



SOBR ライブラリマニユアル

このマニユアルは、SOBR ライブラリの
仕様について記載します。

ご注意

- このソフトウェアおよびマニュアルの、一部または全部を無断で使用、複製することはできません。
- このソフトウェアおよびマニュアルは、本製品の使用許諾契約書のもとでのみ使用することができます。
- このソフトウェアおよびマニュアルを運用した結果の影響については、一切の責任を負いかねますのでご了承ください。
- このソフトウェアの仕様、およびマニュアルに記載されている事柄は、将来予告なしに変更することがあります。
- このマニュアルの著作権はカシオ計算機株式会社に帰属します。
- 本書中に含まれている画面表示は、実際の画面とは若干異なる場合があります。予めご了承ください。

© 2008 カシオ計算機株式会社

Microsoft, MS, ActiveSync, Active Desktop, Outlook, Windows, Windows NT, および Windows ロゴは、米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標または商標です。Microsoft 社の製品は、OEM 各社に、Microsoft Corporation の 100%出資子会社である Microsoft Licensing, Inc.によりライセンス供与されています。

目次

1. 概要	1
2. 動作環境	1
3. 関数一覧	3
3.1 SOBROpen	4
3.2 SOBRClose	5
3.3 SOBR9650Send	6
3.4 SOBR9656Send	7
3.5 SOBRReceive	8
3.6 SOBRStatus	9
3.7 SOBRClear	11
3.8 SOBRSetEventNotification	12
3.9 SOBRGetEventNotification	13
4. プログラミング上の注意	14
5. シリアルバーコードリーダーの初期設定および設定コマンド	17
6. Device Emulator	27
6.1.1 SOBRLib.ini	27

1. 概要

SOBR ライブラリは、シリアルバーコードリーダー DT-9650BCR および DT-9656BCR を使用するためのオプションライブラリです。

2. 動作環境

SOBR ライブラリの動作環境を以下に示します。

対象機種

- DT-9800

対象 OS

- Microsoft WindowsCE 5.0

開発環境とプログラミング言語

開発環境	Visual C++	Visual Basic, Visual C#
Microsoft embedded Visual C++ Version 4.0 + SP4	○	-
Microsoft Visual Studio.NET 2003 + SP1	○	×
Microsoft Visual Studio 2005 + SP1	○	○
Microsoft Visual Studio 2008	○	○

(○:利用可、×:利用不可、-:機能なし)

提供ファイル

ファイル	Visual C++	Visual Basic, Visual C#
SerialObrLib.h	○	-
SerialObrLib.lib	○	-
SerialObrLib.dll	○	○
SerialObrLibNet.dll (クラスライブラリ)	-	○

(○:必要、-:不要)

使用方法

Visual C++ の場合

- プログラムソース内に SerialObrLib.h をインクルードし、SerialObrLib.lib を使用するライブラリとして指定してください
- SerialObrLib.dll は本体に内蔵されています。

Visual Basic または Visual C# の場合

- SerialObrLibNet.dll をプロジェクトの参照に追加してください。
- SerialObrLib.dll は本体に内蔵されています。
- SerialObrLibNet.dll を実行モジュールと同じフォルダにコピーしてください。

3. 関数一覧

関数名	機能	DT-5200	DT-X7	DT-9800
SOBROpen	COM ポートの初期化および電源 ON	-	-	○
SOBRClose	COM ポートの解放および電源 OFF	-	-	○
SOBR9650Send	OBR に対してコマンド送信 (DT-9650BCR 専用)	-	-	○
SOBR9656Send	OBR に対してコマンド送信 (DT-9656BCR 専用)	-	-	○
SOBRReceive	受信データの読み出し	-	-	○
SOBRStatus	受信状態の確認	-	-	○
SOBRClear	受信バッファおよび受信状態クリア	-	-	○
SOBRSetEventNotification	データ通知方法の設定	-	-	○
SOBRGetEventNotification	データ通知方法の取得	-	-	○

○ 関数サポート

— 関数未サポート = 関数を呼ぶと未サポートエラーが返ります。

3.1 SOBROpen

シリアルバーコードリーダーで使用する COM ポートを初期化します。

```
[C++]
DWORD SOBROpen (
    HWND hWnd
)
```

```
[Visual Basic]
Public Shared Function SOBROpen ( _
    ByVal hWnd As IntPtr _
) As Int32
```

```
[C#]
public static Int32 SOBROpen (
    IntPtr hWnd
)
```

説明

本関数はシリアルバーコードリーダーで使用する COM ポートを初期化し、SOBR 機能を使用可能にします。

シリアルバーコードリーダーを使用する場合は、はじめに必ず本関数を使用してください。

パラメータ

hWnd

アプリケーションのウィンドウハンドルを指定します。

データ通知方法をメッセージに設定している場合、このハンドルに対してメッセージを送信します。

NULL を指定した場合、メッセージは BROADCAST に送信します。

戻り値

正常終了時は TRUE を、異常終了時は FALSE を返します。

注意

異常終了時は SOBRClose関数を実行してから、再度本関数を呼び出してください。

3.2 SOBRClose

シリアルバーコードで使用する COM ポートを解放します。

```
[C++]  
DWORD SOBRClose ( )
```

```
[Visual Basic]  
Public Shared Function SOBRClose ( ) As Int32
```

```
[C#]  
public static Int32 SOBRClose ( )
```

説明

本関数はシリアルバーコードリーダーで使用する COM ポートを解放します。
シリアルバーコードリーダーの使用を終了する場合は、必ず本関数を実行してください。

パラメータ

なし

戻り値

正常終了時は TRUE を、異常終了時は FALSE を返します。

3.3 SOBR9650Send

シリアルバーコードリーダー(DT-9650BCR)に対してコマンドを送信します。

```
[C++]
DWORD SOBR9650Send (
    BYTE *cmd
)
```

```
[Visual Basic]
Public Shared Function SOBR9650Send ( _
    ByVal cmd As Byte() _
) As Int32
```

```
[C#]
public static Int32 SOBR9650Send (
    byte[] cmd
)
```

説明

本関数はシリアルバーコードリーダー(DT-9650BCR)に対してコマンドを送信します。

DeviceEmulator では、常に TRUE を返します。

パラメータ

cmd

送信コマンドを格納したポインタを指定します。

コマンドについては、「5 シリアルバーコードリーダーの初期設定および設定コマンド」を参照してください。

戻り値

正常終了時は TRUE を、異常終了時は FALSE を返します。

注意

本関数はDT-9650BCR専用です。DT-9656BCRをご使用の場合は、SOBR9656Send関数を参照してください。

3.4 SOBR9656Send

シリアルバーコードリーダー(DT-9656BCR)に対してコマンドを送信します。

```
[C++]
DWORD SOBR9656Send (
    BYTE *cmd
)
```

```
[Visual Basic]
Public Shared Function SOBR9656Send ( _
    ByVal cmd As Byte() _
) As Int32
```

```
[C#]
public static Int32 SOBR9656Send (
    byte[] cmd
)
```

説明

本関数はシリアルバーコードリーダー(DT-9650BCR)に対してコマンドを送信します。

DeviceEmulator では、常に TRUE を返します。

パラメータ

cmd

送信コマンドを格納したポインタを指定します。

コマンドについては、「5 シリアルバーコードリーダーの初期設定および設定コマンド」を参照してください。

戻り値

正常終了時は TRUE を、異常終了時は FALSE を返します。

注意

本関数はDT-9656BCR専用です。DT-9650BCRをご使用の場合は、SOBR9650Send関数を参照してください。

3.5 SOBRRceive

シリアルバーコードリーダーが読み取ったバーコードデータを取得します。

```
[C++]
DWORD SOBRRceive (
    BYTE *buf
)
```

```
[Visual Basic]
Public Shared Function SOBRRceive ( _
    ByVal buf As Byte() _
) As Int32
```

```
[C#]
public static Int32 SOBRRceive (
    byte[] buf
)
```

説明

本関数はシリアルバーコードリーダーが読み取ったバーコードデータを取得します。

DeviceEmulatorでは、SOBRLib.iniファイルで指定したバーコードデータを取得します。詳細は、SOBRLib.iniを参照してください。また、iniファイルが存在しない場合は、RECV_NODATAを返します。

パラメータ

buf

バーコードデータを取得するバッファのポインタを指定します。

戻り値

以下の戻り値を返します。

RECV_NODATA	: データなし
RECV_NORMAL	: 取得データあり
RECV_ERROR	: データ取得エラー

注意

端末は内部にバーコードデータを最大 4 つまで保存することができます。

本関数を使用すると、端末内にあるデータの最も古いデータを取得します(取得したデータは端末から削除します)。

端末がバーコードデータを 4 つ確保している状態で、シリアルバーコードリーダーの操作を行った場合、端末はデータを取得しません。

3.6 SOBRStatus

シリアルバーコードリーダーのステータス(送受信状態)を確認します。

```
[C++]  
DWORD SOBRStatus (  
    BYTE *DataNum  
)
```

```
[Visual Basic]  
Public Shared Function SOBRStatus ( _  
    ByVal DataNum As Byte() _  
) As Int32
```

```
[C#]  
public static Int32 SOBRStatus (  
    byte[] DataNum  
)
```

説明

本関数はシリアルバーコードリーダーのステータス(送受信状態)を確認します。

DeviceEmulator では、常に SOBR_OK を返します。

パラメータ

DataNum

バーコードリーダー内に記憶しているデータ数を取得する変数のポインタを指定してください。

戻り値

以下の戻り値を返します。

SOBR_OK	: 通常状態
SOBR_RECV_OVERRUN	: 受信バッファオーバーラン
SOBR_BUFF_OVERRUN	: バッファオーバーラン
SOBR_PARITY_ERR	: パリティエラー
SOBR_FRAME_ERR	: フレームエラー
SOBR_BREAK	: ブレーク状態
SOBR_SEND_FULL	: 送信バッファフル
SOBR_IO_ERROR	: 一般 IO エラー
SOBR_MODE_ERROR	: モード未サポート/不正通信ハンドル
SOBR_DATA_READING	: データ取得中
SOBR_SEND_ERR	: コマンド送信エラー
SOBR_ERROR	: その他の異常
SOBR_BUFF_FULL	: バッファフル

注意

バーコードリーダーはデータをバッファ内に保存します。本関数をポーリングで実行して、バッファにデータが取得されたことを確認してください。

本関数を使用して、バッファ内にデータがあることを確認できた場合は、SOBRReceive関数を使用してデータを取得してください(データは最大 4 つ保持します)。

SOBRReceive、SOBR9650Send、SOBR9656Send関数を使用した場合は、本関数を実行してステータスを取得してください。バッファフルエラー(SOBR_BUFF_FULL)以外のエラーが発生した場合は、SOBRClose関数を実行し、プログラムを終了してください。再度、通信ケーブルの状態等を確認した後に SOBROpen関数からプログラムを再開することを推奨します。

ステータスは、別の関数を使用して上書きするまで、端末内に保存します。ステータスを確認した後は SOBRClear関数を実行して、保存しているステータスをクリアしてください。

3.7 SOBRClear

受信バッファおよび受信状態をクリアします。

```
[C++]  
DWORD SOBRClear ( )
```

```
[Visual Basic]  
Public Shared Function SOBRClear ( ) As Int32
```

```
[C#]  
public static Int32 SOBRClear ( )
```

説明

本関数は受信バッファおよび受信状態をクリアします。クリア後のステータスは SOBRClear_OK になります。

DeviceEmulator では、常に TRUE を返します。

パラメータ

なし

戻り値

正常終了時は TRUE を、異常終了時は FALSE を返します。

3.8 SOBRSetEventNotification

データ通知方法を設定します。

```
[C++]
DWORD SOBRSetEventNotification (
    BOOL bEnable
)
```

```
[Visual Basic]
Public Shared Function SOBRSetEventNotification ( _
    ByVal bEnable As Boolean _
) As Int32
```

```
[C#]
public static Int32 SOBRSetEventNotification (
    Boolean bEnable
)
```

説明

本関数はデータ通知方法を設定します。

通知方法をイベントに設定した場合、名前付きイベント“SOBREventReading”でバーコードデータ取得を通知します(イベントの名称はレジストリで定義しています)。

通知方法をメッセージに設定した場合、バーコードデータ取得時にメッセージ

“WM_SOBR_RECEIVING”を発行します(メッセージは SerialObrLib.H で定義しています)。

DeviceEmulatorでは、設定値を内部変数として格納するため、何も動作しませんが、

SOBRGetEventNotification関数を実行することにより、設定値を確認することができます。

パラメータ

bEnable

データ通知方法を指定します。

- TRUE : 名前付きイベントに設定
- FALSE : メッセージに設定

戻り値

正常終了時は TRUE を、異常終了時は FALSE を返します。

3.9 SOBRGetEventNotification

データ通知方法を取得します。

```
[C++]  
DWORD SOBRGetEventNotification ( )
```

```
[Visual Basic]  
Public Shared Function SOBRGetEventNotification ( ) As Int32
```

```
[C#]  
public static Int32 SOBRGetEventNotification ( )
```

説明

本関数はデータ通知方法を取得します。

パラメータ

なし

戻り値

名前付きイベント設定時は TRUE を、メッセージ設定時は FALSE を返します。

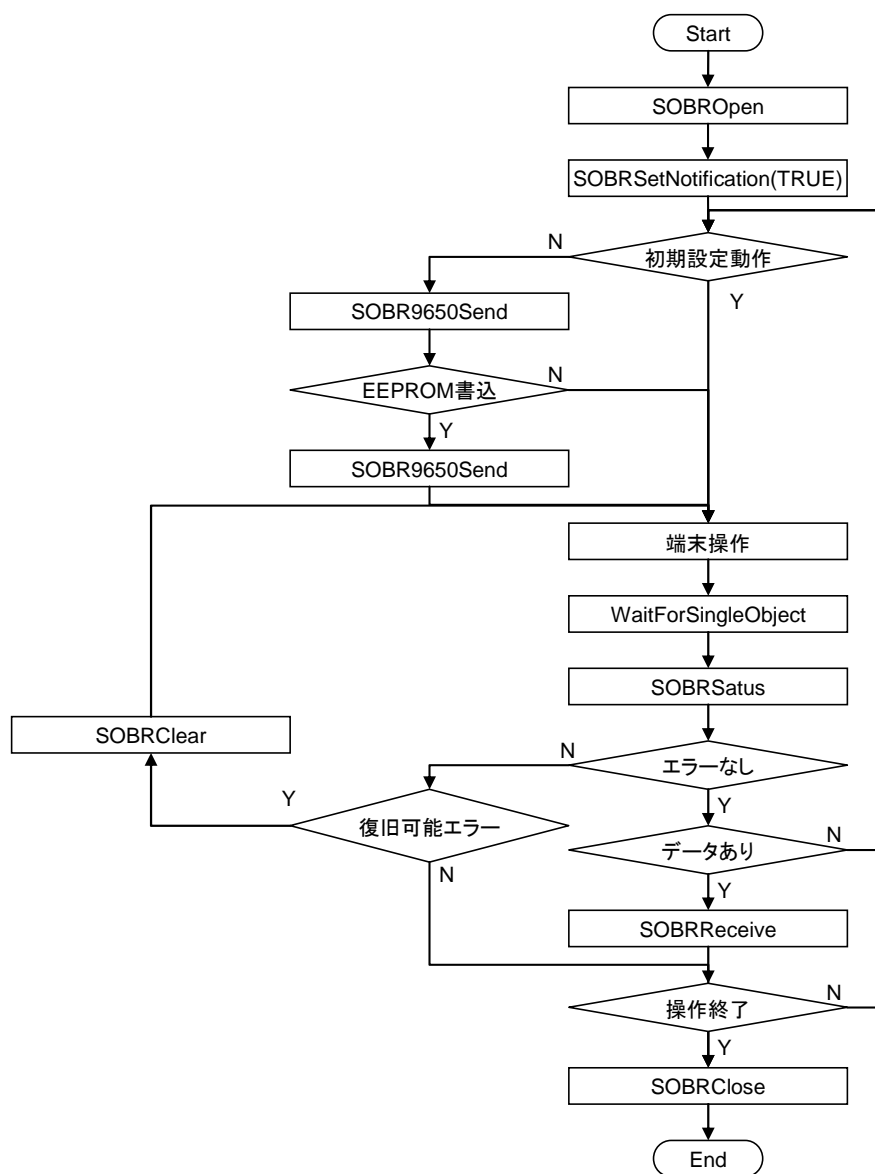
4. プログラミング上の注意

データ取得までの流れ

1. SOBROpen関数を実行し、シリアルバーコードリーダーを使用可能状態にします。
2. シリアルバーコードリーダーの設定を変更する場合、シリアルバーコードリーダーに対して設定コマンドを送信します(SOBR9650SendまたはSOBR9656Send関数)。
3. SOBROpen関数を実行した状態でバーコードリーダーを操作すると、バーコードリーダー内にバーコードデータを取得します。データ取得時には端末がイベントまたはメッセージで通知します。
4. イベントまたはメッセージでバーコードデータの受信が通知されたら、SOBRStatus関数でシリアルバーコードリーダーの状態を確認します。SOBRStatus関数を実行すると通信状態と取得データを知らることができます。
5. 取得データが存在した場合SOBRReceive関数でデータ取得します。
6. シリアルバーコードリーダーの使用を終了する場合は、SOBRCloseを実行します。

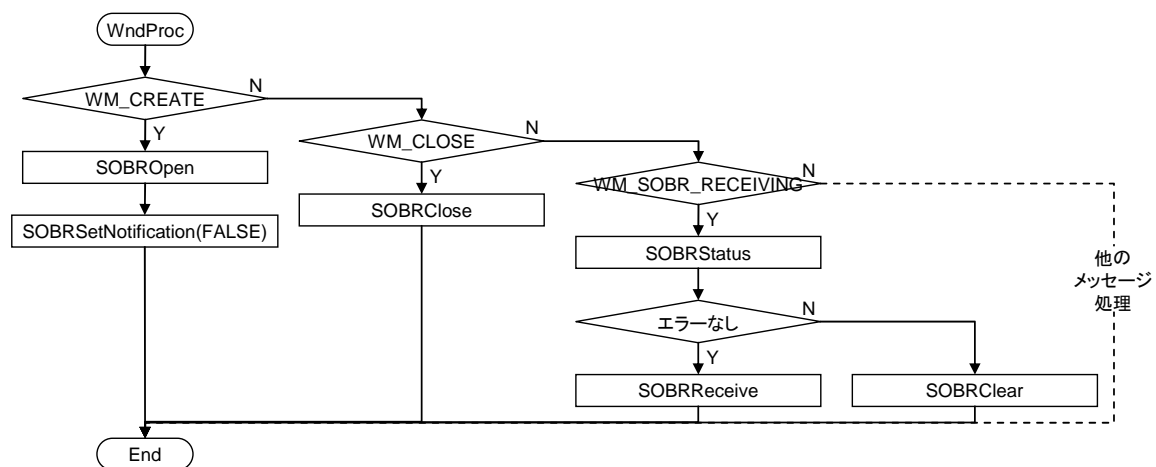
動作フロー例 1

読み取り通知をイベントに設定した場合



動作フロー例 2

読み取り通知をメッセージに設定した場合



5. シリアルバーコードリーダーの初期設定および設定コマンド

シリアルバーコードリーダーに対する設定コマンドの送信には、SOBR9650Send、SOBR9656Send関数を使用してください。

各設定値は端末の ON/OFF 時にクリアされ、初期設定値に戻ります。

初期設定とは異なる設定値でシリアルバーコードリーダーを使用する場合は、シリアルバーコードリーダー内のEEPROMに設定値を書き込んでください。EEPROMへ設定値を書き込む場合は、設定コマンドを SOBR9650Send、SOBR9656Send関数で送信した後に、EEPROM書込みコマンドを同関数で送信してください。

DT-9650BCR の設定コマンドと初期値

読み取り桁数指定

指定桁数	コマンド	初期設定	指定桁数	コマンド	初期設定
1～42 桁	^P	◎	22 桁	&	
1 桁	^Q		23 桁	'	
2 桁	^R		24 桁	(
3 桁	^S		25 桁)	
4 桁	^T		26 桁	*	
5 桁	^U		27 桁	+	
6 桁	^V		28 桁	, (コンマ)	
7 桁	^W		29 桁	-	
8 桁	^X		30 桁	. (ピリオド)	
9 桁	^Y		31 桁	/	
10 桁	^X		32 桁	0	
11 桁	^[33 桁	1	
12 桁	^¥		34 桁	2	
13 桁	^]		35 桁	3	
14 桁	^^		36 桁	4	
15 桁	^_		37 桁	5	
16 桁	スペース		38 桁	6	
17 桁	!		39 桁	7	
18 桁	"		40 桁	8	
19 桁	#		41 桁	9	
20 桁	\$		42 桁	:	
21 桁	%				

CODE39/NW-7 ICG 指定

項目	コマンド	初期設定
ICG1 キャラクタ未満	=	◎
ICG8 キャラクタ未満	?	

読み取りコード条件指定

項目	コマンド	初期設定
全コード	読取許可	X
	読取禁止	x
CODE39	読取許可	A ◎
	読取禁止	a
NW-7	読取許可	B ◎
	読取禁止	b
WPC	読取許可	C ◎
	読取禁止	c
2 of 5 (Industrial/Standard)	読取許可	D ◎
	読取禁止	d
ITF	読取許可	E ◎
	読取禁止	e
CODE11	読取許可	F
	読取禁止	f ◎
CODE93	読取許可	G
	読取禁止	g ◎
CODE128	読取許可	W
	読取禁止	w ◎
WPC add on	読取禁止	l ◎
	読取許可	m
	強制読取	n

データ転送フォーマット

項目	コマンド	初期設定
CODE39	フルアスキー変換許可	h
	フルアスキー変換禁止	i ◎
	スタート/ストップコード転送する	Z
	スタート/ストップコード転送しない	z ◎
NW-7 スタート/ストップコード	転送する	[◎
	転送しない	{
	コードを大文字にする	q ◎
	コードを小文字にする	r
	ABC コード転送許可	j
	ABC コード転送禁止	k ◎
C/D (CODE39/NW-7/ 2of5/CODE11)	検査禁止	R ◎
	検査許可/転送する	S
	検査許可/転送しない	T
読み取り CODE ID	転送しない	P ◎
	転送する	Q

ブザー鳴動および LED 点灯設定

項目	コマンド	初期設定
正読後、ブザー鳴動/LED 点灯の許可	J	◎
正読後、ブザー鳴動/LED 点灯の禁止	K	
ブザー鳴動/LED 点灯の1回駆動	L	
sleep モードコマンド復帰時または電源立ち上げ時 LED 消灯	s	◎
sleep モードコマンド復帰時または電源立ち上げ時 LED 点灯	t	

解読不能時 BEL 出力

項目	コマンド	初期設定
出力許可	M	
出力禁止	N	◎

スキヤニングモード

項目	コマンド	初期設定
スキヤニング許可	H	◎
スキヤニング禁止	I	
スペシャルモード(1回正読後スキヤニング禁止)	U	

スリープ/ストップモード

項目	コマンド	初期設定
スリープモード要求	o	
ストップモード要求	p	

EEPROM への書き込み

項目	コマンド	初期設定
デフォルト設定値の書き込み	Y	
現在の設定値の書き込み	y	

設定変更

項目	コマンド	初期設定
現在 EEPROM に保存している設定値に設定	0	

拡張コマンド

	項目	コマンド	初期設定
拡張コマンド制御	送信開始	u	
	送信終了	v	
CODE39 C/D	検査禁止 (転送機能変化無し)	A	
	検査許可/転送する	B	
	検査許可/転送しない	C	
	検査禁止/転送しない	Y	
	検査禁止/転送する	Z	◎
NW-7 C/D	検査禁止 (転送機能変化無し)	D	
	検査許可/転送する	E	
	検査許可/転送しない	F	
	検査禁止/転送しない	[
	検査禁止/転送する	¥	◎
2 of 5 C/D	検査禁止 (転送機能変化なし)	G	
	検査許可/転送する	H	
	検査許可/転送しない	I	
	検査禁止/転送しない]	
	検査禁止/転送する	^	◎
CODE11 C/D	検査(1)許可/転送する	J	
	検査(1)許可/転送しない	K	◎
	検査(2)許可/転送する	L	
	検査(2)許可/転送しない	M	
CODE93 C/D	検査禁止/転送しない	N	
	検査禁止/転送する	O	
	検査許可/転送しない	P	◎
	検査許可/転送する	Q	
CODE128 C/D	検査禁止/(転送機能変化なし)	S	
	検査許可/転送しない	T	◎
	検査禁止/転送しない	U	
	検査禁止/転送する	V	
	検査許可/転送しない	W	
	検査許可/転送する	X	

DT-9656BCR の設定コマンドと初期値

読み取りコード条件指定

項目	コマンド	初期設定
7 種自動読取 (WPC、CODE39、NW-7、2of5、CODE93、CODE128、MSI)	A0	
UPC Only	J1	
UPC+2 桁 add on Only	J2	
UPC+5 桁 add on Only	J3	
JAN/EAN Only	J4	
EAN+2 桁 add on Only	J5	
EAN+5 桁 add on Only	J6	
Industrial 2 of 5 (DTF) Only	J7	
Interleaved 2 of 5 (ITF) Only	J8	
WPC(add on 含む) Only	A1	
CODE39 Only	A2	
NW-7 (CODABAR) Only	A3	
DTF と ITF Only	A4	
CODE93 Only	A5	
CODE128 Only	A6	
MSI/Plessey Only	A7	
IATA Only	A8	

読み取りコード追加指定

項目	コマンド	初期設定
UPC	R1	◎
UPC+2 桁 add on	R2	
UPC+5 桁 add on	R3	
JAN/EAN	R4	◎
EAN+2 桁 add on	R5	
EAN+5 桁 add on	R6	
Industrial 2 of 5 (DTF)	R7	◎
Interleaved 2 of 5 (ITF)	R8	◎
WPC(add on 含む)	B1	
CODE39	B2	◎
NW-7 (CODABAR)	B3	◎
DTF と ITF	B4	◎
CODE93	B5	
CODE128	B6	
MSI/Plessey	B7	
IATA	B8	

データ転送フォーマット

項目		コマンド	初期設定
CODE39	C/D を計算しない	C0	◎
	C/D を計算する	C1	
	C/D 転送する	C2	◎
	C/D 転送しない	C3	
	スタート/ストップコード転送しない	D0	
	スタート/ストップコード転送する	D1	◎
IATA	C/D を計算しない	D2	◎
	C/D を計算する(CPN+FORM SERIAL)	D3	
	C/D を計算する(FORM SERIAL)	D4	
	C/D を計算する(ALL DATA)	D5	
	C/D を転送する	D6	◎
	C/D を転送しない	D7	
NW-7 スタート/ストップコード転送	転送しない	F0	
	ABCD/TN*E 転送	F1	
	abcd/tn*e 転送	F2	
	ABCD/ABCD 転送	F3	
	abcd/abcd 転送	F4	◎
	C/D を転送する	F5	◎
	C/D を転送しない	F6	
	C/D を計算しない	F7	◎
	C/D を計算する(m10、w1,2)	F8	
	C/D を計算する(m16)	F9	
	スタート/ストップを DC1DC2DC3DC4/ DC1DC2DC3DC4 で転送する	FA	
	C/D を計算する(セブンチェック)	FB	
	C/D を計算する(m11)	FC	
	C/D の計算と転送をしない	FD	
2 of 5 (ITF/DTF) C/D	C/D を計算しない	G0	◎
	C/D を計算する	G1	
	転送する	G2	◎
	転送しない	G3	
JAN/EAN	C/D を転送する	E0	◎
	C/D を転送しない	E1	
UPC-A	13 桁:すべて転送する	E2	◎
	12 桁:桁調整先頭"0"を転送しない	E3	
	12 桁:C/D を転送しない	E4	
	11 桁:桁調整先頭"0"、C/D を転送しない	E5	
UPC-E	8 桁:すべて転送する	E6	
	7 桁:桁調整先頭"0"を転送しない	E7	◎
	7 桁:C/D を転送しない	E8	
	6 桁:桁調整先頭"0"、C/D を転送しない	E9	

最小桁設定

項目		コマンド	初期設定
CODE39 NW-7:1 桁 Interleaved 2of5(ITF):2 桁	読取禁止	H2	◎
	読取許可	H3	

ブザー鳴動モード

項目		コマンド	初期設定
読み取り成功ブザー音程	鳴動禁止	W0	
	3kHz	W1	
	3kHz / 2.5kHz	W2	◎
	3kHz / 4kHz	W3	
ブザー鳴動時間	50msec	W7	
	100msec	W4	
	200msec	W5	◎
	400msec	W6	
ブザー音量	小	T3	
	中	T2	
	大	T1	
	最大	T0	◎
ブザーを1回鳴らす	3kHz(200ms)	V5	
	3kHz / 2.5kHz(200ms)	V6	
	3kHz / 4kHz(200ms)	V7	

LED点灯モード

項目		コマンド	初期設定
読み取り成功時点灯	点灯禁止	T4	
	点灯時間:200msec	T5	◎
	点灯時間:400msec	T6	
	点灯時間:800msec	T7	
LEDを1回点灯する	点灯時間:400msec	V8	
	点灯時間:800msec	V9	

読み取りモード

項目	コマンド	初期設定
単発読み (トリガスイッチ使用時のみ、未使用時は連続読みとなる)	S0	
複数読み	S1	◎
連続読み	S2	
トリガスイッチを使用しない	S7	
トリガスイッチを使用する	S8	

読み取り時間

項目	コマンド	初期設定
無限	Y0	
1 sec	Y1	
2 sec	Y2	◎
3 sec	Y3	
4 sec	Y4	
6 sec	Y5	
8 sec	Y6	
10 sec	Y7	

照合回数

項目	コマンド	初期設定
照合なし	X0	
1 回照合	X1	◎
2 回照合	X2	
3 回照合	X3	

レングスデータ

項目		コマンド	初期設定
UPC-A	転送しない	2A	◎
	転送する	3A	
UPC-A with add on	転送しない	2B	◎
	転送する	3B	
UPC-E	転送しない	2C	◎
	転送する	3C	
UPC-E with add on	転送しない	2D	◎
	転送する	3D	
EAN-13	転送しない	2E	◎
	転送する	3E	
EAN-13 with add on	転送しない	2F	◎
	転送する	3F	
EAN-8	転送しない	2G	◎
	転送する	3G	
EAN-8 with add on	転送しない	2H	◎
	転送する	3H	
CODE39	転送しない	2I	◎
	転送する	3I	
NW-7	転送しない	2J	◎
	転送する	3J	
Industrial 2 of 5 (DTF)	転送しない	2K	◎
	転送する	3K	
Interleaved 2 of 5 (ITF)	転送しない	2L	◎
	転送する	3L	
CODE93	転送しない	2M	◎
	転送する	3M	
CODE128	転送しない	2N	◎
	転送する	3N	
MSI/Plessey	転送しない	2O	◎
	転送する	3O	
IATA	転送しない	2P	◎
	転送する	3P	
すべてのレングスデータ	転送しない	2Z	◎
	転送する	3Z	

EEPROM への書き込み

項目	コマンド	初期設定
-	Z2	

設定の初期化

項目	コマンド	初期設定
設定を初期化する	U1	

EEPROM 書き込みの注意点

DT-9650BCR では以下のコマンドを EEPROM に書き込むことができませんのでご注意ください。

設定内容	コマンド
ブザー鳴動 LED 点灯の 1 回駆動	'L'
スキャン許可	'H'
スキャン禁止	'I'
スペシャルモード (1 回正読後スキャン禁止)	'U'
スリープモード要求	'o'
ストップモード要求	'p'
拡張コマンド制御送信開始	'u'
拡張コマンド制御送信終了	'v'

6. Device Emulator

Device Emulator 上で本ライブラリを正しく動作させるためには、以下の設定ファイルが必要です。

SOBRLib.ini

設定ファイルはあらかじめ以下のフォルダにインストールされています。

¥Storage Card¥SOBR

6.1.1 SOBRLib.ini

バーコードデータを格納するファイルです。

SOBRLib.ini のサンプルを以下に示します。

```
[Scan]
Code="0123456789ABC"
```

[Scan] バーコードデータセクション	
Code	スキャン対象とするバーコードデータを文字列で指定します。 (参照 : SOBReceive関数)

カシオ計算機お問い合わせ窓口

製品に関する最新情報

- 製品サポートサイト（カシオペア・ハンディターミナル）

<http://casio.jp/support/pa/>

製品の取扱い方法のお問い合わせ

- 情報機器コールセンター



0570-022066

市内通話料金でご利用いただけます。

携帯電話・PHS 等をご利用の場合、**048-233-7241**

カシオ計算機株式会社

〒151-8543 東京都渋谷区本町 1-6-2

TEL 03-5334-4638(代)