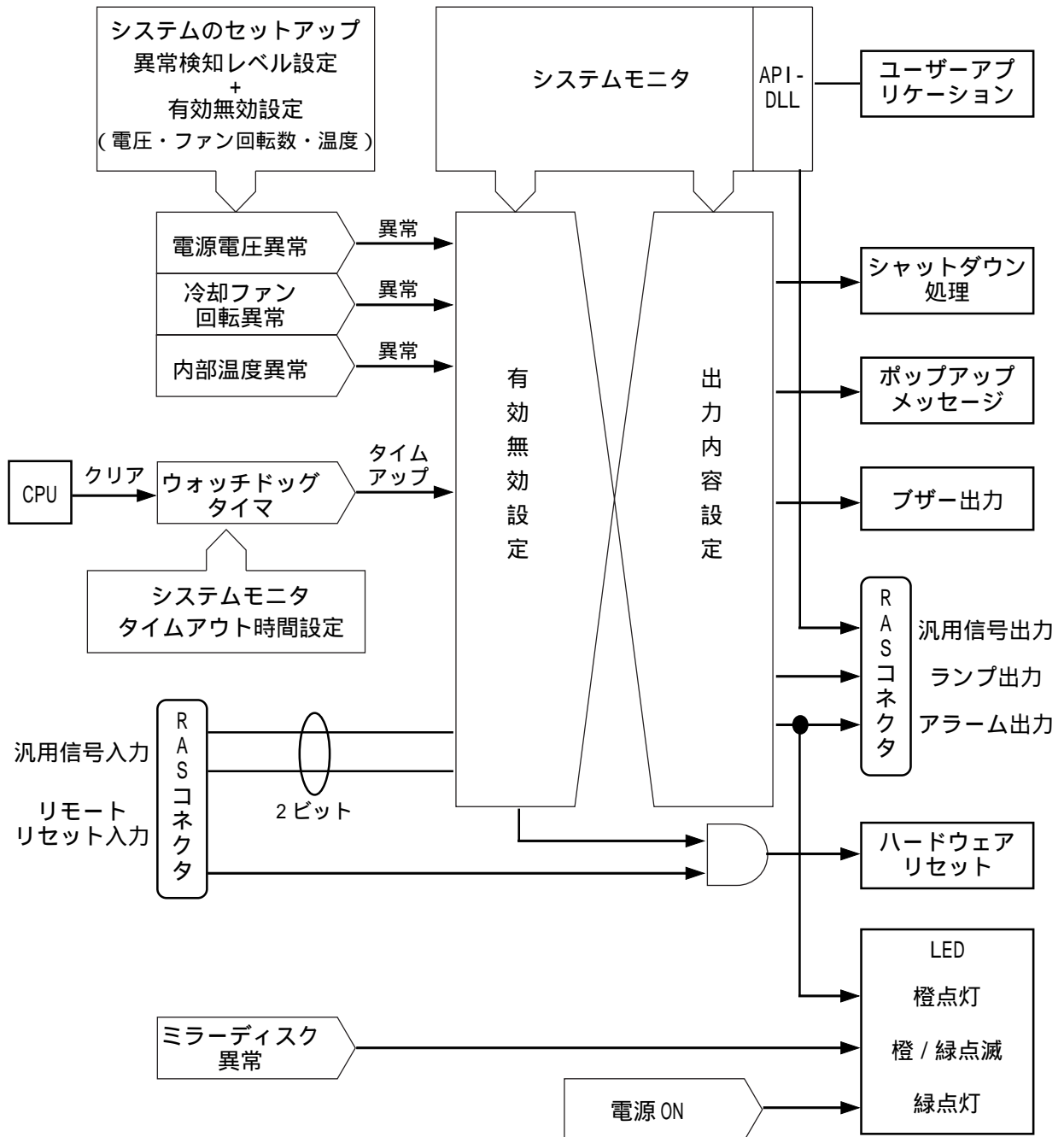
OSのシャットダウンを行う機能です。

システムモニタで本処理の有効無効を設定します。

システムリセット

ウォッチドッグタイマがタイムアップした場合にシステムをリセットする機能です。

付 .2.3 RAS 機能概念図

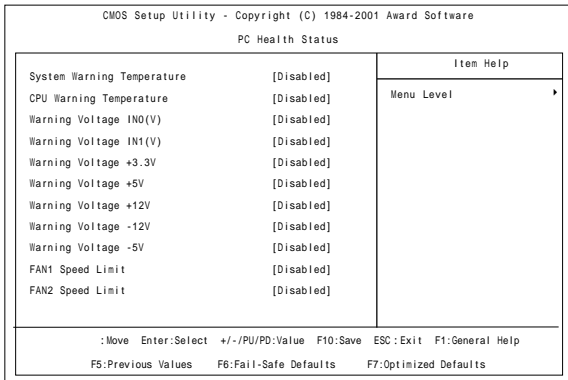


付 .3 システムモニタ

付 .3.1 設定方法

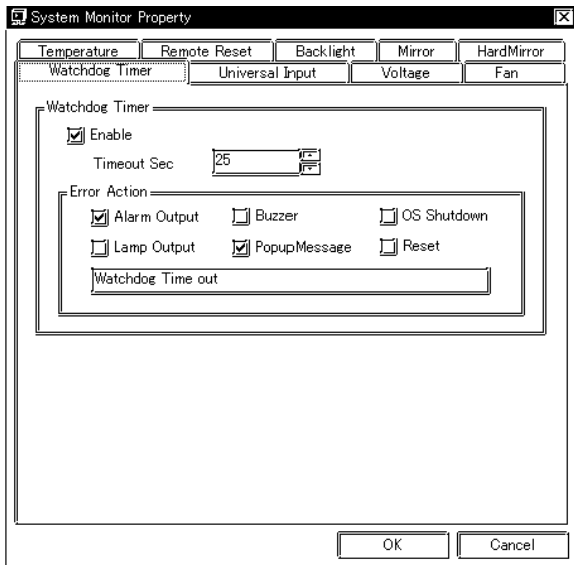
システムモニタ /RAS 機能を使用する為には、次のステップで設定を行ってください。

システム情報の設定

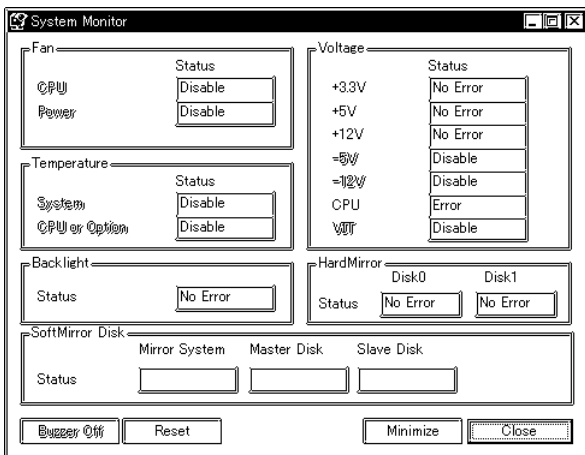


PC Health Status メニューで各監視機能の有効 / 無効および有効範囲を設定します。

アプリケーションでの設定



OSを起動し[スタート]->[プログラム]->[System Monitor]->[System Monitor Property]を起動し、システムモニタ / RAS イベント発生時の動作を設定します。



[スタート]->[プログラム]->[System Monitor]->[System Monitor]を起動することにより、監視することができます。

付 .3.2 システムモニタプロパティの設定(PL_Wps.exe)

PC Health Statusメニューで設定した各監視機能の有効範囲を越えた場合の動作の設定します。各機能に対して以下の動作設定が可能です。

：設定可能

×：設定不可能

機能 \ 動作	Alarm Output	Lamp Output	Buzzer	Popup Message	OS Shutdown	Reset
Watchdog Timer						
Universal Input						×
Voltage						×
Fan						×
Temperature						×
Remote Reset ^{*1}	×	×	×	×	×	
Backlight ^{*2}					×	×
Mirror					×	×
HardMirror						×

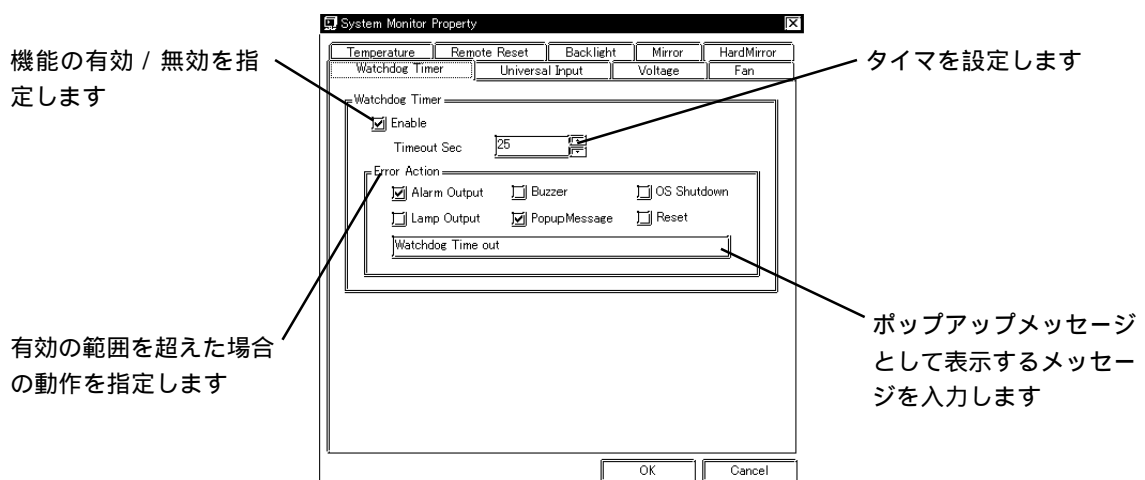
*1 システムモニタプロパティでEnabledを指定すると、Resetと同じ動作となります。

*2 PL-B920シリーズでは設定できません。

各動作の内容を下記に示します。

項目	動作内容
Alarm Output	RASインターフェイスのアラーム出力(9番-10番)から信号を出力します。
Lamp Output	RASインターフェイスのランプ出力(21番-22番)から信号を出力します。
Buzzer	警告音としてBEEP音を鳴らします。(OS Shutdownがチェックされている場合を除きます。)
Popup Message	エラーメッセージをポップアップメッセージで表示します。(画面上にポップアップします。)
OS Shutdown	OSを終了します。終了確認メッセージが表示する設定と強制終了設定ができます。デフォルトは終了確認メッセージを表示します。
Reset	ハードウェアをリセットします。強制リセットします。
Enable	各監視設定を許可します。

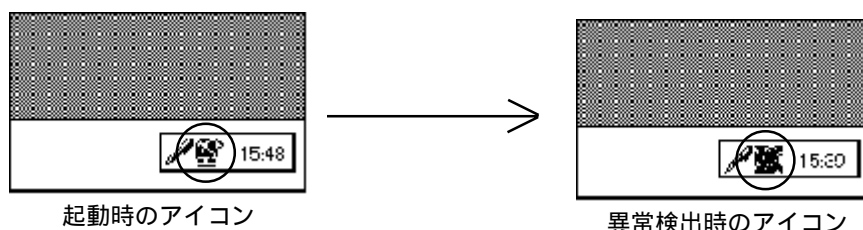
システムモニタプロパティの設定画面の概要を示します。



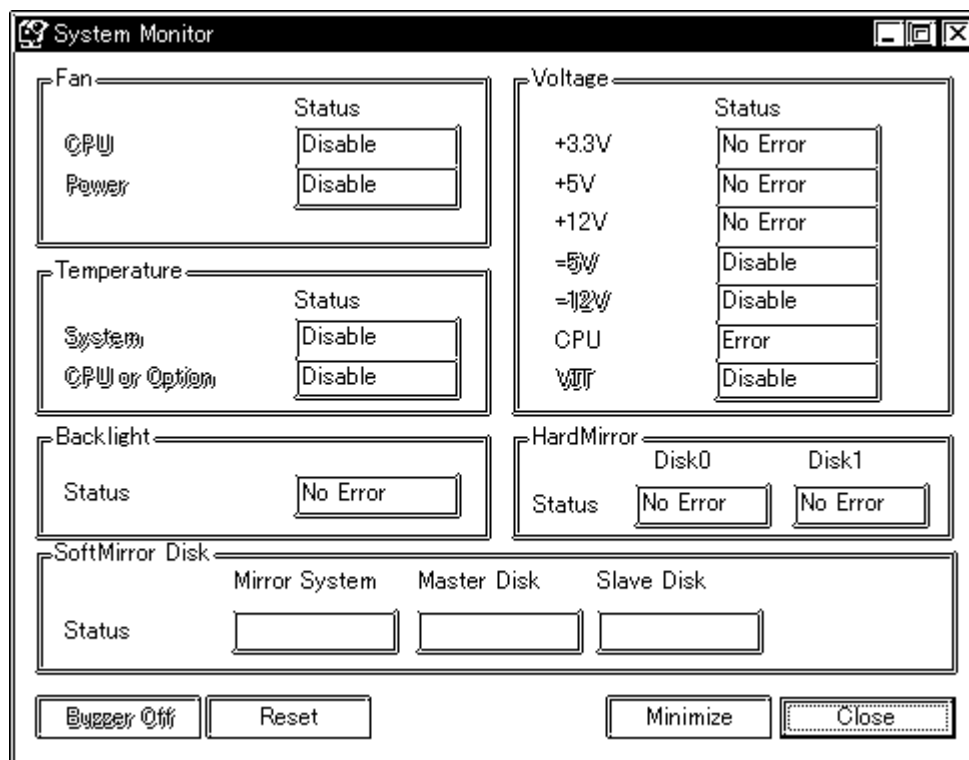
付 .3.3 システムモニタの動作(PL_Smon.exe)

システムモニタの起動直後は、システムモニタ画面は表示されず、アイコンがシステムトレイに格納された状態となります。

異常を検出した場合、システムモニタプロパティで設定された「動作」を行い、システムトレイのアイコンが「x」マークの異常ありを示すアイコンに変わります。システムトレイのアイコンが異常ありに変化した場合は、システムトレイのアイコンをダブルクリックし異常内容を確認してください。



システムモニタ画面を以下に示します。



システムモニタ画面

システムモニタ画面下部には「Buzzer Off」「Reset」「Minimize」「Close」のボタンがあり、以下の機能を持ちます。

ボタン	動作
Buzzer Off	通常動作のブザーを停止
Reset	通常動作およびシステムモニタ内部での異常状態保持クリア
Minimize	システムモニタをアイコン化
Close	システムモニタ終了

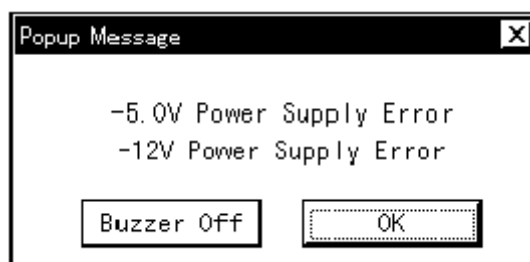
システムモニタ画面内ではファン / 温度 / 電圧 / バックライト / ハードミラー / ソフトミラーの各監視要素について、それらが正常であるか異常であるか、または非監視であるかを表示します。表示するステータスには以下のものがあります。

表示	意味
No Error	正常
Error	異常
Disable	監視しない

それぞれの監視要素について異常を検出した場合、および外部入力(Universal Input)からの入力を検出した場合、システムモニタプロパティで設定された通知動作(Error Action)を行います。参照 付 .3.2 システムモニタプロパティの設定

通知動作は、異常 / 入力を検出した時、それぞれの監視要素について1回のみ行われます。

+3.3V 電圧と+5.0 電圧を例に上げると、電圧監視に関してポップアップメッセージを選択していた場合、+3.3V 電圧が異常となると、+3.3V 異常を示すポップアップメッセージが表示されます。「OK」を押してメッセージ画面を閉じるとその後+3.3V異常に対するメッセージは表示されませんが、+5.0V電源が異常となれば+5.0V異常を示すポップアップメッセージが表示されます。ポップアップメッセージは、エラーになった監視要素とエラー内容を表示します。ブザーを選択していた場合は、ポップアップメッセージの「Buzzer OFF」ボタンを押すと、ブザーを停止することができます。「OK」ボタンを押すとポップアップメッセージを閉じます。



ポップアップメッセージの出力画面

OS Shutdownを選択した場合には、ユーザに特に許可を求めずにシャットダウン処理に入ります。

通常時にシステムモニタ画面を表示し、現在の状態を確認する場合は、システムトレイ内のアイコンをダブルクリックすることによりシステムモニタ画面を表示します。

警告動作としてブザーが鳴った場合、システムモニタ画面内に通常は非表示の「Buzzer Off」ボタンが表示されます。ポップアップメッセージが表示されている場合にはポップアップメッセージ画面も「Buzzer Off」ボタンが表示されます。

重要

- 一度異常を検知すると、システムモニタは「異常」状態を保持します(異常状態を示すアイコン表示)この状態から復帰するためには、システムモニタ画面の「Reset」ボタンを押すか、一度PL本体の電源を切り、その異常要因を取り除くメンテナンス作業をした後、電源を再投入する必要があります。

付 .3.4 メッセージ

システムモニタおよび、システムモニタプロパティにて表示されるエラーメッセージ、終了時のメッセージ内容を表記します。

システムモニタ

異常時ポップアップメッセージ

Error ActionでPopup Messageを有効にし、エラーが発生した場合、出荷状況では以下のメッセージがポップアップメッセージの出力画面に表示されます。

エラー発生場所	メッセージ
CPU電圧	"CPU Power Supply Error"
電圧+3.3V	" +3.3V Power Supply Error"
電圧+5.0V	" +5V Power Supply Error"
電圧+12V	" +12V Power Supply Error"
電圧-12V	" -12V Power Supply Error"
電圧-5V	" -5V Power Supply Error"
CPU電圧 2	"VIT Power Supply Error"
Power FAN	"Power FAN Error"
CPU FAN	"CPU or OPTION FAN Error"
温度 System	"System Temperature Error"
温度 CPU or Option	"CPU Temperature Error"
Universal Input 0	"Universal Input 0"
Universal Input 1	"Universal Input 1"
ウォッチドッグ	"Watch Dog Timer Error"
ソフトミラー	"A Mirror disk error occurred"
ハードミラー	"A Mirror disk error occurred"
バックライト	"Back Light Blowout Error"

ドライバ 非動作エラー

"The system monitor driver not found."

"Install the latest driver."

ドライババージョンエラー

"The old system monitor driver version."

"Update the driver."

2重起動メッセージ

"System monitor has started. "

"Terminate the system monitor in starting."

終了確認メッセージ

"The system monitor is terminated."

"Are you sure?"

システムモニタプロパティ

2重起動メッセージ

"System monitor property has started."

"Terminate the system monitor property in starting."

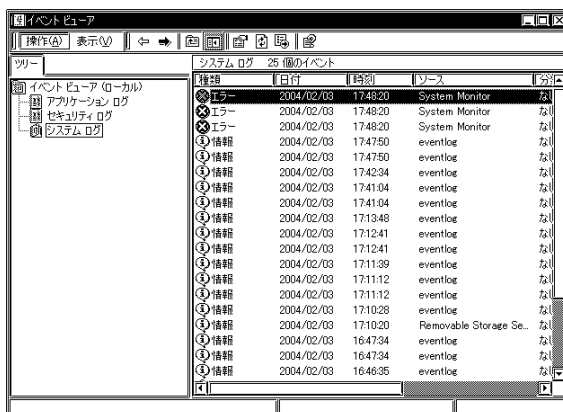
終了確認メッセージ

"Save Changes to the registry?"

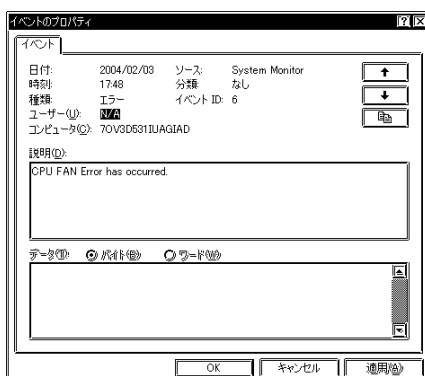
付 .3.5 イベントビューアを使用したエラーの表示

エラー発生場所とエラー発生時の動作はシステムログにエラーイベントとして記録されます。エラーイベントの内容はイベントビューアで確認します。

エラーメッセージの表示



[コントロールパネル]->[管理ツール]->[イベントビューア]を起動し、[システムログ]を選択します。



System Monitorのエラーを選択し、[プロパティ]アイコンをクリックします。[イベントのプロパティ]ダイアログボックスの[説明]にエラーメッセージが表示されます。

エラー発生場所

イベントビューアで表示されるエラー発生場所は次のとおりです。

エラー発生場所	エラーメッセージ
+3.3V	+3.3V Error has occurred.
+5.0V	+5.0V Error has occurred.
+12V	+12V Error has occurred.
-12V	-12V Error has occurred.
-5.0V	-5.0V Error has occurred.
CPU valtage	CPU voltage Error has occurred.
Vit valtage	Vit valtage Error has occurred.
CPU FAN	CPU FAN Error has occurred.
Power FAN	Power FAN Error has occurred.
CPU Temp	CPU Temperature Error has occurred.
System Temp	System Temperature Error has occurred.
Universal Input 0	Universal Input 0 Error has occurred.
Universal Input 1	Universal Input 1 Error has occurred.
Watch Dog Timer	Watch Dog Timer Error has occurred.
Backlight	Backlight Error has occurred.
Soft Mirror	Mirror Disk Error has occurred.
Hard Mirror	Mirror Disk Error has occurred.

エラー発生時の動作

イベントビューアで表示されるエラー発生場所は次のとおりです。



- ・ 表中の はエラー発生場所を表します。
- ・ エラー発生時の動作はシステムモニタプロパティで設定します。

エラー発生時の動作	エラーメッセージ
Buzzer	Buzzer has sounded because of error.
Popup Message	Popup message has been shown because of error.
OS Shutdown	Window has been shut down because of error.
ALARM	ALARM has output because of error.
LAMP	LAMP has output because of error.

+3.3V にエラーが発生してブザーが鳴った場合、イベントビューアには「+3.3V Error has occurred.」と「Buzzer has sounded because of +3.3V error.」の2つのエラーが表示されます。

付 .4 システムモニタ /RAS 機能 API-DLL

付 .4.1 動作環境

システムモニタ /RAS機能をPL-X920シリーズ上で動作させるためのダイナミックリンクライブラリ(API-DLL)について説明します。

API-DLLは、アプリケーションからシステムモニタ /RAS 機能を「システムモニタ /RAS デバイスドライバ」経由でアクセスするためのインターフェースを提供します。アプリケーションは、このDLLを経由し、以下の機能を使用することが可能になります。

1. ドライバのバージョン管理
2. システムモニタ監視状態
3. 監視用パラメータ取得(電圧、ファン、温度)
4. システムモニタ現在情報(電圧、ファン、温度)
5. ウォッチドッグパラメータ
6. 警告処理
7. 汎用入力処理
8. リセット処理
9. ミラーリング処理
10. イベント処理

オペレーティングシステム

CD-ROMに付属のAPI-DLLが動作するOSは以下のとおりです。

- ・Microsoft Windows®95
- ・Microsoft Windows®98
- ・Microsoft WindowsNT®4.0
- ・Microsoft Windows®2000

また、それぞれのOS用の「システムモニタ /RASデバイスドライバ」が動作していなければなりません。

対応言語

- ・Microsoft Visual C
- ・Microsoft Visual C++
- ・Microsoft Visual Basic

必要ファイル

この DLL を使用するためには、各開発言語毎に以下のファイルが必要です。

・Visual C

ファイル名	説明
PL_locif.h	ドライバインタフェイス定義インクルードファイル
PL_loc.LIB	ライブラリ定義ファイル
PL_loc.dll	ダイナミックリンクライブラリファイル

・Visual C++

ファイル名	説明
PL_locif.h	ドライバインタフェイス定義インクルードファイル
PL_local.h	CPL_localクラス定義インクルードファイル
PL_loct.h	CPL_loctクラス定義インクルードファイル
PL_loc.LIB	ライブラリ定義ファイル
PL_loc.dll	ダイナミックリンクライブラリファイル
PL_Smiloct.h	CPL_Smiloctクラス定義インクルードファイル (ソフトミラー使用時のみ)

* インクルードするヘッダファイルの順番は以下の通りです。

```
#include PL_locif.h
```

```
#include PL_loct.h
```

PL_local.h は自動でインクルードされるので、直接インクルードしないでください。

・Visual Basic

ファイル名	説明
PL_loc.bas	ドライバインタフェイス定義ファイル
PL_loc.LIB	ライブラリ定義ファイル
PL_loc.dll	ダイナミックリンクライブラリファイル

Dynamic Link Library(DLL)

作成したアプリケーションから PL_loc.dll を使用するために、以下の位置に DLL を格納する必要があります。

OS	位置
Windows95/Windows98	C:\%Windows%\System
WindowsNT4.0/Windows2000	C:\%Winnt%\System32

付 .4.2 クラス内容

CPL_loctl クラス

CPL_loctl クラスはCPL_loctl クラスでデバイスドライバアクセスするためのパラメータをセットします。

キーワード	型	変数名	説明
public	HANDLE	m_Drvhandle	デバイスドライバハンドル

CPL_locall クラス

CPL_loctl でセットされたパラメータを使用し、DeviceIoControl (ドライバアクセス関数) を呼び出します。

ただし、このクラスはCPL_loctl から継承されているので直接使用することはありません。

キーワード	型	変数名	説明
public	HANDLE	m_h	デバイスドライバハンドル
public	LONG	m_long	実行する操作の制御コード
public	void *	m_ibp	入力データバッファアドレス
public	ULONG	m_ibsize	入力データバッファサイズ
public	void *	m_obp	出力データバッファアドレス
public	ULONG	m_obsize	出力データバッファサイズ
public	DWORD	m_retsize	実際出力バイト数のアドレス
public	LPOVERLAPPED	m_ovlp	オーバーラップ構造体のアドレス

CPL_Smiocctl クラス

CPL_Smiocctl クラスは、CPL_Smiocctl クラスでデバイスドライバアクセスをするためのパラメータをセットします。

ソフトミラードライバを使用する場合にのみ、使用します。

キーワード	型	変数名	説明
public	HANDLE	m_Drvhandle	デバイスドライバハンドル

付 .4.3 Visual C 用関数仕様一覧

関数名	説明
InitIoctl	CPL_Ioctlオブジェクト作成
EndIoctl	CPL_Ioctlオブジェクト破棄
GetDrvHandle	ドライバハンドル取得
CloseDrvHandle	GetDrvHandle取得ハンドル破棄
GetDrvVersion	ドライババージョン取得
GetMonitorSetup	モニタ許可 / 禁止設定取得
GetVoltParam	電圧監視用パラメータ取得
GetCurrentVolt	現在電圧値取得
GetFanParam	FAN監視用パラメータ取得
GetCurrentFan	現在FAN値取得
GetTempParam	温度監視用パラメータ取得
GetCurrentTemp	現在温度値取得
SetWdtCounter	ウォッチドックタイマカウンタ値設定
GetWdtCounter	ウォッチドックタイマカウンタ取得
SetWdtMask	ウォッチドックタイマタイムアウト時の警告マスク設定
GetWdtMask	ウォッチドックタイマタイムアウト時の警告マスク取得
StartWdt	ウォッチドックタイマ開始
StopWdt	ウォッチドックタイマ停止
RestartWdt	ウォッチドックタイマ再開
RunningWdt	ウォッチドックタイマ動作状況取得
SetWarningOut	警告出力設定
GetWarningOut	警告出力取得
GetUniversalIn	汎用入力取得
ClearUniversalIn	汎用入力ラッチ状態解除
SetUniversalInMask	汎用入力マスク設定
GetUniversalInMask	汎用入力マスク取得
SetResetMask	リセットマスク設定
GetResetMask	リセットマスク取得
SetIdeErr	ミラーリングエラー (ソフト) 設定
GetIdeErrHard	ミラーリングエラー (ハード) 取得
GetEvent	エラーイベント取得
ClearEvent	エラーイベント消去
StartInsideBuzzer	内部Buzzer開始
StopInsideBuzzer	内部Buzzer停止
ChkInsideBuzzer	内部Buzzer状態チェック
GetWdtTimeout	ウォッチドックタイマのタイムアウト状態取得
ClearWdtTimeout	ウォッチドックタイマのタイムアウト状態クリア
SetWarningDOUT	警告出力DOUT設定
GetWarningDOUT	警告出力DOUT取得
GetSmiDrvHandle	SoftMirror ドライバハンドル取得
CloseSmiDrvHandle	SoftMirror ドライバハンドル破棄
GetSmiAryStatus	SoftMirror Array Status 取得
GetSmiDevStatus	SoftMirror Device Status 取得
SetWdtResetMask	ウォッチドックタイマのリセットマスク設定
GetWdtResetMask	ウォッチドックタイマのリセットマスク取得

付 .4.4 Visual C 用関数仕様詳細

InitIoctl

- ・呼び出し形式 void WINAPI InitIoctl(void)
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 CPL_Ioctlオブジェクトを作成する。作成されたオブジェクトはEndIoctl関数が呼ばれるまで破棄されない。
- ・例 InitIoctl();

EndIoctl

- ・呼び出し形式 void WINAPI EndIoctl(void)
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 InitIoctl関数で作成したオブジェクトを破棄する。
- ・例 EndIoctl();

GetDrvHandle

- ・呼び出し形式 int WINAPI GetDrvHandle(HANDLE * pHndI)
- ・戻り値 0:正常
1:エラー
- ・引数 (I/O) HANDLE *pHndI デバイスドライバハンドルへのポインタ
- ・処理概要 デバイスドライバとのやり取りを行なうためのデバイスドライバハンドルを取得する。
- ・例 int ret;
HANDLE hndI;
ret = GetDrvHandle(&hndI);



- ・ システムモニタ/RASデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

CloseDrvHandle

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI CloseDrvHandle(void)
- ・戻り値 TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 GetDrvHandle関数で取得したハンドルを破棄する。
- ・例 BOOL ret;
// ハンドル破棄
ret = CloseDrvHandle();

GetDrvVersion

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetDrvVersion(int *pMajor, int *pMinor)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I/O) int *pMajor バージョン情報(Major,0 ~ 99)へのポインタ
 (I/O) int *pMinor バージョン情報(Minor,0 ~ 99)へのポインタ
- ・処理概要 ドライババージョン情報を取得する。
- ・例 BOOL ret;
 int Major, Minor;
 ret = GetDrvVersion(&Major, &Minor);



- ・バージョンが1.10の場合は、
Major:1 (10進数)
Minor:10 (10進数)
となります。

GetMonitorSetup

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetMonitorSetup(int Selector, int *pSetup)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I) int Selector 取得パラメータ
 MONITOR_VOLT_CPU CPU コア電圧
 MONITOR_VOLT_P33 +3.3V 電圧
 MONITOR_VOLT_P50 +5.0V 電圧
 MONITOR_VOLT_P12 +12V 電圧
 MONITOR_VOLT_M12 -12V 電圧
 MONITOR_VOLT_M50 -5.0V 電圧
 MONITOR_TEMP_SYSTEM SYSTEM 温度
 MONITOR_TEMP_CPU CPU 温度
 MONITOR_TEMP_OPT OPTION 温度
 MONITOR_FAN_CPU CPU FAN
 MONITOR_FAN_POWER POWER FAN
 MONITOR_FAN_OPT OPTION FAN
 MONITOR_VOLT_VIT CPU コア電圧 2

 (I/O) int *pSetup 取得データへのポインタ
 0:Disable
 1:Enable
- ・処理概要 現在のモニタ許可 / 禁止状態を取得する。
- ・例 BOOL ret;
 int Setup;
 // CPU コア電圧セットアップ状態取得
 ret = GetMonitorSetup(MONITOR_VOLT_CPU, &Setup);

GetWarningOut

- ・呼び出し形式 `BOOL WINAPI GetWarningOut (int Selector, int *pWarnOut)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数

(I) int Selector	設定項目
	WARNING_LAMP LAMP
	WARNING_ALARM ALARM
(I/O) int *pWarnOut	出力状態へのポインタ
	OUTPUT_OFF 出力 OFF
	OUTPUT_ON 出力 ON
- ・処理概要
現在の設定項目(LAMP,ALARM)の警告状態を取得する。
- ・例


```

BOOL ret;
int WarnOut;
//LAMP の出力状態取得
ret = GetWarningOut (WARNING_LAMP, &WarnOut);
//ALARM の出力状態取得
ret = GetWarningOut (WARNING_ALARM, &WarnOut);

```

GetUniversalIn

- ・呼び出し形式 `BOOL WINAPI GetUniversalIn (int Selector, int *pUniIn)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数

(I) int Selector	対象ポート
	PORT_UNI0 Universal Input 0
	PORT_UNI1 Universal Input 1
(I/O) int*pUniIn	入力状態へのポインタ
	INPUT_OFF 入力なし
	INPUT_ON 入力あり
- ・処理概要
対象ポート(Universal Input 0, Universal Input 1)の入力状態を取得する。
- ・例


```

BOOL ret;
int UniIn;
//Universal Input 0 の入力状態取得
ret = GetUniversalIn(PORT_UNI0, &UniIn);
//Universal Input 1 の入力状態
ret = GetUniversalIn(PORT_UNI1, &UniIn);

```


ClearUniversalIn

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI ClearUniversalIn (int Selector)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 (1) int Selector 対象ポート
 PORT_UNI0 Universal Input 0
 PORT_UNI1 Universal Input 1
- ・処理概要 対象ポート(Universal Input 0, Universal Input 1)の入力状態を
 キャンセルする。
- ・例 BOOL ret;
 //Universal Input 0の入力状態をキャンセルする
 ret = ClearUniversalIn(PORT_UNI0);
 //Universal Input 1の入力状態をキャンセルする
 ret = ClearUniversalIn(PORT_UNI1);

SetUniversalInMask

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI SetUniversalInMask (in Selector, int Mask)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 (1) int Selector 対象ポート
 PORT_UNI0 Universal Input 0
 PORT_UNI1 Universal Input 1

 (1) int Mask マスク情報
 MASK_OFF マスク解除
 MASK_ON マスク
- ・処理概要 対象ポート(Universal Input 0, Universal Input 1)のマスク情報を
 設定する。
- ・例 BOOL ret;
 //Universal Input 0をマスク解除
 ret = SetUniversalInMask(PORT_UNI0, MASK_OFF);
 //Universal Input 1をマスク
 ret = SetUniversalInMask(PORT_UNI1, MASK_ON);

SetIdeErr

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI SetIdeErr (int IdeErr)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (1) int IdeErr エラー出力情報
 IDE_ERROR_OFF エラー出力しない
 IDE_ERROR_ON エラー出力する
- ・処理概要 ソフトウェア制御での IDE エラー出力を設定する。
- ・例 BOOL ret;
 //IDE エラー出力しないように設定
 ret = SetIdeErr(IDE_ERROR_OFF);

GetIdeErrHard

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetIdeErrHard(int Selector, int *pIdeErr)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (1) int Selector 取得パラメータ
 IDE_ERROR_1 IDE_ERR1
 IDE_ERROR_2 IDE_ERR2
 (I/O) int *pIdeErr エラー信号へのポインタ
 IDE_ERROR_OFF 正常
 IDE_ERROR_ON エラー
- ・処理概要 現在のハードウェアの出力する IDE エラー信号を取得する。
- ・例 BOOL ret;
 int IdeErr;
 // IDE_ERR1 の信号取得
 ret = GetIdeErrHard(IDE_ERROR_1, &IdeErr);

GetEvent

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetEvent (int Selector, int *pEvent)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I) int Selector 取得パラメータ

EVENT_VOLT_CPU	CPU コア電圧
EVENT_VOLT_P33	+3.3V
EVENT_VOLT_P50	+5.0V
EVENT_VOLT_P12	+12V
EVENT_VOLT_M12	-12V
EVENT_VOLT_M50	-5.0V
EVENT_VOLT_VIT	CPU コア電圧 2
EVENT_FAN_CPU	CPU FAN
EVENT_FAN_POWER	POWER FAN
EVENT_FAN_OPT	OPTION FAN
EVENT_TEMP_SYSTEM	SYSTEM 温度
EVENT_TEMP_CPU_OPT	CPU or OPTION温度
EVENT_UNI_IN0	Universal Input 0
EVENT_UNI_IN1	Universal Input 1
EVENT_WDT_TIMEOUT	Watchdog Timeout
- (I/O) int *pEvent エラーイベント情報へのポインタ

ERROR_EVENT_OFF	エラーイベントなし
ERROR_EVENT_ON	エラーイベントあり
- ・処理概要 マシンの電圧、FAN、温度の異常、また、Universal Input 動作の情報 (イベント)、Watchdog Timeout 情報をチェックする。
- ・例 BOOL ret;
 int Evnet;
 //CPU コア電圧のエラーイベント情報取得
 ret = GetEvent(EVENT_VOLT_CPU, &Event);

ClearEvent

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI ClearEvent (int Selector)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (1) int Selector エラーイベントキャンセル対象パラメータ

EVENT_VOLT_CPU	CPU コア電圧
EVENT_VOLT_P33	+3.3V
EVENT_VOLT_P50	+5.0V
EVENT_VOLT_P12	+12V
EVENT_VOLT_M12	-12V
EVENT_VOLT_M50	-5.0V
EVENT_VOLT_VIT	CPU コア電圧 2
EVENT_FAN_CPU	CPU FAN
EVENT_FAN_POWER	POWER FAN
EVENT_FAN_OPT	OPTION FAN
EVENT_TEMP_SYSTEM	SYSTEM 温度
EVENT_TEMP_CPU_OPT	CPU or OPTION温度
EVENT_UNI_IN0	Universal Input 0
EVENT_UNI_IN1	Universal Input 1
EVENT_WDT_TIMEOUT	Watchdog Timeout
- ・処理概要 エラーイベントをキャンセルする。
- ・例 BOOL ret;
 //CPU コア電圧エラーイベントキャンセル
 ret = ClearEvent(EVENT_VOLT_CPU);

StartInsideBuzzer

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI StartInsideBuzzer(int hz, int ms)
- ・戻り値 BOOL TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (1) int hz Buzzer 音周波数(Hz)
 (1) int ms Buzzer 音長(ms)
- ・処理概要 指定されたBuzzer 周波数、Buzzer 音長を元に内部Buzzerを開始する。
- ・例 BOOL ret;
 int hz = 600;
 int ms = 1000;
 //Buzzer 周波数 600Hz を 1 秒間鳴らすよう設定。
 ret = StartInsideBuzzer(hz, ms);



- ・ Windows95、Windows98 の関数です。WindowsNT4.0、Windows2000 で使用してもエラーになります。

StopInsideBuzzer

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI StopInsideBuzzer(void)
- ・戻り値 BOOL TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 内部 Buzzer を停止する。
- ・例 BOOL ret;
 // 内部 Buzzer を停止する

 ret = StopInsideBuzzer();



- MEMO ・ Windows95、Windows98 の関数です。WindowsNT4.0、Windows2000 で使用してもエラーになります。

ChkInsideBuzzer

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI ChkInsideBuzzer (int *BuzzerParam)
- ・戻り値 BOOL TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I/O) int *BuzzerParam Buzzer 状態へのポインタ
 BUZZER_ON Buzzer 開始中
 BUZZER_OFF Buzzer 停止中
- ・処理概要 内部 Buzzer の開始 / 停止状態をチェックする。
- ・例 BOOL ret;
 int BuzzerParam;
 //Buzzer 状態チェック
 ret = ChkInsideBuzzer(&BuzzerParam);



- MEMO ・ Windows95、Windows98 の関数です。WindowsNT4.0、Windows2000 で使用してもエラーになります。

GetWdtTimeout

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetWdtTimeout(int *pTimebuf)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 (I/O) int *pTimebuf ウォッチドッグタイムアウト状態へのポインタ
 TIMEOUT_OK タイムアウトしていない
 TIMEOUT_ERROR タイムアウトしている
- ・処理概要 ウォッチドッグのタイムアウト状態を取得する
- ・例 BOOL ret;
 int Timebuf;
 // ウォッチドッグのタイムアウト状態取得
 ret = GetWdtTimeout(&Timebuf);

ClearWdtTimeout

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI ClearWdtTimeout (void)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグのタイムアウト状態をクリアする。
- ・例 BOOL ret;
 // ウォッチドッグのタイムアウト状態クリア
 ret = GetWdtTimeout();

SetWarningDOUT

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI SetWarningDOUT (int WarningOut)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 (I) int WarningOut 出力状態
 OUTPUT_OFF 出力 OFF
 OUTPUT_ON 出力 ON
- ・処理概要 現在の設定項目(DOUT)の警告状態を設定する。
- ・例 BOOL ret;
 //DOUT の出力状態を OFF に設定
 ret = SetWarningDOUT(OUTPUT_OFF);

GetWarningDOUT

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetWarningDOUT(int* pWarningOut)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I/O)int *pWarningOut 出力状態へのポインタ
 OUTPUT_OFF 出力 OFF
 OUTPUT_ON 出力 ON
- ・処理概要 現在の設定項目(DOUT)の警告状態を取得する。
- ・例 BOOL ret;
 int WarningOut;
 //DOUT の出力状態を取得
 ret = GetWarningDOUT(&WarningOut);

GetSmiDrvHandle

- ・呼び出し形式 int WINAPI GetSmiDrvHandle (void)
- ・戻り値 0:正常
 1:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ソフトミラーデバイスドライバとのやり取りを行うためのデバイスドライバハンドルを取得する。
- ・例 int ret;
 ret = GetSmiDrvHandle();



- ・ ソフトミラーデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

CloseSmiDrvHandle

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI CloseSmiDrvHandle (void)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 GetSmiDrvHandle 関数で取得したハンドルを破棄する。
- ・例 BOOL ret;
 // ハンドル破棄
 ret = CloseSmiDrvHandle();

GetSmiAryStatus

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetSmiAryStatus (int* pStatus)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 (1/0) int *pStatus ミラーディスクへのポインタ
 ARYSTAT_GOOD 正常
 ARYSTAT_NOTEXIST 出力されません
 ARYSTAT_UNCONFIG 未構築状態
 ARYSTAT_REBUILD 再構築中
 ARYSTAT_REDUCE 縮退通
 ARYSTAT_DEAD ミラー状態破壊
- ・処理概要 ソフトミラーの状態を取得する。
- ・例

```

BOOL ret;
int Status;
//ソフトミラーの状態取得
ret = GetSmiAryStatus (&Status);

```

GetSmiDevStatus

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetSmiDevStatus (int Id, int* pType, int* pStatus)
- ・戻り値 TRUE: 正常
 FALSE: エラー
- ・引数 (1) int Id デバイス ID
 0 : Master HDD
 1 : Slave HDD
 (1/0) int* pType デバイスタイプ
 ATADEVICE ATA デバイス
 ATAPIDEVICE CD-ROM
 UNKNOWNDEVICE 不明なデバイス
 NODEVICE 未接続
 (1/0) int* pStatus デバイスステータス
 DEVSTAT_GOOD 正常
 DEVSTAT_NOTEXIST 未接続
 DEVSTAT_BROKEN 故障
- ・処理概要 ソフトミラーのデバイス状態を取得する。
- ・例

```

BOOL ret;
int Id, Type, Status;
// デバイス状態の取得
Id = 0;
ret = GetSmiDevStatus(Id, &Type, &Status);

```

SetWdtResetMask

- ・呼び出し形式 `BOOL WINAPI SetWdtResetMask(int Mask)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(I/O) int Mask マスク情報
 Mask_OFF マスク解除
 Mask_ON マスク
- ・処理概要
WDT タイムアウト時のH/W リセットマスクの設定。
- ・例
BOOL ret;
//WDT タイムアウト時のリセットをマスク解除する
ret = SetWdtResetMask(MASK_OFF);

GetWdtResetMask

- ・呼び出し形式 `BOOL WINAPI GetWdtResetMask (int* pMask)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(I/O) int* pMask マスク情報へのポインタ
 MASK_OFF マスク解除
 MASK_ON マスク
- ・処理概要
WDT タイムアウト時のH/W リセットマスク情報の取得
- ・例
BOOL ret;
int Mask;
//WDT タイムアウト時のリセットマスク情報取得
ret = GetWdtResetMask(&Mask);

付 .4.5 Visual C++ 用関数一覧

関数名	説明
GetDrvHandle	ドライバハンドル取得
CloseDrvHandle	GetDrvHandle取得ハンドル破棄
GetDrvVersion	ドライババージョン取得
GetMonitorSetup	モニタ許可 / 禁止設定取得
GetVoltParam	電圧監視用パラメータ取得
GetCurrentVolt	現在電圧値取得
GetFanParam	FAN監視用パラメータ取得
GetCurrentFan	現在FAN値取得
GetTempParam	温度監視用パラメータ取得
GetCurrentTemp	現在温度値取得
SetWdtCounter	ウォッチドッグタイマカウンタ値設定
GetWdtCounter	ウォッチドッグタイマカウンタ取得
SetWdtMask	ウォッチドッグタイマタイムアウト時の警告マスク設定
GetWdtMask	ウォッチドッグタイマタイムアウト時の警告マスク取得
StartWdt	ウォッチドッグタイマ開始
StopWdt	ウォッチドッグタイマ停止
RestartWdt	ウォッチドッグタイマ再開
RunningWdt	ウォッチドッグタイマ動作状況取得
SetWarningOut	警告出力設定
GetWarningOut	警告出力取得
GetUniversalIn	汎用入力取得
ClearUniversalIn	汎用入力ラッチ状態解除
SetUniversalInMask	汎用入力マスク設定
GetUniversalInMask	汎用入力マスク取得
SetResetMask	リセットマスク設定
GetResetMask	リセットマスク取得
SetIdeErr	ミラーリングエラー (ソフト) 設定
GetIdeErrHard	ミラーリングエラー (ハード) 取得
GetEvent	エラーイベント取得
ClearEvent	エラーイベント消去
StartInsideBuzzer	内部Buzzer開始
StopInsideBuzzer	内部Buzzer停止
ChkInsideBuzzer	内部Buzzer状態チェック
GetWdtTimeout	ウォッチドッグタイマのタイムアウト状態取得
ClearWdtTimeout	ウォッチドッグタイマのタイムアウト状態クリア
SetWarningDOUT	警告出力DOOUT設定
GetWarningDOUT	警告出力DOOUT取得
GetSmiDrvHandle	SoftMirror ドライバハンドル取得
CloseSmiDrvHandle	SoftMirror ドライバハンドル破棄
GetSmiAryStatus	SoftMirror Array Status 取得
GetSmiDevStatus	SoftMirror Device Status 取得
SetWdtResetMask	ウォッチドッグタイマのリセットマスク設定
GetWdtResetMask	ウォッチドッグタイマのリセットマスク取得

付 .4.6 Visual C++ 用関数仕様詳細

GetDrvHandle

- ・呼び出し形式 `int GetDrvHandle(void)`
- ・戻り値 `0:正常`
 `1:エラー`
- ・引数 なし
- ・処理概要 デバイスドライバとのやり取りを行なうためのデバイスドライバハンドルを取得する。取得されたハンドルはメンバ変数 `m_handle` に格納される。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `m_loc.GetDrvHandle();`
- ・例 2 `int ret;`
 `HANDLE hndl;`
 `ret = ::GetDrvHandle(&hndl);`



- ・システムモニタ/RASデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

CloseDrvHandle

- ・呼び出し形式 `BOOL CloseDrvHandle(void)`
- ・戻り値 `TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 なし
- ・処理概要 `GetDrvHandle` 関数で取得したハンドルを破棄する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `// ハンドル破棄`
 `ret = m_loc.CloseDrvHandle();`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `// ハンドル破棄`
 `ret = ::CloseDrvHandle();`

GetDrvVersion

- ・呼び出し形式 `BOOL GetDrvVersion(int *pMajor, int *pMinor)`
- ・戻り値 `TRUE` : 正常
 `FALSE` : エラー
- ・引数 `(I/O) int *pMajor バージョン情報(Major,0 ~ 99)へのポインタ`
 `(I/O) int *pMinor バージョン情報(Minor,0 ~ 99)へのポインタ`
- ・処理概要 ドライババージョン情報を取得する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `int Major, Minor;`
 `ret = m_loc.GetDrvVersion(&Major, &Minor);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int Major, Minor;`
 `ret = ::GetDrvVersion(&Major, &Minor);`



- ・バージョンが 1.10 の場合は
Major:1 (10 進数)
Minor:10 (10 進数)
となります。

GetMonitorSetup

- ・呼び出し形式 `BOOL GetMonitorSetup(int Selector, int *pSetup)`
- ・戻り値 `TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 `(I) int Selector` 取得パラメータ

<code>MONITOR_VOLT_CPU</code>	CPU コア電圧
<code>MONITOR_VOLT_P33</code>	+3.3V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_P50</code>	+5.0V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_P12</code>	+12V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_M12</code>	-12V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_M50</code>	-5.0V 電圧
<code>MONITOR_TEMP_SYSTEM</code>	SYSTEM 温度
<code>MONITOR_TEMP_CPU</code>	CPU 温度
<code>MONITOR_TEMP_OPT</code>	OPTION 温度
<code>MONITOR_FAN_CPU</code>	CPU FAN
<code>MONITOR_FAN_POWER</code>	POWER FAN
<code>MONITOR_FAN_OPT</code>	OPTION FAN
<code>MONITOR_VOLT_VIT</code>	CPU コア電圧 2
- `(I/O) int *pSetup` 取得データへのポインタ
 - `0:Disable`
 - `1:Enable`
- ・処理概要 現在のモニタ許可 / 禁止状態を取得する。
- ・例 1 `CPL_ioctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `int Setup;`
 // CPU コア電圧取得セットアップ状態取得
 `ret = m_loc.GetMonitorSetup(MONITOR_VOLT_CPU, &Setup);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int Setup;`
 // CPU コア電圧取得セットアップ状態取得
 `ret = ::GetMonitorSetup(MONITOR_VOLT_CPU, &Setup);`

GetVoltParam

- ・呼び出し形式 `BOOL GetVoltParam (int Selector, int *pULimit, int *pLLimit)`
- ・戻り値 `TRUE: 正常`
`FALSE: エラー`
- ・引数

<code>(I) int Selector</code>	取得パラメータ
	<code>MONITOR_VOLT_CPU</code> CPU コア電圧
	<code>MONITOR_VOLT_P33</code> +3.3V 電圧
	<code>MONITOR_VOLT_P50</code> +5.0V 電圧
	<code>MONITOR_VOLT_P12</code> +12V 電圧
	<code>MONITOR_VOLT_M12</code> -12V 電圧
	<code>MONITOR_VOLT_M50</code> -5.0V 電圧
	<code>MONITOR_VOLT_VIT</code> CPU コア電圧 2
- | | |
|-----------------------------------|--------------------|
| <code>(I/O) int *pULimit</code> | 電圧上限値(単位:mV)へのポインタ |
| <code>(I/O) int *pLLimit</code> | 電圧下限値(単位:mV)へのポインタ |
- ・処理概要 電圧監視用パラメータを取得する。
- ・例 1


```
CPL_loct1  m_loc;
BOOL      ret;
int       ULimit, LLimit;
// CPU コア電圧上限下限値取得
ret = m_loc.GetVoltParam( MONITOR_VOLT_CPU, &ULimit, &LLimit );
```
- ・例 2


```
BOOL ret;
int  ULimit, LLimit;
// CPU コア電圧上限下限値取得
ret = ::GetVoltParam( MONITOR_VOLT_CPU, &ULimit, &LLimit );
```



- ・関数から取得されたデータはmV(ミリボルト)単位になっています。V(ボルト)単位で使用する場合は、下記のような変換をする必要があります。
ボルト単位データ = ミリボルト単位データ / 1000

GetCurrentVolt

- ・呼び出し形式 `BOOL GetCurrentVolt(int Selector, int *pData)`
- ・戻り値 `TRUE:正常`
`FALSE:エラー`
- ・引数 `(I) int Selector` 取得パラメータ

<code>MONITOR_VOLT_CPU</code>	CPU コア電圧
<code>MONITOR_VOLT_P33</code>	+3.3V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_P50</code>	+5.0V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_P12</code>	+12V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_M12</code>	-12V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_M50</code>	-5.0V 電圧
<code>MONITOR_VOLT_VIT</code>	CPU コア電圧 2
- ・処理概要 `(I/O) int *pData` 電圧値(単位:mV)へのポインタ
現在の電圧値を取得する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
`BOOL ret;`
`int Data;`
`// CPU コア電圧値取得`
`ret = m_loc.GetCurrentVolt(MONITOR_VOLT_CPU, &Data);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
`int Data;`
`// CPU コア電圧値取得`
`ret = ::GetCurrentVolt(MONITOR_VOLT_CPU, &Data);`



- ・関数から取得されたデータはmV(ミリボルト)単位になっていません。V(ボルト)単位で使用する場合は、下記のような変換をする必要があります。
ボルト単位データ = ミリボルト単位データ / 1000

GetTempParam

- ・呼び出し形式 `BOOL GetTempParam(int Selector, int *pULimit)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(I) int Selector 取得パラメータ
 MONITOR_TEMP_SYSTEM SYSTEM 温度
 MONITOR_TEMP_CPU CPU 温度
 MONITOR_TEMP_OPT OPTION 温度

(I/O) int *pULimit 温度上限値(単位:)へのポインタ
- ・処理概要
温度監視用のパラメータを取得する。
- ・例 1

```
CPL_loctl m_loc;
BOOL      ret;
int       ULimit;
// SYSTEM 温度上限値取得
ret = m_loc.GetTempParam( MONITOR_TEMP_SYSTEM, &ULimit );
```
- ・例 2

```
BOOL ret;
int  ULimit;
ret = ::GetTempParam( MONITOR_TEMP_SYSTEM, &ULimit );
```

GetCurrentTemp

- ・呼び出し形式 `BOOL GetCurrentTemp(int Selector, int *pData)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(I) int Selector 取得パラメータ
 MONITOR_TEMP_SYSTEM SYSTEM 温度
 MONITOR_TEMP_CPU CPU 温度
 MONITOR_TEMP_OPT OPTION 温度

(I/O) int *pData 温度値(単位:)へのポインタ
- ・処理概要
現在の温度値を取得する。
- ・例 1

```
CPL_loctl m_loc;
BOOL      ret;
int       Data;
// SYSTEM 温度値取得
ret = m_loc.GetCurrentTemp( MONITOR_TEMP_SYSTEM, &Data );
```
- ・例 2

```
BOOL ret;
int  Data;
// SYSTEM 温度値取得
ret = ::GetCurrentTemp( MONITOR_TEMP_SYSTEM, &Data );
```

SetWdtCounter

- ・呼び出し形式 `BOOL SetWdtCounter(int Counter)`
- ・戻り値
TRUE: 正常
FALSE: エラー
- ・引数 `(I) int Counter` ウォッチドッグタイマ初期カウンタ値
(5 ~ 255)(単位:秒)
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマの初期カウンタ値を設定する。
- ・例 1

```
CPL_loct1 m_loc;  
BOOL ret;  
// ウォッチドッグタイマ初期カウンタ値を 10 秒に設定  
ret = m_loc.SetWdtCounter( 10 );
```
- ・例 2

```
BOOL ret;  
// ウォッチドッグタイマ初期カウンタ値を 10 秒に設定  
ret = ::SetWdtCounter( 10 );
```

GetWdtCounter

- ・呼び出し形式 `BOOL GetWdtCounter(int *pCounter)`
- ・戻り値
TRUE: 正常
FALSE: エラー
- ・引数 `(I/O) int *pCounter` ウォッチドッグタイマの初期カウンター値
(単位:秒)へのポインタ
- ・処理概要 現在のウォッチドッグタイマの初期カウンタ値を取得する。
- ・例 1

```
CPL_loct1 m_loc;  
BOOL ret;  
int Counter;  
ret = m_loc.GetWdtCounter( &Counter );
```
- ・例 2

```
BOOL ret;  
int Counter;  
ret = ::GetWdtCounter( &Counter );
```


StopWdt

- ・呼び出し形式 `BOOL StopWdt(void)`
- ・戻り値
`TRUE`:正常
`FALSE`:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマのカウントダウンを停止する。
- ・例 1

```
CPL_loctl m_loc;
BOOL      ret;
ret = m_loc.StopWdt();
```
- ・例 2

```
BOOL ret;
ret = ::StopWdt();
```

RestartWdt

- ・呼び出し形式 `BOOL RestartWdt(void)`
- ・戻り値
`TRUE`:正常
`FALSE`:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマのカウント値を初期値に戻し、再カウントダウンを始める。
- ・例 1

```
CPL_loctl m_loc;
BOOL      ret;
m_loc.RestartWdt();
```
- ・例 2

```
BOOL ret;
ret = ::RestartWdt();
```



- ・ウォッチドッグタイマが停止状態の場合は、何も処理しません。

GetUniversalIn

- ・呼び出し形式 `BOOL GetUniversalIn(int Selector, int *pUniIn)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数

<code>(I) int Selector</code>	対象ポート
	PORT_UNI0 Universal Input 0
	PORT_UNI1 Universal Input 1
<code>(I/O) int *pUniIn</code>	入力状態へのポインタ
	INPUT_OFF 入力なし
	INPUT_ON 入力あり
- ・処理概要
対象ポート(Universal Input 0, Universal Input 1)の入力状態を取得する。
- ・例 1

```

CPL_loctl m_loc;
BOOL      ret;
int       UniIn;
// Universal Input 0の入力状態取得
ret = m_loc.GetUniversalIn( PORT_UNI0, &UniIn );
// Universal Input 1の入力状態取得
ret = m_loc.GetUniversalIn( PORT_UNI1, &UniIn );

```
- ・例 2

```

BOOL ret;
int  UniIn;
// Universal Input 0の入力状態取得
ret = ::GetUniversalIn( PORT_UNI0, &UniIn );
// Universal Input 1の入力状態取得
ret = ::GetUniversalIn( PORT_UNI1, &UniIn );

```


GetResetMask

- ・呼び出し形式 `BOOL GetResetMask(int *pMask)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(1/0) int *pMask マスク情報へのポインタ
 MASK_OFF マスク解除
 MASK_ON マスク
- ・処理概要 現在のリセットマスク情報を取得する。
- ・例 1
CPL_ioctl m_loc;
BOOL ret;
int Mask;
ret = m_loc.GetResetMask(&Mask);
- ・例 2
BOOL ret;
int Mask;
ret = ::GetResetMask(&Mask);

SetIdeErr

- ・呼び出し形式 `BOOL SetIdeErr(int IdeErr)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(I) int IdeErr エラー出力情報
 IDE_ERROR_OFF エラー出力しない
 IDE_ERROR_ON エラー出力する
- ・処理概要 ソフトウェア制御での IDE エラー出力を設定する。
- ・例 1
CPL_ioctl m_loc;
BOOL ret;
// エラー出力しないように設定
ret = m_loc.SetIdeErr(IDE_ERROR_OFF);
- ・例 2
BOOL ret;
// エラー出力しないように設定
ret = ::SetIdeErr(IDE_ERROR_OFF);

GetIdeErrHard

- ・呼び出し形式 `BOOL GetIdeErrHard(int Selector, int *pIdeErr)`
- ・戻り値 `TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 `(I) int Selector` 取得パラメータ
 `IDE_ERROR_1` `IDE_ERR1`
 `IDE_ERROR_2` `IDE_ERR2`

 `(I/O) int *pIdeErr` エラー信号へのポインタ
 `IDE_ERROR_OFF` 正常
 `IDE_ERROR_ON` エラー
- ・処理概要 現在のハードウェアの出力する IDE エラー信号を取得する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `int IdeErr;`
 `// IDE_ERR1 の信号取得`
 `ret = m_loc.GetIdeErrHard(IDE_ERROR_1, &IdeErr);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int IdeErr;`
 `// IDE_ERR1 の信号取得`
 `ret = ::GetIdeErrHard(IDE_ERROR_1, &IdeErr);`

GetEvent

- ・呼び出し形式 `BOOL GetEvent(int Selector, int *pEvent)`
- ・戻り値 `TRUE`:正常
 `FALSE`:エラー
- ・引数 `(|) int Selector` 取得パラメータ

<code>EVENT_VOLT_CPU</code>	CPU コア電圧
<code>EVENT_VOLT_P33</code>	+3.3V
<code>EVENT_VOLT_P50</code>	+5.0V
<code>EVENT_VOLT_P12</code>	+12V
<code>EVENT_VOLT_M12</code>	-12V
<code>EVENT_VOLT_M50</code>	-5.0V
<code>EVENT_VOLT_VIT</code>	CPU コア電圧 2
<code>EVENT_FAN_CPU</code>	CPU FAN
<code>EVENT_FAN_POWER</code>	POWER FAN
<code>EVENT_FAN_OPT</code>	OPTION FAN
<code>EVENT_TEMP_SYSTEM</code>	SYSTEM 温度
<code>EVENT_TEMP_CPU_OPT</code>	CPU or OPTION温度
<code>EVENT_UNI_IN0</code>	Universal Input 0
<code>EVENT_UNI_IN1</code>	Universal Input 1
<code>EVENT_WDT_TIMEOUT</code>	Watchdog Timeout

<code>(/ 0) int *pEvent</code>	エラーイベント情報へのポインタ
<code>ERROR_EVENT_OFF</code>	エラーイベントなし
<code>ERROR_EVENT_ON</code>	エラーイベントあり
- ・処理概要 マシンの電圧, FAN, 温度の異常、また、Universal Input 動作の情報 (イベント) WatchDog Timeout 情報をチェックする。
- ・例 1

```
CPL_loctl m_loc;
BOOL      ret;
int       Event;
// CPU コア電圧のエラーイベント情報取得
ret = m_loc.GetEvent( EVENT_VOLT_CPU , &Event );
```
- ・例 2

```
BOOL ret;
int  Event;
// CPL コア電圧のエラーイベント情報取得
ret = ::GetEvent( EVENT_VOLT_CPU, &Event );
```

ClearEvent

- ・呼び戻し形式 `BOOL ClearEvent(int Selector)`
- ・戻り値 `TRUE`: 正常
 `FALSE`: エラー
- ・引数 `(1) int Selector` エラーイベントキャンセル対象パラメータ

<code>EVENT_VOLT_CPU</code>	CPU コア電圧
<code>EVENT_VOLT_P33</code>	+3.3V
<code>EVENT_VOLT_P50</code>	+5.0V
<code>EVENT_VOLT_P12</code>	+12V
<code>EVENT_VOLT_M12</code>	-12V
<code>EVENT_VOLT_M50</code>	-5.0V
<code>EVENT_VOLT_VIT</code>	CPU コア電圧 2
<code>EVENT_FAN_CPU</code>	CPU FAN
<code>EVENT_FAN_POWER</code>	POWER FAN
<code>EVENT_FAN_OPT</code>	OPTION FAN
<code>EVENT_TEMP_SYSTEM</code>	SYSTEM 温度
<code>EVENT_TEMP_CPU_OPT</code>	CPU or OPTION温度
<code>EVENT_UNI_IN0</code>	Universal Input0
<code>EVENT_UNI_IN1</code>	Universal Input1
<code>EVENT_WDT_TIMEOUT</code>	Watchdog Timeout
- ・処理概要 エラーイベントをキャンセルする。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 // CPU コア電圧エラーイベントキャンセル
 `ret = m_loc.ClearEvent(EVENT_VOLT_CPU);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 // CPU コア電圧エラーイベントキャンセル
 `ret = ::ClearEvent(EVENT_VOLT_CPU);`

StartInsideBuzzer

- ・呼び出し形式 `BOOL StartInsideBuzzer(int hz, int ms)`
- ・戻り値 `BOOL TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 `(l) int hz Buzzer 音周波数(Hz)`
 `(l) int ms Buzzer 音長(ms)`
- ・処理概要 指定された Buzzer 周波数、Buzzer 音長を元に内部 Buzzer を開始する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `int hz = 600;`
 `int ms = 1000;`
 `//Buzzer 周波数 600Hz を 1 秒間鳴らすよう設定。`
 `ret = m_loc.StartInsideBuzzer(hz, ms);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int hz = 600;`
 `int ms = 1000;`
 `//Buzzer 周波数 600Hz を 1 秒間鳴らすよう設定。`
 `ret = ::StartInsideBuzzer(hz, ms);`



・ Windows95、Windows98 の関数です。WindowsNT4.0、Windows2000 で使用してもエラーとなります。

StopInsideBuzzer

- ・呼び出し形式 `BOOL StopInsideBuzzer(void)`
- ・戻り値 `BOOL TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 なし
- ・処理概要 内部 Buzzer を停止する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `// 内部 Buzzer を停止する`
 `ret = m_loc.StopInsideBuzzer();`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `// 内部 Buzzer を停止する`
 `ret = ::StopInsideBuzzer();`



・ Windows95、Windows98 の関数です。WindowsNT4.0、Windows2000 で使用してもエラーとなります。

ChkInsideBuzzer

- ・呼び出し形式 `BOOL ChkInsideBuzzer(int *BuzzerParam)`
- ・戻り値 `BOOL TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 `(I/O) int *BuzzerParam` Buzzer 状態へのポインタ
 `BUZZER_ON` Buzzer 開始中
 `BUZZER_OFF` Buzzer 停止中
- ・処理概要 内部 Buzzer の開始 / 停止状態をチェックする。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `Int BuzzerParam;`
 `//Buzzer 状態チェック`
 `ret = m_loc.ChkInsideBuzzer(&BuzzerParam);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `//Buzzer 状態チェック`
 `ret = ::ChkInsideBuzzer(&BuzzerParam);`



- ・ Windows95、Windows98 の関数です。WindowsNT4.0、Windows2000 で使用してもエラーとなります。

GetWdtTimeout

- ・呼び戻し形式 `BOOL GetWdtTimeout(int *pTimebuf)`
- ・戻り値 `TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 `(I/O) int *pTimebuf` ウォッチドッグタイムアウト状態へのポインタ
 `TIMEOUT_OK` タイムアウトしていない
 `TIMEOUT_ERROR` タイムアウトしている
- ・処理概要 ウォッチドッグのタイムアウト状態を取得する。
- ・例 1 `CPL_loctl m_loc;`
 `BOOL ret;`
 `int Timebuf;`
 `// ウォッチドッグのタイムアウト状態取得`
 `ret = m_loc.GetWdtTimeout(&Timebuf);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int Timebuf;`
 `// ウォッチドッグのタイムアウト状態取得`
 `ret = ::GetWdtTimeout(&Timebuf);`

ClearWdtTimeout

- ・呼び戻し形式 BOOL ClearWdtTimeout(void)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグのタイムアウト状態をクリアする。
- ・例 1 CPL_loctl m_loc;
 BOOL ret;
 // ウォッチドッグのタイムアウト状態クリア
 ret = m_loc.ClearWdtTimeout();
- ・例 2 BOOL ret;
 // ウォッチドッグのタイムアウト状態クリア
 ret = ::ClearWdtTimeout();

SetWarningDOUT

- ・呼び出し形式 BOOL SetWarningDOUT(int WarningOut)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I) int WarningOut 出力状態
 OUTPUT_OFF 出力 OFF
 OUTPUT_ON 出力 ON
- ・処理概要 現在の設定項目(DOUT)の警告状態を設定する。
- ・例 1 CPL_loctl m_loc;
 BOOL ret;
 // DOUT の出力状態を OFF に設定
 ret = m_loc.SetWarningDOUT(OUTPUT_OFF);
- ・例 2 BOOL ret;
 // DOUT の出力状態を OFF に設定
 ret = ::SetWarningDOUT(OUTPUT_OFF);

GetWarningDOUT

- ・呼び出し形式 BOOL GetWarningDOUT(int* pWarningOut)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I/O) int *pWarningOut FALSE:エラ出力状態へのポインタ
 OUTPUT_OFF 出力 OFF
 OUTPUT_ON 出力 ON
- ・処理概要 現在の設定項目(DOUT)の警告状態を取得する。
- ・例 1 CPL_loctl m_loc;
 BOOL ret;
 int WarningOut;
 // DOUT の出力状態を取得
 ret = m_loc.GetWarningDOUT(&WarningOut);
- ・例 2 BOOL ret;
 int WarningOut;
 // DOUT の出力状態を取得
 ret = ::GetWarningDOUT(&WarningOut);

GetSmiDrvHandle

- ・呼び出し形式 `int GetSmiDrvHandle(void)`
- ・戻り値 `0:正常`
 `1:エラー`
- ・引数 なし
- ・処理概要 ソフトミラーデバイスドライバとのやり取りを行なうためのデバイスドライバハンドルを取得する。
- ・例 1 `CPL_SmiIoctl m_SmiLoc;`
 `BOOL ret;`
 `// ソフトミラードライバハンドルの取得`
 `ret = m_SmiLoc.GetSmiDrvHandle();`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `// ソフトミラードライバハンドルの取得`
 `ret = ::GetSmiDrvHandle();`



- ・ ソフトミラーデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

CloseSmiDrvHandle

- ・呼び出し形式 `BOOL CloseSmiDrvHandle(void)`
- ・戻り値 `TRUE:正常`
 `FALSE:エラー`
- ・引数 なし
- ・処理概要 `GetSmiDrvHandle` 関数で取得したハンドルを破棄する。
- ・例 1 `CPL_SmiIoctl m_SmiLoc;`
 `BOOL ret;`
 `// ハンドル破棄`
 `ret = m_SmiLoc.CloseSmiDrvHandle();`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `// ハンドル破棄`
 `ret = ::CloseSmiDrvHandle();`

GetSmiAryStatus

- ・呼び出し形式 `BOOL GetSmiAryStatus(int* pStatus)`
- ・戻り値 `TRUE`:正常
 `FALSE`:エラー
- ・引数 `(I/O) int *pStatus` ミラーステータスへのポインタ

<code>ARYSTAT_GOOD</code>	正常
<code>ARYSTAT_NOTEXIST</code>	出力されません
<code>ARYSTAT_UNCONFIG</code>	未構築状態
<code>ARYSTAT_REBUILD</code>	再構築中
<code>ARYSTAT_REDUCE</code>	縮退中
<code>ARYSTAT_DEAD</code>	ミラー状態破壊
- ・処理概要 ソフトミラーの状態を取得する。
- ・例 1 `CPL_SmiIoctl m_SmiIoctl;`
 `BOOL ret;`
 `int Status;`
 // ソフトミラーの状態取得
 `ret = m_SmiIoctl.GetSmiAryStatus(&Status);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int Status;`
 // ソフトミラーの状態取得
 `ret = ::GetSmiAryStatus(&Status);`

GetSmiDevStatus

・呼び出し形式 `BOOL GetSmiDevStatus(int Id, int* pType ,int* pStatus)`

・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー

・引数

<code>(I) int Id</code>	デバイス ID
	0 : Master HDD
	1 : Slave HDD
<code>(I/O) int* pType</code>	デバイスタイプ
	ATADEVICE ATA デバイス
	ATAPIDEVICE CD-ROM
	UNKNOWNDEVICE 不明なデバイス
	NODEVICE 未接続
<code>(I/O) int* pStatus</code>	デバイスステータス
	DEVSTAT_GOOD 正常
	DEVSTAT_NOTEXIST 未接続
	DEVSTAT_BROKEN 故障

・処理概要 ソフトミラーのデバイス状態を取得する。

・例 1

```
CPL_SmiLoc l      m_SmiLoc;
BOOL ret;
int  Id, Type, Status;
// デバイス状態の取得
Id = 0;
ret = m_SmiLoc.GetSmiDevStatus( Id, &Type, &Status );
```

・例 2

```
BOOL ret;
int  Id, Type, Status;
// デバイス状態の取得
Id = 0;
ret = ::GetSmiDevStatus( Id, &Type, &Status );
```


付 .4.7 Visual Basic 用関数一覧

関数名	説明
InitIoctl	CPL_Ioctl オブジェクト作成
EndIoctl	CPL_Ioctl オブジェクト破棄
GetDrvHandle	ドライバハンドル取得
CloseDrvHandle	GetDrvHandle取得ハンドル破棄
GetDrvVersion	ドライババージョン取得
GetMonitorSetup	モニタ許可/禁止設定取得
GetVoltParam	電圧監視用パラメータ取得
GetCurrentVolt	現在電圧値取得
GetFanParam	FAN監視用パラメータ取得
GetCurrentFan	現在FAN値取得
GetTempParam	温度監視用パラメータ取得
GetCurrentTemp	現在温度値取得
SetWdtCounter	ウォッチドッグタイマカウンタ値設定
GetWdtCounter	ウォッチドッグタイマカウンタ取得
SetWdtMask	ウォッチドッグタイマタイムアウト時の警告マスク設定
GetWdtMask	ウォッチドッグタイマタイムアウト時の警告マスク取得
StartWdt	ウォッチドッグタイマ開始
StopWdt	ウォッチドッグタイマ停止
RestartWdt	ウォッチドッグタイマ再開
RunningWdt	ウォッチドッグタイマ動作状況取得
SetWarningOut	警告出力設定
GetWarningOut	警告出力取得
GetUniversalIn	汎用入力取得
ClearUniversalIn	汎用入力ラッチ状態解除
SetUniversalInMask	汎用入力マスク設定
GetUniversalInMask	汎用入力マスク取得
SetResetMask	リセットマスク設定
GetResetMask	リセットマスク取得
SetIdeErr	ミラーリングエラー (ソフト) 設定
GetIdeErrHard	ミラーリングエラー (ハード) 取得
GetEvent	エラーイベント取得
ClearEvent	エラーイベント消去
StartInsideBuzzer	内部Buzzer開始
StopInsideBuzzer	内部Buzzer停止
ChkInsideBuzzer	内部Buzzer状態チェック
GetWdtTimeout	ウォッチドッグタイマのタイムアウト状態取得
ClearWdtTimeout	ウォッチドッグタイマのタイムアウト状態クリア
SetWarningDOUT	警告出力DOUT設定
GetWarningDOUT	警告出力DOUT取得
GetSmiDrvHandle	SoftMirror ドライバハンドル取得
CloseSmiDrvHandle	SoftMirror ドライバハンドル破棄
GetSmiAryStatus	SoftMirror Array Status取得
GetSmiDevStatus	SoftMirror Device Status取得
SetWdtResetMask	ウォッチドッグタイマのリセットマスク設定
GetWdtResetMask	ウォッチドッグタイマのリセットマスク取得

付 .4.8 Visual Basic 用関数仕様詳細

InitIoctl

- ・呼び出し形式 `Declare Sub InitIoctl Lib "PL_loc.dll" ()`
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 CPL_Ioctl オブジェクトを作成する。作成されたオブジェクトは EndIoctl 関数が呼ばれるまで破棄されない。
- ・例 `InitIoctl()`

EndIoctl

- ・呼び出し形式 `Declare Sub EndIoctl Lib "PL_loc.dll" ()`
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 InitIoctl 関数で作成したオブジェクトを破棄する。
- ・例 `EndIoctl()`

GetDrvHandle

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetDrvHandle Lib "PL_loc.dll" (ByRef hndI As Long) As Long`
- ・戻り値 0 : 正常
1 : エラー
- ・引数 `hndI As Long` デバイスドライバハンドル(参照渡し)
- ・処理概要 デバイスドライバとのやり取りを行なうためのデバイスドライバハンドルを取得する。
- ・例 `Dim ret As Long
Dim hndI As Long
ret = GetDrvHandle(hndI)`



- ・ システムモニタ/RASデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

CloseDrvHandle

- ・呼び出し形式 `Declare Function CloseDrvHandle Lib "PL_loc.dll"() As Long`
- ・戻り値 0以外:正常
0:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 GetDrvHandle 関数で取得したハンドルを破棄する。
- ・例 `Dim ret As Long
// ハンドル破棄
ret = CloseDrvHandle()`

GetCurrentFan

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetCurrentFan Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Selector As Long, ByRef Data As Long) As Long`
- ・戻り値
0以外:正常
0:エラー
- ・引数

<code>Selector As Long</code>	取得パラメータ(値渡し)
	<code>MONITOR_FAN_CPU</code> CPU FAN
	<code>MONITOR_FAN_POWER</code> POWER FAN
	<code>MONITOR_FAN_OPT</code> OPTION FAN
<code>Data As Long</code>	FAN回転数(単位:RPM) (参照渡し) (RPM:1分あたりの回転数)
- ・処理概要
現在のFAN回転数を取得する。
- ・例


```
Dim ret As Long
Dim Data As Long
// CPU FAN回転数取得
ret = GetCurrentFan( MONITOR_FAN_CPU, Data )
```

GetTempParam

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetTempParam Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Selector As Long, ByRef ULimit As Long) As Long`
- ・戻り値
0以外:正常
0:エラー
- ・引数

<code>Selector As Long</code>	取得パラメータ(値渡し)
	<code>MONITOR_TEMP_SYSTEM</code> SYSTEM 温度
	<code>MONITOR_TEMP_CPU</code> CPU 温度
	<code>MONITOR_TEMP_OPT</code> OPTION 温度
<code>ULimit As Long</code>	温度上限値(単位:) (参照渡し)
- ・処理概要
温度監視用のパラメータを取得する。
- ・例


```
Dim ret As Long
Dim ULimit As Long
// SYSTEM温度上限値取得
ret = GetTempParam( MONITOR_TEMP_SYSTEM, ULimit )
```

GetCurrentTemp

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetCurrentTemp Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Selector As Long, ByRef Data As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数
Selector As Long 取得パラメータ(値渡し)
MONITOR_TEMP_SYSTEM SYSTEM 温度
MONITOR_TEMP_CPU CPU 温度
MONITOR_TEMP_OPT OPTION 温度
Data As Long 温度値(単位:) (参照渡し)
- ・処理概要
現在の温度値を取得する。
- ・例
`Dim ret As Long
Dim Data As Long
// SYSTEM 温度値取得
ret = GetCurrentTemp(MONITOR_TEMP_SYSTEM, Data)`

SetWdtCounter

- ・呼び出し形式 `Declare Function SetWdtCounter Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Counter As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数
Counter As Long ウォッチドッグタイマ初期カウンタ値(値渡し)
 (5 ~ 255) (単位:秒)
- ・処理概要
ウォッチドッグタイマの初期カウンタ値を設定する。
- ・例
`Dim ret As Long
// ウォッチドッグタイマ初期カウンタ値を 10 秒に設定
ret = SetWdtCounter(10)`

GetWdtCounter

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetWdtCounter Lib "PL_loc.dll"
(ByRef Counter As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数
Counter As Long ウォッチドッグタイマの初期カウンター値
 (参照渡し)(単位:秒)
- ・処理概要
現在のウォッチドッグタイマの初期カウンタ値を取得する。
- ・例
`Dim ret As Long
Dim Counter As Long
ret = GetWdtCounter(Counter)`

StartWdt

- ・呼び出し形式 `Declare Function StartWdt Lib "PL_loc.dll" () As Long`
- ・戻り値 `0` 以外:正常
 `0`:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマのカウントダウンを開始する。
- ・例 `Dim ret As Long`
 `ret = StartWdt()`

StopWdt

- ・呼び出し形式 `Declare Function StopWdt Lib "PL_loc.dll" () As Long`
- ・戻り値 `0` 以外:正常
 `0`:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマのカウントダウンを停止する。
- ・例 `Dim ret As Long`
 `ret = StopWdt()`

RestartWdt

- ・呼び出し形式 `Declare Function RestartWdt Lib "PL_loc.dll" () As Long`
- ・戻り値 `0` 以外:正常
 `0`:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマのカウント値を初期値に戻し、再カウントダウンを始める。
- ・例 `Dim ret As Long`
 `ret = RestartWdt()`



- ・ ウォッチドッグタイマが停止状態の場合は、何も処理しません。

RunningWdt

- ・呼び出し形式 `Declare Function RunningWdt Lib "PL_loc.dll"`
 `(ByRef RunFlag As Long) As Long`
- ・戻り値 `0` 以外:正常
 `0`:エラー
- ・引数 `RunFlag As Long` ウォッチドッグタイマの動作状態(参照渡し)
 `WATCHDOG_STOP` 停止中
 `WATCHDOG_COUNTDOWN` カウントダウン中
- ・処理概要 ウォッチドッグタイマの動作状態を取得する。
- ・例 `Dim ret As Long`
 `Dim RunFlag As Long`
 `ret = RunningWdt(RunFlag)`

GetUniversalIn

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetUniversalIn Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Selector As Long, ByRef UniIn As Long) As Long`
- ・戻り値
0以外:正常
0:エラー
- ・引数

Selector As Long	対象ポート(値渡し)
	PORT_UNI0 Universal Input 0
	PORT_UNI1 Universal Input 1
UniIn As Long	入力状態(参照渡し)
	INPUT_OFF 入力なし
	INPUT_ON 入力あり
- ・処理概要
対象ポート(Universal Input 0, Universal Input 1)の入力状態を取得する。
- ・例


```
Dim ret As Long
Dim UniIn As Long
// Universal Input 0の入力状態取得
ret = GetUniversalIn( PORT_UNI0, UniIn )
// Universal Input 1の入力状態取得
ret = GetUniversalIn( PORT_UNI1, UniIn )
```

ClearUniversalIn

- ・呼び出し形式 `Declare Function ClearUniversalIn Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Selector As Long) As Long`
- ・戻り値
0以外:正常
0:エラー
- ・引数

Selector As Long	対象ポート(値渡し)
	PORT_UNI0 Universal Input 0
	PORT_UNI1 Universal Input 1
- ・処理概要
対象ポート(Universal Input 0, Universal Input 1)の入力状態をキャンセルする。
- ・例


```
Dim ret As Long
// Universal Input 0の入力状態をキャンセルする
ret = ClearUniversalIn( PORT_UNI0 )
// Universal Input 1の入力状態をキャンセルする
ret = ClearUniversalIn( PORT_UNI1 )
```


SetResetMask

- ・呼び出し形式 `Declare Function SetResetMask Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Mask As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数 `Mask As Long` マスク情報(値渡し)
 `MASK_OFF` マスク解除
 `MASK_ON` マスク
- ・処理概要 リセットマスクを設定する。
- ・例
`Dim ret As Long`
`// リセットマスク解除`
`ret = SetResetMask(MASK_OFF)`

GetResetMask

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetResetMask Lib "PL_loc.dll"
(ByRef Mask As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数 `Mask As Long` マスク情報(参照渡し)
 `MASK_OFF` マスク解除
 `MASK_ON` マスク
- ・処理概要 現在のリセットマスク情報を取得する。
- ・例
`Dim ret As Long`
`Dim Mask As Long`
`ret = GetResetMask(Mask)`

SetIdeErr

- ・呼び出し形式 `Declare Function SetIdeErr Lib "PL_loc.dll"
(ByVal IdeErr As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数 `IdeErr As Long` エラー出力情報(値渡し)
 `IDE_ERROR_OFF` エラー出力しない
 `IDE_ERROR_ON` エラー出力する
- ・処理概要 ソフトウェア制御での IDE エラー出力を設定する。
- ・例
`Dim ret As Long`
`// IDE エラー出力しないように設定`
`ret = SetIdeErr(IDE_ERROR_OFF)`

GetIdeErrHard

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetIdeErrHard Lib "PL_loc.dll"
(ByVal Selector As Long, ByRef IdeErr As Long) As Long`
- ・戻り値
0 以外:正常
0:エラー
- ・引数

<code>Selector As Long</code>	取得パラメータ(値渡し)
	<code>IDE_ERROR_1</code> <code>IDE_ERR1</code>
	<code>IDE_ERROR_2</code> <code>IDE_ERR2</code>
<code>IdeErr As Long</code>	エラー信号(参照渡し)
	<code>IDE_ERROR_OFF</code> 正常
	<code>IDE_ERROR_ON</code> エラー
- ・処理概要
現在のハードウェアの出力する IDE エラー信号を取得する。
- ・例

```
Dim ret As Long
Dim IdeErr As Long
// IDE_ERR1 の信号取得
ret = GetIdeErrHard( IDE_ERROR_1, IdeErr )
```


付 .5 バックライトコントロール API-DLL

付 .5.1 動作環境

バックライトコントロール機能をPL-X920シリーズ上で動作させるためのダイナミックリンクライブラリ(API-DLL)について説明します。

API-DLLは、アプリケーションからバックライトコントロール機能を「バックライトコントロールデバイスドライバ」経由でアクセスするためのインターフェースを提供します。アプリケーションは、このDLLを経由し、以下の機能を使用することが可能になります。

- ・バックライトコントロールON/OFF機能

オペレーティングシステム

CD-ROMに付属のAPI-DLLが動作するOSは以下のとおりです。

- ・Microsoft Windows®95
- ・Microsoft Windows®98
- ・Microsoft WindowsNT®4.0
- ・Microsoft Windows®2000

また、それぞれのOS用の「バックライトコントロールデバイス」が動作していなければなりません。

対応言語

- ・Microsoft Visual C
- ・Microsoft Visual C++
- ・Microsoft Visual Basic

必要ファイル

このDLLを使用するためには、各開発言語毎に以下のファイルが必要です。

・Visual C

ファイル名	説明
PL_BLlocif.h	ドライバインタフェイス定義ファイル
PL_BLloc.LIB	ライブラリ定義ファイル
PL_BLloc.dll	ダイナミックリンクライブラリファイル

・Visual C++

ファイル名	説明
PL_BLlocif.h	ドライバインタフェイス定義インクルードファイル
PL_BLlocal.h	CPL_BLlocalクラス定義インクルードファイル
PL_BLloct.h	CPL_BLloctクラス定義インクルードファイル
PL_BLloc.LIB	ライブラリ定義ファイル
PL_BLloc.dll	ダイナミックリンクライブラリファイル

* インクルードするヘッダファイルの順番は以下の通りです。

```
#include PL_BLlocif.h
```

```
#include PL_BLloct.h
```

PL_BLlocal.hは自動でインクルードされるので、直接インクルードしないでください。

・Visual Basic

ファイル名	説明
PL_BLloc.bas	ドライバインタフェイス定義インクルードファイル
PL_BLloc.LIB	ライブラリ定義ファイル
PL_BLloc.dll	ダイナミックリンクライブラリファイル

Dynamic Link Library(DLL)

作成したアプリケーションからPL_BLloc.dllを使用するために、以下の位置にDLLを格納する必要があります。

OS	位置
Windows95/Windows98	C:\¥Windows¥System
WindowsNT4.0/Windows2000	C:\¥Winnt¥System32

付 .5.2 クラス内容

CPL_BLIoctI クラス

CPL_BLIoctI クラスは CPL_BLIoctI クラスでデバイスドライバアクセスするためのパラメータをセットします。

キーワード	型	変数名	説明
public	HANDLE	m_Drvhandle	デバイスドライバハンドル

CPL_BLIocal クラス

CPL_BLIoctI でセットされたパラメータを使用し、DeviceIoControl (ドライバアクセス関数) を呼び出します。

ただし、このクラスは CPL_BLIoctI から継承されているので直接使用することはありません。

キーワード	型	変数名	説明
public	HANDLE	m_h	デバイスドライバハンドル
public	LONG	m_long	実行する操作の制御コード
public	void *	m_ibp	入力データバッファアドレス
public	ULONG	m_ibsize	入力データバッファサイズ
public	void *	m_obp	出力データバッファアドレス
public	ULONG	m_obsiz	出力データバッファサイズ
public	DWORD	m_retsiz	実際出力バイト数のアドレス
public	LPOVERLAPPED	m_ovlp	オーバーラップ構造体のアドレス

付 .5.3 Visual C 用関数仕様一覧

関数名	説明
InitBLIoctl	CPL_BLIoctl オブジェクト作成
EndBLIoctl	CPL_BLIoctl オブジェクト破棄
GetBLDrvHandle	ドライバハンドル取得
GetBLDrvVersion	ドライババージョン取得
SetBLControl	バックライトコントロール設定
GetBLControl	バックライトコントロール状態取得

付 .5.4 Visual C 用関数仕様詳細

InitBLIoctl

- ・呼び出し形式 void WINAPI InitBLIoctl(void)
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 CPL_BLIoctl オブジェクトを作成する。作成されたオブジェクトは EndBLIoctl 関数が呼ばれるまで破棄されない。
- ・例 InitBLIoctl();

EndBLIoctl

- ・呼び出し形式 void WINAPI EndBLIoctl(void)
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 InitBLIoctl 関数で作成したオブジェクトを破棄する。
- ・例 EndBLIoctl();

GetBLDrvHandle

- ・呼び出し形式 int WINAPI GetBLDrvHandle(HANDLE * pHndl)
- ・戻り値 0:正常
1:エラー
- ・引数 (I/O) HANDLE * pHndl デバイスドライバハンドルへのポインタ
- ・処理概要 デバイスドライバとのやり取りを行うためのデバイスドライバハンドルを取得する。
- ・例 int ret;
HANDLE hndl;
ret = GetBLDrvHandle(&hndl);



- ・ バックライトコントロールデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

GetBLDrvVersion

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetBLDrvVersion(int *pMajor, int *pMinor)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I/O) int *pMajor バージョン情報(Major, 0 ~ 99)へのポインタ
 (I/O) int *pMinor バージョン情報(Minor, 0 ~ 99)へのポインタ
- ・処理概要 ドライババージョン情報を取得する。
- ・例 BOOL ret;
 int Major, Minor;
 ret = GetBLDrvVersion(&Major, &Minor);



- ・バージョンが1.10の場合は
Major:1 (10進数)
Minor:10 (10進数)
となります。

SetBLControl

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI SetBLControl(int BLFlag)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I) int BLFlag 設定パラメータ
 BACKLIGHT_OFF バックライト OFF
 BACKLIGHT_ON バックライト ON
- ・処理概要 バックライトのON/OFFを設定する。
- ・例 BOOL ret;
 // バックライトコントロールON設定
 ret = SetBLControl(BACKLIGHT_ON);

GetBLControl

- ・呼び出し形式 BOOL WINAPI GetBLControl(int pBLFlag)
- ・戻り値 TRUE:正常
 FALSE:エラー
- ・引数 (I/O) int *pBLFlag バックライト状態へのポインタ
 BACKLIGHT_OFF バックライト OFF
 BACKLIGHT_ON バックライト ON
- ・処理概要 バックライトコントロール状態を取得する。
- ・例 BOOL ret;
 int BLFlag;
 // バックライトコントロール状態取得
 ret = GetBLControl(&BLFlag);

付 .5.5 Visual C++ 用関数一覧

関数名	説明
GetBLDrvHandle	ドライバハンドル取得
GetBLDrvVersion	ドライババージョン取得
SetBLControl	バックライトコントロール設定
GetBLControl	バックライトコントロール状態取得

付 .5.6 Visual C++ 用関数仕様詳細

GetBLDrvHandle

- ・呼び出し形式 `int GetBLDrvHandle(void)`
- ・戻り値 `0`:正常
 `1`:エラー
- ・引数 なし
- ・処理概要 デバイスドライバとのやり取りを行うためのデバイスドライバハンドルを取得する。取得されたハンドルはメンバ変数 `m_handle` に格納される。
- ・例 1 `CPL_BLIocI m_BLoc;`
 `m_BLoc. GetBLDrvHandle();`
- ・例 2 `int ret;`
 `HANDLE hndl;`
 `ret = ::GetBLDrvHandle(&hndl);`



- ・ バックライトコントロールデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

GetBLDrvVersion

- ・呼び出し形式 `BOOL GetBLDrvVersion(int *pMajor, int *pMinor)`
- ・戻り値 `TRUE`:正常
 `FALSE`:エラー
- ・引数 `(I/O) int *pMajor` バージョン情報(Major, 0 ~ 99)へのポインタ
 `(I/O) int *pMinor` バージョン情報(Minor, 0 ~ 99)へのポインタ
- ・処理概要 ドライババージョン情報を取得する。
- ・例 1 `CPL_BLIocI m_BLoc;`
 `BOOL ret;`
 `int Major, Minor;`
 `ret = m_BLoc.GetBLDrvHndle(&Major, &Minor);`
- ・例 2 `BOOL ret;`
 `int Major, Minor;`
 `ret = GetBLDrvVersion(&Major, &Minor);`



- ・ バージョンが 1.10 の場合は
Major:1 (10進数)
Minor:10 (10進数)
となります。

SetBLControl

- ・呼び出し形式 `BOOL SetBLControl(int BLFlag)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(1) `int BLFlag` 設定パラメータ
 BACKLIGHT_OFF バックライト OFF
 BACKLIGHT_ON バックライト ON
- ・処理概要 バックライトのON/OFFを設定する。
- ・例 1
CPL_BLoc m_BLoc
BOOL ret;
// バックライトコントロールON設定
ret = m_BLoc.SetBLControl(BACKLIGHT_ON);
- ・例 2
BOOL ret;
// バックライトコントロールON設定
ret = ::SetBLControl(BACKLIGHT_ON);

GetBLControl

- ・呼び出し形式 `BOOL GetBLControl(int *pBLFlag)`
- ・戻り値
TRUE:正常
FALSE:エラー
- ・引数
(1/0) `int *pBLFlag` バックライト状態へのポインタ
 BACKLIGHT_OFF バックライト OFF
 BACKLIGHT_ON バックライト ON
- ・処理概要 バックライトコントロール状態を取得する。
- ・例 1
CPL_BLoc m_BLoc;
BOOL ret;
int BLFlag;
// バックライトコントロール状態取得
ret = m_BLoc. GetBLControl(&BLFlag);
- ・例 2
BOOL ret;
int BLFlag;
// バックライトコントロール状態取得
ret = ::GetBLControl(&BLFlag);

付 .5.7 Visual Basic 用関数一覧

関数名	説明
InitBLIoctl	CPL_BLIoctl オブジェクト作成
EndBLIoctl	CPL_BLIoctl オブジェクト破棄
GetBLDrvHandle	ドライバハンドル取得
GetBLDrvVersion	ドライババージョン取得
SetBLControl	バックライトコントロール設定
GetBLControl	バックライトコントロール状態取得

付 .5.8 Visual Basic 用関数仕様詳細

InitBLIoctl

- ・呼び出し形式 `Declare Sub InitBLIoctl Lib "PL_BLIoc.dll" ()`
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 CPL_BLIoctl オブジェクトを作成する。作成されたオブジェクトは EndBLIoctl 関数が呼ばれるまで破棄されない。
- ・例 `Call InitBLIoctl`

EndBLIoctl

- ・呼び出し形式 `Declare Sub EndBLIoctl Lib "PL_BLIoc.dll" ()`
- ・戻り値 なし
- ・引数 なし
- ・処理概要 InitBLIoctl 関数で作成したオブジェクトを破棄する。
- ・例 `Call EndBLIoctl`

GetBLDrvHandle

- ・呼び出し形式 `Declare Function GetBLDrvHandle Lib "PL_BLIoc.dll" (ByRef hndI As Long) As Long`
- ・戻り値 0:正常
1:エラー
- ・引数 `hndI As Long` デバイスドライバハンドル(参照渡し)
- ・処理概要 デバイスドライバとのやり取りを行なうためのデバイスドライバハンドルを取得する。
- ・例 `Dim ret As Long`
`Dim hndI As Long`
`ret = GetBLDrvHandle(hndI)`



- ・ バックライトコントロールデバイスドライバが動作していない場合はエラーになります。

MEMO

このページは、空白です。
ご自由にお使いください。