

6. リモート・プログラミング

GPIB/USB インタフェースの概要、接続方法、設定方法を説明します。
 また、プログラミングに必要なコマンド一覧やプログラム例を示します。

6.1 インタフェースの使用方法

本器は GPIB、USB インタフェースが装備されております。
 ただし、同時に使用することはできません。どちらか一方を選択して使用してください。

6.1.1 インタフェースの選択

インタフェースの選択は、正面パネルのメニューからのみ設定できます。

1. 選択したインタフェースは不揮発性メモリに保存され、電源をオフしたりインタフェースをリセットしても変わりません。
2. インタフェースには機器固有のアドレスを設定します。USB インタフェースにおいても複数の機器を接続した場合、おののおを識別するためアドレス (USB.Id) を設定します。

インタフェースの設定項目と工場出荷状態を以下に示します。

設定項目	工場出荷状態
インタフェース選択	GPIB
ヘッダ・オン／オフ	オン
GPIB アドレス／ USB.Id	1
GPIB トーカ機能	アドレスサブル

インタフェース選択はメニュー画面より L) I/F → 1) I/F BUS にて使用するインタフェースを選択します。

ヘッダ・オン／オフの選択はメニュー画面より L) I/F → 3) Header にて選択します。

6.2 リモート・コマンド・インデックス

このリモート・コマンド・インデックスは、6 章のリモート・コマンド索引として活用してください。

リモート・コマンド	参照ページ	リモート・コマンド	参照ページ
*CLS	6-37	DL	6-36
*ESE	6-37	DL0	6-36
*ESR	6-37	DL1	6-36
*IDN	6-34	DL2	6-36
*OPC	6-37	DL3	6-36
*RST	6-34	DM	6-31
*SRE	6-37	DM0	6-31
*STB	6-37	DM1	6-31
*TRG	6-30	DSE	6-37
*TST	6-35	DSR	6-37
*WAI	6-37	E	6-40
AVE	6-33	ERC	6-35
AVN	6-33	ERL	6-35
AZ	6-31	ERR	6-37
AZ0	6-31	F	6-30
AZ1	6-31	F0	6-30
BS	6-29	F1	6-30
BZ	6-35	F2	6-30
BZ0	6-35	F3	6-30
BZ1	6-35	FL	6-27
BZ2	6-35	FL0	6-27
BZ3	6-35	FL1	6-27
BZ4	6-35	FX	6-30
C	6-34	FX0	6-30
CAL	6-38	FX1	6-30
CAL0	6-38	G	6-25
CAL1	6-38	H	6-40
CO	6-33	I	6-24, 6-39
CO0	6-33	I0	6-39
CO1	6-33	I-1	6-39
CP	6-36	I1	6-39
CP0	6-36	I2	6-39
CP1	6-36	I3	6-39
CP2	6-36	I4	6-39
CP3	6-36	I5	6-39
CP4	6-36	IF	6-24
CP5	6-36	IT	6-31
CP6	6-36	IT0	6-31
CW	6-36	IT1	6-31
CW0	6-36	IT2	6-31
CW1	6-36	IT3	6-31
D	6-39	IT4	6-31
DBI	6-26	IT5	6-31
DBV	6-26	IT6	6-31

IT7	6-31	RCLP1	6-34
IT8	6-31	RCLP2	6-34
KA	6-33	RCLP3	6-34
KB	6-33	RCLR	6-29
KC	6-33	RD	6-31
KHI	6-33	RDN	6-32
KLO	6-33	RDT	6-32
KNL	6-33	RE	6-31
LF	6-34	RE3	6-31
LMI	6-25	RE4	6-31
LMV	6-25	RE5	6-31
M	6-26	RINI	6-34
M0	6-26	RL	6-31
M1	6-26	RLOD	6-29
MAX	6-33	RN	6-32
MD	6-24	RNM	6-32
MD0	6-24	RS	6-26
MD1	6-24	RS0	6-26
MD2	6-24	RS1	6-26
MD3	6-24	RSAV	6-29
MD4	6-24	S	6-37
MIN	6-33	S0	6-37
MN	6-33	S1	6-37
MN0	6-33	SB	6-29
MN1	6-33	SBY	6-26
N	6-29, 6-40	SC	6-27
NL	6-33	SCL	6-33
NL0	6-33	SCL0	6-33
NL1	6-33	SCL1	6-33
NP	6-29	SD	6-27
NZ	6-34	SF	6-27
NZ0	6-34	SINI	6-34
NZ1	6-34	SIR	6-25
OH	6-36	SIR0	6-25
OH0	6-36	SIR-1	6-25
OH1	6-36	SIR1	6-25
OP	6-35	SIR2	6-25
OP0	6-35	SIR3	6-25
OP1	6-35	SIR4	6-25
OP2	6-35	SIR5	6-25
OP3	6-35	SIRX	6-25
OP4	6-35	SM	6-28
OPR	6-26	SN	6-27
P	6-29, 6-40	SOI	6-25
R	6-30	SOV	6-25
R0	6-30	SP	6-27
R1	6-30	SR	6-30
RB	6-29	SR0	6-30
RB0	6-29	SR1	6-30
RB1	6-29	SS	6-30
RCLP0	6-34	ST	6-31

6.2 リモート・コマンド・インデックス

ST0	6-31	XVLH	6-38
ST1	6-31	XVLL	6-38
ST2	6-31	XVM	6-38
STP0	6-34	XVS	6-38
STP1	6-34	XWR	6-38
STP2	6-34		
STP3	6-34		
SUS	6-26		
SUV	6-26		
SUZ	6-26		
SUZ0	6-26		
SUZ1	6-26		
SV	6-30		
SV0	6-30		
SV1	6-30		
SVR	6-24		
SVR3	6-24		
SVR4	6-24		
SVR5	6-24		
SVRX	6-24		
SWSP	6-30		
SX	6-28		
SZ	6-32		
TER	6-35		
TOT	6-33		
UZ	6-35		
UZ0	6-35		
UZ1	6-35		
V	6-24, 6-39		
V3	6-39		
V4	6-39		
V5	6-39		
VF	6-24		
XADJ	6-38		
XD	6-38		
XDAT	6-38		
XDN	6-38		
XILH	6-38		
XILL	6-38		
XIM	6-38		
XINI	6-38		
XIS	6-38		
XNXT	6-38		
XR0	6-38		
XR-1	6-38		
XR1	6-38		
XR2	6-38		
XR3	6-38		
XR4	6-38		
XR5	6-38		
XUP	6-38		

6.3 GPIB

6.3.1 概要

GPIB(General Purpose Interface Bus) を用いると、本器の各種測定ファンクションの設定、測定パラメータの設定および測定データの読み込みが外部制御できるので、自動計測システムが容易に構成できます。

本器からの GPIB 信号は、本体の測定信号系とは電氣的にアイソレートされているので、外部接続機器による測定値への影響は生じません。

リモートコマンドは USB と共通です。

- 一般仕様

規格：	IEEE-488.2
使用コード：	ASCII コード
論理レベル：	論理 0"High" 状態 +2.4 V 以上 論理 1"Low" 状態 +0.4 V 以下

表 6-1 インタフェース機能

コード	ファンクション
SH1	ソース・ハンドシェーク機能
AH1	アクセプタ・ハンドシェーク機能
T5	基本的トーカー機能、リスナ指定によるトーカー解除機能、トーク・オンリ・モード機能、シリアル・ポール機能
L4	基本的リスナ機能、トーカー指定によるリスナ解除機能
SR1	サービス要求機能
RL1	リモート／ローカル切り替え機能
PP0	パラレル・ポール機能なし
DC1	デバイス・クリア機能（SDC, DCL コマンドが使用できる）
DT1	デバイス・トリガ機能（GET コマンドが使用できる）
C0	コントローラ機能なし
E2	3 ステート・バス・ドライバ使用

6.3.2 GPIB 使用上の注意事項

1. 測定器との接続ケーブルや、コントローラなどと接続するバス・ケーブルは、必要以上に長くしないでください。ケーブルは 20 m を超えないように注意してください。なお、弊社では標準バス・ケーブルとして以下のケーブルを用意しています。

表 6-2 標準バス・ケーブル

長さ	名称
0.5 m	408JE-1P5
1 m	408JE-101
2 m	408JE-102
4 m	408JE-104

2. バス・ケーブルのコネクタは、ピギバック形で、1 個のコネクタに male, female の両方があり、重ねて使用できます。
バス・ケーブルを接続する場合は、3 個以上のコネクタを重ねて使用しないでください。また、コネクタ止めねじで確実に固定してください。
3. 各構成機器の電源条件、接地状態、また必要に応じて設定条件などを確認してから、各構成機器の電源を投入してください。
バスに接続されているすべての機器の電源は、必ずオンにしてください。もし、電源をオンにしていない機器があると、システム全体の動作は保証しかねます。
4. ケーブルの着脱
GPIB ケーブルを着脱する前に、接続の機器はすべて電源を OFF にしてください。また、各接続の筐体アースが相互に接続接地されている状態で着脱してください。
5. メッセージ転送中の ATN 割り込み
デバイス間のメッセージ転送途中に ATN 要求が割り込んできた場合、ATN を優先して以前の状態はクリアされます。
6. トーク・オンリ・モードで使用する場合は、コントローラは接続しないでください。
7. プログラム・コマンドの 1 回の転送は、最大 255 文字認識します。
プログラム・コマンドが 255 文字を超えた場合は、エラーとなります。
8. プログラム・コマンド送出後、5 ms 以上は REN ラインを LOW に保持してください。

6.3.3 GPIB の設定

下記の設定メニューは、インタフェース選択が GPIB の場合に設定可能となります。

- アドレス設定

操作	文字表示部
1. MENU を押し、  ,  キーで L) I/F を選択します。	L) I/F
2.  キーにて選択階層に移動します。	1) I/F BUS GPIB
3.  ,  キーで 2) GPIB Adr を選択します。 (現在設定のアドレス)	2) GPIB Adr 01
4.  キーにて入力・実行階層に移動します。	2) GPIB Adr 01
5.  ,  キーで変更桁を選択し、  キーで数値を増減しアドレス設定、または 123... のダイレクト入力でアドレス設定をします。	2) GPIB Adr 17
6. EXIT を押し、メニューを終了します。	

- トーク・オンリ設定

操作	文字表示部
1. MENU を押し、  ,  キーで L) I/F を選択します。	L) I/F
2.  キーにて入力・実行階層に移動します。	1) I/F BUS GPIB
3.  ,  キーで 4) Talk Only を選択します。	4) Talk Only Off
4.  キーにて入力・実行階層に移動します。	4) Talk Only Off
5.  キーでトーク・オンリの ON/OFF を設定します。	4) Talk Only On
6. EXIT を押し、メニューを終了します。	

6.4 USB

6.4.1 概要

本器は USB2.0 規格に準拠した USB(Universal Serial Bus) を標準装備しています。USB を用いると、バス上の複数台の本器に対する機能の設定および測定データの読み込みが、パーソナル・コンピュータより可能となり自動計測システムが容易に構成できます。

注意 すべてのパーソナル・コンピュータ、ハブ等での動作を保証するものではありません。

6.4.2 USB 仕様

- ・ 規格 : USB2.0 Full-Speed 準拠
- ・ 使用コネクタ : USB B タイプ (メス)
- ・ 識別 ID : USB.Id として 1 ~ 127 まで設定可能
- ・ リモート／ローカル : 機能あり
- ・ 入力コマンド : ASCII 文字列コマンドによる機能設定、クエリ
- ・ 出力フォーマット : ASCII 文字列による測定データ、クエリ応答出力
- ・ ドライバ : ADC 計測器 USB ドライバを使用

6.4.3 USB のセットアップ

6.4.3.1 パーソナル・コンピュータとの接続

本器背面部の USB コネクタ (B タイプ) とパーソナル・コンピュータの USB コネクタを接続ケーブルで接続してください。

接続の際はコネクタを確実に最後まで挿入してください。

1 台のパーソナル・コンピュータに複数台の本器を接続する場合は、USB ハブを使用してください。

6.4.3.2 USB Id の設定

下記の設定メニューは、インタフェース選択が USB の場合に設定可能となります。

操作	文字表示部
1. MENU を押し、  ,  キーで L) I/F を選択します。	L) I/F
2.  キーにて選択階層に移動します。	1) I/F BUS USB
3.  ,  キーで 2) USB Id を選択します。 (現在設定のアドレス)	2) USB Id 001
4.  キーにて入力・実行階層に移動します。	2) USB Id 002
5.  ,  キーで変更桁を選択し、  キーで数値を増減しアドレス設定、または 123... のダイレクト入力でアドレス設定をします。	
6. EXIT を押し、メニューを終了します。	

6.4.3.3 USB 使用上の注意事項

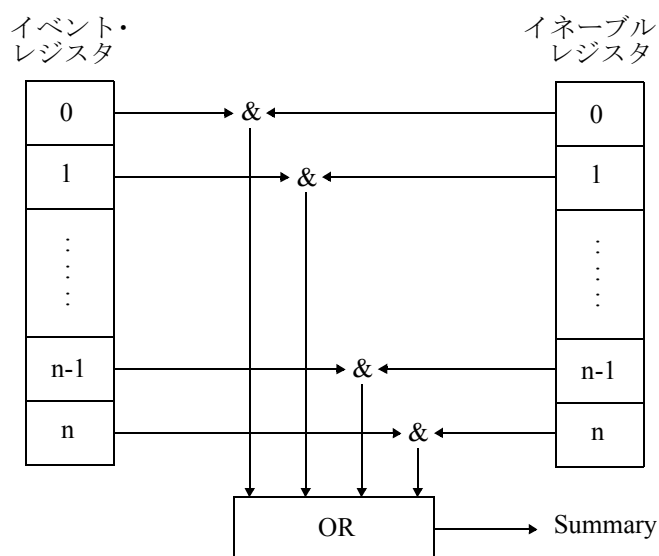
クエリ・コマンドを実行する場合、直前に実行したコマンドとの間に 20 ms の待ち時間を入れてください。

6.5 ステータス・レジスタ構造

本器では IEEE 規格 488.2-1987 に適合した階層化されたステータス・レジスタ構造をもち、機器の様々な状態をコントローラへ送信できます。ここではこのステータス構造の動作モデルと、イベントの割当を説明します。

1. ステータス・レジスタ

本器は、IEEE 規格 488.2-1987 で定義されたステータス・レジスタのモデルを採用し、イベント・レジスタ、イネーブル・レジスタから構成されています。



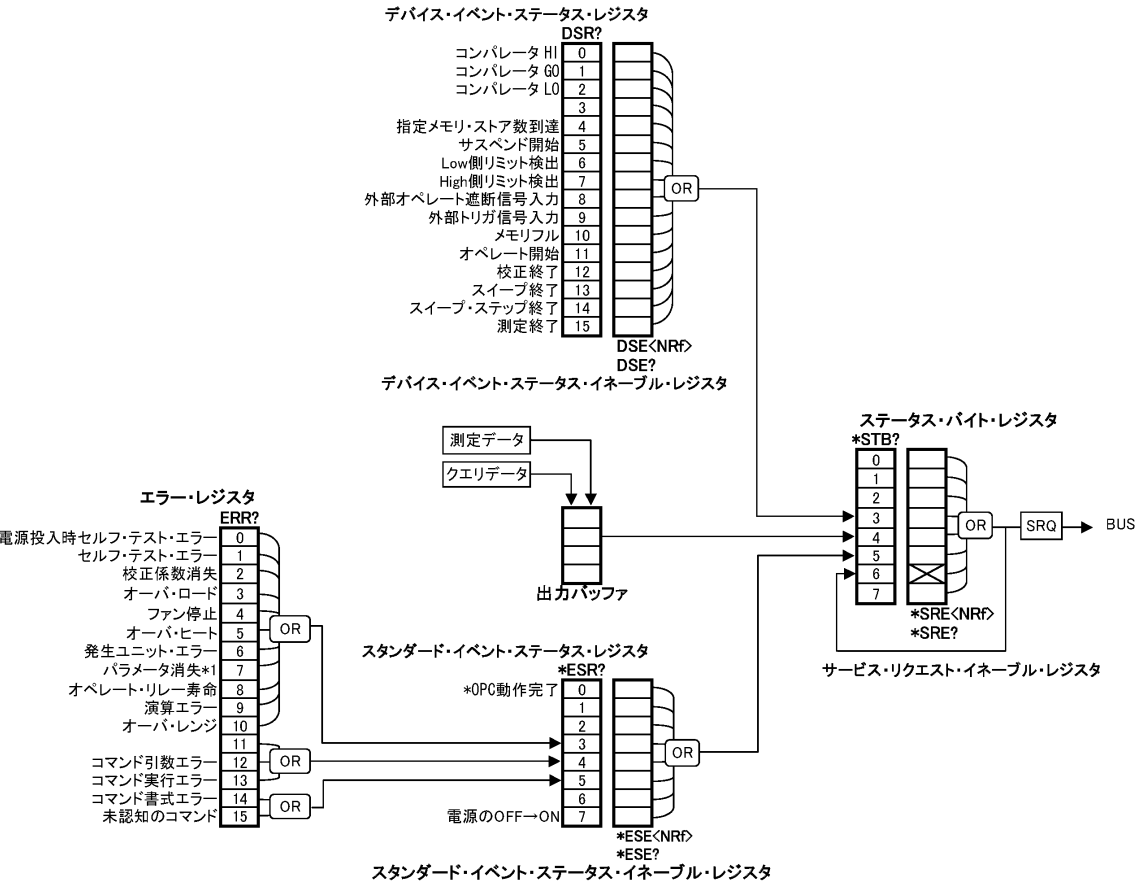
- イベント・レジスタ**
 イベント・レジスタは、各イベントに応じたステータスをラッチして保持します（変化を保持する場合もある）。このレジスタがセットされると、クエリで読み出されるか、*CLS でクリアされるまでセットされたままです。イベント・レジスタにデータを書き込むことはできません。
- イネーブル・レジスタ**
 イネーブル・レジスタは、イベント・レジスタのどのビットを有効なステータスとしてサマリを生成するのか指定します。イネーブル・レジスタはイベント・レジスタと AND をとられ、その結果の OR がサマリとして生成されます。サマリはステータス・バイト・レジスタに書き込まれます。イネーブル・レジスタはデータを書き込めます。

本器のステータス・レジスタは、以下の 4 種類があります。

- ステータス・バイト・レジスタ (STB)
- スタンダード・イベント・ステータス・レジスタ (SESR)
- デバイス・イベント・ステータス・レジスタ (DESR)
- エラー・レジスタ (ERR)

本器のステータス・レジスタの構造を図 6-1 に示します。

ステータス・レジスタ構造



*1: パラメータ消失は、パラメータ保存データ消失またはバックアップ・パラメータ消失のことです。

図 6-1 ステータス・レジスタの構造

6.5 ステータス・レジスタ構造

2. イベント・イネーブル・レジスタ

各イベント・レジスタには、どのビットを有効にするかを決定するイネーブル・レジスタがあります。イネーブル・レジスタは、対応するビットを 10 進値で設定します。

- サービス・リクエスト・イネーブル・レジスタのセット：*SRE
- スタンダード・イベント・ステータス・イネーブル・レジスタのセット：*ESE
- デバイス・イベント・イネーブル・レジスタのセット：DSE

(例) デバイス・イベント・レジスタの EOM ビットのみを有効にします。
デバイス・イベント・レジスタの EOM ビットが 1 にセットされると、ステータス・バイト・レジスタの DSB ビットが 1 にセットされます。

(例) ステータス・バイト・レジスタの DSB (Device Event Status Register のサマリ) ビットと ESB (Standard Event Status Register のサマリ) ビットを有効にします。
DSB ビットまたは ESB ビットが 1 にセットされると、ステータス・バイト・レジスタの MSS ビットが 1 にセットされます。

3. ステータス・バイト・レジスタ

ステータス・バイト・レジスタは、ステータス・レジスタからの情報を要約しています。また、このステータス・バイト・レジスタのサマリがサービス・リクエストとしてコントローラに送信されます。そのため、ステータス・バイト・レジスタは、ステータス・レジスタ構造とは若干違った動作を行います。ここではステータス・バイト・レジスタに関して説明をします。

ステータス・バイト・レジスタの構造を、図 6-2 に示します。

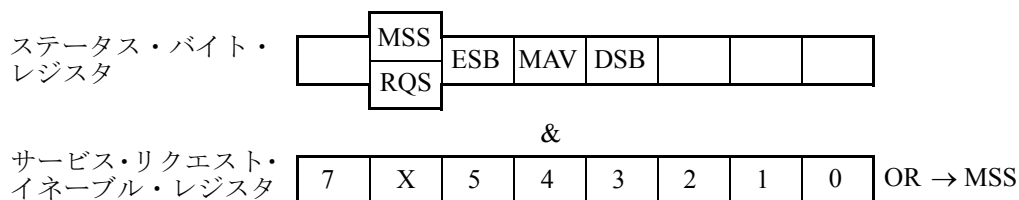


図 6-2 ステータス・バイト・レジスタの構造

このステータス・バイト・レジスタは、以下の 3 点を除くとステータス・レジスタに従います。

- ステータス・バイト・レジスタのサマリが、ステータス・バイト・レジスタの bit6 に書き込まれます。
- イネーブル・レジスタの bit6 は、常に有効で変更できません。
- ステータス・バイト・レジスタの bit6 (MSS) が、サービス・リクエスト要求の RQS を書き込みます。

このレジスタが、コントローラからのシリアル・ポールに対して応答します。シリアル・ポールに対して応答するときには、ステータス・バイト・レジスタの bit0 ~ 5、bit7 および RQS が読み出され、その後に RQS は 0 にリセットされます。その他のビットはそれぞれの要因が 0 になるまでクリアされません。

ステータス・バイト・レジスタ、RQS、MSS は、"*CLS" を実行するとクリアできます。それと同時に、SRQ ラインも偽になります。

ステータス・バイト・レジスタの各ビットの意味を、表 6-3 に示します。

表 6-3 ステータス・バイト・レジスタ (STB)

bit	名称	内容
0	未使用	常に 0
1	未使用	常に 0
2	未使用	常に 0
3	DSB Device Event Status	ON : DESR のいずれかの事象が発生して 1 になったとき、DESER の対応ビットが 1 であれば、このビットが 1 に設定される OFF : DESR が読み出し (DSR?) によりクリアされたときに 0 が設定される
4	MAV Message Available	ON : 出力バッファに出力データが入力されたときに 1 が設定される OFF : 出力バッファが読み取られ空になったときに 0 が設定される
5	ESB Standard Event Status	ON : SESR のいずれかの事象が発生して 1 になったとき、SESER の対応ビットが 1 であれば、このビットが 1 に設定される OFF : SESR が読み出し (*ESR?) によりクリアされたときに 0 が設定される
6	MSS Master Summary	ON : STB のいずれかの事象が発生したとき、SRER の対応ビットが 1 であれば、このビットが 1 に設定される
	RQS Request Service	ON : MSS が 1 になり、SRQ が発生すると RQS が 1 になる OFF : シリアルポートで STB が読み出されたとき
7	未使用	常に 0

ステータス・バイト・レジスタがクリアされる共通条件

- 電源投入ですべてクリア
- *CLS ですべてクリア、ただし出力バッファにデータがある場合は MAV はクリアしない
- DSB、MAV、ESB のすべてのビットがクリアされたとき
- *STB? で読み出してもクリアされない

サービス・リクエスト・イネーブル・レジスタがクリアされる条件

- 電源投入時
- *SRE0 コマンドを実行したとき

6.5 ステータス・レジスタ構造

4. スタンダード・イベント・ステータス・レジスタ

スタンダード・イベント・ステータス・レジスタの割り当てを、表 6-4 に示します。

表 6-4 スタンダード・イベント・ステータス・レジスタ (SESR)

bit	名称	内容
0	OPC Operation Complete	ON：*OPC コマンド受信後、実行中の全動作が終了すると 1 が設定される
1	未使用	常に 0
2	未使用	常に 0
3	DDE Device Dependent Error	ON：機器依存のエラーが発生したときに 1 が設定される
4	EXE Execution Error	ON：受信したコマンドが現在実行不可能なときに 1 が設定される コマンドのパラメータに誤りがあったときに 1 が設定される
5	CME Command Error	ON：受信したコマンドのつづりが間違っていたときに 1 が設定される
6	未使用	常に 0
7	PON Power On	ON：電源 OFF から ON 時に 1 が設定される

スタンダード・イベント・ステータス・レジスタがクリアされる共通条件

- ・ 電源投入ですべてクリア
- ・ *CLS ですべてクリア
- ・ *ESR? で読み出すことによりすべてクリアされる

スタンダード・イベント・ステータス・イネーブル・レジスタがクリアされる条件

- ・ 電源投入時
- ・ *ESE0 コマンドを実行したとき

5. デバイス・イベント・ステータス・レジスタ

デバイス・イベント・ステータス・レジスタの割り当てを表 6-3 に示します。

表 6-5 デバイス・イベント・ステータス・レジスタ (DESR)

bit	名称	内容
0	HI Comparator HI	ON: 比較演算結果が HI のときに 1 が設定される
1	GO Comparator GO	ON: 比較演算結果が GO のときに 1 が設定される
2	LO Comparator LO	ON: 比較演算結果が LO のときに 1 が設定される
3	未使用	常に 0
4	ASN Arrive at Store Number	ON: 指定したメモリ・ストア数に到達したときに 1 が設定される
5	SUS Suspend	ON: サスペンド状態になったときに 1 が設定される OFF: オペレートまたはスタンバイ状態になったときに 0 が設定される
6	LML Limiter Low	ON: Low リミッタ検出時に 1 が設定される
7	LMH Limiter High	ON: High リミッタ検出時に 1 が設定される
8	EOP Ext. Operate Off In	ON: 外部オペレート遮断信号入力を検出時に 1 が設定される
9	ETG Ext. Trigger In	ON: 外部トリガ信号入力を検出したときに 1 が設定される
10	MFL Memory Full	ON: 測定バッファ・メモリが満杯になったときに 1 が設定される OFF: 測定バッファ・メモリが満杯でなくなったときに 0 が設定される
11	OPR Operate	ON: オペレート状態になったときに 1 が設定される OFF: スタンバイまたはサスペンド状態になったときに 0 が設定される
12	CAE Calibration End	ON: 校正終了のときに 1 が設定される OFF: 校正開始のときに 0 が設定される
13	SWE Sweep End	ON: スイープ終了のときに 1 が設定される OFF: スイープ開始のときに 0 が設定される
14	SSC Sweep Step Complete	ON: トリガ・モード; HOLD でスイープ・ステップ終了のときに 1 が設定される (ただし高速バースト動作状態を除く) OFF: スイープ・ステップ開始のときに 0 が設定される スイープ停止及び開始のときに 0 が設定される
15	EOM End Of Measure	ON: 測定終了のときに 1 が設定される OFF: 測定開始のときに 0 が設定される 測定データが読み取られたときに 0 が設定される

6.5 ステータス・レジスタ構造

デバイス・イベント・ステータス・レジスタがクリアされる共通条件

- 電源投入ですべてクリア
- *CLS ですべてクリア
- DSR? で読み出すことによりすべてクリアされる

デバイス・イベント・ステータス・イネーブル・レジスタがクリアされる共通条件

- 電源投入時
- DSE0 コマンドを実行したとき

6. エラー・レジスタ

エラー・レジスタの割り当てを表 6-6 に示します。

表 6-6 エラー・レジスタ (ERR)

bit	内容
0	ON: 電源投入時のセルフ・テスト・エラー発生時に 1 が設定される
1	ON: セルフ・テスト・エラー発生時に 1 が設定される フラッシュ書き込み異常発生時に 1 が設定される
2	ON: 電源 ON 時のチェックで校正データが失われ、デフォルト校正値のときに 1 が設定される 再校正後、再度電源投入で 0 になる
3	ON: オーバ・ロード検出時に 1 が設定される オーバ・ロードが解除されても 0 にならない
4	ON: ファン停止検出時に 1 が設定される ファン停止が解除されても 0 にならない
5	ON: オーバ・ヒート検出時に 1 が設定される オーバ・ヒートが解除されても 0 にならない
6	ON: 発生部の異常検出時に 1 が設定される
7	ON: 電源 ON 時のチェックでセーブされているパラメータが失われ、デフォルト値のときに 1 が設定される (Save/Load で保存されているパラメータ) 電源 ON 時のチェックで保存されているパラメータが失われ、デフォルト値でのときに 1 が設定される (電源 OFF 時記憶したパラメータ)
8	ON: オペレート・スタンバイ・リレーの動作回数の確認で、100 万回を超えている場合 1 に設定される
9	ON: 演算エラー発生時に 1 が設定される
10	ON: オーバ・レンジ発生時に 1 が設定される
11	常に 0
12	ON: リモート・コマンドの引数に誤りがあったときに 1 が設定される
13	ON: リモート・コマンドの実行時に誤りが発生した場合に 1 が設定される
14	ON: リモート・コマンドの書式に誤りがあった場合に 1 が設定される
15	ON: 未認知のリモート・コマンドを受信した場合に 1 が設定される

エラー・レジスタがクリアされる共通条件

- 電源投入ですべてクリア
- *CLS ですべてクリア

注意 ERR? で読み出してもクリアされません。

6.6 データ出力形式（トーカ・フォーマット）

測定データおよび測定データ・メモリ (RECALL) を読み出したときのフォーマットです。

単データの場合：

○○○ ±	○○○○○○○○○	E ±	○○	CRLF
└──┘	└──────────┘	└──┘	└──┘	
H	D	E	B	

複数データの場合：

○○○ ±	○○○○○○○○○	E ±	○○	,	○○○ ±	○○○○○○○○○	E ±	○○	,	
└──┘	└──────────┘	└──┘	└──┘							
H	D	E	S							

.....	○○○ ±	○○○○○○○○○	E ±	○○	CRLF	└──┘
						B

H：ヘッダ（メイン・ヘッダ文字＋サブ・ヘッダ 1 文字）

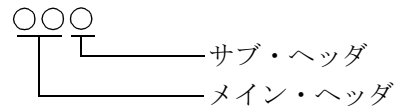
D：仮数部（極性＋小数点＋6 桁の数字）

E：指数部（E＋極性＋2 桁の数字）

S：ストリング・デリミタ

B：ブロック・デリミタ

1. ヘッダ



ヘッダが OFF に設定されているときは、出力されません。

- メイン・ヘッダ

DV : 直流電圧測定

DI : 直流電流測定

RM : 抵抗測定（抵抗値表示）

EE : 指定した測定メモリにデータがない

- サブ・ヘッダ

優先度	高	↑	U : ハイ・リミット発生
			B : ロー・リミット発生
			O : レンジ・オーバ
			Z : 抵抗測定の場合、電圧発生値が0（ゼロ）設定
			F : 抵抗測定の場合、電流発生値が20カウント未満 または電流測定値が200カウント未満
			E : 演算エラー（スケーリング・オーバまたは積算値オーバ）
			H : コンペア演算結果がHI
			G : コンペア演算結果がGO
			L : コンペア演算結果がLO
			C : スケーリング演算データ
			N : NULL演算データ
	低	↓	: その他（スペース出力）

6.6 データ出力形式（トーカ・フォーマット）

2. 仮数部および指数部

下表の指数部はスケーリング演算を行わない場合を示します。

測定ファンクション			単位表示			
			小数点と単位記号形式 の場合		指数形式の場合	
					仮数部	指数部
直流電圧測定	測定 レンジ	300 mV	±ddd.ddd	E-03	±d.ddddd	E-01
		3 V	±d.ddddd	E+00		E+00
		15 V	±dd.dddd	E+00		E+01
30 μA		±dd.dddd	E-06	E-05		
300 μA		±ddd.ddd	E-06	E-04		
3 mA		±d.ddddd	E-03	E-03		
30 mA		±dd.dddd	E-03	E-02		
300 mA		±ddd.ddd	E-03	E-01		
1 A		±d.ddddd	E+00	E+00		
4 A		±d.ddddd	E+00	E+00		
抵抗測定	有効桁	1 桁	±0000.0d	E±dd	±00000d.	E±dd
			±00000.d			
			±00000d.			
		2 桁	±0000.dd		±0000d.d	
			±0000d.d			
			±0000dd.			
		3 桁	±000d.dd		±000d.dd	
			±000dd.d			
			±000ddd.			
		4 桁	±00d.ddd		±00d.ddd	
			±00dd.dd			
			±00ddd.d			
		5 桁	±0d.dddd		±0d.dddd	
			±0dd.ddd			
			±0ddd.dd			
抵抗測定で High リミットを検出 *1			+9.99999	E+37	+9.99999	E+37
抵抗測定で Low リミットを検出 *1			+9.99999	E+36	+9.99999	E+36
±レンジ・オーバ			±9.99999	E+35	±9.99999	E+35

測定ファンクション	単位表示			
	小数点と単位記号形式の場合		指数形式の場合	
	仮数部	指数部	仮数部	指数部
IS が 20 カウント未満または IM が 200 カウント未満 *1	+9.99999	E+34	+9.99999	E+34
VS が 0（ゼロ）設定 *1	+9.99999	E+33	+9.99999	E+33
± スケーリング・エラー	±9.99999	E+32	±9.99999	E+32
±TOTAL エラー	±9.99999	E+31	±9.99999	E+31
リコール時データなし *2	+8.88888	E+30	+8.88888	E+30

*1： 抵抗測定のとときに、発生する場合があります。

*2： 測定バッファ・メモリのデータを読み出したときに、データがない場合です。

3. スtring・デリミタ

データの区切りを示すために、", "（カンマ）を出力します。
測定データ・メモリから複数データを読み出す場合に出力されます。

4. ブロック・デリミタ

1つのデータの終わりを示すためにブロック・デリミタを出力します。
コマンドによりブロック・デリミタを指定することができます。

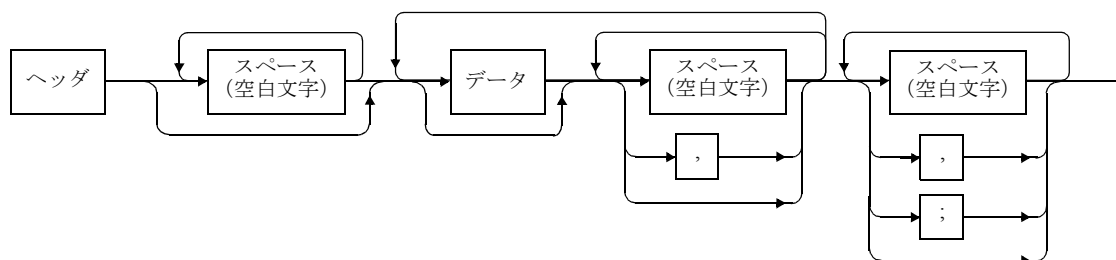
ブロック・デリミタ	設定コマンド	初期値
CR LF+EOI	DL0	○
LF	DL1	
EOI	DL2	
LF+EOI	DL3	

（EOI は GPIB の機能です。USB では出力されません。）

6.7 リモート・コマンド

6.7.1 コマンド文法

コマンド文法は、以下のフォーマットで定義されています。



1. ヘッダ

ヘッダには、共通コマンド・ヘッダと単純ヘッダがあります。共通コマンド・ヘッダは、ニーマニックの先頭にアスタリスク (*) を付けたものです。

単純ヘッダは、階層構造を持たない、機能的に独立した命令です。

ヘッダの英文字の直後に ? を付けるとクエリ・コマンドになります。

2. スペース（空白文字）

1文字分以上のスペースを入れても、省略しても構いません。

3. データ

コマンドが複数のデータを必要とするときは、データをカンマ (,) で区切って複数並べます。カンマ (,) の前後にスペース（空白文字）を入れても構いません。データ・タイプの詳細については、「6.7.2 データ・フォーマット」を参照してください。

4. 複数のコマンドの記述

本器は、複数のコマンドを連続またはセミコロン (;)、カンマ (,)、スペース () で区切って1行で記述することが可能です。

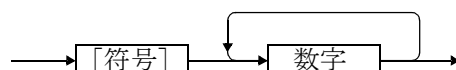
6.7.2 データ・フォーマット

本器は、ここで示すデータ・タイプをデータの入出力で使用します。

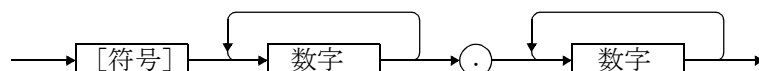
1. 数値データ

数値データには以下の3つのフォーマットがあり、本器に対する数値の入力では、どれを用いても構いません。また、コマンドによっては入力時に単位を付けられます。

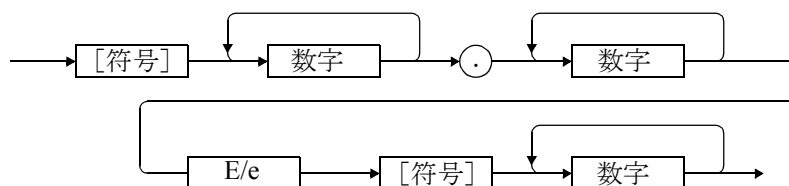
- 整数型：NR1 フォーマット



- 固定小数点型：NR2 フォーマット



- 浮動小数点型：NR3 フォーマット



2. 単位

D コマンドで使用可能な単位の一覧を以下に示します。

単位	指数	意味
V	10^0	電圧
MV	10^{-3}	電圧
UV	10^{-6}	電圧
A	10^0	電流
MA	10^{-3}	電流
UA	10^{-6}	電流

注意 本器では、数値部データを指数形式で指定した場合、指数部データを ± 31 以上 ($xx.xxxE\pm 31$) に設定すると数値変換時間が長くなりますので、指数部データを ± 30 以下で設定することを推奨いたします。

6.7.3 リモート・コマンド一覧

6.7.3 リモート・コマンド一覧

- 初期値の欄は、電源 ON 時、工場出荷時に初期化される状態を示します。
 - 電源 ON 時の項目は、電源投入時の状態を示します。
 - *RST および RINI コマンドでは、工場出荷時の値に初期化されます。
ただし、*5 は RINI コマンドで、*6 は RINI、*RST コマンドで初期化されません。
- コマンド表の記述上の注意事項
 - コマンド表の [] で囲んだパラメータは、省略可能なことを示しています。
 - コマンド表の <> で囲んだパラメータは、1 つのデータの区切りを示しています。
 - 動作可否の欄の △ は、以下のことを示しています。
DC / パルス OPR/SUS 中 ; HOLD 状態またはサスペンド状態のみ受け付けられます。
スweep OPR/SUS 中 ; スweep・ストップ状態またはサスペンド状態のときのみ受け付けられます。
 - 動作可否の欄の ▲ は、サスペンド状態のみ受け付けられます。

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC / パルス OPR/SUS 中	スweep OPR/SUS 中
発生	発生モード	MD0	DC モード		●	▲	▲
		MD1	パルス・モード				
		MD2	DC スweep・モード				
		MD3	パルス・スweep・モード				
		MD4	低抵抗測定パルス・モード				
		MD?	応答 : MD0 ~ MD4			○	○
	発生 ファンクション	VF	電圧発生ファンクション		●	○ 実行時、 サスペ ンドに なる	△ 実行時、 サスペ ンドに なる
		IF	電流発生ファンクション				
		V?	応答 : VF のとき V3 ~ V5			○	○
		I?	IF のとき I-1 ~ I5				
	発生レンジ	SVRX	最適レンジ		●	○	×
		SVR3	300 mV レンジ				
		SVR4	3 V レンジ				
		SVR5	15 V レンジ				
		SVR?	応答 : SVRX3 ~ SVRX5 (最適レンジの場合) SVR3 ~ SVR 5 (固定レンジの場合)			○	○

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
発生	発生レンジ	SIRX	最適レンジ		●	○	×
		SIR-1	30 μ A レンジ				
		SIR0	300 μ A レンジ				
		SIR1	3 mA レンジ				
		SIR2	30 mA レンジ				
		SIR3	300 mA レンジ				
		SIR4	1 A レンジ				
		SIR5	4 A レンジ				
		SIR?	応答 : SIRX-1 ~ SIRX 5 (最適レンジの場合) SIR-1 ~ SIR 5 (固定レンジの場合)			○	○
	発生値	SOV $\pm$ data	電圧発生値の設定		0	○	×
		SOI $\pm$ data	電流発生値の設定		0		
		SOV?	応答 : SOV $\pm$ d.dddE $\pm$ d *1、*2			○	○
		SOI?	SOI $\pm$ d.dddE $\pm$ d			○	○
	スポット・ コマンド	G $\pm$ data	現在設定されている発生ファンクションの発生値 を設定後、測定トリガを実行			○	×
	リミット値	LMV $\pm$ data1 [, $\pm$ data2]	電圧リミット値の設定		± 15 V	○	△
		LMI $\pm$ data1 [, $\pm$ data2]	電流リミット値の設定		± 1 A		
			リミット値には、High 値と Low 値の設定ができます。 • data1 と data2 で、値の大きい方が High リミット値、小さい方が Low リミット値です。 • data2 は省略可能。 この場合、data1 の極性に関わらず +data1 を High 値、-data1 を Low 値とします。				
			注意 1. LMI の data1 と data2 は同極性の設定が不可です。 2. High リミット値と Low リミット値の差は 60 digits 以上にしてください。				
		LMV?	応答 : LMV $\pm$ <hl>, $\pm$ <ll> *1			○	○
		LMI?	LMI $\pm$ <hl>, $\pm$ <ll> *1				
			hl : <d.dddE $\pm$ d> (High リミット値) ll : <d.dddE $\pm$ d> (Low リミット値) *1				

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。

発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

*2: 現在発生している値、またはオペレート時に発生する値を出力します。

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否									
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中								
発生	サスペンド電圧	SUV ± data	サスペンド電圧の設定 設定範囲：0 ～ ±15 V		0	○	△								
		SUV?	応答：SUV ± d.dddE ± d *1			○	○								
	サスペンド Hiz/ Loz	SUZ0	Hiz：高抵抗出力状態		●	○	△								
		SUZ1	Loz：低抵抗出力状態												
		SUZ?	応答：SUZ0 または SUZ1			○	○								
	パルス・ベース 値	DBV ± data	電圧パルス・ベース値		0	○	▲								
		DBI ± data	電流パルス・ベース値		0										
		DBV?	応答：DBV ± d.dddE ± d *1			○	○								
		DBI?	DBI ± d.dddE ± d												
	トリガ・モード	M0	AUTO		●	○	△								
		M1	HOLD												
		M?	応答：M0 または M1			○	○								
	オペレート／ スタンバイ	SBY	出力を OFF にする（スタンバイ）	●	●	○	○								
		OPR	出力を ON にする（オペレート）			○	○								
		SUS	出力をサスペンドにする（サスペンド）			○	○								
		SBY?, OPR?, SUS?	現在の出力状態を応答します。 応答： <table border="1"><tr><td>状態</td><td>SBY?, OPR?, SUS?</td></tr><tr><td>オペレート中</td><td>OPR</td></tr><tr><td>サスペンド中</td><td>SUS</td></tr><tr><td>スタンバイ中</td><td>SBY</td></tr></table>	状態	SBY?, OPR?, SUS?	オペレート中	OPR	サスペンド中	SUS	スタンバイ中	SBY			○	○
		状態	SBY?, OPR?, SUS?												
オペレート中	OPR														
サスペンド中	SUS														
スタンバイ中	SBY														
リモート・ センシング	RS0	2 W		●	○	△									
	RS1	4 W													
	RS?	応答：RS0 または RS1			○	○									

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。

発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スweep OPR/SUS 中
発生	時間パラメータ	SP Th,Td,Tp,Tw]	Th: ホールド時間 Td: メジャー・ディレイ 時間 Tp: ピリオド Tw: パルス幅	3 ms 4 ms 50 ms 25 ms	○	△
		SP?	応答: SP<Th>,<Td>,<Tp>,<Tw> Th,Td,Tp,Tw:<d.dddd> *1		○	○
		SD Tds	Tds: ソース・ディレイ時間 (単位: ms)	0.03 ms	○	△
		SD?	応答: SDd.dddd *1		○	○
	レスポンス	FL0	SLOW	●	○	△
		FL1	FAST		○	△
		FL?	応答: FL0 または FL1		○	○
スweep	リニア・スweep	SN [± st, ± sp, step]	st: スタート値 sp: ストップ値 step: ステップ値 (極性は無視されます) 設定値をすべて省略した場合、スweep・タイプのみ設定します。 ただし、それぞれの値を個別に省略は不可です。	0.01 mV/ 0.001 μA 1 mV/ 0.1 μA 0.01 mV/ 0.001 μA	○	▲
		SN?	応答: SN ± <st>, ± <sp>, <step> st,sp,step: <d.ddddE ± d> *1		○	○
	フィクストレベル・スweep	SF [± lvl, cnt]	lvl: レベル発生値 cnt: サンプリング回数 (1 ~ 8000) 設定値をすべて省略した場合、スweep・タイプのみ設定します。 ただし、それぞれの値を個別に省略は不可です。	0 V/0 A 1	○	▲
		SF?	応答: SF ± <lvl>,<cnt> lvl: <d.ddddE ± d> cnt: <dddd> *1		○	○
	ランダム・スweep	SC [st,sp]	st: スタート番地 (0 ~ 7999) sp: ストップ番地 (0 ~ 7999) 設定値をすべて省略した場合、スweep・タイプのみ設定します。 ただし、それぞれの値を個別に省略は不可です。	0 0	○	△*3 ▲
		SC?	応答: SCst,sp st,sp:<dddd>		○	○

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。

発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

*3: スタンバイ時に設定した、スタート番地/ストップ番地の範囲内に限り変更可能です。

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スweep OPR/SUS 中
スweep	ツー・スweep リニア・スweep	SM	fd: ファースト値		0.01 mV/ 0.001 μA	○	▲
			md: ミドル値		1 mV/0.1 μA		
			ld: ラスト値		2 mV/ 0.2 μA		
			st1: 第 1 ステップ値		0.01 mV/ 0.001 μA		
			st2: 第 2 ステップ値		0.01 mV/ 0.001 μA		
			設定値を全て省略した場合、スweep・タイプのみ設定します。 ただし、それぞれの値を個別に省略は不可です。				
		SM?	応答: SM<±fd>, ±<md>, ±<ld>, <st1>, <st2> *1 fd,md,ld,,st1,st2: <d.ddddE±d>			○	○
	スweep・ タイプ	SX?	現発生ファンクションのスweep・タイプを応答します。 応答: リニア・スweepの場合: SN? の応答と同一 フィクスト・レベル・スweepの場合: SF? の応答と同一 ランダム・スweepの場合: SC? の応答と同一 ツー・スweep・リニア・スweepの場合: SM? の応答と同一			○	○

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。

発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
スリープ	ランダム・スリープ スリープ メモリ・データ	N [adr] P ランダム・スリープのメモリ・データ設定は、N コマンドで始まり P コマンドで終了します。 N<adr>,SVR<n>,SOV<data1>,SOV <data2>,...,P (電圧設定の場合) N<adr>,SIR<n>,SOI<data1>,SOI <data2>,...,P (電流設定の場合) adr: メモリ番地 (0 ~ 7999) data1: adr 番地の電圧または電流発生値 data2: adr+1 番地の電圧または電流発生値 注意 1. 発生レンジ指定がない場合、最適レ ンジとなります。 2. 現発生ファンクションと異なる発 生値は設定できません。		0 0 *6	○	×
		N? [adr] 応答: N<adr>,SVR<n>,SOV ± <data>,P (電圧発生値の場合) N<adr>,SIR<n>,SOI ± <data>,P (電流発生値の場合) adr: <dddd> n: <d> data: <d.ddddE ± d> *1			○	○
		NP? ランダム・スリープ・メモリ設定状態のクエリ 応答: 0 ... ランダム・スリープ・メモリ設定終了 1 ... ランダム・スリープ・メモリ設定中	0		○	○
		RSAB ランダム・スリープ・データのセーブ実行			○	×
		RLOD ランダム・スリープ・データのロード実行			○	×
		RCLR ランダム・スリープ・データの初期化実行 (メモ リ・セーブされたデータは初期化しません)			○	×
	パルス・スリー プ・ベース値	BS [data] data: パルス・スリープ・ベース値		0	○	▲
		BS? 応答: BS ± <d.ddddE ± d> *1			○	○
	バイアス値	SB [data] data: バイアス値		0	○	▲
		SB? 応答: SB ± <d.ddddE ± d> *1			○	○
	RTB (Return To Bias)	RB0 OFF (スリープ・ストップ時、最終出力値のまま となる)			○	△
		RB1 ON (スリープ・ストップ時、バイアス値へ戻る)		●		
		RB? 応答: RB0 または RB1			○	○

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。

発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

*6: RINI、*RST コマンドで初期化されません。

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スweep OPR/SUS 中
スweep	スweepレンジ	SR0	自動	●	○	▲
		SR1	固定			
		SR?	応答: SR0 または SR1		○	○
	リバース・モード	SV0	OFF	●	○	△
		SV1	ON			
		SV?	応答: SV0 または SV1		○	○
	スweepリピート回数	SS cnt	cnt: 回数 (0 ~ 1000) (0 の場合は無限回となる)	1	○	△
		SS?	応答: SSdddd		○	○
	スweepの停止	SWSP	実行中のスweepを停止		○	○
	トリガ	*TRG	スweep・スタート・トリガ 測定トリガ		○	○
測定	ファンクション	F0	測定 OFF		○	△
		F1	直流電圧測定 (DCV)			
		F2	直流電流測定 (DCI)	●		
		F3	抵抗測定 (OHM)			
		F?	応答: F0 ~ F3		○	○
	測定レンジ	R0	AUTO レンジ		○	△
		R1	リミッタ値のレンジで固定レンジ (ただし、測定ファンクションと発生ファンクションが同じ場合は、発生レンジと同じとなる)	●		
		R?	応答: R0 または R1		○	○
	測定ファンクション連動モード	FX0	OFF	●	○	△
		FX1	ON (VSIM/ISVM) (ただし、測定 OFF の場合はパラメータを変更した場合でも測定 OFF の状態は保持されます)			
		FX?	応答: FX0 または FX1		○	○

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
測定	積分時間	IT0	100 μs		○	△
		IT1	500 μs			
		IT2	1 ms			
		IT3	5 ms			
		IT4	10 ms			
		IT5	1 PLC	●		
		IT6	1 00ms			
		IT7	200 ms			
		IT8	S/H (サンプル・ホールド)			
		IT?	応答 : IT0 ~ IT8		○	○
	オート・ゼロ	AZ0	OFF		○	△
		AZ1	ON	●		
		AZ?	応答 : AZ0 または AZ1		○	○
	単位表示切換え	DM0	「小数点と単位記号形式」の単位表示	●	○	△
		DM1	「指数形式」の単位表示			
		DM?	応答 : DM0 または DM1		○	○
	測定表示桁数	RE3	3½ 桁表示		○	△
		RE4	4½ 桁表示			
		RE5	5½ 桁表示	●		
		RE?	応答 : RE3 ~ RE5		○	○
	測定オート・レンジ・ディレイ	RD Ard	Ard: 測定オート・レンジ・ディレイ時間 (単位 : ms) *1	0	○	△
		RD?	応答 : RDdddd.		○	○
	測定バッファメモリ	ST0	ストア OFF	●	○*7	△
		ST1	ノーマル ON			
		ST2	バースト ON			
		ST?	応答 : ST0 ~ ST2		○	○
		RL	ストアされたデータの初期化		△	△

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

*7: ST0↔ST1 のみ動作可能

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
測定	測定バッファ メモリ	RN n[,adr]	n : 0... リコール実行状態の解除 1... リコール実行状態に設定する adr: リコール・データ番号 (0 ~ 7999) (省略した場合は、データ番号の変更はしない) リコール実行状態に設定し、トーカ機能によりリコール・データを読み出した場合、以下のように動作します。 ・出力後、リコール・データ番号をインクリメント ・指定した番号にデータがなかったとき、出力は <EE +8.88888E+30> となる ・読み出しても、メモリ内のデータは消えない	●	●	○	△
		RN?	応答 : RNn,adr n : <d> adr: <dddd>			○	○
		RDN adr1,adr2	RDT? にて読み出すメモリの範囲指定 (GPIB のみ) adr1: 先頭リコール・データ番号 (0 ~ 7999) adr2: 最終リコール・データ番号 (0 ~ 7999)	(0,0)	(0,0)	○	△
		RDN?	応答 : RDN adr1,adr2 (GPIB のみ) adr1,adr2: <dddd>			○	○
		RDT?	指定範囲のメモリ・データ読み出し (GPIB のみ) 応答 : 「6.6 データ出力形式 (トーカ・フォーマット)」のフォーマットにて、指定範囲のデータを "," (カンマ) で区切って出力する。 ・指定した番号にデータが無かった時、出力は <EE +8.88888E+30> となる ・本コマンドの実行により、リコール実行状態は解除される	(0)		○	△
		SZ?	ストア・データ数の読み出し 応答 : <dddd>	0	*6	○	○
		RNM adr	adr: ストア・データ数到達数の指定 (0 ~ 8000) 測定バッファ・メモリ使用時、バッファ・メモリ・ストア数と一致した時、デバイス・イベント・ステータス・レジスタ (DSR) のビット 4 (ASM) がセットされます。	0	*6	△	△
		RNM?	ストア到達アドレス設定値の読み出し 応答 : RNMdddd			○	○

*6: RINI、*RST コマンドで初期化されません

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
演算	NULL 演算	NL0	OFF	●	○	△
		NL1	ON			
		NL?	応答 :NL0 または NL1		○	○
		KNL ± data	NULL 定数の設定 (NULL OFF 中はエラーとなる) *4	0	○	△
		KNL?	応答 :KNL ± d.dddddE ± dd		○	○
	コンペア演算	CO0	OFF	●	○	△
		CO1	ON			
		CO?	応答 :CO0 または CO1		○	○
		KHI ± data	上限値の設定	0	○	△
		KLO ± data	下限値の設定 *4	0		
		KHI?	応答 :KHI ± d.dddddE ± dd		○	○
		KLO?	KLO ± d.dddddE ± dd			
	スケーリング演算	SCL0	OFF	●	○	△
		SCL1	ON			
		SCL?	応答 :SCL0 または SCL1		○	○
		KA a	a: A 定数 (0 (ゼロ) は不可)	1	○	△
		KB b	b: B 定数	0		
		KC c	c: C 定数 *4	1		
		KA?	応答 :KA ± d.dddddE ± dd		○	○
		KB?	KB ± d.dddddE ± dd			
		KC?	KC ± d.dddddE ± dd			
	MAX/MIN 演算	MN0	OFF	●	○	△
		MN1	ON			
		MN?	応答 :MN0 または MN1		○	○
		AVE?	平均値の読み出し	0		
		MAX?	最大値の読み出し	-9.99999 E+26		
		MIN?	最小値の読み出し	+9.99999 E+26		
		TOT?	積算値の読み出し	0		
		AVN?	測定回数の読み出し	0		
			応答 :AVN d.dddddE+dd			

*4: 設定範囲は、0 ~ ± 999.999E+24 です。

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
システム	ユーザー・パラ メータ	STP0	設定されているパラメータを、不揮発メモリの領域「0」へセーブ			○	△
		STP1	設定されているパラメータを、不揮発メモリの領域「1」へセーブ				
		STP2	設定されているパラメータを、不揮発メモリの領域「2」へセーブ				
		STP3	設定されているパラメータを、不揮発メモリの領域「3」へセーブ				
		SINI	工場出荷時の値を、「0」～「3」の領域すべてに設定				
		RCLP0	不揮発メモリの領域「0」のデータを、設定パラメータとしてロード	●		×	×
		RCLP1	不揮発メモリの領域「1」のデータを、設定パラメータとしてロード				
		RCLP2	不揮発メモリの領域「2」のデータを、設定パラメータとしてロード				
		RCLP3	不揮発メモリの領域「3」のデータを、設定パラメータとしてロード				
		RINI	工場出荷時の値を、設定パラメータとしてロード				
	機器の初期化	*RST	パラメータを初期化する（本表の、*6以外の項目が工場出荷時の初期値となります）			○	○
		C	デバイス・クリア			○	○
	機器情報	*IDN?	機器の問い合わせセクエリ・コマンド 応答: ADC Corp.,nnnnn,xxxxxxxx,yyyyy ADC Corp.: 製造者 (9 文字) nnnnn: 機器名 "6240B" (5 文字) xxxxxxxx: シリアル番号 (9 文字) yyyyy: ROM レビジョン番号 (5 文字)			○	○
	電源周波数	自動設定				○	○
		LF?	応答: LF0...50 Hz LF1...60 Hz				
	通知ブザー	NZ0	OFF			○	△
		NZ1	ON		●		
		NZ?	応答: NZ0 または NZ1			○	○

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/ バルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
システム	比較演算結果 ブザー	BZ0	OFF	●	○	△
		BZ1	ON (比較演算結果 HI のとき)			
		BZ2	ON (比較演算結果 GO のとき)			
		BZ3	ON (比較演算結果 LO のとき)			
		BZ4	ON (比較演算結果 HI or LO のとき)			
		BZ?	応答 : BZ0 ~ BZ4		○	○
	リミット検出 ブザー	UZ0	OFF	●	○	△
		UZ1	ON			
		UZ?	応答 : UZ0 または UZ1		○	○
	セルフテスト	*TST?	実行および結果読み出し 応答 : 0; Pass 1; Fail		×	×
		TER?	セルフテスト結果の詳細を、各レジスタの内容で 応答します。 応答 : a,b,c,d,e (a,b,c,d,e は 0 ~ 65535)		○	○
	エラーログ	ERL?	エラー内容の読み出し エラー数およびエラー内容はすべてクリアされま す。 応答 : ± ddd, ± ddd, ± ddd, ± ddd, ± ddd (ただし、+ の場合はスペースとなる)		○	○
		ERC?	エラー数の読み出し 応答 : ddd 000: エラーなし 001 ~ 999: エラー数 (006 ~ 999: 上書きあり)		○	○
	インタロック 設定	OP0	STBY In 信号入力 (IN)	●	×	×
		OP1	OPR/STBY In 信号入力 (IN)			
		OP2	InterLock In 信号入力 (IN)			
		OP3	Operate Out 信号出力 (OUT)			
		OP4	OPR/SUS In 信号入力 (IN)			
		OP?	応答 : OP0 ~ OP4		○	○

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
シス テム	同期制御信号の 入出力設定	CP0	COMPLETE 信号出力 Meas Front (測定開始)			○	△
		CP1	COMPLETE 信号出力 Meas End (測定終了)		●		
		CP2	COMPLETE 信号出力 Comp HI (比較演算結果が「HI」)				
		CP3	COMPLETE 信号出力 Comp GO (比較演算結果が「GO」)				
		CP4	COMPLETE 信号出力 Comp LO (比較演算結果が「LO」)				
		CP5	COMPLETE 信号出力 Comp HI or LO (比較演算結果が「HI」または「LO」)				
		CP6	Sync Out 信号出力				
		CP?	応答 : CP0 ~ CP6			○	○
		CW0	同期制御信号の出力信号幅指定 : 10 μ s			○	△
		CW1	同期制御信号の出力信号幅指定 : 100 μ s		●		
		CW?	応答 : CW0 または CW1			○	○
GPIB	ブロック・ デリミタ	DL0	CRLF<EOI>	●	*5 *8	○	△
		DL1	LF				
		DL2	<EOI>				
		DL3	LF<EOI>				
		DL?	応答 : DL0 ~ DL3			○	○
	ヘッダの出力	OH0	OFF		*6 ●	○	△
		OH1	ON				
		OH?	応答 : OH0 または OH1			○	○

*5: RINI コマンドで初期化されません。

*6: RINI、*RST コマンドで初期化されません。

*8: EOI は GPIB の機能です。USB では出力されません。

項目	コマンド	内容	初期値		動作可否	
			電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中
GPIB	SRQ	S0	ON			
		S1	OFF			
		S?	応答 : S0 または S1			
	ステータス	*STB?	ステータス・バイト・レジスタ (STB) のクエリ 応答 : ddd			
		*SRE	サービス・リクエスト・イネーブル・レジスタの 設定 (0 ~ 255)	0	*5	
		*SRE?	応答 : ddd			
		*ESR?	スタンダード・イベント・ステータス・レジスタ (ESR) のクエリ 応答 : ddd			
		*ESE	スタンダード・イベント・ステータス・イネーブル・ レジスタの設定 (0 ~ 255)	0	*6	
		*ESE?	応答 : ddd			
		DSR?	デバイス・イベント・ステータス・レジスタ (DSR) のクエリ 応答 : dddddd			
		DSE	デバイス・イベント・ステータス・イネーブル・ レジスタの設定 (0 ~ 65535)	0	*6	
		DSE?	応答 : dddddd			
		ERR?	エラー・レジスタ (ERR) 内容のクエリ 応答 : dddddd			
		*CLS	ステータスのクリア			
	オペレーショ ン・コンプリー ト	*OPC	全動作終了後、スタンダード・イベント・ステー タス・レジスタの LSB をセット			
		*OPC?	応答 : 1 (全動作終了後)			
		*WAI	全動作終了を待つ (GPIB のみ)			

*5: RINI コマンドで初期化されません。

*6: RINI、*RST コマンドで初期化されません。

6.7.3 リモート・コマンド一覧

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否		
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス OPR/SUS 中	スリープ OPR/SUS 中	
校正	校正 SW	CAL0	OFF（校正モードから抜ける）	●		×	×	
		CAL1	ON（校正モードに入る）					
		CAL?	応答: CAL0 または CAL1			○	○	
	校正データ	XINI	校正データ領域の初期化（不揮発メモリ内の校正データは影響されない）			×	×	
		XWR	校正データを不揮発メモリへセーブ			×	×	
	校正実行	XVS	電圧発生ファンクション校正の選択			×	×	
		XIS	電流発生ファンクション校正の選択					
		XVLH	電圧リミッタ (High) 校正の選択					
		XVLL	電圧リミッタ (Low) 校正の選択					
		XILH	電流リミッタ (High) 校正の選択					
		XILL	電流リミッタ (Low) 校正の選択					
		XVM	電圧測定ファンクション校正の選択					
		XIM	電流測定ファンクション校正の選択					
	校正レンジ	XR-1 XR0 XR1 XR2 XR3 XR4 XR5	校正レンジの設定				×	×
				電圧レンジの 場合	電流レンジの 場合			
			XR-1	-	30 μA			
			XR0	-	300 μA			
			XR1	-	3 mA			
XR2			-	30 mA				
XR3			300 mV	300 mA				
XR4			3 V	1 A				
XR5			15 V	4 A				
校正データ			XDAT	DMM データ入力モードへ移行				
	XD	data: DMM 読み込みデータの入力						
	XADJ	校正データの微調整モードへ移行			×	×		
	XUP	校正データの微調整 (UP)						
	XDN	校正データの微調整 (DOWN)						
	XNXT	次の校正へ進む			×	×		

*5: RINI コマンドで初期化されません。

*6: RINI、*RST コマンドで初期化されません。

在来機種との互換のためのコマンド

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否	
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/パルス オペレート 中	スリープ 動作中
発生	発生レンジ・ ファンクション および 発生レンジ	V3	電圧発生ファンクションの 300 mV レンジ			○ 実行時、 サスペ ンドに なる	×
		V4	電圧発生ファンクションの 3 V レンジ				
		V5	電圧発生ファンクションの 15 V レンジ				
		I-1	電流発生ファンクションの 30 μ A レンジ				
		I0	電流発生ファンクションの 300 μ A レンジ				
		I1	電流発生ファンクションの 3 mA レンジ				
		I2	電流発生ファンクションの 30 mA レンジ				
		I3	電流発生ファンクションの 300 mA レンジ				
		I4	電流発生ファンクションの 1 A レンジ				
		I5	電流発生ファンクションの 4 A レンジ				
		V?	応答: V3 ~ V5 または I-1 ~ I5			○	○
		I?					
	発生値 (パルス値) および リミット値	D $\pm$ data UNIT	UNIT の指定により発生値の設定が異なります。 UNIT あり: 最適レンジに自動設定します。 設定可能な単位: mV, V, μ A, mA, A UNIT なし: 現在の発生ファンクションとレンジで 設定。 現在の発生ファンクションと異なる単位を指 定したときは、リミット値の設定となり、以 下のように設定されます。 +data が High リミット値 -data が Low リミット値			○	×
		D?	応答: D $\pm$ <data1>UNIT, D <data2>UNIT data1: 電圧または電流発生値 <d.ddddE $\pm$ d> *1 data2: 電圧または電流リミット値 (極性はスペース) <0d.dddE $\pm$ d> *1 UNIT: V または A 注意 High と Low のリミット値の絶対値が異なる場合は、D $\pm$ d.ddddE $\pm$ dUNIT, D 09.999E + 9UNIT です。			○	○

*1: 応答の小数点位置は、設定値により異なります。発生値、リミット値および時間パラメータの設定範囲は、性能諸元を参照してください。

6.7.4 TER? コマンド

項目		コマンド	内容	初期値		動作可否								
				電源 ON 時	工場 出荷時	DC/ パルス オペレート 中	スweep 動作中							
発生	オペレート／ス タンバイ	H	出力を OFF にする（スタンバイ）	●		○	○							
		E	出力を ON にする（オペレート）			○	○							
		E?, H?	現在の出力状態を応答します。 応答： <table border="1"><tr><td>状態</td><td>E?, H?</td></tr><tr><td>オペレート中</td><td>E</td></tr><tr><td>サスペンド中</td><td>H</td></tr><tr><td>スタンバイ中</td><td>H</td></tr></table>	状態	E?, H?	オペレート中	E	サスペンド中	H	スタンバイ中	H			○
	状態	E?, H?												
オペレート中	E													
サスペンド中	H													
スタンバイ中	H													
ランダム・ スweep メモリデータ (D コマンド使 用)	N [adr] P	ランダム・スweepのメモリデータ設定は、 N コマンドで始まり P コマンドで終了しま す。 N<adr>,D<data1><UNIT>,D<data2> <UNIT>,...,P adr: メモリ番地 (0 ~ 7999) data1: adr 番地の電圧または電流発生 値 data2: adr+1 番地の電圧または電流発生 値 注意 1. 発生レンジ指定がない場合、最適レ ンジとなります。 2. 現発生ファンクションと異なる発 生値は設定できません。		0 *6	○	×								

*6: RINI、*RST コマンドで初期化されません。

6.7.4 TER? コマンド

セルフテストの結果を TER? コマンドで読み出すことができます。

1. コマンド応答

dddd,dddd,dddd,dddd,dddd
a b c d e

2. a, b, c, d, e の値の意味

表 5-19 の TER レジスタの項目が、エラー要因と a, b, c, d, e のレジスタの値を示しています。
例として、セルフテスト実行で VSVM 3V +FS エラーが発生した場合の応答は以下のよう
になります。

00000, 00000, 00016, 00000, 00000

6.8 サンプル・プログラム

6240B に搭載されている GBIB、USB を使用してリモート制御を行うプログラム例を紹介します。

各プログラムは、弊社の web サイトからダウンロードすることができます。

http://www.adcmt.com/samplesoft/samplesoft_01.html

6.8.1 GPIB でのプログラム例

【動作確認環境】

動作確認 OS: Microsoft Windows Vista

GPIB ハードウェア: NATIONAL INSTRUMENTS 社製 GPIB-USB-HS

使用モジュール: Niglobal.bas, Vbib-32.bas (GPIB-USB-HS に付属のソフトウェア)

使用言語: Microsoft Excel Visual Basic for Application (VBA)

- ・ プログラム例 1: 2.2.5 項の DC 測定例
- ・ プログラム例 2: 2.2.6 項のパルス測定例
- ・ プログラム例 3: 2.2.7 項のスweep測定例
- ・ プログラム例 4: 測定バッファ・メモリから測定データを最短時間で読み出す例

6.8.2 USB でのプログラム例

【動作確認環境】

動作確認 OS: Microsoft Windows Vista

モジュール: ausb.bas (弊社製 ADC 計測器 USB ドライバ・ソフトウェア)

使用言語: Microsoft Excel Visual Basic for Application (VBA)

- ・ プログラム例: 「2.2 基本操作」 2.2.5 項の DC 測定例

「ADC 計測器 USB ドライバ」は弊社の web サイトよりダウンロードしてください。

http://www.adcmt.com/driversoft/USB_driver.html