



## SensorDll.dll 使用说明

- 1.DLL是: SensorDll.dll.
- 2.本文档为SensorDll.dll的使用说明,适用于通讯秤台OS2机型. 本说明文档中函数声明以Delphi的声明为例, 其它编程语言参照此声明.
- 3.调用过程

- 1)先调用\_\_Config设置参数及回调函数
- 2)也可用\_\_SetCallBackFunc函数设置回调函数
- 3)调用\_\_Open打开设备, 回调函数就可以收到数据.(\_\_Open 优先打开USB打印类)  
可调用\_\_udeTare或\_\_uClear t
- 4)结束时调用\_\_Close

请参考OS2DelphiDemo, OS2DelphiDemoHid, OS2DelphiDemoUsbPrintClass, WindowsFormsApplication1

### 4.各函数说明

#### 4.1 配置参数及回调函数

```
procedure __Config(Retrycnt,TimeOut:Integer;Debug:Boolean;  
ErrorInfo,RecInfo,opboxInfo,leadinfo,IS1Info,PotInfo:Pointer);stdcall;external 'SensorDll.dll';
```

参数说明

- Retrycnt 通讯RETRY次数
- TimeOut 通讯超时时间(Timeout时间)
- Debug 保留
- ErrorInfo 保留
- RecInfo 顶尖OS2协议回调函数
- opboxInfo 保留
- leadinfo 保留
- IS1Info 顶尖OS2协议回调函数
- PotInfo 保留

OP盒协议回调函数声明:

```
TSensorInfo = procedure(NetWeight,Tare,Grossweight:Double;  
Mode,DecimalDigit,UnitChar:Integer;  
OldAd,FilterAd,ZeroAd,WeightAd,flag:Integer);stdcall;
```

参数说明:

- NetWeight: 净重
- Tare: 皮重
- Grossweight: 毛重
- Mode:  
0: 表示净重称量模式, 此时皮重和毛重栏位不传输。  
1: 表示皮重称量模式。  
2: 表示预制去皮称量模式。

- DecimalDigit: 小数点位数
- UnitChar: 单位

- OldAd: 保留
- FilterAd: 保留
- ZeroAd: 保留
- WeightAd: 保留
- flag

- Bit0: 0表示重量不稳定 1表示重量稳定
- Bit1: 0表示重量没有溢出 1表示重量溢出
- Bit2: 0表示有开机归零 1表示没有开机归零
- Bit3: 0当前重量大于最小称量范围 1当前重量小于最小称量范围



Bit4: 1当前OP盒被软解锁                      0当前OP盒没有软解锁  
Bit5: 1当前OP盒硬件解锁                      0当前OP盒硬件没解锁  
Bit6: 1结果的最低位永远为零 0结果的最低位可能非零  
Bit7: 保留

Unit: 单位,

- 0: "公克",
- 1: "公斤",
- 2: "公吨",
- 3: "分(香港)",
- 4: "钱(香港)",
- 5: "两(香港)",
- 6: "斤(香港)",
- 7: "担(香港)",
- 8: "分(台湾)",
- 9: "钱(台湾)",
- 10: "两(台湾)",
- 11: "斤(台湾)",
- 12: "担(台湾)",
- 13: "盎司",
- 14: "磅",
- 15: "千磅",

顶尖OS2协议回调函数

TIS1Info = procedure(status,sign,Weight,fUnit:PChar;flag:Integer);stdcall;

参数说明:

status:

- 'F' 重量溢出或没有开机归零
- 'S' 重量稳定
- 'U' 重量不稳定

sign: 正负符号

Weight: 重量

fUnit: 单位

flag:

=16 是10进制, bit4 (从0开始算) 1 归零标志, 0 没有归零

=32 是10进制, bit5 (从0开始算) 1 去皮标志, 0 没有去皮

#### 4.2 打开设备

function \_\_Open(CommName:PChar;BaudRate:Integer):Boolean;stdcall;external 'SensorDll.dll';

参数说明

CommName: 串口名称

BaudRate: 波特率(只支持9600)

非通讯方式时这两个参数不起作用

#### 4.3 关闭设备

function \_\_Close:Boolean;stdcall;external 'SensorDll.dll';

#### 4.4 获取重量

//重新获取重量 (顶尖OS2协议时用)

function \_\_Weight(Id:PChar):LongBool;stdcall; external 'SensorDll.dll';

参数说明

Id: 保留, 可设为'1234'

返回值: (True.成功, False.失败)



//重新获取重量 (顶尖OS2协议时用)

function \_\_udeWeight():PChar;stdcall;external 'SensorDll.dll';

返回值: (1.空, 2.数据)

数据格式:

status,sign,Weight,AUnit,

status说明:

status = 'F' // '重量溢出或没有开机归零';

status = 'S' // '重量稳定';

fstatus= 'U' // '重量不稳定';

完整重量显示说明:

sign+Weight+AUnit

//读取缓存区重量 (顶尖OS2协议时用)

function \_\_GetWeight():PChar;stdcall;external 'SensorDll.dll';

返回值: (1.空, 2.数据)

数据格式:

status,sign,Weight,AUnit,flag

status说明:

status = 'F' // '重量溢出或没有开机归零';

status = 'S' // '重量稳定';

fstatus= 'U' // '重量不稳定';

完整重量显示说明:

sign+Weight+AUnit

flag说明:

flag = 16; //已归零, 是10进制, bit4 (从0开始算) 1 归零标志, 0 没有归零

flag = 32; //已去皮, 是10进制, bit5 (从0开始算) 1 去皮标志, 0 没有去皮

#### 4.5 去皮

(顶尖OS2协议时用)

function \_\_udeTare:Integer;stdcall;external 'SensorDll.dll';

返回: 1, 成功 0, 失败

#### 4.6 归零

(顶尖OS2协议时用)

function \_\_uClear:Integer;stdcall;external 'SensorDll.dll';

返回: 1, 成功 0, 失败

#### 4.7 设置回调函数

procedure \_\_SetCallBackFunc(funcId:PChar; funcInfo:Pointer);stdcall;external 'SensorDll.dll';

参数说明

funcId: 回调函数关键字

'SENSORINFO' 顶尖数字OP盒协议回调函数

'IS1INFO' 顶尖APS主被动协议回调函数

funcInfo: 回调函数指针

#### 4.8 设置计量单位



function \_\_SetUnitValue(Value:Word;Id:PChar):LongBool;stdcall;external 'SensorDll.dll';

参数说明:

Value:

0: 标准单位 (公斤)

1: 标准单位 (克)

2: 港制单位 (港斤)

3: 港置单位 (港两)

4: 台制单位 (台斤)

5: 台制单位 (台两)

6: 英制单位 (磅)

7: 英制单位 (盎司)

Id: 保留, 可设为'1234'

#### 4.9 测量结果发送频率

function \_\_Frequency(Value:Word;Id:PChar):LongBool;stdcall;

参数说明:

Value: 0~10 (每秒秤主动发送频率)

Id: 保留, 可设为'1234'

#### 4.10

PSX/OS2兼容的去皮

function \_\_PSTare:LongBool;stdcall;external 'SensorDll.dll';

PSX/OS2兼容的归零

function \_\_PSZero:LongBool;stdcall;external 'SensorDll.dll';