

*AmxCtrlNet コンポーネント仕様*  
*(.NET Framework インタフェース編)*

*AmxCtrlNet Component Reference*

**InterMotion**®

2.0.2.0 版 2011/07/29

Copyright © 2004-2011

The logo for Prime Motion, featuring a blue swoosh above the text "Prime Motion" with a registered trademark symbol.

変更履歴

Rev	日付	担当	内容
2.0.0.0	'10.10.08	松田	AmxCtrlNet コンポーネント仕様書のシステム操作編、ロボット操作編、プロセス操作編、ファイル操作編を1冊に集約
2.0.1.0 ▲1	'11.03.09	松田	注意事項4の変更 AmxCmdResult 型定数の値 36～42、2024～2028、3529 を追加
2.0.2.0 ▲2	'11.07.29	松田	RobGetRobotErrorStatus メソッドの解説の誤記訂正(p.42)、 RobGetReturnHomeSequence メソッド追加 (P.40)、 RobReturnHomeComplete メソッド追加 (P.54)、 RobReturnHomeStart メソッド追加 (P.55)

ご注意

- 1 本書およびソフトウェアの一部または全部を複製、または無断転載することは禁止されています。  
ただし、サンプルプログラムについては、弊社から MOTIWARE 製品または InterMotion 製品購入者が維持管理するPCに対して、購入者が、自由に複製、改変できるものとします。
- 2 本書およびソフトウェア、ハードウェアの内容、仕様に関しては将来予告なしに変更することがあります。
- 3 本書、ソフトウェア、ハードウェアを運用した結果に関する一切のリスクについては、本製品使用者に帰属するものとします。
- 4 本書の誤記、ソフトウェアのバグ、ハードウェアの不具合、製品納品遅延、性能、もしくは運用に起因する付随的損害、間接的損害に対して、弊社に全面的に責がある場合でも、弊社は責任を負わないものとします。▲1
- 5 本書、ソフトウェア、ハードウェアは、日本国内仕様です。日本国外での使用については、弊社は一切責任を負わないものとします。
- 6 本書に登場する製品名は、一般に開発メーカーの登録商標です。
- 7 Prime Motion、プライムモーション、MOTIWARE、モウティウェア、InterMotion、インターモーション、およびマークは弊社の登録商標です。

## 目次

---

変更履歴.....	2
ご注意.....	2
1. はじめに .....	6
1.1. テクニカルサポート .....	6
2. 仕様 .....	7
2.1. 必要な環境 .....	7
2.2. コンポーネントのタイプ .....	7
2.3. 本書で説明するインタフェースのタイプ .....	7
2.4. サポートする開発環境.....	7
2.5. 互換性のある開発環境.....	7
2.6. 使用している名前空間 .....	7
2.7. 配布ファイル.....	8
2.8. ご注意 .....	8
3. システムコントロール系メソッド .....	9
3.1. Initialize .....	9
3.2. Open .....	10
3.3. GetDllVersion .....	12
3.4. GetPrctlVersion .....	13
3.5. GetFatalErrorStatus.....	14
3.6. GetSystemErrorStatus1 .....	16
3.7. ResetFatalError.....	18
3.8. ResetSystemError.....	19
3.9. ReadArray .....	20
3.10. ReadSharedVariable.....	22
3.11. ReadVariable .....	23
3.12. WriteArray.....	24
3.13. WriteSharedVariable.....	26
3.14. WriteVariable .....	27
4. ロボットコントロール系メソッド.....	28
4.1. RobGetCarteGoal .....	28
4.2. RobGetCartePosition .....	30
4.3. RobGetHomeSensorStatus .....	31
4.4. RobGetJointGoal .....	32

4.5.	RobGetJointPosition.....	33
4.6.	RobGetManipServoPowerStatus .....	34
4.7.	RobGetMoveStatus .....	35
4.8.	RobGetOverTravelResetMode .....	37
4.9.	RobGetPulseGoal.....	38
4.10.	RobGetPulsePosition .....	39
4.11.	RobGetReturnHomeSequence ▲2.....	40
4.12.	RobGetReturnHomeStatus .....	41
4.13.	RobGetRobotErrorStatus.....	42
4.14.	RobGetServoPowerStatus .....	44
4.15.	RobGetTravelLimit .....	45
4.16.	RobGetTravelLimitSensorStatus .....	46
4.17.	RobPtpJointMove .....	48
4.18.	RobPtpMove.....	50
4.19.	RobResetRobotError.....	52
4.20.	RobReturnHome .....	53
4.21.	RobReturnHomeComplete ▲2.....	54
4.22.	RobReturnHomeStart ▲2 .....	55
4.23.	RobSetManipServoPower .....	56
4.24.	RobSetOverTravelResetMode .....	57
4.25.	RobSetPtpAccelerations .....	59
4.26.	RobSetPtpSpeed .....	60
4.27.	RobSetServoPower .....	61
4.28.	RobSetSettle .....	63
4.29.	RobStopMove .....	64
4.30.	GetPortProfile .....	65
4.31.	RobReadPorts.....	67
4.32.	RobWritePorts.....	68
5.	プロセスコントロール系メソッド .....	69
5.1.	GetProcAutoExec.....	69
5.2.	ProcessRecipeSelect .....	70
5.3.	ProcStart.....	72
5.4.	ProcStop .....	73
5.5.	QueryProcRuntimeError .....	74
5.6.	QueryProcRuntimeErrorMsg.....	76
5.7.	QueryProcStatus .....	77
5.8.	QueryRecipeStatus .....	78

5.9.	RecipeObjectLoad .....	79
5.10.	ResetRuntimeError .....	81
5.11.	SetProcAutoExec .....	82
6.	ファイル操作系メソッド .....	84
6.1.	DeleteFile .....	84
6.2.	DownloadFile .....	85
6.3.	UploadDirectoryData .....	86
6.4.	UploadFile .....	87
7.	メソッド一覧 .....	88
8.	定数 .....	90
8.1.	AmxCmdResult 型 .....	90
8.2.	最大ロボット軸数 .....	95
8.3.	最大ロボット数 .....	95
8.4.	Enum_ProcRuntimeError 型 .....	96
8.5.	Enum_ProcStartMode 型 .....	97
8.6.	Enum_ProcStatus 型 .....	98
8.7.	Enum_ProcStopMode 型 .....	98
8.8.	Enum_RecipeStatus 型 .....	99
9.	付録 .....	100