

Android MSRモジュールプログラムマニュアル

AndroidMSRクラス (DUKPT)

モバイルプリンター

改訂 1.01

目次

- 1. はじめに
- 2. メソッド

履歴

バージョン	対象 ライブラリ	説明
1.00	1.062	公開
1.01	1.070	細かい修正

1. はじめに

この「Android MSRモジュールプログラムマニュアル」では、Androidモバイルアプリケーションの開発に必要なJarパッケージファイルから得られるメソッドについて説明します。

2. メソッド

DUKPTMSRクラスで定義されています。

2.1. getInstance

この関数は、インスタンスを取得するために使用されます。

DUKPTMSRクラスは、Singletonパターンで作成されました。

DUKPTMSR getInstance()

[戻り値]

AndroidMSRクラスインスタンス

2.2. releaseInstance

この関数は、getInstance()で生成されたインスタンスの削除のために使用されます。

void releaseInstance()

2.3. setHandler

この関数は、MSRデータをUIに送信するためのハンドラの設定に使用されます。

void setHandler(Handler handler)

2.4. getHandler

この関数は、MSRデータをUIに送信するためのハンドラの取得に使用されます。

Handler getHandler()

[戻り値]

Handler

2.5. selectTrack

この関数は、標準状態からMSR動作可能状態に変更し、MSRデータ伝送の要求を引数に従って設定します。

Int selectTrack (int SelectTrack)

[パラメーター]

* SelectTrack

SelectTrack	MSRトラック
'0' 0x30	Any Track
'1' 0x31	Track 1
'2' 0x32	Track 2
'3' 0x33	Track 1, 2
'4' 0x34	Track3
'5' 0x35	Track1,3
'6' 0x36	Track2,3
'7' 0x37	Track 1, 2,3
'8' 0x38	Any Track1 and/or 2
'9' 0x39	Any Track 2 and/or 3

[戻り値]

CMP_SUCCESS :関数が適切に処理されると、この値が戻されます。

CMP_FAILED:関数がMSRモードを変更できなかった場合に、この値が戻されます。

2.6. readMSR

この関数は、標準状態をMSR動作可能状態にするために使用されます。

void readMSR()

[戻り値]

CMP_SUCCESS :関数が適切に処理されると、この値が戻されます。

CMP_FAILED:関数が機能を果たせなかった場合に、この値が戻されます。

2.7. readCancel

この関数は、MSR動作可能状態を標準状態に戻すために使用されます。

void readCancel()

[戻り値]

CMP_SUCCESS :関数が適切に処理されると、この値が戻されます。

CMP_FAILED:関数が機能を果たせなかった場合に、この値が戻されます。