

Revision	1.03
Date	March. 2017

# MvUsbCam ライブラリマニュアル

# Index

---

[ 1 ] 動作環境 .....	1
[ 2 ] 開発環境 .....	1
[ 3 ] 構造体の説明 .....	2
3.1 MVUSBCAM_SET_GPIO_ALL_INFO... GPIO 制御用構造体 .....	2
3.2 MVUSBCAM_ParamInfo... カメラパラメータ情報構造体 .....	2
3.3 MVUSBCAM_FrameRateInfo... フレームレート情報構造体 .....	3
3.4 MVUSBCAM_GPIO_INFO ... GPIO (有効無効) 情報構造体 .....	3
3.5 MVUSBCAM_UserData_DAT ... ユーザーデータ設定用構造体 .....	3
[ 4 ] 関数一覧 .....	4
[ 5 ] 処理フローチャート .....	6
5. 1 全体シーケンス .....	6
5. 2 画質初期化処理 (USB 接続後) .....	8
5. 3 画質復元方法(自動露光OFF時) .....	9
[ 6 ] 関数説明 .....	10
1) MvUsbCam_Init .....	10
2) MvUsbCam_Fini .....	11
3) MvUsbCam_GetDeviceCount .....	12
4) MvUsbCam_GetDeviceName .....	13
5) MvUsbCam_GetDevType .....	14
6) MvUsbCam_GetFirmwareVersion .....	15
7) MvUsbCam_SetLed .....	16
8) MvUsbCam_GetLed .....	17
9) MvUsbCam_GetParamInfo .....	18
10) MvUsbCam_GetFrameRateInfo .....	19
11) MvUsbCam_SetBrightness .....	20
12) MvUsbCam_GetBrightness .....	21
13) MvUsbCam_SetSaturation .....	22
14) MvUsbCam_GetSaturation .....	23
15) MvUsbCam_SetSharpness .....	24
16) MvUsbCam_GetSharpness .....	25
17) MvUsbCam_SetGamma .....	26
18) MvUsbCam_GetGamma .....	27
19) MvUsbCam_SetContrast .....	28
20) MvUsbCam_GetContrast .....	29
21) MvUsbCam_SetFlip .....	30
22) MvUsbCam_GetFlip .....	31
23) MvUsbCam_SetMirror .....	32

24) MvUsbCam_GetMirror.....	33
25) MvUsbCam_SetMonochrome.....	34
26) MvUsbCam_GetMonochrome.....	35
27) MvUsbCam_SetStrobeCtrl.....	36
28) MvUsbCam_GetStrobeCtrl.....	37
29) MvUsbCam_SetSensorOffset.....	38
30) MvUsbCam_GetSensorOffset.....	39
31) MvUsbCam_SetWhiteBalanceAuto.....	40
32) MvUsbCam_GetWhiteBalanceAuto.....	41
33) MvUsbCam_SetWhiteBalanceRed.....	42
34) MvUsbCam_GetWhiteBalanceRed.....	43
35) MvUsbCam_SetWhiteBalanceGreen.....	44
36) MvUsbCam_GetWhiteBalanceGreen.....	45
37) MvUsbCam_SetWhiteBalanceBlue.....	46
38) MvUsbCam_GetWhiteBalanceBlue.....	47
39) MvUsbCam_SetWhiteBalanceRGB.....	48
40) MvUsbCam_GetWhiteBalanceRGB.....	49
41) MvUsbCam_WhiteBalanceUpdate.....	50
42) MvUsbCam_SetExposureAuto.....	51
43) MvUsbCam_GetExposureAuto.....	52
44) MvUsbCam_SetFrameRateFix.....	53
45) MvUsbCam_GetFrameRateFix.....	54
46) MvUsbCam_SetAnalogGainAuto.....	55
47) MvUsbCam_GetAnalogGainAuto.....	56
48) MvUsbCam_SetShutterSpeed.....	57
49) MvUsbCam_GetShutterSpeed.....	58
50) MvUsbCam_GetShutterSpeedReal.....	59
51) MvUsbCam_SetDigitalGain.....	60
52) MvUsbCam_GetDigitalGain.....	61
53) MvUsbCam_SetAnalogGain.....	62
54) MvUsbCam_GetAnalogGain.....	63
55) MvUsbCam_CameraBusyCheck.....	64
56) MvUsbCam_CameraBusyWait.....	65
57) MvUsbCam_CameraBusyWaitCancel.....	66
58) MvUsbCam_SetFrameRateCtrl.....	67
59) MvUsbCam_GetFrameRateCtrl.....	68
60) MvUsbCam_DefaultGains.....	69
61) MvUsbCam_SaveGains.....	70
62) MvUsbCam_SensorInit.....	71
63) MvUsbCam_GetSensorInitCount.....	72
64) MvUsbCam_SetGpio.....	73
65) MvUsbCam_GetGpio.....	74
66) MvUsbCam_SetGpioAll.....	75
67) MvUsbCam_GetGpioAll.....	76
68) MvUsbCam_SetGpioSetting.....	77
69) MvUsbCam_GetGpioSetting.....	78
70) MvUsbCam_SetTriggerSetting.....	79

71) MvUsbCam_GetTriggerSetting .....	80
72) MvUsbCam_GetGpioInfo .....	81
73) MvUsbCam_WriteUserData .....	82
74) MvUsbCam_ReadUserData .....	83
75) MvUsbCam_StartUserTrgMonitor .....	84
76) MvUsbCam_StopUserTrgMonitor .....	85
77) MvUsbCam_GetUserTrgData .....	86
78) MvUsbCam_ClearUserTrgData .....	87
79) MvUsbCam_SetUserTrgEdge .....	88
80) MvUsbCam_GetUserTrgEdge .....	89
81) MvUsbCam_SetUserTrgChangeCB .....	90
82) MvUsbCam_SetUserTrgMode .....	91
83) MvUsbCam_GetUserTrgMode .....	92
84) MvUsbCam_SetUserTrgLoopTime .....	93
85) MvUsbCam_GetUserTrgLoopTime .....	94
86) MvUsbCam_ErrMsg .....	95
87) MvUsbCam_GetErrMsgText .....	96

## [ 1 ] 動作環境

PC 本体	: PC/AT 互換機
CPU	: Pentium 4 1.4GHz 以上 (推奨 Pentium 4 2.0AGHz 以上)
メモリ	: 256MBytes 以上 (推奨 512MBytes 以上)
USB2.0 HOST	: Intel製 or NEC製
USB2.0 ドライバー	: Microsoft 社製のみ (他社 USB2.0 ドライバーは不可)
USB3.0 HOST	: Intel製 or NEC製
USB3.0 ドライバー	: Microsoft 社製のみ (他社 USB2.0 ドライバーは不可)
OS	: Microsoft Windows 7 (32bit または、64bit) : Microsoft Windows 8.1 (32bit または、64bit) : Microsoft Windows 10 (32bit または、64bit) ※いずれも日本語版

## [ 2 ] 開発環境

- コンパイラ           Microsoft Visual Studio 2010 SP1 C/C++
  
- ライブラリファイル( 32bitOS 用 )
- MvUsbCam ライブラリ           .....MvUsbCam.lib
- 上記ライブラリのヘッダファイル   .....MvUsbCam.h
- 上記ライブラリの DLL ファイル   .....MvUsbCam.dll
  
- ライブラリファイル( 64bitOS 用 )
- MvUsbCam ライブラリ           .....MvUsbCam\_x64.lib
- 上記ライブラリのヘッダファイル   .....MvUsbCam.h
- 上記ライブラリの DLL ファイル   .....MvUsbCam\_x64.dll

※本ライブラリは他社製のカメラには対応していません。  
マイクロビジョン社製カメラのみの対応となっております。

## [ 3 ] 構造体の説明

## 3.1 MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO... GPIO 制御用構造体

```
typedef struct
{
    DWORD dwVersion;    // [IN] struct version
    BOOL  bGpio1Enb;    // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bGpio2Enb;    // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bGpio3Enb;    // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bGpio4Enb;    // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bGpio5Enb;    // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bGpio6Enb;    // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bTrgEnb;      // [IN] 1=access, 0=no access
    BOOL  bGpio1Dat;    // [IN or OUT] 1=high, 0=low
    BOOL  bGpio2Dat;    // [IN or OUT] 1=high, 0=low
    BOOL  bGpio3Dat;    // [IN or OUT] 1=high, 0=low
    BOOL  bGpio4Dat;    // [IN or OUT] 1=high, 0=low
    BOOL  bGpio5Dat;    // [IN or OUT] 1=high, 0=low
    BOOL  bGpio6Dat;    // [IN or OUT] 1=high, 0=low
    BOOL  bTrgDat;      // [IN or OUT] 1=high, 0=low
} MVUSBCAM_SET_GPIO_ALL_INFO, *PMVUSBCAM_SET_GPIO_ALL_INFO;
```

## 3.2 MVUSBCAM\_ParamInfo... カメラパラメータ情報構造体

```
typedef struct {
    DWORD dwVersion;    // [IN] struct version
    BOOL  bEnable;      // [OUT] 1 = 使用可能, 0 = 不可
    BOOL  bCondi_AWB;    // [OUT] 1 = WhiteBalanceAuto-ON/OFF で、制御条件変化
    BOOL  bEnb_AWB_ON;   // [OUT] 1=WhiteBalanceAuto-ON 時,有効
    BOOL  bEnb_AWB_OFF; // [OUT] 1 = WhiteBalanceAuto-OFF 時,有効
    BOOL  bCondi_AEC;    // [OUT] 1 = ExposureAuto 状態で、制御条件変化
    BOOL  bEnb_AEC_ON;   // [OUT] 1 = ExposureAuto-ON 時有効
    BOOL  bEnb_AEC_OFF; // [OUT] 1 = ExposureAuto-OFF 時有効
    BOOL  bCondi_AGC;    // [OUT] 1 = GainAuto 状態で、制御条件変化
    BOOL  bEnb_AGC_ON;   // [OUT] 1 = GainAuto-ON 時有効
    BOOL  bEnb_AGC_OFF; // [OUT] 1 = GainAuto-OFF 時有効
    DWORD dwMax;        // [OUT] 最大値
    DWORD dwMin;        // [OUT] 最小値
    DWORD dwDef;        // [OUT] デフォルト値
    BOOL  bNameEnb;     // [OUT] 1 = label name あり
    char szName[32];    // [OUT] label name
} MVUSBCAM_ParamInfo, *PMVUSBCAM_ParamInfo;
```

## 3.3 MVUSBCAM\_FrameRateInfo... フレームレート情報構造体

```

typedef struct
{
    DWORD dwVersion;    // [IN]  struct version
    int    iMode;       // [IN]  FSP モード (MCM320_FrameRateCtrl_A 等)
    int    iNo;        // [IN]  FSP 序数 (MCM320_FrameRateCtrl_A_Fps15 等)
    BOOL   bEnable;    // [OUT] TRUE: 有効, FALSE: 無効
    int    iMax;       // [OUT] FSP 序数の数
    char   szName[32]; // [OUT] FSP 名
    int    iNameLen;   // [OUT] FSP 名の文字列数
} MVUSBCAM_FrameRateInfo, *PMVUSBCAM_FrameRateInfo;

```

## 3.4 MVUSBCAM\_GPIO\_INFO ... GPIO (有効無効) 情報構造体

```

typedef struct
{
    DWORD dwVersion;    // [IN]  struct version
    BOOL   bGpio1Enb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bGpio2Enb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bGpio3Enb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bGpio4Enb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bGpio5Enb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bGpio6Enb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bTrgInEnb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bTrgOutEnb;  // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bResetEnb;   // [OUT] 1=access, 0=no access
    BOOL   bStandbyEnb; // [OUT] 1=access, 0=no access
} MVUSBCAM_GPIO_INFO, *PMVUSBCAM_GPIO_INFO;

```

## 3.5 MVUSBCAM\_UserData\_DAT ... ユーザーデータ設定用構造体

```

typedef struct
{
    DWORD dwVersion;    // [IN]  struct version
    BYTE  byDat[32];    // [IN/OUT] UserData
} MVUSBCAM_UserData_DAT, *PMVUSBCAM_UserData_DAT;

```

## [ 4 ] 関数一覧

1) MvUsbCam_Init	MvUsbCam ライブラリの初期化処理
2) MvUsbCam_Fini	MvUsbCam ライブラリの終了処理
3) MvUsbCam_GetDeviceCount	MvUsbCam 対応デバイス (カメラ) の数を取得
4) MvUsbCam_GetDeviceName	デバイス名を取得
5) MvUsbCam_GetDevType	デバイスタイプの取得
6) MvUsbCam_GetFirmwareVersion	ファームウェアバージョンの取得
7) MvUsbCam_SetLed	L E D点灯制御
8) MvUsbCam_GetLed	L E D点灯状態の取得
9) MvUsbCam_GetParamInfo	パラメータ情報の取得
10) MvUsbCam_GetFrameRateInfo	フレームレート情報の取得
11) MvUsbCam_SetBrightness	明るさ (ブライトネス値) の設定
12) MvUsbCam_GetBrightness	明るさ (ブライトネス値) の取得
13) MvUsbCam_SetSaturation	彩度 (サチュレーション値) の設定
14) MvUsbCam_GetSaturation	彩度 (サチュレーション値) の取得
15) MvUsbCam_SetSharpness	鮮明度 (シャープネス値) の設定
16) MvUsbCam_GetSharpness	鮮明度 (シャープネス値) の取得
17) MvUsbCam_SetGamma	ガンマ値の設定
18) MvUsbCam_GetGamma	ガンマ値の取得
19) MvUsbCam_SetContrast	コントラスト値の設定
20) MvUsbCam_GetContrast	コントラスト値の取得
21) MvUsbCam_SetFlip	上下反転の設定
22) MvUsbCam_GetFlip	上下反転状態の取得
23) MvUsbCam_SetMirror	左右反転の設定
24) MvUsbCam_GetMirror	左右反転状態の取得
25) MvUsbCam_SetMonochrome	白黒設定
26) MvUsbCam_GetMonochrome	白黒状態の取得
27) MvUsbCam_SetStrobeCtrl	ストロボ信号の設定
28) MvUsbCam_GetStrobeCtrl	ストロボ信号の取得
29) MvUsbCam_SetSensorOffset	センサオフセット値の設定
30) MvUsbCam_GetSensorOffset	センサオフセット値の取得
31) MvUsbCam_SetWhiteBalanceAuto	自動ホワイトバランスの設定
32) MvUsbCam_GetWhiteBalanceAuto	自動ホワイトバランス値の設定
33) MvUsbCam_SetWhiteBalanceRed	ホワイトバランス 赤レベルの設定
34) MvUsbCam_GetWhiteBalanceRed	ホワイトバランス 赤レベルの取得
35) MvUsbCam_SetWhiteBalanceGreen	ホワイトバランス 緑レベルの設定
36) MvUsbCam_GetWhiteBalanceGreen	ホワイトバランス 緑レベルの取得
37) MvUsbCam_SetWhiteBalanceBlue	ホワイトバランス 青レベルの設定
38) MvUsbCam_GetWhiteBalanceBlue	ホワイトバランス 青レベルの取得
39) MvUsbCam_SetWhiteBalanceRGB	ホワイトバランス 赤緑青レベルの一括設定
40) MvUsbCam_GetWhiteBalanceRGB	ホワイトバランス 赤緑青レベルの一括取得
41) MvUsbCam_WhiteBalanceUpdate	ホワイトバランス更新
42) MvUsbCam_SetExposureAuto	自動露光の設定
43) MvUsbCam_GetExposureAuto	自動露光値の取得
44) MvUsbCam_SetFrameRateFix	フレームレート固定の設定



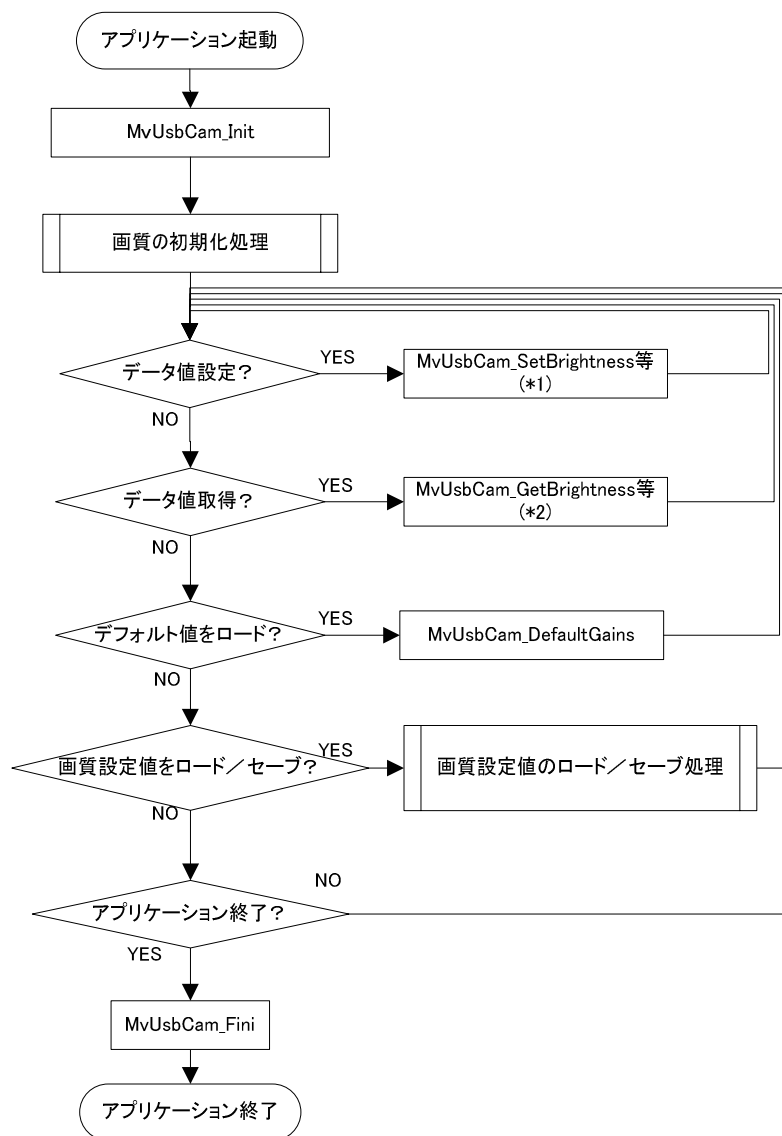
45) MvUsbCam_GetFrameRateFix	フレームレート固定の取得
46) MvUsbCam_SetAnalogGainAuto	アナログゲインオートの設定
47) MvUsbCam_GetAnalogGainAuto	アナログゲインオート状態の取得
48) MvUsbCam_SetShutterSpeed	シャッタースピードの設定
49) MvUsbCam_GetShutterSpeed	シャッタースピードの取得
50) MvUsbCam_GetShutterSpeedReal	シャッタースピード(実時間) の取得
51) MvUsbCam_SetDigitalGain	デジタルゲイン設定
52) MvUsbCam_GetDigitalGain	デジタルゲイン設定の取得
53) MvUsbCam_SetAnalogGain	アナログゲイン設定
54) MvUsbCam_GetAnalogGain	アナログゲイン値の取得
55) MvUsbCam_CameraBusyCheck	カメラビジーチェック
56) MvUsbCam_CameraBusyWait	カメラビジー (の終了) 待ち
57) MvUsbCam_CameraBusyWaitCancel	MvUsbCam_CameraBusyWait のキャンセル
58) MvUsbCam_SetFrameRateCtrl	フレームレートの設定
59) MvUsbCam_GetFrameRateCtrl	フレームレート値の取得
60) MvUsbCam_DefaultGains	画質調整値群の初期化
61) MvUsbCam_SaveGains	画質調整値群のセーブ
62) MvUsbCam_SensorInit	センサー初期化
63) MvUsbCam_GetSensorInitCount	センサー初期化回数の取得
64) MvUsbCam_SetGpio	GPIO の出力
65) MvUsbCam_GetGpio	GPIO 値の取得
66) MvUsbCam_SetGpioAll	GPIO の一括出力
67) MvUsbCam_GetGpioAll	GPIO 値の一括取得
68) MvUsbCam_SetGpioSetting	GPIO 設定
69) MvUsbCam_GetGpioSetting	GPIO 設定値の取得
70) MvUsbCam_SetTriggerSetting	外部トリガー設定
71) MvUsbCam_GetTriggerSetting	外部トリガー値の取得
72) MvUsbCam_GetGpioInfo	GPIO (有効無効) 情報の取得
73) MvUsbCam_WriteUserData	ユーザーデータの書き込み
74) MvUsbCam_ReadUserData	ユーザーデータの読み出し
75) MvUsbCam_StartUserTrgMonitor	ユーザートリガーのモニタ開始
76) MvUsbCam_StopUserTrgMonitor	ユーザートリガーのモニタ停止
77) MvUsbCam_GetUserTrgData	ユーザートリガーのデータ取得
78) MvUsbCam_ClearUserTrgData	ユーザートリガーのデータクリア
79) MvUsbCam_SetUserTrgEdge	ユーザートリガーエッジ指定の設定
80) MvUsbCam_GetUserTrgEdge	ユーザートリガーエッジ指定値の取得
81) MvUsbCam_SetUserTrgChangeCB	ユーザートリガーコールバック関数の設定
82) MvUsbCam_SetUserTrgMode	ユーザートリガーモードの設定
83) MvUsbCam_GetUserTrgMode	ユーザートリガーモード値の取得
84) MvUsbCam_SetUserTrgLoopTime	ユーザートリガーループ時間の設定
85) MvUsbCam_GetUserTrgLoopTime	ユーザートリガーループ時間の取得
86) MvUsbCam_ErrMsg	エラーメッセージの表示
87) MvUsbCam_GetErrMsg	エラーメッセージの取得

## [5] 処理フローチャート

以下、処理フローチャートの一覧です。

- 5. 1 全体シーケンス
- 5. 2 画質初期化処理 (USB 接続後)
- 5. 3 画質復元処理 (自動露光OFF時)

## 5. 1 全体シーケンス



\*1 ...画質調整等のデータ値設定関数として、以下のような関数があります。

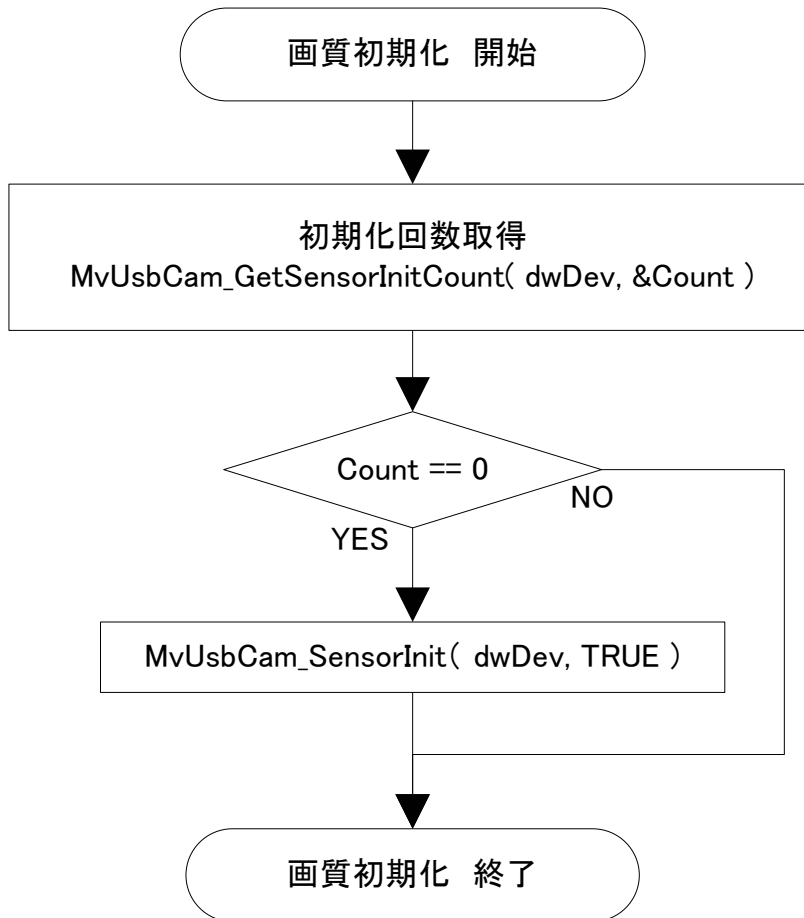
MvUsbCam_SetLed	MvUsbCam_SetBrightness
MvUsbCam_SetSaturation	MvUsbCam_SetSharpness
MvUsbCam_SetGamma	MvUsbCam_SetContrast
MvUsbCam_SetFlip	MvUsbCam_SetMirror
MvUsbCam_SetMonochrome	MvUsbCam_SetWhiteBalanceAuto
MvUsbCam_SetWhiteBalanceRed	MvUsbCam_SetWhiteBalanceGreen
MvUsbCam_SetWhiteBalanceBlue	MvUsbCam_SetWhiteBalanceRGB
MvUsbCam_SetExposureAuto	MvUsbCam_SetFrameRateFix
MvUsbCam_SetShutterSpeed	MvUsbCam_SetDigitalGain
MvUsbCam_SetAnalogGain	MvUsbCam_SetFrameRateCtrl
MvUsbCam_WhiteBalanceUpdate	

\*2 ...画質調整等のデータ値取得関数として、以下のような関数があります。

MvUsbCam_GetLed	MvUsbCam_GetBrightness
MvUsbCam_GetSaturation	MvUsbCam_GetSharpness
MvUsbCam_GetGamma	MvUsbCam_GetContrast
MvUsbCam_GetFlip	MvUsbCam_GetMirror
MvUsbCam_GetMonochrome	MvUsbCam_GetWhiteBalanceAuto
MvUsbCam_GetWhiteBalanceRed	MvUsbCam_GetWhiteBalanceGreen
MvUsbCam_GetWhiteBalanceBlue	MvUsbCam_GetWhiteBalanceRGB
MvUsbCam_GetExposureAuto	MvUsbCam_GetFrameRateFix
MvUsbCam_GetShutterSpeed	MvUsbCam_GetDigitalGain
MvUsbCam_GetAnalogGain	MvUsbCam_GetFrameRateCtrl

## 5. 2 画質初期化処理 (USB 接続後)

USB 接続後、少なくとも一回だけ、MvUsbCam\_SensorInit を C A L L していただく必要があります。以下は、USB 接続後、一回だけ、MvUsbCam\_SensorInit を C A L L するための処理シーケンスです。(本処理シーケンスは、MCM320 にのみ必要です。)

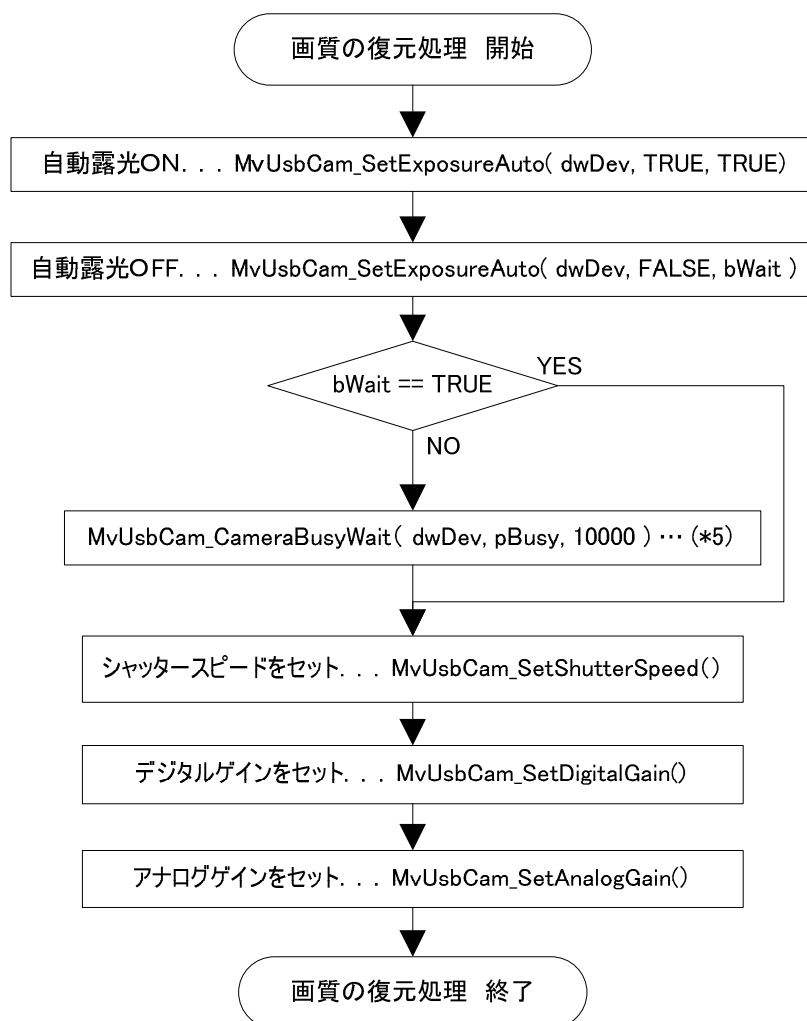


## 5. 3 画質復元方法(自動露光OFF時)

自動露光をOFFする時や、「マニュアル露光( MvUsbCam\_SetExposureAuto の第2引数を FALSE にした)状態で」、USB再接続や、Windows再起動した場合、以前と異なる画質になる場合があります。

以前の画質に復元するためには、以下の手順を実行してください。

(本処理シーケンスは、MCM320 にのみ必要です。)



- \*5 ...MvUsbCam\_CameraBusyWaitにより、カメラが「ビジー状態でなくなるまで待つ処理」です。  
「ビジー状態でなくなるまで待つ処理」は、フレームレートが小さいほど、照度が低いほど時間がかかります。待ち時間の目安は以下の通りです。

UXGAサイズの場合は、最大約10秒。

VGA以下の場合は、最大約2秒。

また、自動露光OFF時に、MvUsbCam\_SetExposureAutoの第3引数(bWait)が重要です。

bWait==TRUEの場合は、関数MvUsbCam\_SetExposureAuto内部で、MvUsbCam\_CameraBusyWaitを実行していますが、

bWait==FALSEの場合は、関数MvUsbCam\_SetExposureAutoの後に、MvUsbCam\_CameraBusyWaitをCALLしていただく必要があります。

## [ 6 ] 関数説明

ライブラリの関数を詳しく説明します。

\*\*\*\*\*

1) MvUsbCam\_Init  
DWORD MvUsbCam\_Init( void )

引数

なし

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。  
MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE : デバイスオープンエラー

説明

MvUsbCam ライブラリの初期化処理を実行します。

\*\*\*\*\*

2) MvUsbCam\_Fini

DWORD MvUsbCam\_Fini( void )

引数

なし

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE : デバイスオープンエラー

説明

MvUsbCam ライブラリの終了処理を実行します。

\*\*\*\*\*

3) MvUsbCam\_GetDeviceCount

DWORD MvUsbCam\_GetDeviceCount( DWORD \*pNum )

引数

\*pNum            MvUsbCam 対応デバイスの数を返します。

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE    : デバイスオープンエラー

説明

MvUsbCam 対応デバイスの数を返します。



\*\*\*\*\*

#### 4) MvUsbCam\_GetDeviceName

DWORD MvUsbCam\_GetDeviceName( DWORD dwDev, char \*pName )

#### 引数

dwDev            デバイス番号(0~MvUsbCam\_DEVICE\_MAX-1) ※通常は0  
pName            デバイス名を返します。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。  
MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE : デバイスオープンエラー

#### 説明

MvUsbCam 対応デバイス名を返します。

\*\*\*\*\*

#### 5) MvUsbCam\_GetDevType

DWORD MvUsbCam\_GetDevType( DWORD dwDev, int \*pType )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MvUsbCam\_DEVICE\_MAX - 1 ) ※通常は 0  
 \*pType           デバイスタイプ  
                   MVUSBCAM\_CAMTYPE\_MCM320、  
                   MVUSBCAM\_CAMTYPE\_MCM303 等

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE    : デバイスオープンエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO      : デバイス番号が違います。  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE      : Endpoint0 ライトエラー。  
 MVUSBCAM\_INVALID\_PARAM      : パラメータが無効です。  
 MVUSBCAM\_NO\_SUPPORTED\_CAM : 未サポートのカメラです。

#### 説明

デバイスタイプを取得します。

\*\*\*\*\*

#### 6) MvUsbCam\_GetFirmwareVersion

DWORD MvUsbCam\_GetFirmwareVersion( DWORD dwDev, WORD \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MvUsbCam\_DEVICE\_MAX - 1 ) ※通常は0  
 \*pDat            ファームウェアバージョン

0x0101 ( =Ver1.01 ), 0x0102( =Ver1.02 ) 等

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE    : デバイスオープンエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO      : デバイス番号が違います。  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE      : Endpoint0 ライトエラー。  
 MVUSBCAM\_INVALID\_PARAM      : パラメータが無効です。  
 MVUSBCAM\_NO\_SUPPORTED\_CAM : 未サポートのカメラです。

#### 説明

ファームウェアバージョンを取得します。

\*\*\*\*\*

## 7) MvUsbCam\_SetLed

DWORD MvUsbCam\_SetLed( DWORD dwDev, DWORD dwDat )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MvUsbCam\_DEVICE\_MAX - 1 ) ※通常は 0  
dwDat            LED の点灯状態( 0 : 消灯 1 : 点灯)  
                 または、LED2 (注 2) の出力状態 ( 0 = LOW, 1 = HIGH)

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE    : デバイスオープンエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE        : Endpoint0 ライトエラー

## 説明

LED 点灯制御 (注 1) を行います。

または、センサ基板側の LED2 (注 2) の出力制御を行います。

注 1... オプションの LED 基板搭載時のみ有効です。

注 2... 取扱説明書 for MCM320.pdf、または、取扱説明書 for MCM303.pdf の  
2.4.1 章の J1 を参照してください。

\*\*\*\*\*

## 8) MvUsbCam\_GetLed

DWORD MvUsbCam\_GetLed( DWORD dwDev, DWORD \*pDat )

## 引数

dwDev        デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
 pDat         LEDの点灯状態(0 : 消灯 1 : 点灯)  
              または、LED2 (注2) の出力状態 (0 = LOW, 1 = HIGH)

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_NOT\_OPEN\_DEVICE        : デバイスオープンエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

LED の点灯状態 (注1) を取得します。  
 または、センサ基板側の LED2 (注2) の出力状態を取得します。

注1... オプションの LED 基板搭載時のみ有効です。

注2... 取扱説明書 for MCM320.pdf、または、取扱説明書 for MCM303.pdf の  
 2.4.1 章の J1 を参照してください。

\*\*\*\*\*

#### 9) MvUsbCam\_GetParamInfo

```
DWORD MvUsbCam_GetParamInfo( DWORD dwDev, DWORD dwIndex,
                             MVUSBCAM_ParamInfo *pProp )
```

#### 引数

dwDev	デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM_DEVICE_MAX -1) ※通常は0
dwType	パラメータ番号 MVUSBCAM_ParamIndex_BRIGHTNESS 等
pProp	パラメータ情報

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー

#### 説明

パラメータ情報を取得します。

MVUSBCAM\_ParamInfo 構造体要素の dwVersion を、  
MVUSBCAM\_ParamInfo\_VERSION に変更してから、CALL してください。

\*\*\*\*\*

#### 10) MvUsbCam\_GetFrameRateInfo

```
DWORD MvUsbCam_GetFrameRateInfo( DWORD dwDev, MVUSBCAM_FrameRateInfo *pDat )
```

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            フレームレート情報

#### typedef struct

```
{
    DWORD dwVersion;    // [IN]   struct version
    int    iMode;        // [IN]   FSP モード A or B or C (MVUSBCAM_FrameRateCtrl_A 等)
    int    iNo;          // [IN]   FSP 序数        (MCM320_FrameRateCtrl_A_Fps15 等)
    BOOL   bEnable;     // [OUT] TRUE : 有効, FALSE : 無効
    int    iMax;        // [OUT] FSP 序数の数
    char   szName[32];  // [OUT] FSP 名
    int    iNameLen;    // [OUT] FSP 名の文字列数
} MVUSBCAM_FrameRateInfo, *PMVUSBCAM_FrameRateInfo;
```

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー

#### 説明

パラメータ情報を取得します。

上記構造体の[IN]のパラメータを指定して、関数CALLする事で、  
[OUT]のパラメータを取得できます。

MVUSBCAM\_FrameRateInfo 構造体要素の dwVersion を、  
MVUSBCAM\_FrameRateInfo\_VERSION に変更してから、CALLしてください。

\*\*\*\*\*

### 11) MvUsbCam\_SetBrightness

DWORD MvUsbCam\_SetBrightness( DWORD dwDev, int iDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             明るさ ( ブライトネス値 )  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー

#### 説明

明るさ ( ブライトネス値 ) を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。



\*\*\*\*\*

## 12) MvUsbCam\_GetBrightness

DWORD MvUsbCam\_GetBrightness( DWORD dwDev, int \*pDat )

### 引数

dwDev        デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat         明るさ ( ブライトネス値 ) を返します。

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO         : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ         : Endpoint0 リードエラー

### 説明

明るさ ( ブライトネス値 ) を取得します。

\*\*\*\*\*

### 13) MvUsbCam\_SetSaturation

DWORD MvUsbCam\_SetSaturation( DWORD dwDev, int iDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             彩度 (サチュレーション値)  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー

#### 説明

彩度 (サチュレーション値) を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

14) MvUsbCam\_GetSaturation

DWORD MvUsbCam\_GetSaturation( DWORD dwDev, int \*pDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             彩度 (サチュレーション値)  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

説明

彩度 (サチュレーション値) を取得します。

\*\*\*\*\*

15) MvUsbCam\_SetSharpness

DWORD MvUsbCam\_SetSharpness( DWORD dwDev, int iDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

鮮明度 (シャープネス値) を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

16) MvUsbCam\_GetSharpness

DWORD MvUsbCam\_GetSharpness( DWORD dwDev, int \*pDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

鮮明度 (シャープネス値) を取得します。

\*\*\*\*\*

17) MvUsbCam\_SetGamma

DWORD MvUsbCam\_SetGamma( DWORD dwDev, int iDat )

引数

dwDev デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ : Endpoint0 リードエラー

説明

ガンマ値を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

18) MvUsbCam\_GetGamma

DWORD MvUsbCam\_GetGamma( DWORD dwDev, int \*pDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

ガンマ値を取得します。

\*\*\*\*\*

19) MvUsbCam\_SetContrast

DWORD MvUsbCam\_SetContrast( DWORD dwDev, int iDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

説明

コントラスト値を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。



\*\*\*\*\*

20) MvUsbCam\_GetContrast

DWORD MvUsbCam\_GetContrast( DWORD dwDev, int \*pDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

コントラスト値を取得します。

\*\*\*\*\*

## 21) MvUsbCam\_SetFlip

DWORD MvUsbCam\_SetFlip( DWORD dwDev, BOOL bEnb )

## 引数

dwDev        デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bEnb         上下反転設定値( TRUE : あり FALSE : なし )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO         : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE         : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ         : Endpoint0 リードエラー

## 説明

上下反転を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

## 22) MvUsbCam\_GetFlip

DWORD MvUsbCam\_GetFlip(            DWORD dwDev, BOOL \*pEnb )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pEnb            上下反転設定値( TRUE : あり FALSE : なし )

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

上下反転状態を取得します。

\*\*\*\*\*

## 23) MvUsbCam\_SetMirror

DWORD MvUsbCam\_SetMirror( DWORD dwDev, BOOL bEnb )

## 引数

dwDev        デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bEnb         左右反転設定値( 1 : あり、 0 : なし )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO        : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE        : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ         : Endpoint0 リードエラー

## 説明

左右反転を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

#### 24) MvUsbCam\_GetMirror

DWORD MvUsbCam\_GetMirror( DWORD dwDev, BOOL \*pEnb )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pEnb            左右反転設定値( 1 : あり、 0 : なし )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

左右反転状態を取得します。

\*\*\*\*\*

## 25) MvUsbCam\_SetMonochrome

DWORD MvUsbCam\_SetMonochrome( DWORD dwDev, int iDat )

### 引数

dwDev        デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat         白黒状態を設定します。( 1 : 白黒、 0 : カラー)

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO         : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE         : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ         : Endpoint0 リードエラー

### 説明

白黒状態を設定します。

\*\*\*\*\*

## 26) MvUsbCam\_GetMonochrome

DWORD MvUsbCam\_GetMonochrome( DWORD dwDev, int \*pDat )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            白黒状態を設定します。( 1 : 白黒、 0 : カラー)

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

白黒設定状態を取得します。

\*\*\*\*\*

## 27) MvUsbCam\_SetStrobeCtrl

DWORD MvUsbCam\_SetStrobeCtrl( DWORD dwDev, BOOL bEnb, BOOL bInvert )

## 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
bEnb             1=出力する。(0=出力しない。)  
bInvert          1=反転出力する。(0=反転しない。)

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います

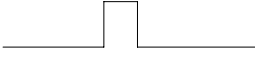
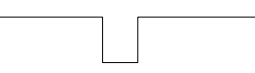
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

ストロボ信号を設定します。

ストロボ信号は、MCM303 でのみ出力できます。

MCM303 の( LED1 = センサ基板側 J2 の Pin2 )から出力します。

Enb	Invert	ストロボ出力(LED1)
0	0	LOW 固定
0	1	High 固定
1	0	
1	1	



\*\*\*\*\*

## 28) MvUsbCam\_GetStrobeCtrl

DWORD MvUsbCam\_GetStrobeCtrl( DWORD dwDev, BOOL \*pEnb, BOOL \*pInvert )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pEnb            1=出力する。(0=出力しない。)  
 \*pInvert        1=反転出力する。(0=反転しない。)

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

ストロボ信号状態を取得定します。

ストロボ信号は、MCM303 でのみ出力できます。

MCM303 の( LED1 = センサ基板側 J2 の Pin2 )から出力します。

\*\*\*\*\*

## 29) MvUsbCam\_SetSensorOffset

DWORD MvUsbCam\_SetSensorOffset( DWORD dwDev, int iX, int iY )

## 引数

dwDev	デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM_DEVICE_MAX -1 ) ※通常は 0
iX	センサ出力 Xオフセット
iY	センサ出力 Yオフセット

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

## 説明

センサオフセット値の設定をします。

\*\*\*\*\*

### 30) MvUsbCam\_GetSensorOffset

DWORD MvUsbCam\_GetSensorOffset( DWORD dwDev, int \*pX, int \*pY )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pX             センサ出力 Xオフセット  
\*pY             センサ出力 Yオフセット

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

センサオフセット値を取得します。

\*\*\*\*\*

## 31) MvUsbCam\_SetWhiteBalanceAuto

DWORD MvUsbCam\_SetWhiteBalanceAuto( DWORD dwDev, BOOL bEnb )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bDat             自動ホワイトバランス値( TRUE : 自動 FALSE : 非自動 )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

## 説明

自動ホワイトバランス値を設定します。  
本関数CALL後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

### 32) MvUsbCam\_GetWhiteBalanceAuto

DWORD MvUsbCam\_GetWhiteBalanceAuto( DWORD dwDev, BOOL \*pEnb )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            自動ホワイトバランス値( TRUE : 自動、 FALSE : 非自動 )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

自動ホワイトバランス値を取得します。

\*\*\*\*\*

### 33) MvUsbCam\_SetWhiteBalanceRed

DWORD MvUsbCam\_SetWhiteBalanceRed( DWORD dwDev, int iDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             ホワイトバランス 赤レベル  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ホワイトバランス 赤レベルを設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

#### 34) MvUsbCam\_GetWhiteBalanceRed

DWORD MvUsbCam\_GetWhiteBalanceRed( DWORD dwDev, int \*pDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             ホワイトバランス 赤レベル  
                 最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

ホワイトバランス 赤レベルを取得します。

\*\*\*\*\*

### 35) MvUsbCam\_SetWhiteBalanceGreen

DWORD MvUsbCam\_SetWhiteBalanceGreen( DWORD dwDev, int iDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX - 1 ) ※通常は 0  
 iDat             ホワイトバランス 緑レベル  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ホワイトバランス 緑レベルを設定します。  
 本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。



\*\*\*\*\*

36) MvUsbCam\_GetWhiteBalanceGreen

DWORD MvUsbCam\_GetWhiteBalanceGreen( DWORD dwDev, int \*pDat )

引数

dwDev デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0

iDat ホワイトバランス 緑レベル

最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ : Endpoint0 リードエラー

説明

ホワイトバランス 緑レベルを取得します。

\*\*\*\*\*

## 37) MvUsbCam\_SetWhiteBalanceBlue

DWORD MvUsbCam\_SetWhiteBalanceBlue( DWORD dwDev, int iDat )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             ホワイトバランス 青レベル  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

## 説明

ホワイトバランス 青レベルを設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

### 38) MvUsbCam\_GetWhiteBalanceBlue

DWORD MvUsbCam\_GetWhiteBalanceBlue(DWORD dwDev, int \*pDat)

#### 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
iDat             ホワイトバランス 青レベル  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ホワイトバランス 青レベルを取得します。

\*\*\*\*\*

### 39) MvUsbCam\_SetWhiteBalanceRGB

DWORD MvUsbCam\_SetWhiteBalanceRGB( DWORD dwDev, int iR, int iG, int iB )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

iR                ホワイトバランス 赤レベル

iG                ホワイトバランス 緑レベル

iB                ホワイトバランス 青レベル

                 最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO                : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE                : Endpoint0 ライトエラー

MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ                 : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ホワイトバランス 赤緑青レベルを一括で設定します。

本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

## 40) MvUsbCam\_GetWhiteBalanceRGB

DWORD MvUsbCam\_GetWhiteBalanceRGB( DWORD dwDev, int \*pR, int \*pG, int \*pB )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

\*pR             ホワイトバランス 赤レベル

\*pG             ホワイトバランス 緑レベル

\*pB             ホワイトバランス 青レベル

最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ             : Endpoint0 リードエラー

## 説明

ホワイトバランス 赤緑青レベルを一括で取得します。

\*\*\*\*\*

41) MvUsbCam\_WhiteBalanceUpdate

DWORD MvUsbCam\_WhiteBalanceUpdate( DWORD dwDev )

引数

dwDev デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

説明

ホワイトバランス更新をします。

\*\*\*\*\*

#### 42) MvUsbCam\_SetExposureAuto

DWORD MvUsbCam\_SetExposureAuto( DWORD dwDev, BOOL bDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bDat             自動露光設定値( TRUE : 有効   FALSE : 無効 )

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

自動露光を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

#### 43) MvUsbCam\_GetExposureAuto

DWORD MvUsbCam\_GetExposureAuto( DWORD dwDev, BOOL \*pDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            自動露光設定値( TRUE : 有効   FALSE : 無効 )

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

自動露光状態を取得します。



\*\*\*\*\*

## 44) MvUsbCam\_SetFrameRateFix

DWORD MvUsbCam\_SetFrameRateFix( DWORD dwDev, BOOL bDat )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bDat            フレームレート固定設定( TRUE : 有効   FALSE : 無効 )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

フレームレート固定値を設定します。  
自動露光状態の時のみ、有効となります。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

45) MvUsbCam\_GetFrameRateFix

DWORD MvUsbCam\_GetFrameRateFix( DWORD dwDev, BOOL \*pDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bDat             フレームレート固定設定値( TRUE : 固定    FALSE : 非固定 )

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

フレームレート固定状態を取得します。

\*\*\*\*\*

46) MvUsbCam\_SetAnalogGainAuto

DWORD MvUsbCam\_SetAnalogGainAuto ( DWORD dwDev, BOOL bDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bDat             アナログゲインオート値( TRUE : オート    FALSE : 非オート )

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

説明

アナログゲインオート値を設定します。

\*\*\*\*\*

#### 47) MvUsbCam\_GetAnalogGainAuto

DWORD MvUsbCam\_GetAnalogGainAuto ( DWORD dwDev, BOOL \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bDat             アナログゲインオート値( TRUE : オート    FALSE : 非オート )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

アナログゲインオート値を取得します。

\*\*\*\*\*

#### 48) MvUsbCam\_SetShutterSpeed

DWORD MvUsbCam\_SetShutterSpeed( DWORD dwDev, int iDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 dwDat            シャッタースピード  
                   最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

シャッタースピードを設定します。  
 本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

#### 49) MvUsbCam\_GetShutterSpeed

DWORD MvUsbCam\_GetShutterSpeed( DWORD dwDev, int \*pDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat           シャッタースピード  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo で取得できます。  
                  MvUsbCam\_GetParamInfo を CALL する際は、  
                  MVUSBCAM\_ParamIndex\_EC\_SHUTTER  
                  を指定してください。

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

シャッタースピードを取得します。

\*\*\*\*\*

## 50) MvUsbCam\_GetShutterSpeedReal

DWORD MvUsbCam\_GetShutterSpeedReal( DWORD dwDev, int iDat, double \*pDat, int \*pUnit )

## 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0

\*pDat            シャッタースピード  
                   最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo で取得できます。  
                   MvUsbCam\_GetParamInfo を CALL する際は、  
                   MVUSBCAM\_ParamIndex\_EC\_SHUTTER  
                   を指定してください。

\*Unit            シャッタースピードの単位  
                   MVUSBCAM\_SHUTTERUNIT\_US 等

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

シャッタースピード (実時間) を取得します。

\*\*\*\*\*

## 51) MvUsbCam\_SetDigitalGain

DWORD MvUsbCam\_SetDigitalGain( DWORD dwDev, int iDat )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
dwDat            ゲイン設定値  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

デジタルゲイン値を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。



\*\*\*\*\*

## 52) MvUsbCam\_GetDigitalGain

DWORD MvUsbCam\_GetDigitalGain( DWORD dwDev, int \*pDat )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            ゲイン設定値  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

デジタルゲイン値を取得します。

\*\*\*\*\*

## 53) MvUsbCam\_SetAnalogGain

DWORD MvUsbCam\_SetAnalogGain( DWORD dwDev, int iDat )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             アナログゲイン設定値  
                  最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

## 説明

アナログゲイン値を設定します。  
本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

#### 54) MvUsbCam\_GetAnalogGain

DWORD MvUsbCam\_GetAnalogGain( DWORD dwDev, int \*pDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat            アナログゲイン設定値  
 iDat             アナログゲイン設定値  
                   最大値、最小値は、MvUsbCam\_GetParamInfo により取得できます。

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

アナログゲイン値を取得します。

\*\*\*\*\*

## 55) MvUsbCam\_CameraBusyCheck

DWORD MvUsbCam\_CameraBusyCheck( DWORD dwDev, BOOL \*pBusy )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pBusy           カメラビジー状態 ( 1 = ビジー状態、0 = アイドル状態 )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

## 説明

カメラビジー状態を取得します。  
MCM320 専用関数です。

\*\*\*\*\*

## 56) MvUsbCam\_CameraBusyWait

DWORD MvUsbCam\_CameraBusyWait( DWORD dwDev, BOOL \*pBusy, int iTimeout )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pBusy          カメラビジー状態 ( 1 = ビジー状態、0 = アイドル状態 )  
 iTimeout        オーバertime時間( msec )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

カメラビジー状態が終わるのを待ちます。

iTimeout( msec )時間たったら、必ず終了します。

本関数の制御を止めたい場合は、別スレッドから、

MvUsbCam\_CameraBusyWaitCancel をCALLしてください。

MCM320 専用関数です。

\*\*\*\*\*

## 57) MvUsbCam\_CameraBusyWaitCancel

DWORD MvUsbCam\_CameraBusyWaitCancel( DWORD dwDev )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

## 説明

MvUsbCam\_CameraBusyWait を途中終了させる時にCALLします。

MvUsbCam\_CameraBusyWait と違うスレッドから、CALLする必要があります。

MCM320 専用関数です。

\*\*\*\*\*

## 58) MvUsbCam\_SetFrameRateCtrl

```
DWORD MvUsbCam_SetFrameRateCtrl( DWORD dwDev, int iMode, int iDat )
```

## 引数

dwDev	デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM_DEVICE_MAX -1) ※通常は0
iMode	画像サイズ設定値。以下の設定値が有効です。 MCM320_FrameRateCtrl_A MCM320_FrameRateCtrl_C
iDat	フレームレート設定値

MvUsbCam\_GetFrameRateInfo により、設定値を取得できます。

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

## 説明

最大フレームレート値を設定します。

実際のフレームレートは、自動露光状態、シャッタースピード、撮像対象の明るさ等の影響により変化する事があります。

\*\*\*\*\*

### 59) MvUsbCam\_GetFrameRateCtrl

DWORD MvUsbCam\_GetFrameRateCtrl( DWORD dwDev, int iMode, int \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
iMode            画像サイズ設定値。以下の設定値が有効です。

MVUSBCAM\_FrameRateCtrl\_A  
MVUSBCAM\_FrameRateCtrl\_B  
MVUSBCAM\_FrameRateCtrl\_C

\*pDat            フレームレート設定値

MvUsbCam\_GetFrameRateInfo により、設定値を取得できます。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

最大フレームレート値を取得します。

実際のフレームレートは、自動露光状態、シャッタースピード、撮像対象の明るさ等の影響により変化する事があります。



\*\*\*\*\*

## 60) MvUsbCam\_DefaultGains

DWORD MvUsbCam\_DefaultGains( DWORD dwDev )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

### 説明

画質調整値を初期値に戻します。

ブライトネス、コントラスト等のすべての画質調整値を、初期値に戻します。

本関数 CALL 後に取得した入力画像に反映します。

\*\*\*\*\*

61) MvUsbCam\_SaveGains

DWORD MvUsbCam\_SaveGains( DWORD dwDev )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

カメラに、画質調整値群をセーブします。

\*\*\*\*\*

## 62) MvUsbCam\_SensorInit

DWORD MvUsbCam\_SensorInit( DWORD dwDev, BOOL bPwr )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bPwr            カメラセンサ部の電源制御を指定( 1 = 電源 OFF あり、0=電源 ON なし )

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

カメラの初期化 (電源OFFを含むレジスタ初期化) をします。  
MCM320 専用関数です。

\*\*\*\*\*

63) MvUsbCam\_GetSensorInitCount

DWORD MvUsbCam\_GetSensorInitCount( DWORD dwDev, int \*pDat )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            MvUsbCam\_SensorInit の C A L L 回数

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

説明

MvUsbCam\_SensorInit の C A L L 回数を取得します。

\*\*\*\*\*

#### 64) MvUsbCam\_SetGpio

DWORD MvUsbCam\_SetGpio( DWORD dwDev, int iNo, int iDat )

#### 引数

dwDev        デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 iNo         GPIO 番号  
               MVUSBCAM\_GPIO1, MVUSBCAM\_GPIO\_TrGIn 等  
 iDat        GPIO 出力値( 1=High, 0=Low )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO         : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE         : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ         : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

GPIO の出力をします。

MCM-303 の場合は、以下の動作が可能です。

GPIO1,GPIO2,GPIO3, GPIO4, GPIO5, GPIO6 の入出力。  
 USB\_TRIG\_IN( USB 基板側 USB\_J3 )の入力。

MCM-320 の場合は、以下の動作が可能です。

GPIO1,GPIO2,GPIO3 の入出力。  
 USB\_TRIG\_IN( USB 基板側 J3 )の入力。

\*\*\*\*\*

#### 65) MvUsbCam\_GetGpio

DWORD MvUsbCam\_GetGpio( DWORD dwDev, int iNo, int \*pDat )

#### 引数

dwDev        デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 iNo         GPIO 番号  
               MVUSBCAM\_GPIO1, MVUSBCAM\_GPIO\_TrGIn 等  
 \*pDat       GPIO 状態値の取得( 1=High, 0=Low )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO         : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE         : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ         : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

GPIO 状態値の取得をします。

MCM-303 の場合は、以下の動作が可能です。

GPIO1,GPIO2,GPIO3, GPIO4, GPIO5, GPIO6 の入出力。  
 USR\_TRIG\_IN( USB 基板側 USB\_J3 )の入力。

MCM-320 の場合は、以下の動作が可能です。

GPIO1,GPIO2,GPIO3 の入出力。  
 USR\_TRIG\_IN( USB 基板側 J3 )の入力。

\*\*\*\*\*

## 66) MvUsbCam\_SetGpioAll

DWORD MvUsbCam\_SetGpioAll( DWORD dwDev, MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO \*pDat )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat            MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO 構造体

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

GPIO の一括出力をします。

MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO 構造体要素の dwVersion を、  
 MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO\_VERSION に変更してから、CALL してください。

\*\*\*\*\*

### 67) MvUsbCam\_GetGpioAll

DWORD MvUsbCam\_GetGpioAll( DWORD dwDev, MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pDat            MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO 構造体

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ             : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

GPIO 値を一括に取得します。

MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO 構造体要素の dwVersion を、  
MVUSBCAM\_SET\_GPIO\_ALL\_INFO\_VERSION に変更してから、CALL してください。



\*\*\*\*\*

## 68) MvUsbCam\_SetGpioSetting

DWORD MvUsbCam\_SetGpioSetting( DWORD dwDev, int iNo, BOOL bOutput, BOOL bInitHigh)

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 bOutput        入出力方向の設定( 1=出力, 0=入力 )  
 bInitHigh      起動時の出力状態( 1=High, 0=Low )

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

GPIO の設定をします。

GPIO の入出力を切り替えには、以下の 3 つの作業が必要です。

関数 MvUsbCam\_SetGpioSetting の CALL。( または、GainSetup の GPIO メニューで同等の操作。)

関数 MvUsbCam\_SaveGains の CALL。( または、GainSetup で、Save クリック。)

USB 接続の抜き差し。

\*\*\*\*\*

#### 69) MvUsbCam\_GetGpioSetting

DWORD MvUsbCam\_GetSetting( DWORD dwDev, int iNo, BOOL \*pOutput, BOOL \*pInitHigh )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
\*pOutput        入出力方向の設定( 1=出力, 0=入力 )  
\*pInitHigh      起動時の出力状態( 1=High, 0=Low )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ             : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

GPIO 設定値を取得します。

\*\*\*\*\*

### 70) MvUsbCam\_SetTriggerSetting

DWORD MvUsbCam\_SetTriggerSetting( DWORD dwDev, BOOL bEnb )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bEnb             外部トリガー設定値( 1=トリガー待ち、0=待たない)

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

外部トリガーを設定します。  
MCM-303 専用関数です。

\*\*\*\*\*

## 71) MvUsbCam\_GetTriggerSetting

DWORD MvUsbCam\_GetTriggerSetting( DWORD dwDev, BOOL \*pEnb )

## 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
bEnb             外部トリガー設定値( 1=トリガー待ち、0=待たない)

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ             : Endpoint0 リードエラー

## 説明

外部トリガー値を取得します。  
MCM-303 専用関数です。

\*\*\*\*\*

## 72) MvUsbCam\_GetGpioInfo

DWORD MvUsbCam\_GetGpioInfo( DWORD dwDev, MVUSBCAM\_GPIO\_INFO \*pDat )

### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat            GPIO (有効無効) 情報構造体

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

GPIO (有効無効) 情報を取得します。

MVUSBCAM\_GPIO\_INFO 構造体要素の dwVersion を、  
 MVUSBCAM\_GPIO\_INFO\_VERSION に変更してから、CALL してください。

\*\*\*\*\*

### 73) MvUsbCam\_WriteUserData

DWORD MvUsbCam\_WriteUserData( DWORD dwDev, MVUSBCAM\_UserData\_DAT \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat           ユーザーデータアクセス用構造体

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ユーザーデータの書き込みをします。  
 ユーザーデータ 32 バイトを、一括で、書き込みます。

MVUSBCAM\_UserData\_DAT 構造体要素の dwVersion を、  
 MVUSBCAM\_UserData\_DAT\_VERSION に変更してから、CALL してください。

\*\*\*\*\*

#### 74) MvUsbCam\_ReadUserData

DWORD MvUsbCam\_ReadUserData( DWORD dwDev, MVUSBCAM\_UserData\_DAT \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat            ユーザーデータアクセス用構造体

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ユーザーデータの読み出しをします。  
 ユーザーデータ 32 バイトを、一括で、読み出します。

MVUSBCAM\_UserData\_DAT 構造体要素の dwVersion を、  
 MVUSBCAM\_UserData\_DAT\_VERSION に変更してから、CALL してください。

\*\*\*\*\*

### 75) MvUsbCam\_StartUserTrgMonitor

DWORD MvUsbCam\_StartUserTrgMonitor( DWORD dwDev )

#### 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ユーザートリガーのモニタを開始します。

ユーザートリガーモニター状態(\*1)で、トリガー検知すると、  
MvUsbCam\_SetUserTrgChangeCB で指定した関数にコールバックされます。

**\*1** ... MvUsbCam\_StartUserTrgMonitor がCALLされてから、  
MvUsbCam\_StopUserTrgMonitor がCALLされるまでが、  
ユーザートリガーモニター状態とします。



\*\*\*\*\*

## 76) MvUsbCam\_StopUserTrgMonitor

DWORD MvUsbCam\_StopUserTrgMonitor( DWORD dwDev )

## 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM_ERR_DEVICE_NO	: デバイス番号が違います
MVUSBCAM_ERR_EP0_WRITE	: Endpoint0 ライトエラー
MVUSBCAM_ERR_EP0_READ	: Endpoint0 リードエラー

## 説明

ユーザートリガーのモニタを停止します。

ユーザートリガーモニター状態( \* 1 )で、トリガー検知すると、  
MvUsbCam\_SetUserTrgChangeCB で指定した関数にコールバックされます。

**\* 1** ... MvUsbCam\_StartUserTrgMonitor がCALLされてから、  
MvUsbCam\_StopUserTrgMonitor がCALLされるまでが、  
ユーザートリガーモニター状態とします。

\*\*\*\*\*

#### 77) MvUsbCam\_GetUserTrgData

DWORD MvUsbCam\_GetUserTrgData( DWORD dwDev, DWORD \*pTrgHitNum, BOOL \*pLevel )

#### 引数

dwDev                    デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pTrgHitNum            トリガー回数  
 \*pLevel                 トリガー受信時の I Oレベル( 0=LOW, 1=HIGH )

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ユーザートリガーのデータを取得します。

\*\*\*\*\*

78) MvUsbCam\_ClearUserTrgData

DWORD MvUsbCam\_ClearUserTrgData( DWORD dwDev )

引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0

戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

説明

ユーザートリガーのデータをクリアします。

\*\*\*\*\*

## 79) MvUsbCam\_SetUserTrgEdge

DWORD MvUsbCam\_SetUserTrgEdge( DWORD dwDev, BOOL bRising )

## 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
bRising           ユーザトリガー条件 ( 0=立ち下がり、 1 =立ち上がり)

ユーザトリガー条件に従って、ユーザトリガー情報がコールバック通知されます。  
(ただし、ユーザトリガーモード=0ないし2の時のみに限ります。)

## 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

## 説明

ユーザトリガー条件を設定します。

本関数CALL直後から、ユーザトリガー動作が更新されます。

\*\*\*\*\*

## 80) MvUsbCam\_GetUserTrgEdge

DWORD MvUsbCam\_GetUserTrgEdge( DWORD dwDev, BOOL \*pRising )

### 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
 \*pRising        ユーザートリガー条件 ( 0=立ち下がり、1 =立ち上がり)

ユーザートリガー条件に従って、ユーザートリガー情報がコールバック通知されます。  
 (ただし、ユーザートリガーモード=0ないし2の時のみに限ります。)

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

ユーザートリガー条件を取得します。

\*\*\*\*\*

## 81) MvUsbCam\_SetUserTrgChangeCB

DWORD MvUsbCam\_SetUserTrgChangeCB( MVUSBCAM\_UserTrgChangeCB lpFunc )

### 引数

lpFunc ユーザートリガーコールバック関数

ユーザートリガーコールバック関数の定義は、以下の通りです。

( MvUsbCam.h 参照のこと)

```
typedef void (CALLBACK* MVUSBCAM_UserTrgChangeCB)( DWORD, DWORD, BOOL );
```

また、ユーザートリガーコールバック関数の引数説明は、以下の通りです。

第1引数 デバイス番号

第2引数 ユーザートリガー検出回数

第3引数 トリガー検出時の I O レベル ( 0=LOW, 1=HIGH )

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO : デバイス番号が違います

MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE : Endpoint0 ライトエラー

MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ : Endpoint0 リードエラー

### 説明

ユーザートリガーのコールバック関数を指定します。

ユーザートリガーモニタ状態(\*1)で、ユーザートリガー検知すると、本関数で指定した関数にコールバックされます。

- \* 1** ... MvUsbCam\_StartUserTrgMonitor がCALLされてから、MvUsbCam\_StopUserTrgMonitor がCALLされるまでが、ユーザートリガーモニター状態とします。

\*\*\*\*\*

## 82) MvUsbCam\_SetUserTrgMode

DWORD MvUsbCam\_SetUserTrgMode( DWORD dwDev, int iDat )

### 引数

dwDev            デバイス番号(0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1) ※通常は0  
iDat             ユーザトリガーモード  
                  0=トリガーエッジ検出時に、コールバック通知。  
                  1=ループ時間毎にコールバック通知。  
                  2=トリガーエッジ検出時とループ時間毎にコールバック通知。

### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

### 説明

ユーザトリガーモードを設定します。

本関数CALL直後から、ユーザトリガー動作が更新されます。

\*\*\*\*\*

### 83) MvUsbCam\_GetUserTrgMode

DWORD MvUsbCam\_GetUserTrgMode( DWORD dwDev, int \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 iDat            ユーザートリガーモード  
                  0=トリガーエッジ検出時に、コールバック通知。  
                  1=ループ時間毎にコールバック通知。  
                  2=トリガーエッジ検出時とループ時間毎にコールバック通知。

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ユーザートリガーモード値を取得します。



\*\*\*\*\*

#### 84) MvUsbCam\_SetUserTrgLoopTime

DWORD MvUsbCam\_SetUserTrgLoopTime( DWORD dwDev, int iDat )

##### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
iDat             ユーザトリガーループ時間( msec )

この時間毎に、ユーザトリガー情報がコールバック通知されます。  
(ただし、トリガーモード= 1 ないし 2 の時のみに限ります。)

##### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
MVUSBCAM\_ERR\_EPO\_READ             : Endpoint0 リードエラー

##### 説明

ユーザトリガーループ時間を設定します。

本関数CALL直後から、ユーザトリガー動作が更新されます。

\*\*\*\*\*

#### 85) MvUsbCam\_GetUserTrgLoopTime

DWORD MvUsbCam\_GetUserTrgLoopTime( DWORD dwDev, int \*pDat )

#### 引数

dwDev            デバイス番号( 0 ~ MVUSBCAM\_DEVICE\_MAX -1 ) ※通常は 0  
 \*pDat           ユーザートリガーループ時間( msec )

この時間毎に、ユーザートリガー情報がコールバック通知されます。  
 (ただし、トリガーモード= 1 ないし 2 の時のみに限ります。)

#### 戻り値

正常終了の時は、MVUSBCAM\_NO\_ERROR を返します。それ以外は、以下の値などを返します。

MVUSBCAM\_ERR\_DEVICE\_NO            : デバイス番号が違います  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_WRITE            : Endpoint0 ライトエラー  
 MVUSBCAM\_ERR\_EP0\_READ            : Endpoint0 リードエラー

#### 説明

ユーザートリガーループ時間を取得します。

\*\*\*\*\*

86) MvUsbCam\_ErrMsg

void MvUsbCam\_ErrMsg( DWORD code )

引数

code           エラーコード

戻り値

なし

説明

エラーコードに対応したメッセージをメッセージボックスで表示します。

\*\*\*\*\*

87) MvUsbCam\_GetErrText

```
void MvUsbCam_GetErrText( DWORD code, char* sMsg )
```

引数

code	エラーコード
*sMsg	エラーメッセージ

戻り値

なし

説明

エラーコードに対応したメッセージを取得します。

## 変更履歴

Date	Revision	Changes
Dec. 2015	0.90	New Release
May. 2016	1.00	MCM303 用関数を追加。
June.2016	1.01	2 関数の説明を追加。対応 OS を変更 ( Windows 7 ~ 10 をサポート範囲とする。 )
August.2016	1.02	SetLed, GetLed の説明修正。 ユーザーデータアクセス用関数を追加。
March.2017	1.03	TrgDelay 系関数を削除。 UserTrigger 系関数を追加。



〒950-0915 新潟市中央区鏡西 1-11-1 起業化センター201号

TEL : 025-282-7212 FAX : 025-282-7215

URL : <http://www.gazo.co.jp>