

# デジタルストレージオシロスコープ

GDS-1000B シリーズ

---

プログラミングマニュアル



ISO-9001 CERTIFIED MANUFACTURER

**GW INSTEK**

2017年10月

This manual contains proprietary information which is protected by copyright. All rights are reserved. No part of this manual may be photocopied, reproduced or translated to another language without prior written consent of Good Will Corporation.

The information in this manual was correct at the time of printing. However, Good Will continues to improve products and reserves the right to change specifications, equipment, and maintenance procedures at any time without notice.

Windows は米国およびその他の地域のマイクロソフトの登録商標です。

Good Will Instrument Co., Ltd.  
No. 7-1, Jhongsing Rd., Tucheng Dist., New Taipei City 236, Taiwan.

# 目次

リモートコントロール .....	3
インターフェースの構成 .....	3
コマンドの概要 .....	10
コマンド構文 .....	11
コマンドリスト .....	13
共通コマンド .....	13
コマンド説明 .....	27
共通コマンド .....	28
アキュイジションコマンド .....	34
オートセットコマンド .....	39
チャンネルコマンド .....	40
演算コマンド .....	46
カーソルコマンド .....	54
ディスプレイコマンド .....	64
ハードコピーコマンド .....	69
自動測定コマンド .....	72
統計コマンド .....	95
リファレンスコマンド .....	101
Run コマンド .....	103
Stop コマンド .....	103
Single コマンド .....	103
Force コマンド .....	104
タイムベースコマンド .....	104
トリガーコマンド .....	107
システムコマンド .....	137
Save/Recall コマンド .....	139

---

Ethernet コマンド .....	143
バス・デコード・コマンド .....	144
マークコマンド .....	157
検索コマンド .....	158
ラベルコマンド .....	184
セグメント・コマンド .....	189
DVM コマンド .....	196
Go_NoGo コマンド .....	198
データログコマンド .....	203
リモートディスクコマンド .....	205
<b>付録 .....</b>	<b>208</b>
エラーメッセージ .....	208

# リモートコントロール

この章は、リモートコントロールのための基本構成の説明です。USB および LAN のための設定および動作確認の方法を説明します

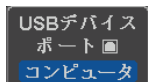
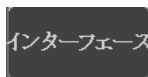
## インターフェースの構成

### USB インターフェースの構成

USB の構成	PC 側コネクタ	Type A、ホスト
	GDS-1000B 側コネクタ	Type B、デバイス
	スピード	1.1/2.0
	USB Class	CDC Class




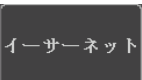
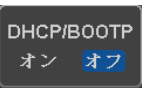
#### パネル操作

1. *Utility* キーを押します。
2. 画面下メニューの *インターフェース* を押します。
3. 画面右メニューの *USB デバイス* を押し *コンピュータ* を選択します。
4. 背面パネルの *USB デバイスポート* へ USB ケーブルを接続します。



5. PC が USB ドライバーを要求したら、あらかじめ用意しておいた USB ドライバを指定します。USB ドライバは、自動的にシリアル COM ポートとして GDS-1000B を設定します。USB ドライバは、CD または弊社ウェブサイトの製品ページ (GDS-1000B シリーズ) からドライバをダウンロードしてください。認識されない場合は、デバイスマネージャの“その他のデバイス”にある GDS-xxxxx を右クリックし、ドライバの更新で USB ドライバを指定します。また、PC への USB ドライバのインストールには管理者権限が必要です。

## イーサネットインターフェースの構成

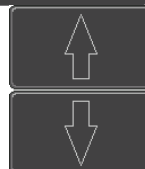
イーサネット 構成	MAC アドレス 機器名 ユーザーパスワード 機器 IP アドレス	ドメイン名 DNS IP アドレス ゲートウェイ IP アドレス サブネットマスク
概要	イーサネットインターフェイスはソケットサーバ接続を使用して、リモートコントロールを行います。	
パネル操作	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. イーサネットケーブルを LAN ポートに接続します。</li> <li>2. <i>Utility</i> キーを押します。</li> <li>3. 画面下メニューの <i>インターフェイス</i> を押します。</li> <li>4. 画面右メニューの <i>イーサネット</i> を選択します。</li> <li>5. 画面右メニューの <i>DHCP/BOOTP</i> でオンまたはオフを選択します。オフの場合は IP アドレス、サブネットマスクを設定します。</li> </ol>	    

MAC アドレス:	00:22:21:09:17:70
機器名:	DCS
ユーザーパスワード:	
機器 IP アドレス:	172.22.10.1
ドメイン名:	
DNS IP アドレス:	
ゲートウェイ IP アドレス:	
サブネットマスク:	255.255.0.0

0123456789

- Variable ツマミで文字選択.
- Select キーで文字を入力.

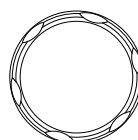
6. 画面右メニューの上矢印と下矢印で各イーサネットの構成項目へ移動します。



項目      MAC アドレス(固定:表示のみ)  
              機器名  
              ユーザーパスワード  
              機器 IP アドレス  
              ドメイン名  
              DNS IP アドレス  
              ゲートウェイ IP アドレス  
              サブネットマスク

7. VARIABLE ツマミでカーソルを移動し Select キーで文字または数値を選択します。

VARIABLE



Select

一文字削除で入力した文字(数値)を削除します。  
 保存で設定が保存されます。

一文字削除

保存

## ソケットサーバの構成

GDS-1000B は、LAN 経由でクライアント PC やデバイスと直接双方向通信するためのソケットサーバ機能をサポートしています。  
初期設定は、ソケットサーバは、オフになっています。

ソケットサーバの構成

1. GDS-1000B の IP アドレスを設定します。


2. *Utility* キーを押します。

Utility


3. 画面下メニューの *インターフェース* を推します。

インターフェース

4. 画面右メニューの *ソケットサーバ* を選択します。


ソケットサーバ

5. *Select Port* を押し *Variable* ツマミでポート番号を選択します。

ポート選択  
3001

範囲 1024~65535

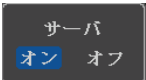
6. *Set Port* を押しポート番号を確定します。

ポート設定

7. 現在のポートアイコンが新しいポート番号に更新されます。

Current Port  
3000

8. *サーバ* を押しソケットサーバをオンにします。

サーバ  
オン オフ



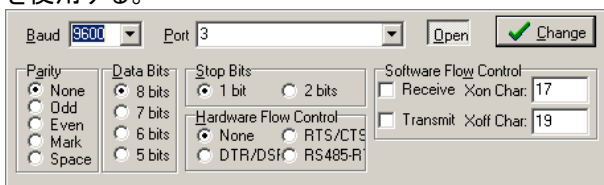
## USB 機能チェック

ターミナルアプリケーション RealTerm などのターミナルアプリケーションを起動します。

COMポート番号、ボーレート、データビット、パリティ、ストップビットを設定します。必要に応じてデリミタ、ローカルエコーを設定します。

COMポート番号と関連するポートの設定を確認するには、PCのデバイスマネージャを確認してください。

例: RS-232C 通信でターミナルソフトウェア RealTerm を使用する。



機能チェック ターミナルアプリケーションを経由して次のクエリコマンドを送信します。

\*idn?

このクエリコマンドに対する機器の応答は、次のような形式です: 製造者、型式、シリアル番号とファームウェアバージョンの順

GW, GDS-1104B, PXXXXXXX, V1.00

## ソケットサーバの機能チェック

NI  
Measurement  
and Automation  
Explorer

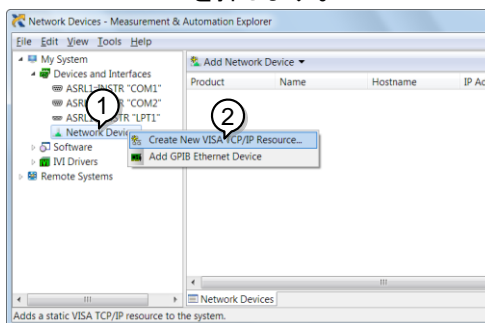
ソケットサーバの機能をテストするには、ナショナルインスツルメンツ社製の MAX(Measurement and Automation Explorer)を使用します、このプログラムは、NI のウェブサイト(www.ni.com)で入手可能です。NI-VISA のフルパッケージをダウンロードしてください。以下の操作・表示は MAX のバージョンによって異なります、環境・言語に合わせて操作してください。

操作

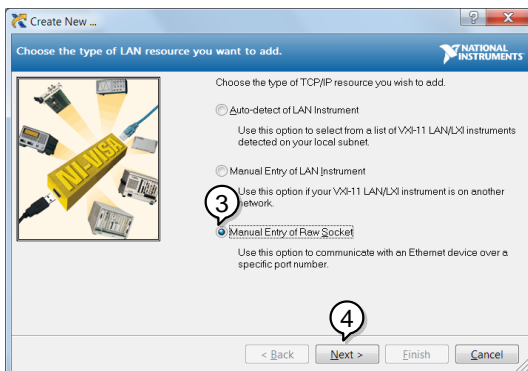
NI Measurement and Automation エクスプローラ(MAX)を開始するにはデスクトップの NI Measurement and Automation Explorer (MAX)アイコンを



1. Configuration パネルからアクセスします。  
*My System* → *Devices and Interfaces* → *Network Devices*
2. *Add New Network Device* → *Visa TCP/IP Resource...*を押します。



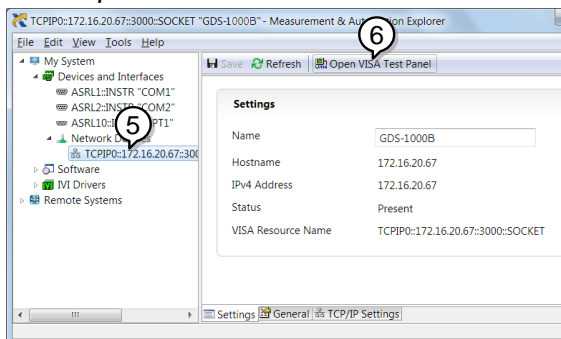
3. ポップアップウィンドウから RAW ソケットを選択し、NEXT をクリックします。
4. IP アドレスとポート番号を入力し NEXT をクリックします。次のエイリアスの入力任意です。



5. GDS-1000B が Configuration Panel に Net work Device として表示されます。デバイスを選択します。

機能チェック

6. GDS-1000B にリモートコマンドを送信するために *Open Visa Test Panel* をクリックします。

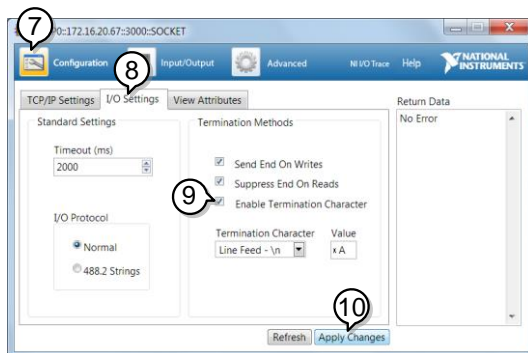


7. *Configuration* アイコンをクリックします。

8. *I/O Setting* タブをクリックします。

9. *Enable Termination Character* にチェックを知られます。

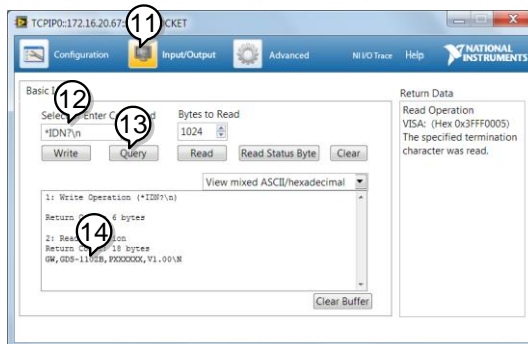
10. *Apply Change* をクリックします。



11. *Input/Output* アイコンをクリックします。
12. *Select or Enter Command* エリアにクエリコマンド「\*IDN?」が既にセットされています。
13. クエリを実行するために *Query* をクリックします。
14. 製造者、モデル名、シリアル番号、ファームウェアバージョンが *Buffer* エリアに表示されます：

例

GW, GDS-1000B, 930116, V1.00



ホームページの機種別のページには MS-Excel の VBA で作成された、各種インターフェースの通信確認用のアプリケーションを用意してあります。MS-Excel の VBA のセキュリティでプログラムを有効にしてからファイルを開いてください。

# コマンドの概要

この章では、GDS-1000B のコマンド説明におけるコマンド構文について説明します。

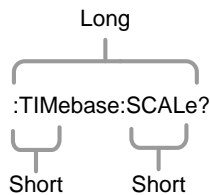
## コマンド構文

適合規格

- SCPI, 1994 準拠(一部を除く)
- USB CDC ACM 準拠

コマンド形式

コマンドとクエリは、長文と短文の 2 種類の形式があります。コマンドの構文は大文字でかかれた部分の短文と大文字と小文字を含んだ長文で書かれています。



コマンドは、大文字または、小文字、長文または短文で書かれた場合も完全である必要があります。不完全なコマンドは、受け付けません。以下は正しく書かれたコマンドの例です。

ロング :TIMebase:SCALe? :TIMEBASE:SCALE?  
:timebase:scale?

ショート :TIM:SCAL? :TIM:SCAL?

コマンド フォーマット	trig:del:mod <NR1>LF	
		1: コマンドヘッダ 2: 半角スペース 3: パラメータ 4: メッセージターミネータ

パラメータ	タイプ	説明	例
	<Boolean>	論理演算子または値	0, 1
	<NR1>	整数	0, 1, 2, 3
	<NR2>	小数	0.1, 3.14, 8.5
	<NR3>	浮動小数点	4.5e-1, 8.25e+1
	<NRf>	NR1, 2, 3 いずれか	1, 1.5, 4.5e-1
	<Raw Data>	バイナリデータ	
メッセージ ターミネータ	LF^END	END メッセージ付き ラインフィードコード (16 進数 0A)	
	LF	ラインフィードコード	
	<dab>^END	END メッセージ付き最終データバイト	



注意

- コマンドは大文字、小文字を区別しません。
- 実際のパラメータへの値の入力では、記号<, >, | は入力しないでください。  
本マニュアルでは判別を容易にするために上記記号を使用しています。

---

## コマンドリスト

---

共通	*IDN? .....	28
コマンド	*LRN? .....	29
	*SAV .....	29
	*RCL .....	29
	*RST .....	30
	*CLS .....	30
	*ESE .....	30
	*ESR .....	31
	*OPC .....	31
	*SRE .....	32
	*STB .....	33

---

アキュイジションコマンド	:ACQUIRE:AVERAge .....	34
	:ACQUIRE:MODE .....	35
	:ACQUIRE<X>:MEMORY? .....	35
	:ACQUIRE:FILTER:SOURCE .....	36
	:ACQUIRE:FILTER .....	36
	:ACQUIRE:FILTER:FREQUENCY .....	37
	:ACQUIRE:FILTER:TRACKING .....	37
	:ACQUIRE<X>:STATE? .....	37
	:ACQUIRE:RECORDLENGTH .....	38
	:HEADER .....	38

---

オートセットコマンド	:AUTORSET .....	39
	:AUTORSET:MODE .....	39

---

---

チャンネル	:CHANnel<X>:BWLimit .....	40
コマンド	:CHANnel<X>:COUPling .....	41
	:CHANnel<X>:DESKew .....	41
	:CHANnel<X>:DISPlay .....	42
	:CHANnel<X>:EXPand .....	42
	:CHANnel<X>:IMPedance? .....	43
	:CHANnel<X>:INVert .....	43
	:CHANnel<X>:POSition .....	44
	:CHANnel<X>:PROBe:RATio .....	44
	:CHANnel<X>:PROBe:TYPe .....	45
	:CHANnel<X>:SCALe .....	45
<hr/>		
演算	:MATH:DISP .....	47
コマンド	:MATH:TYPe .....	47
	:MATH:DUAL:SOURce<X> .....	47
	:MATH:DUAL:OPERator .....	48
	:MATH:DUAL:POSition .....	48
	:MATH:DUAL:SCALe .....	48
	:MATH:FFT:SOURce .....	49
	:MATH:FFT:MAG .....	49
	:MATH:FFT:WINDow .....	49
	:MATH:FFT:POSition .....	50
	:MATH:FFT:SCALe .....	50
	:MATH:FFT:HORizontal:SCALe .....	50
	:MATH:FFT:HORizontal:POSition .....	51
	:MATH:DEFine .....	51
	:MATHVAR? .....	52
	:MATHVAR:VAR<X> .....	52
	:MATH:ADVanced:POSition .....	52
	:MATH:ADVanced:SCALe .....	53

---



---

カーソル	:CURSor:MODE .....	55
コマンド	:CURSor:SOURce .....	55
	:CURSor:HUNI.....	55
	:CURSor:HUSE .....	56
	:CURSor:VUNI.....	56
	:CURSor:VUSE .....	57
	:CURSor:DDT .....	57
	:CURSor:H1Position .....	57
	:CURSor:H2Position .....	58
	:CURSor:HDELta.....	58
	:CURSor:V1Position .....	58
	:CURSor:V2Position .....	58
	:CURSor:VDELta.....	59
	:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X> .....	59
	:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta .....	59
	:CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X> .....	60
	:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta .....	60
	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<X> .....	60
	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta .....	62
	:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X> .....	62
	:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta .....	62
	:CURSor:XY:PRODuct:POSition<X> .....	62
	:CURSor:XY:PRODuct:DELta .....	63
	:CURSor:XY:RATio:POSition<X> .....	63
	:CURSor:XY:RATio:DELta .....	63

---

ディスプレイ	:DISPlay:INTensity:WAVEform .....	64
コマンド	:DISPlay:INTensity:GRATicule .....	64
	:DISPlay:INTensity:BACKLight .....	66
	:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENable .....	66
	:DISPlay:INTENSITY:BACKLight:AUTODim:TIME .....	66
	:DISPlay:PERsistence.....	67
	:DISPlay:GRATicule .....	67
	:DISPlay:WAVEform .....	68
	:DISPlay:OUTPut .....	68

---

ハード	:HARDcopy:START .....	69
コピー	:HARDcopy:MODE.....	69
コマンド	:HARDcopy:PRINTINKSaver .....	70
	:HARDcopy:SAVEINKSaver .....	70
	:HARDcopy:SAVEFORMat.....	70
	:HARDcopy:ASSIGN .....	71

---

自動測定	:MEASure:GATing .....	74
コマンド	:MEASure:SOURce .....	74
	:MEASure:METHod .....	74
	:MEASurement:REFLevel:PERCent:HIGH .....	75
	:MEASurement:REFLevel:PERCent:LOW .....	75
	:MEASurement:REFLevel:PERCent:MID .....	75
	:MEASurement:REFLevel:PERCent:MID2 .....	75
	:MEASure:FALL .....	76
	:MEASure:FOVShoot.....	76
	:MEASure:FPreshoot .....	77
	:MEASure:FREQuency.....	77
	:MEASure:NWIDth .....	78
	:MEASure:PDUTy .....	78
	:MEASure:PERiod .....	79
	:MEASure:PWIDth .....	79

---

---

	:MEASure:RISe .....	80
	:MEASure:ROVShoot .....	80
	:MEASure:RPReshoot .....	81
	:MEASure:PPULSE .....	81
	:MEASure:NPULSE .....	82
	:MEASure:PEDGE .....	82
	:MEASure:NEDGE .....	83
	:MEASure:AMplitude .....	83
	:MEASure:MEAN .....	84
	:MEASure:CMEan .....	84
	:MEASure:HIGh .....	85
	:MEASure:LOW .....	85
	:MEASure:MAX .....	86
	:MEASure:MIN .....	86
	:MEASure:PK2PK .....	87
	:MEASure:RMS .....	87
	:MEASure:CRMS .....	88
	:MEASure:AREa .....	88
	:MEASure:CARea .....	89
	:MEASure:FRRDelay .....	89
	:MEASure:FRFDelay .....	90
	:MEASure:FFRDelay .....	90
	:MEASure:FFFDelay .....	91
	:MEASure:LRRDelay .....	91
	:MEASure:LRFDelay .....	92
	:MEASure:LFRDelay .....	93
	:MEASure:LFFDelay .....	93
	:MEASure:PHase .....	94
統計	:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X> .....	95
コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE .....	96
	:MEASUrement:MEAS<X>:STATE .....	96
	:MEASUrement:MEAS<X>:VALue .....	97

---

	:MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum .....	97
	:MEASUrement:MEAS<X>:MEAN.....	98
	:MEASUrement:MEAS<X>:MINimum .....	98
	:MEASUrement:MEAS<X>:STDdev .....	99
	:MEASUrement:STATIstics:MODE .....	99
	:MEASUrement:STATIstics:WEIghting.....	99
	:MEASUrement:STATIstics .....	100
<hr/>		
Reference	:REF<X>:DISPlay .....	101
コマンド	:REF<X>:TImebase:POSition.....	101
	:REF<X>:TImebase:SCALe.....	102
	:REF<X>:OFFSet .....	102
	:REF<x>:SCALe .....	102
<hr/>		
Run	:RUN .....	103
	:STOP .....	103
	:SINGle .....	103
	:FORCe.....	104
<hr/>		
タイム	:TImebase:EXPanD.....	104
ベース	:TImebase:POSition.....	104
コマンド	:TImebase:SCALe .....	105
	:TImebase:MODE .....	105
	:TImebase:WINDow:POSition .....	105
	:TImebase:WINDow:SCALe .....	106
<hr/>		
トリガー	:TRIGger:FREQUency .....	109
コマンド	:TRIGger:TYPe .....	109
	:TRIGger:SOURce .....	110
	:TRIGger:COUPlE .....	110
	:TRIGger:NREJ.....	110
	:TRIGger:MODE.....	111
	:TRIGger:HOLDoff .....	111

---

:TRIGger:LEVel .....	111
:TRIGger:HLEVel.....	112
:TRIGger:LLEVel .....	112
:TRIGger:EDGE:SLOP .....	112
:TRIGger:DElay:SLOP .....	113
:TRIGger:DElay:TYPe .....	113
:TRIGger:DElay:TIME .....	113
:TRIGger:DElay:EVENT .....	114
:TRIGger:DElay:LEVel .....	114
:TRIGger:PULSEWidth:POLarity.....	114
:TRIGger:RUNT:POLarity .....	115
:TRIGger:RUNT:WHEn .....	115
:TRIGger:RUNT:TIME.....	115
:TRIGger:RISEFall:SLOP .....	116
:TRIGger:RISEFall:WHEn .....	116
:TRIGger:RISEFall:TIME .....	116
:TRIGger:VIDeo:TYPe .....	117
:TRIGger:VIDeo:FIELD .....	117
:TRIGger:VIDeo:LINE .....	118
:TRIGger:VIDeo:POLarity .....	118
:TRIGger:PULSe:WHEn .....	118
:TRIGger:PULSe:TIME .....	119
:TRIGger:TIMEOut:WHEn .....	119
:TRIGger:TIMEOut:TIMER .....	119
:TRIGger:ALTErnate .....	120
:TRIGger:STATe.....	120
:TRIGger:EXTERnal:PROBe:TYPe.....	121
:TRIGger:EXTERnal:PROBe:RATio.....	121
:TRIGger:BUS:TYPe .....	121
:TRIGger:BUS:THReshold:CH<x> .....	122
:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition .....	122
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRes:MODE .....	123
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRes:TYPe .....	123

---

---

:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue .....	124
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRection .....	124
:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE .....	125
:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:VALue .....	125
:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition .....	126
:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE .....	126
:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue .....	127
:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE .....	127
:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue .....	128
:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition .....	128
:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE .....	129
:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALue .....	129
:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue .....	130
:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition .....	130
:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMEtype .....	131
:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE .....	131
:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue .....	131
:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection .....	132
:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier .....	132
:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE .....	133
:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue .....	133
:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition .....	133
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier .....	134
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE .....	135
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue .....	135
:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE .....	135
:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue .....	136

---

システム	:SYSTem:LOCK .....	137
コマンド	:SYSTem:ERRor .....	137
	:USBDelay .....	137

---

Save/ Recall コマンド	:RECALL:SETUp .....	139
	:RECALL:WAVEform .....	140
	:SAVE:IMAGe .....	140
	:SAVE:IMAGe:FILEFormat .....	141
	:SAVE:IMAGe:INKSaver .....	141
	:SAVE:SETUp .....	141
	:SAVE:WAVEform.....	142
	:SAVE:WAVEform:FILEFormat.....	142
Ethernet コマンド	:ETHERnet:DHCP .....	143
バス・ デコード コマンド	:BUS1 .....	146
	:BUS1:STATE.....	146
	:BUS1:TYPE .....	146
	:BUS1:INPut .....	146
	:BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude.....	147
	:BUS1:I2C:SCLK:SOURce .....	147
	:BUS1:I2C:SDA:SOURce .....	147
	:BUS1:UART:BITRate .....	148
	:BUS1:UART:DATABits .....	148
	:BUS1:UART:PARItY .....	149
	:BUS1:UART:PACKEt .....	149
	:BUS1:UART:EOFPacket.....	149
	:BUS1:UART:TX:SOURce.....	149
	:BUS1:UART:RX:SOURce .....	150
	:BUS1:SPI:SCLK:POLARity .....	150
	:BUS1:SPI:SS:POLARity.....	150
	:BUS1:SPI:WORDSize .....	151
	:BUS1:SPI:BITORder .....	151
	:BUS1:SPI:SCLK:SOURce .....	151
	:BUS1:SPI:SS:SOURce .....	152
	:BUS1:SPI:MOSI:SOURce .....	152

---

	:BUS1:SPI:MISO:SOURce .....	152
	:BUS1:DISPlay:FORMAt .....	153
	:LISTer:DATA.....	153
	:BUS1:CAN:SOURce.....	153
	:BUS1:CAN:PROBe.....	154
	:BUS1:CAN:SAMPLEpoint .....	154
	:BUS1:CAN:BITRate.....	154
	:BUS1:LIN:BITRate.....	155
	:BUS1:LIN:IDFORmat.....	155
	:BUS1:LIN:POLARity .....	155
	:BUS1:LIN:SAMPLEpoint .....	156
	:BUS1:LIN:SOURce.....	156
	:BUS1:LIN:STANDard .....	156

---

マーク	:MARK.....	157
コマンド	:MARK:CREATE .....	157
	:MARK:DELEte .....	157

---

検索	:SEARCH:COpy .....	159
コマンド	:SEARCH:STATE .....	160
	:SEARCH:TOTAL .....	160
	:SEARCH:TRIGger:TYPe .....	160
	:SEARCH:TRIGger:SOURce.....	161
	:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP .....	161
	:SEARCH:TRIGger:LEVel .....	161
	:SEARCH:TRIGger:HLEVel.....	162
	:SEARCH:TRIGger:LLEVel .....	162
	:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity.....	162
	:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity .....	163
	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP .....	163
	:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn .....	163
	:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME .....	164

---



---

:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn .....	164
:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME.....	165
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn .....	165
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME .....	165
:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPE .....	166
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition .....	166
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE .....	166
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPE .....	168
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue .....	168
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRection ..	169
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE .....	169
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:VALue .....	171
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition .....	171
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE .....	172
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue ...	172
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE.....	173
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue....	173
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition .....	174
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE .....	174
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALue ...	174
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue ...	175
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition .....	176
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMEtype .....	176
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE .....	176
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue .....	177
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection .	177
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier .....	178
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE .....	178
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue ...	179
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition .....	179
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier .....	180
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE .....	180
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue .....	181

---

	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE .....	181
	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue .....	182
	:SEARCH:FFTPeak:METHod.....	182
	:SEARCH:FFTPeak:METHod:MPEak .....	183
	:SEARCH:FFTPeak:SINFo .....	183
<hr/>		
ラベル	:CHANnel<X>:LABel.....	184
コマンド	:CHANnel<X>:LABel:DISPlay.....	184
	:REF<X>:LABel.....	186
	:REF<X>:LABel:DISPlay .....	187
	:SET<X>:LABel.....	187
<hr/>		
セグメント	:SEGMents:STATE .....	190
コマンド	:SEGMents:CURRent .....	190
	:SEGMents:TOTAlnum .....	190
	:SEGMents:TIME .....	191
	:SEGMents:DISPALL.....	191
	:SEGMents:MEASure:MODE.....	191
	:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce .....	192
	:SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide.....	192
	:SEGMents:MEASure:PLOT:SElect.....	192
	:SEGMents:MEASure:PLOT:RESults .....	192
	:SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce .....	193
	:SEGMents:MEASure:TABLE:SElect .....	193
	:SEGMents:MEASure:TABLE:LIST .....	193
	:SEGMents:MEASure:TABLE:SAVE .....	194
	:SEGMents:SAVE .....	194
	:SEGMents:SAVE:SOURce .....	194
	:SEGMents:SAVE:SElect:STARt .....	194
	:SEGMents:SAVE:SElect:END .....	195

---

DVM	:DVM:STATE .....	196
コマンド	:DVM:SOURce.....	196
	:DVM:MODE .....	196
	:DVM:VALue .....	197

---

Go-NoGo	:GONogo:CLEar .....	199
コマンド	:GONogo:EXECute.....	199
	:GONogo:FUNcTion.....	199
	:GONogo:NGCount .....	199
	:GONogo:NGDefine.....	199
	:GONogo:SOURce .....	200
	:GONogo:VIOLation .....	200
	:GONogo:SCRipt .....	200
	:TEMPlate:MODE .....	200
	:TEMPlate:MAXimum .....	201
	:TEMPlate:MINimum .....	201
	:TEMPlate:POSition:MAXimum .....	201
	:TEMPlate:POSition:MINimum .....	201
	:TEMPlate:SAVe:MAXimum .....	202
	:TEMPlate:SAVe:MINimum .....	202
	:TEMPlate:TOLerance .....	202
	:TEMPlate:SAVe:AUTo .....	202

---

データログ	:DATALOG:STATE .....	203
コマンド	:DATALOG:SOURce .....	203
	:DATALOG:SAVe .....	204
	:DATALOG:INTerval .....	204
	:DATALOG:DURation.....	204

---

---

リモート	:REMOTEDisk:IPADdress.....	205
ディスク	:REMOTEDisk:PATHName .....	205
コマンド	:REMOTEDisk:USERName.....	206
	:REMOTEDisk:PASSWord .....	206
	:REMOTEDisk:MOUNT .....	206
	:REMOTEDisk:AUTOMount .....	207

# コマンド説明

コマンドの詳細の章では、詳細なシンタックス、同等のパネル操作し、各コマンドの例を示します。

---

共通コマンド .....	28
アキュイジションコマンド .....	34
オートセットコマンド .....	39
チャンネルコマンド .....	40
演算コマンド .....	46
カーソルコマンド .....	54
ディスプレイコマンド .....	64
ハードコピーコマンド .....	69
自動測定コマンド .....	72
統計コマンド .....	95
リファレンスコマンド .....	101
実行コマンド .....	103
タイムベースコマンド .....	104
トリガーコマンド .....	107
システムコマンド .....	137
Save/Recall コマンド .....	139
Ethernet コマンド .....	143
バス・デコード・コマンド .....	144
マークコマンド .....	157
検索コマンド .....	158
ラベルコマンド .....	184
セグメント・コマンド .....	189
DVM コマンド .....	196
Go_NoGo コマンド .....	198
データログコマンド .....	203
リモートディスクコマンド .....	205

## 共通コマンド

*IDN? .....	28
*LRN? .....	29
*SAV .....	29
*RCL .....	29
*RST .....	30
*CLS .....	30
*ESE .....	30
*ESR .....	31
*OPC.....	31
*SRE .....	32
*STB .....	33

### \*IDN?

→ Query

**説明**                      オシロスコープのメーカー、モデル、シリアル番号とバージョン番号を返答します。

**シンタックス**            \*IDN?

**例**                            \*IDN?  
GW,GDS-1074B,PXXXXXX,V1.XX

**\*LRN?**

→ Query

説明 オシロスコープの設定を文字列として返答します。

シンタックス \*LRN?

例 \*LRN?  
:DISPlay:WAVEform VECTOR;PERSistence  
2.400E-01;INTensity:WAVEform  
50;INTensity:GRATICule 50;GRATICule  
FULL;;CHANnel CH1:DISPlay ON;BWLimit  
.  
.  
.  
1.000e+00;PROBe:TYPe VOLTAGE;SCALE  
5.000E-02;IMPedance 1E+6;EXPand  
GROUND;;CHANnel OFF

**\*SAV**

Set →

説明 現在のパネル設定を選択されたメモリ番号に保存します。

シンタックス \*SAV {1 | 2 | 3 |... | 20}

例 \*SAV 1  
現在のパネル設定をメモリ1に保存します。

**\*RCL**

Set →

説明 設定されているパネル設定をリコールします。

シンタックス \*RCL {1 | 2 | 3 |... | 20}

例 \*RCL 1  
メモリ1からパネル設定を呼び出します。

**\*RST**

Set →

## 説明

GDS-1000B をリセットします。  
(デフォルトのパネル設定をリコールします。)

## シンタックス

\*RST

**\*CLS**

Set →

## 説明

エラーキューをクリアします。

## シンタックス

\*CLS

**\*ESE**

Set →

→ Query

## 説明

標準イベントステータスイネーブルレジスタの設定および要求をします。

## シンタックス

\*ESE <NR1>  
\*ESE?

## 設定値/戻り値

&lt;NR1&gt; 0~255

## ビット概要

Bit#	重み	イベント	内容
0	1	OPC	OPC ビット
1	2	RQC	未使用
2	4	QYE	クエリエラー
3	8	DDE	デバイスエラー
4	16	EXE	実効エラー
5	32	CME	コマンドエラー
6	64	URQ	ユーザーリクエスト
7	128	PON	パワーオン

## 例

\*ESE?  
>4  
クエリエラーでイベント発生が設定されていることを表します。



**\*ESR**

→ Query

説明 標準イベントステータスレジスタの値を要求します。応答後はレジスタがクリアされます。

シンタックス \*ESR?

設定値/戻り値 <NR1> 0~255

ビット概要	Bit#	重み	イベント	内容
	0	1	OPC	OPC ビット
	1	2	RQC	未使用
	2	4	QYE	クエリエラー
	3	8	DDE	デバイスエラー
	4	16	EXE	実効エラー
	5	32	CME	コマンドエラー
	6	64	URQ	ユーザーリクエスト
	7	128	PON	パワーオン

Example \*ESR?

>4

クエリエラーが発生したことを表します。

Set →

**\*OPC**

→ Query

説明 \*OPC コマンドはコマンド処理が完了した時に SRE レジスタの OPC ビットを1にします。

\*OPC?コマンドは、コマンド処理が完了した時に1を応答します。

シンタックス \*OPC

\*OPC?

戻り値 1 コマンド処理完了時に 1 を返します。

Set →

← Query

**\*SRE**

説明	サービスリクエストイネーブルレジスタを設定。サービスリクエストイネーブルレジスタは、ステータスバイトレジスタのどのビットでサービスリクエストを発生するかを設定します。			
シンタックス	*SRE <NR1> *SRE?			
設定値/戻り値	<NR1> 0~255			
ビット概要	Bit#	重み	イベント	内容
	0	1		未使用
	1	2		未使用
	2	4		未使用
	3	8		未使用
	4	16	MAV	STB の MAV が1になるとイベントが発生します
	5	32	ESB	STB の ESB が1になるとイベントが発生します
	6	64		
	7	128		未使用
Example	*SRE? >48 MAV と ESB が 1 を意味します。			

**\*STB**

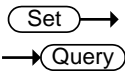
→ Query

説明	ステータスバイトレジスタの応答です。 設定はありません。			
シンタックス	*STB?			
設定値/戻り値	<NR1> 0 ~ 255			
ビット概要	Bit#	重み	イベント	内容
	0	1		未使用
	1	2		未使用
	2	4		未使用
	3	8		未使用
	4	16	MAV	応答メッセージビット
	5	32	ESB	イベントステータスビット
	6	64	MSS/ RQS	マスタサマリビット/リスエスト サマリビット
	7	128		未使用
Example	*STB? >16 応答メッセージがあることを示します。			

## アキュイジションコマンド

:ACQuire:AVERage .....	34
:ACQuire:MODE.....	35
:ACQuire<X>:MEMory? .....	35
:ACQuire:FILTer:SOURce .....	36
:ACQuire:FILTer .....	36
:ACQuire:FILTer:FREQuency.....	37
:ACQuire:FILTer:TRACking.....	37
:ACQuire<X>:STATe? .....	37
:ACQuire:RECOrdlength .....	38
:HEADer.....	38

### :ACQuire:AVERage



説明	選択または平均取得モードで平均化された波形の取り込み回数を返答します。
シンタックス	:ACQuire:AVERage {<NR1>  ?}
関連コマンド	:ACQuire:MODE
パラメータ	<NR1> 2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256
注意	このコマンドを使用する前に、平均取得モードを選択してください。以下の例を参照してください。
例	:ACQuire:MODE AVERage :ACQuire:AVERage 2  平均取得モードを選択し、平均回数を 2 回に設定します。

		Set →
:ACQUIRE:MODE		→ Query
説明	選択または取得モードを返答します。	
シンタックス	:ACQUIRE:MODE {SAMPLE   PDETECT   AVERAGE   ?}	
関連コマンド	:ACQUIRE:AVERAGE	
パラメータ	SAMPLE	サンプル・モード・サンプリング
	PDETECT	ピークモードサンプリング
	AVERAGE	平均モードサンプリング
例	:ACQUIRE:MODE PDETECT ピーク検出にサンプリング・モードを設定します。	

		→ Query
<b>:ACQUIRE&lt;X&gt;:MEMORY?</b>		
説明	ヘッダ+生データで選択したチャンネルのアクイジションメモリにデータを返答します。	
シンタックス	:ACQUIRE<X>:MEMORY?	
関連コマンド	ACQUIRE:RECORDLENGTH :HEADER	
パラメータ	<X>	チャンネル番号 (1~4)
例	:ACQUIRE1:MEMORY? Format,2.0E;Memory Length,10000;IntpDistance,0;Trigger Address,2499;Trigger Level,9.400E- 02;Source,CH1;Vertical Units,V;Vertical Units Div,0;Vertical Units Extend Div,13;Label,;Probe Type,0;Probe,1.000e+00;Vertical Scale,5.000e- 02;Vertical Position,-9.400e-02;Horizontal Units,S;Horizontal Scale,2.000E-04;Horizontal Position,0.000E+00;Horizontal Mode,Main;SincET Mode,Real Time;Sampling Period,4.000e- 07;Horizontal Old Scale,2.000E-04;Horizontal Old Position,0.000E+00;Firmware,V0.99.03;Time,19- Sep-12 10:04:48;Waveform Data; <LF>#520000 <Raw Data> <LF>	

## 補足

<Raw Data>は 1 ポイント 16 ビットのバイナリデータです。通常は水平軸 10div が指定メモリ長です。垂直軸は GND レベルが 0 ポイント、1div:25 ポイントの換算が必要です。

Set →

**:ACQUIRE:FILTer:SOURce**

→ Query

説明	フィルタモードの設定が有効なチャンネルを設定します。	
シンタックス	:ACQUIRE:FILTer:SOURce {CH1 CH2 CH3 CH4 ?}	
関連コマンド	:ACQUIRE:FILTer :ACQUIRE:FILTer:FREQuency	
パラメータ	CH1	ch1 設定が有効です。
	CH2	ch2 設定が有効です。
	CH3	ch3 設定が有効です。
	CH4	ch4 設定が有効です。

## 例

:ACQUIRE:FILTer:SOURce?

CH1

フィルタ設定は ch1 が有効になっています。

Set →

**:ACQUIRE:FILTer**

→ Query

説明	指定されているチャンネルのフィルタをオン・オフします。	
シンタックス	:ACQUIRE:FILTer {OFF   ON   ?}	
パラメータ	OFF	フィルタをオフにします。
	ON	フィルタをオンにします。

## 例

:ACQUIRE:FILTer OFF

デジタルフィルタをオフにします。

**:ACQuire:FILTer:FREQuency** (Set) →  
→ (Query)

説明	カットオフ周波数を設定します。	
シンタックス	:ACQuire:FILTer:FREQuency {DEFault   <NRf>   ?}	
パラメータ	DEFault	フィルタ周波数を初期値にします。
	<NRf>	1.0~5.0E+5
例	:ACQuire:FILTer:FREQuency DEFault フィルタ周波数を初期値にします。	

**:ACQuire:FILTer:TRACking** (Set) →  
→ (Query)

説明	フィルタ設定の同期設定をオン・オフします。	
シンタックス	:ACQuire:FILTer:TRACking {OFF   ON   ?}	
パラメータ	OFF	連動をオフにします。
	ON	連動をオンにします。
例	:ACQuire:FILTer:TRACking OFF デジタルフィルタの連動をオフにします。	

**:ACQuire<X>:STATe?** → (Query)

説明	波形データのステータスを返答します。	
シンタックス	:ACQuire<X>:STATe?	
パラメータ	<X>	チャンネル番号(1~ 4)
戻り値	0	波形データの準備ができていません
	1	波形データの準備ができています。
例	:ACQuire1:STATe? 0 0 の場合、チャンネル 1 のデータがありません。 注意: オシロスコープが STOP から RUN に取得状況を変更した場合、ステータスはゼロとしてリセットされます。	

Set →

→ Query

**:ACQuire:RECOrdlength**

説明	レコード長を設定、確認します。	
シンタックス	:ACQuire:RECOrdlength {<NRf>   ?}	
パラメータ	1e+3	メモリ長: 1k ポイント
	1e+4	メモリ長: 10k ポイント
	1e+5	メモリ長: 100k ポイント
	1e+6	メモリ長: 1M ポイント
	1e+7	メモリ長: 10M ポイント
例	:ACQuire:RECOrdlength? 1e+3 レコード長は、現在 1000 ポイントに設定されています。 (通常は画面の水平軸 10div が対応します。)	

Set →

→ Query

**:HEADer**

説明	:ACQuire:MEM で取得するデータにヘッダ情報を含むかどうかを設定します。デフォルトで ON に設定されている。	
シンタックス	:HEADer {OFF   ON   ?}	
関連コマンド	:ACQuire<X>:MEMory?	
パラメータ	<X>	チャンネル番号 (1~4)
	ON	ヘッダ情報を追加します。
	OFF	ヘッダ情報を追加しません。
戻り値	選択したチャンネルの設定 (ON、OFF) を返答します。	
例	:HEADer ON ヘッダをオンにします。	



## オートセットコマンド

:AUTOSet .....	39
:AUTORSET:MODE.....	39

### :AUTOSet

Set →

**説明** 入力信号に応じて水平時間、垂直感度、トリガを設定します。

**シンタックス** :AUTOSet

### :AUTORSET:MODE

Set →

→ Query

**説明** オートセットのモードを設定します。

**シンタックス** :AUTORSET:MODE {FITScreen | ACPriority | ?}

**関連コマンド** :AUTOSet

<b>パラメータ</b>	FITScreen	Fit Screen モード
	ACPriority	AC priority モード

**例** :AUTORSET?  
FITSCREEN

## チャンネルコマンド

:CHANnel<X>:BWLimit.....	40
:CHANnel<X>:COUPling.....	41
:CHANnel<X>:DESKew.....	41
:CHANnel<X>:DISPlay.....	42
:CHANnel<X>:EXPand.....	42
:CHANnel<X>:IMPedance?.....	43
:CHANnel<X>:INVert.....	43
:CHANnel<X>:POSition.....	44
:CHANnel<X>:PROBe:RATio.....	44
:CHANnel<X>:PROBe:TYPe.....	45
:CHANnel<X>:SCALE.....	45

### :CHANnel<X>:BWLimit

Set →  
→ Query

説明	帯域幅の制限をオン/オフします。	
シンタックス	:CHANnel<X>:BWLimit {FULL   <NR3>   ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1,2,3,4
	FULL	全帯域幅
	<NR3>	帯域幅の制限を設定します。 2.0E+7      20MHz
戻り値	<NR3>	帯域幅を返答します。
	Full	全帯域幅
例	:CHANnel1:BWLimit 2.0E+07 チャンネル 1 の帯域幅を 20MHz に設定します	

**:CHANnel<X>:COUPling** Set →  
→ Query

説明	結合モードの設定をします。	
シンタックス	CHANnel<X>:COUPling {AC   DC   GND   ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1,2,3,4
	AC	AC 結合
	DC	DC 結合
	GND	Ground
戻り値	結合モードを返答します。	
例	:CHANnel1:COUPling DC チャンネル 1 を DC 結合に設定します。	

**:CHANnel<X>:DESKew** Set →  
→ Query

説明	デスキュー時間を設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:DESKew { <NR3>   ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1,2,3,4
	<NR3>	デスキュー時間 -5.00E -11 ~ 5.00E-11 (10ps ステップ) (-50ns ~ 50 ns)
戻り値	<NR3>	デスキュー時間を返答します。
例	:CHANnel1:DESKew 1.300E-9 デスキュー時間を 1.3ns に設定します。	

**:CHANnel<X>:DISPlay**

Set →

→ Query

説明	チャンネルのオン/オフを設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:DISPlay {OFF   ON   ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1,2,3,4
	OFF	チャンネルをオフします。
	ON	チャンネルをオンします。
戻り値	ON	チャンネルはオンです。
	OFF	チャンネルはオフです。
例	:CHANnel1:DISPlay ON チャンネル1をオンにします。	

**:CHANnel<X>:EXPand**

Set →

→ Query

説明	グラウンドで拡大するか、画面の中心で拡大するかを設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:EXPand {GND   CENTER   ?}	
パラメータ	<X>	Channel 1,2,3,4
	GND	グラウンド
	CENTER	画面中心
戻り値	GND	グラウンドで拡大しています。
	CENTER	画面中心で拡大しています。
例	:CHANnel1:EXPand GND チャンネル1をグラウンドで拡大します。	

**:CHANnel<X>:IMPedance?**

→ Query

説明	チャンネルの入力インピーダンスを返答します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:IMPedance?	
パラメータ	<X>	チャンネル 1/2/3/4 CH1/2/3/4
戻り値	<NR3>	インピーダンスを返答します。
例	:CHANnel1:IMPedance? 1.000000E+06 チャンネル1のインピーダンスは1MΩです。	
注意	GDS-1000B の現在のバージョンではインピーダンスは1MΩ 固定です。	

**:CHANnel<X>:INVert**

Set →

→ Query

説明	チャンネルの反転を設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:INVert {OFF   ON   ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1, 2, 3, 4
	OFF	反転オフ
	ON	反転オン
戻り値	ON	反転はオンです。
	OFF	反転はオフです。
例	:CHANnel1:INVert ON チャンネル1を反転します。	

Set →

**:CHANnel<X>:POSition**

→ Query

説明

チャンネルの垂直ポジションを設定します。



注意

垂直ポジションが許可された最も近い値に設定されます。ポジションレベルの範囲は、縦軸のスケールに依存します。

位置を設定する前に、スケールを最初に設定する必要があります。

シンタックス

:CHANnel&lt;X&gt;:POSition { &lt;NRf&gt; | ? }

パラメータ

<X> チャンネル 1, 2, 3, 4  
 <NRf> 位置。範囲は、縦軸のスケールに依存します。

戻り値

&lt;NR3&gt; 位置の値を返答します。

例 1

```
:CHANnel1:POSition 2.4E-3
2.4mV にチャンネル 1 の位置を設定します
```

例 2

```
:CHANnel1:POSition?
2.4E-3
垂直ポジションとして 2.4mV を返答します。
```

Set →

**:CHANnel<X>:PROBe:RATio**

→ Query

説明

プローブの減衰率を設定します。

シンタックス

:CHANnel&lt;X&gt;:PROBe:RATio { &lt;NRf&gt; | ? }

関連コマンド

:CHANnel&lt;X&gt;:PROBe:TYPe

パラメータ

<X> チャンネル 1, 2, 3, 4  
 <NRf> プローブ減衰率。

戻り値

&lt;NR3&gt; プローブ減衰率を返答します。

例

```
:CHANnel1:PROBe:RATio 1.00E+0
チャンネル 1 に 1 倍のプローブ減衰率を設定します。
```

		Set →
		→ Query
<b>:CHANnel&lt;X&gt;:PROBE:TYPE</b>		
説明	プローブタイプ(電圧/電流)を設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:PROBE:TYPE { VOLTage   CURRent   ? }	
関連コマンド	:CHANnel<X>:PROBE:RATio	
パラメータ	<X> チャンネル 1, 2, 3, 4 VOLTage 電圧 CURRent 電流	
戻り値	プローブのタイプを返答します。	
例	:CHANnel1:PROBE:TYPE VOLTage チャンネル 1 のプローブタイプを電圧に設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:CHANnel&lt;X&gt;:SCALE</b>		
説明	垂直感度を設定します。設定範囲はプローブ減衰率の設定により異なります。Volts/Div ツマミを回した時と同じです。 単位: V/div プローブ減衰率は、スケール設定の前に設定する必要がありますので注意してください。	
シンタックス	:CHANnel<X>:SCALE { <NRf>   ? }	
パラメータ	<X> チャンネル 1, 2, 3, 4 <NRf> 垂直感度: 2e-3~1e+1 2mV~10V (プローブ減衰率 x1)	
戻り値	<NR3> ボルトまたはアンペアで垂直感度を返答します。	
例	:CHANnel1:SCALE 2.00E-2 チャンネル 1 の垂直感度を 20mV/div に設定します。	

---

## 演算コマンド

---

:MATH:DISP .....	47
:MATH:TYPe.....	47
:MATH:DUAL:SOURce<X> .....	47
:MATH:DUAL:OPERator .....	48
:MATH:DUAL:POSition.....	48
:MATH:DUAL:SCALe.....	48
:MATH:FFT:SOURce.....	49
:MATH:FFT:MAG .....	49
:MATH:FFT:WINDow.....	49
:MATH:FFT:POSition.....	50
:MATH:FFT:SCALe.....	50
:MATH:FFT:HORizontal:SCALe .....	50
:MATH:FFT:HORizontal:POSition .....	51
:MATH:DEFine.....	51
:MATHVAR? .....	52
:MATHVAR:VAR<X> .....	52
:MATH:ADVanced:POSition .....	52
:MATH:ADVanced:SCALe.....	53

---



**:MATH:DISP**

Set →

→ Query

説明 演算波形表示のオン/オフを設定します。

シンタックス :MATH:DISP {OFF|ON|?}

パラメータ/ OFF 演算波形を表示しません。

戻り値 ON 演算波形を表示します。

例 :MATH:DISP OFF  
演算波形を表示しません。

**:MATH:TYPE**

Set →

→ Query

説明 波形演算の演算機能を設定します。

シンタックス :MATH:TYPE { DUAL | ADVanced | FFT | ? }

関連コマンド :MATH:DISP

パラメータ DUAL 通常の演算波形

ADVanced 高度な演算波形

FFT FFT 動作

戻り値 演算機能を返答します。

例 :MATH:TYPE DUAL  
通常の演算機能を設定します。

**:MATH:DUAL:SOURce<X>**

Set →

→ Query

説明 通常演算波形のソース 1 または 2 を設定します。

シンタックス :MATH:DUAL:SOURce<X> { CH1 | CH2 | CH3 | CH4  
| REF1 | REF2 | REF3 | REF4 | ? }

パラメータ <X> ソース 1 or 2

CH1~4 チャンネル 1~4

REF1~4 リファレンス波形 1~4

戻り値 ソース 1 または 2 のチャンネルを返答します。

例 :MATH:DUAL:SOURce1 CH1  
 波形演算波形のソース 1 にチャンネル 1 を設定します。

Set →

**:MATH:DUAL:OPERator**

→ Query

説明 通常演算の演算種類を設定します。

シンタックス :MATH:DUAL:OPERator {PLUS | MINUS | MUL | DIV|?}

パラメータ	PLUS	+ 演算
	MINUS	-演算
	MUL	×演算
	DIV	÷演算

戻り値 演算の種類を返答します。

例 :MATH:DUAL:OPERator PLUS

演算をプラス(+)に設定します。

Set →

**:MATH:DUAL:POSition**

→ Query

説明 演算波形の垂直ポジションを設定します。

シンタックス :MATH:DUAL:POSition {<NRf> | ?}

パラメータ	<NRf>	垂直ポジション 垂直感度(unit/ DIV)に依存します。
-------	-------	-----------------------------------

戻り値 <NR3> 垂直ポジションを返答します。

例 :MATH:DUAL:POSition 1.0E+0

演算波形の垂直ポジションを 1.00unit/ div に設定します。

Set →

**:MATH:DUAL:SCALE**

→ Query

説明 演算波形の表示の垂直感度を設定します。

シンタックス :MATH:DUAL:SCALE {<NRf> | ?}

パラメータ	<NRf>	垂直感度
-------	-------	------

戻り値 <NR3> 垂直感度を返答します。

例 :MATH:DUAL:SCALE 2.0E-3

演算波形の垂直感度を 2mV/2mA に設定します。

		Set →
		→ Query
<b>:MATH:FFT:SOURce</b>		
説明	FFT 演算ソースを設定します。	
シンタックス	:MATH:FFT:SOURce { CH1   CH2   CH3   CH4   REF1   REF2   REF3   REF4   FUNCTION   ? }	
関連コマンド	:MATH:ADVanced:EDIT:SOURce<X> :MATH:ADVanced:EDIT:OPERator	
パラメータ	CH1~4	チャンネル 1~4
	REF1~4	リファレンス波形 1~4
	FUNCTION	F(X)の波形
戻り値	FFT のソースを返答します。	
例	:MATH:FFT:SOURce CH1 FFT 演算ソースとしてチャンネル 1 を設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:MATH:FFT:MAG</b>		
説明	FFT の垂直単位を設定します。	
シンタックス	:MATH:FFT:MAG {LINEAR   DB   ?}	
パラメータ	LINEAR	電圧表示 (Vrms)
	DB	デシベル表示
戻り値	FFT の垂直単位を返答します。	
例	:MATH:FFT:MAG DB FFT 垂直単位をデシベルに設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:MATH:FFT:WINDow</b>		
説明	FFT で使用するウィンドウフィルタを設定します。	
シンタックス	:MATH:FFT:WINDow {RECTangular HAMming HANning BLAckman?}	
パラメータ	RECTangular	方形ウィンドウ
	HAMming	ハミングウィンドウ
	HANning	ハンニングウィンドウ
	BLAckman	ブラックマンウィンドウ
戻り値	FFT ウィンドウを返答します。	

例 :MATH:FFT:WINDow HAMming  
FFT ウィンドウのフィルタをハミングに設定します。

Set →

:MATH:FFT:POSition

→ Query

説明 FFT の結果の垂直ポジションを設定します。

シンタックス :MATH:FFT:POSition { <NRf> | ? }

パラメータ <NRf> 垂直ポジション: -12e+0 ~ +12e+0  
(12 units/div ~ +12 units/div)

戻り値 <NR3> 垂直ポジションを返答します。

例 :MATH:FFT:POSition -2e-1  
FFT の垂直ポジションを-0.2unit/div に設定します。

Set →

:MATH:FFT:SCALE

→ Query

説明 FFT の垂直感度を設定します。

シンタックス :MATH:FFT:SCALE { <NRf> | ? }

パラメータ <NRf> 垂直感度:  
リニア: 2e-3 ~ 1e+ 3(2mV~1kV)  
デシベル: 1e+0~ 2e+1 (1~20dB)

戻り値 <NR3> 垂直感度を返答します。

例 :MATH:FFT:SCALE 1.0e+0  
スケールを 1dB に設定します。

Set →

:MATH:FFT:HORizontal:SCALE

→ Query

説明 FFT 演算の水平拡大率を設定します。

シンタックス :MATH:FFT:HORizonatal:SCALE { <NRf> | ? }

パラメータ <NRf> 水平拡大率: 1 ~ 20 倍

戻り値 <NR3> 水平拡大率を返答します。

例 :MATH:FFT:HORizontal:SCALE 5  
倍率を 5 倍に設定します。

**:MATH:FFT:HORizontal:POSition**

Set →

→ Query

## 説明

シンタックス :MATH:FFT:HORizontal:POSition { &lt;NRf&gt; | ? }

パラメータ &lt;NRf&gt; 水平ポジションを設定します。0Hz~999.99kHz

戻り値 &lt;NR3&gt; 水平ポジションを返答します。

例 :MATH:FFT:HORizontal:POSition 6.0e5  
水平ポジションを 600kHz にします。

Set →

→ Query

**:MATH:DEFine**

説明 拡張演算の式を設定します。

シンタックス :MATH:DEFine {&lt;string&gt;| ?}

パラメータ <string> 演算式を記述します。  
使用可能な単語は以下ようになります。

内容 項目

ソース CH1~CH4, Ref1~Ref4

関数 Intg(, Diff(, log(, ln(, Exp(, Sqrt(, Abs(, Rad(, Deg(, sin(, cos(, tan(, asin(, acos(, atan(

変数 VAR1, VAR2

演算 +, -, \*, /, (, ), !(, &lt;, &gt;, &lt;=, &gt;=, ==, !=, ||, &amp;&amp;

数値 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, ., E

測定 Pk-Pk(, Max(, Min(, Amp(, High(, Low(, Mean(, CycleMean(, RMS(, CycleRMS(, Area(, CycleArea(, ROVShoot(, FOVShoot(, Freq(, Period(, Rise(, Fall(, PosWidth(, NegWidth(, Dutycycle(, FRR(, FRF(, FFR(, FFF(, LRR(, LRF(, LFR(, LFF(, Phase(

例 :MATH:DISP ON  
:MATH:TYPE ADVanced  
:MATH:DEFine "CH1-CH2"  
拡張演算は CH1-CH2 とします。

**:MATHVAR?**

→ Query

説明 拡張演算で使用する変数 VAR1、VAR2 の値を要求します。

シンタックス :MATHVAR?

戻り値 <string> VAR1 <NR3>; VAR2 <NR3>

例 :MATHVAR?

VAR1 1.000000E+06; VAR2 1.0E+1

VAR1 と VAR2 の現在値を返答します。

Set →

**:MATHVAR:VAR<X>**

→ Query

説明

シンタックス :MATHVAR:VAR<x> {<NRf> | ?}

パラメータ <x> 1, 2 (VAR1 or VAR2)  
<NRf> VAR1 または VAR2 の値を設定します。

戻り値 <NR3> VAR1 または VAR2 の値を返答します。

例 :MATHVAR:VAR1 6.0e4

VAR1 に 60000 を設定します。

Set →

**:MATH:ADVanced:POSition**

→ Query

説明 高度な演算波形の垂直ポジション (unit/ div) を設定します。

シンタックス :MATH:ADVanced:POSition {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> 垂直ポジション: -12e+0 ~ +12e+0

戻り値 <NR3> 垂直ポジションを返答します。

例 :MATH:ADVanced:POSition 1.0e+0

演算波形の垂直ポジションを 1.00unit/ div に設定します。

**:MATH:ADVanced:SCALE**

Set →

→ Query

説明	高度な演算波形の垂直感度を設定します。	
シンタックス	:MATH:ADVanced:SCALE {<NRf>   ?}	
パラメータ	<NRf>	垂直感度
戻り値	<NR3>	垂直感度を返答します。
例	:MATH:ADVanced:SCALE 2.0E-3 高度な演算波形の垂直感度を 2mV/div にします	

---

## カーソルコマンド

---

:CURSor:MODe .....	55
:CURSor:SOURce .....	55
:CURSor:HUNI.....	55
:CURSor:HUSE .....	56
:CURSor:VUNI.....	56
:CURSor:VUSE.....	57
:CURSor:DDT .....	57
:CURSor:H1Position .....	57
:CURSor:H2Position .....	58
:CURSor:HDELta.....	58
:CURSor:V1Position .....	58
:CURSor:V2Position .....	58
:CURSor:VDELta .....	59
:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X> .....	59
:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta .....	59
:CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X> .....	60
:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta .....	60
:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<X> .....	60
:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta .....	62
:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X> .....	62
:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta .....	62
:CURSor:XY:PRODuct:POSition<X> .....	62
:CURSor:XY:PRODuct:DELta .....	63
:CURSor:XY:RATio:POSition<X>.....	63
:CURSor:XY:RATio:DELta .....	63

---



		Set →
:CURSor:MODE		→ Query
説明	カーソルの水平(H)方向または水平および垂直(HV)を設定します。 注意:カーソルソースはロジックまたはバスに設定されている場合は、水平方向のみカーソルが利用可能です。	
シンタックス	:CURSor:MODE {OFF   H   HV   ?}	
パラメータ	OFF H HV	カーソルをオフにします。 水平カーソルをオンにします。 水平および垂直のカーソルをオンにします。
戻り値	カーソルの状態(H、HV、OFF)を返答します。	
例	:CURSor:MODE OFF カーソルをオフにします。	

		Set →
:CURSor:SOURce		→ Query
説明	カーソルソースを設定します。	
シンタックス	:CURSor:SOURce {CH1   CH2   CH3   CH4   REF1   REF2   REF3   REF4   MATH   BUS1   ?}	
パラメータ	CH1~CH4 REF1~4 MATH BUS1	チャンネル 1~4 リファレンス波形 1~4 演算波形 バス信号
戻り値	カーソルソースを返答します。	
例	:CURSor:SOURce CH1 カーソルソースをチャンネル 1 に設定します。	

		Set →
:CURSor:HUNI		→ Query
説明	水平バーのカーソルの単位を設定します。	
シンタックス	:CURSor:HUNI {SEConds   HERTz   DEGrees   PERcent   ?}	

関連コマンド	:CURSor:MODE	
パラメータ	SEConds	カーソル単位を時間に設定します。
	HERtz	カーソル単位を周波数に設定します。
	DEGrees	カーソル単位を度に設定します。
	PERcent	カーソル単位をパーセントに設定します。
戻り値	単位の種類を返答します。	
例	:CURSor:HUNI SEConds 単位を時間に設定します。	

**:CURSor:HUSE**

Set →

説明	パーセントまたは度(水平)カーソルのための位相または比率を基準として、現在のカーソル位置を設定します。
----	---



注意

:CURSor:HUNI が DEGrees または PERcent に設定されているときにのみこのコマンドを使用することができます。

シンタックス	:CURSor:HUSE {CURRent}	
関連コマンド	:CURSor:MODE :CURSor:HUNI	
パラメータ	CURRent	現在の水平位置を使用しています
例	:CURSor:HUSE CURRent.	

Set →

→ Query

**:CURSor:VUNI**

説明	垂直カーソルの単位を設定します。	
シンタックス	:CURSor:VUNI {BASE   PERcent   ?}	
関連コマンド	:CURSor:MODE	
パラメータ	BASE	垂直カーソルの単位をスコープの単位と同じ設定にします。(VまたはA)
	PERcent	パーセント表示単位を設定します。
戻り値	単位の種類を返答します。	
例	:CURSor:VUNI BASE 単位をスコープの単位に設定します。	

**:CURSor:VUSE**

Set →

説明 現在のカーソル位置をパーセントの割合の基準(垂直)カーソルとして設定します。



注意

:CURSor:VUNI が PERcent 設定の ときにのみ、このコマンドを使用することができます

シンタックス :CURSor:VUSE {CURRent}

関連コマンド :CURSor:MODE  
:CURSor:VUNI

パラメータ CURRent 現在の垂直ポジションを使用しています

例 :CURSor:VUSE CURRent.

**:CURSor:DDT**

→ Query

説明 deltaY/ DeltaT の値を返答します。

シンタックス :CURSor:DDT {?}

関連コマンド :CURSor:MODE

戻り値 <NR3> <NR3>形式で返答します。

例 :CURSor:DDT?  
4.00E-05  
deltaY/ DeltaT は 4.00E-05 です。

Set →

**:CURSor:H1Position**

→ Query

説明 H1 水平カーソルの位置を設定します。

シンタックス :CURSor:H1Position {<NRf>| ?}

関連コマンド :CURSor:H2Position

パラメータ <NRf> 水平位置

戻り値 カーソル位置を返答します。

例 :CURSor:H1Position?  
-1.34E-3  
H1 カーソルの位置は-1.34ms です。

**:CURSor:H2Position**

Set →

→ Query

説明 H2 水平カーソルの位置を設定します。

シンタックス :CURSor:H2Position {<NRf> | ?}

関連コマンド :CURSor:H1Position

パラメータ <NRf> 水平位置

戻り値 カーソル位置を返答します。

例 :CURSor:H2Position 1.5E-3

H2 のカーソルの位置を 1.5ms に設定します。

**:CURSor:HDELta**

→ Query

説明 H1 と H2 の差分を返答します。

シンタックス :CURSor:HDELta {?}

戻り値 <NR3> 2つの水平カーソル間の距離を返答します。

例 :CURSor:HDELta?  
5.0E-9

水平の差分は 5ns です。

**:CURSor:V1Position**

Set →

→ Query

説明 V1 垂直カーソルの位置を設定します。

シンタックス :CURSor:V1Position {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> 垂直ポジション。範囲は垂直のスケールに依存します。

戻り値 <NR3> カーソル位置を返答します。

例 :CURSor:V1Position 1.6E -1

V1 のカーソルの位置を 160mA に設定します。

**:CURSor:V2Position**

Set →

→ Query

説明	V2 垂直カーソルの位置を設定します。
シンタックス	:CURSor:V2Position {<NRf>   ?}
パラメータ	<NRf> 垂直ポジション。範囲は垂直のスケールに依存します。
戻り値	<NR3> カーソル位置を返答します。
例	:CURSor:V2Position 1.1E-1 V2 のカーソルの位置を 110mA に設定します。

**:CURSor:VDELta**

→ Query

説明	V1 と V2 の差分を返答します。
シンタックス	:CURSor:VDELta {?}
戻り値	<NR3> 2 つの縦カーソルの差を返答します。
例	:CURSor:VDELta? 4.00E+0 垂直の差分は 4V です。

**:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X>**

Set →

→ Query

説明	カーソル 1 または 2 の X 直交座標の XY モードで水平位置を設定します。
シンタックス	:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X> {NRf ?}
パラメータ	<X> カーソル 1, 2 <NRf> 水平位置の座標
戻り値	<NR3> カーソル位置を返答します。
例	:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition1 4.0E-3 X 座標 1 カーソル位置を 40mV/mV に設定します。

**:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta**

→ Query

説明	X 座標のカーソル 1 と 2 の差分を返答します。
シンタックス	:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta {?}
戻り値	<NR3> カーソル 1 と 2 の差分を返答します。

例 :CURSor:XY:RECTangular:X:DELta?  
80.0E-3

水平の差分は 80mV です。

→ Set

**:CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X>**

→ Query

説明 カーソル 1 または 2 の Y 直交座標の XY モードでの  
垂直ポジションを設定します。

シンタックス :CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X> {NRf|?}

パラメータ <X> カーソル 1, 2  
<NRf> 垂直ポジションの座標

戻り値 <NR3> カーソル位置を返答します。

例 :CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition1 4.0E-3

Y 座標 1 カーソル位置を 40mV/mV に設定します。

**:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta**

→ Query

説明 Y 座標のカーソル 1 と 2 の差分を返答します。

シンタックス :CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta {?}

戻り値 <NR3> カーソル 1 と 2 の差分を<NR3>として返  
答します。

例 :CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta?  
80.0E-3

水平の差分は 80mV です。

**:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<X>**

→ Query

説明 XY モードで指定されたカーソルの極半径を返答しま  
す。

シンタックス :CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition <X>{?}

パラメータ <X> 1, 2 (カーソル 1, カーソル 2)

戻り値 <NR3> 極半径位置を返答します。

---

例                   :CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition?  
                     80.0E-3

極性の半径位置は 80.0mV です。

**:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta** → Query

説明	カーソル 1 と 2 の極半径の差分を返答します。
シンタックス	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta {?}
戻り値	<NR3> 半径の差分を返答します。
例	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta? 31.4E-3 半径の差分は 31.4mV です。

**:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X>** → Query

説明	XY モードで指定されたカーソルの極角を返答します。
シンタックス	:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X> {?}
パラメータ	<X> 1, 2 (カーソル 1, カーソル 2)
戻り値	<NR3> 極角を返答します。
例	:CURSor:XY:POLAR:RADIUS:POSition1? 8.91E+1 カーソル 1 用極角は 89.1°です。

**:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta** → Query

説明	カーソル 1 とカーソル 2 間の極角の差分を返答します。
シンタックス	:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta {?}
戻り値	<NR3> 極角の差分を返答します。
例	:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta? 9.10E+0 極角の差分は 9.1°です。

**:CURSor:XY:PRODuct:POSition<X>** → Query

説明	指定されたカーソルの XY モードでの積を返答します。
シンタックス	:CURSor:XY:PRODuct:POSition<X> {?}



パラメータ	<X>	1, 2 (カーソル 1, カーソル 2)
戻り値	<NR3>	積を返答します。
例	:CURSor:XY:PRODUct:POSition? 9.44E-5 カーソル 1 の積は 94.4uV <sup>2</sup> です。	

### :CURSor:XY:PRODUct:DELta → Query

説明	指定されたカーソルの XY モードでの積の差分を返答します。	
シンタックス	:CURSor:XY:PRODUct:DELta {?}	
戻り値	<NR3>	積の差分を返答します。
例	:CURSor:XY:PRODUct:DELta? 1.22E-5 積の差分は 12.2uV <sup>2</sup> です。	

### :CURSor:XY:RATio:POSition<X> → Query

説明	指定されたカーソルの XY モードでは比を返答します。	
シンタックス	:CURSor:XY:RATio:POSition<X> {?}	
パラメータ	<X>	1, 2 (カーソル 1, カーソル 2)
戻り値	<NR3>	比を返答します。
例	:CURSor:XY:RATio:POSition? 6.717E+1 比の値は 6.717V/V です。	

### :CURSor:XY:RATio:DELta → Query

説明	XY モードでは比率の差分を返答します。	
シンタックス	:CURSor:XY:RATio:DELta {?}	
戻り値	<NR3>	比の差分を返答します。

例 :CURSor:XY:RATio:DELta?  
 5.39E+1  
 比率の差分は 53.9V/V です。

## ディスプレイコマンド

:DISPlay:INTensity:WAVEform .....	64
:DISPlay:INTensity:GRATicule.....	64
:DISPlay:INTensity:BACKLight .....	66
:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENABle	66
:DISPlay:INTENSITy:BACKLight:AUTODim:TIME .	66
:DISPlay:PERSSistence .....	67
:DISPlay:GRATicule .....	67
:DISPlay:WAVEform.....	68
:DISPlay:OUTPut .....	68

### :DISPlay:INTensity:WAVEform

Set →  
 → Query

説明	波形の輝度レベルを設定します
シンタックス	:DISPlay:INTensity:WAVEform {<NRf>   ?}
パラメータ	<NRf> 0.0E+0～1.0E+2 (0%～100%)
戻り値	<NR3> ディスプレイの輝度を返答します。
例	:DISPlay:INTensity:WAVEform 5.0E+1 50%に波形の輝度を設定します。

Set →  
 → Query

### :DISPlay:INTensity:GRATicule

説明	目盛の輝度レベルを設定します。
シンタックス	:DISPlay:INTensity:GRATicule {<NRf>   ?}
パラメータ	<NRf> 1.0E+0～1.0E+2 (10%～100%)
戻り値	<NR3> 目盛の輝度レベルを返答します。

---

例                   :DISPlay:INTensity:GRATicule 5.0E+1  
目盛の輝度レベルを 50%に設定します。

Set →  
→ Query

**:DISPlay:INTensity:BACKLight**

説明	バックライトの輝度レベルを設定します。
シンタックス	:DISPlay:INTensity:BACKLight {<NRf>   ?}
パラメータ	<NRf> 1.0E+0～1.0E+2 (10%～100%)
戻り値	<NR3> バックライトの輝度レベルを返答します。
例	:DISPlay:INTensity:BACKLight 5.0E+1 バックライトの輝度レベルを 50% に設定します。

Set →  
→ Query

**:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENABle**

説明	バックライトの省電力をオンオフします。
シンタックス	:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENABle {OFF   ON   ?}
パラメータ	OFF 省電力をオフします。
戻り値	ON 省電力をオンします。
例	:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENABle ON バックライトの省電力をオンします。

Set →  
→ Query

**:DISPlay:INTENSITY:BACKLight:AUTODim:TIME**

説明	バックライトの省電力の時間を設定します
シンタックス	:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:TIME {<NR1>   ON   ?}
パラメータ	<NR1> 省電力になるまでを 1～180 分で設定します。
戻り値	<NR1> 省電力になるまでの時間を分で返答します。
例	:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:TIME 10 バックライトの省電力になるまでの時間を 10 分にします。

**:DISPlay:PERsistence**

Set →






→ Query

説明	波形の残光性レベルを設定します。	
シンタックス	:DISPlay:PERsistence { INFInite   OFF   <NRf>   ? }	
パラメータ	<NRf>	16E-3, 30E-3, 60E-3, 120E-3, 240E-3, 500E-3, 750E-3, 1, 1.5, 2, ..., 9.5, 10 (16mS ~ 10S)
	INFInite	無限残光
	OFF	残光性なし
戻り値	<NR3>	残光時間を返答します。
	INFInite	無限残光
	OFF	残光性はない
例	:DISPlay:PERsistence 2.0E+0 残光を 2 秒間に設定します。	

**:DISPlay:GRATicule**

Set →

→ Query

説明	目盛の種類を設定します。	
シンタックス	:DISPlay:GRATicule { FULL   GRID   CROSSs   FRAME   ? }	
パラメータ	FULL	
	CROSSs	
	FRAMe	
	GRID	
戻り値	目盛の種類を返答します。	
例	:DISPlay:GRATicule FULL 目盛を  に設定します	

Set →

→ Query

**:DISPlay:WAVEform**

説明	波形表示の種類を設定します。	
シンタックス	:DISPlay:WAVEform {VECTor   DOT   ?}	
パラメータ	VECTor	ベクトル
	DOT	ドット
戻り値	ベクトルまたはドット。	
例	:DISPlay:WAVEform VECTor 波形表示をベクトルに設定します。	

**:DISPlay:OUTPut**

→ Query

説明	画面表示の 16 ビットの画像データを転送します
シンタックス	:DISPlay:OUTPut ?
戻り値	ヘッダ + 生データ + LF
例	:DISPlay:OUTPut ? #531649<[ Length] [color] [Length] [color]..... ><LF> 画像データが 31649 バイトの場合はバイナリ用のヘッダとして#531649、その後生データ、最後に LF が付きます。 生データは 16 ビット色の横 800 × 縦 480 ドットの画像データを横方向にランレングス圧縮したバイナリデータで、16 ビットの長さ[Length]と 16 ビットの色情報 [color]順に構成されています。16 ビットデータはリトルエンディアンとなります。 画像への変換はアプリケーションが必要です。

## ハードコピーコマンド

:HARDcopy:START .....	69
:HARDcopy:MODE .....	69
:HARDcopy:PRINTINKSaver .....	70
:HARDcopy:SAVEINKSaver.....	70
:HARDcopy:SAVEFORMat .....	70
:HARDcopy:ASSIGN .....	71

### :HARDcopy:START

Set →

説明	ハードコピーを実行します。
シンタックス	:HARDcopy:START
関連コマンド	:HARDcopy:MODE :HARDcopy:PRINTINKSaver :HARDcopy:SAVEINKSaver :HARDcopy:SAVEFORMat :HARDcopy:ASSIGN

### :HARDcopy:MODE

Set →  
→ Query

説明	ハードコピーの形式を選択します。
シンタックス	:HARDcopy:MODE { PRINT   SAVE   ? }
関連コマンド	:HARDcopy:START
パラメータ	PRINT      プリンタ印刷モード SAVE      画像ファイルモード
戻り値	形式を返答します。
例	:HARDcopy:MODE PRINT ハードコピーを印刷に設定します。

Set →

**:HARDcopy:PRINTINKSaver**

→ Query

説明	印刷用のインクセーバーを設定します。	
シンタックス	:HARDcopy:PRINTINKSaver { OFF   ON   ? }	
関連コマンド	:HARDcopy:START、:HARDcopy:MODE	
パラメータ	ON	インクセーバー オン
	OFF	インクセーバー オフ
戻り値	インクセーバーの設定を返答します。	
例	:HARDcopy:PRINTINKSaver ON 印刷用のインクセーバーをオンに設定します。	

Set →

**:HARDcopy:SAVEINKSaver**

→ Query

説明	画像ファイル用のインクセーバー設定します。	
シンタックス	:HARDcopy:SAVEINKSaver { OFF   ON   ? }	
関連コマンド	:HARDcopy:START、:HARDcopy:MODE	
パラメータ	ON	インクセーバーオン
	OFF	インクセーバーオフ
戻り値	インクセーバーの設定を返答します。	
例	:HARDcopy:SAVEINKSaver ON 画像ファイル用のインクセーバーを ON に設定します。	

Set →

**:HARDcopy:SAVEFORMat**

→ Query

説明	画像ファイルの種類を設定します。	
シンタックス	:HARDcopy:SAVEFORMat { PNG   BMP   ? }	
関連コマンド	:HARDcopy:START、:HARDcopy:MODE	
パラメータ	PNG	PNG ファイルフォーマット
	BMP	BMP ファイルフォーマット
戻り値	画像ファイル形式(PNG / BMP)を返答します。	



例 :HARDcopy:SAVEFORMat PNG  
PNG にファイル形式を設定します。

Set →

**:HARDcopy:ASSIGN**

→ Query

説明	ハードコピーで出力・保存する項目を設定します。	
シンタックス	:HARDcopy:ASSIGN {IMAGe   WAVeform   SETUp   ALL   ?}	
関連コマンド	:HARDcopy:START、:HARDcopy:MODE	
パラメータ	IMAGe	画像ファイルを保存します。
	WAVeform	波形を保存します。
	SETUp	パネル設定を保存します。
	ALL	すべて(画像、波形、パネル設定)を保存
戻り値	ファイルの種類を返答します。	
例	:HARDcopy:ASSIGN IMAGE. “画像ファイルを保存する“に設定します。	

## 自動測定コマンド

---

:MEASure:GATing .....	74
:MEASure:SOURce .....	74
:MEASure:METHod .....	74
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH.....	75
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW.....	75
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID .....	75
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID2 .....	75
:MEASure:FALL.....	76
:MEASure:FOVShoot.....	76
:MEASure:FPReshoot .....	77
:MEASure:FREQuency.....	77
:MEASure:NWIDth.....	78
:MEASure:PDUTy.....	78
:MEASure:PERiod .....	79
:MEASure:PWIDth .....	79
:MEASure:RISe .....	80
:MEASure:ROVShoot .....	80
:MEASure:RPReshoot .....	81
:MEASure:PPULSE .....	81
:MEASure:NPULSE .....	82
:MEASure:PEDGE .....	82
:MEASure:NEDGE.....	83
:MEASure:AMPlitude .....	83
:MEASure:MEAN .....	84
:MEASure:CMEan .....	84
:MEASure:HIGH .....	85
:MEASure:LOW .....	85
:MEASure:MAX.....	86

---

:MEASure:MIN.....	86
:MEASure:PK2PK.....	87
:MEASure:RMS .....	87
:MEASure:CRMS.....	88
:MEASure:AREa.....	88
:MEASure:CARea.....	89
:MEASure:FRRDelay.....	89
:MEASure:FRFDelay .....	90
:MEASure:FFRDelay .....	90
:MEASure:FFFDelay .....	91
:MEASure:LRRDelay.....	91
:MEASure:LRFDelay .....	92
:MEASure:LFRDelay .....	93
:MEASure:LFFDelay.....	93
:MEASure:PHAsE .....	94

---

Set →

→ Query

**:MEASure:GATing**

説明	自動測定にゲートを設定します	
シンタックス	:MEASure:GATing { OFF   SCREEn   CURSor   ? }	
パラメータ	OFF	なし(全メモリ)
	SCREEn	画面幅にゲート設定
	CURSor	カーソル幅にゲート設定
戻り値	Returns the gating. (OFF, SCREEN, CURSOR)	
例	:MEASure:GATing OFF ゲートなしに設定します。	

Set →

→ Query

**:MEASure:SOURce**

説明	測定するチャンネルを設定します。	
シンタックス	:MEASure:SOURce<X> { CH1   CH2   CH3   CH4   MATH   ? }	
パラメータ	<X>	ソース 1 または 2
	CH1~CH4	チャンネル 1~4
	MATH	演算
戻り値	ソースの値を返します。(CH1, CH2, CH3, CH4, MATH)	
例	:MEASure:SOURce1 CH1 ソース 1 にチャンネル 1 を設定します。	

Set →

→ Query

**:MEASure:METHod**

説明	ハイ・ローの測定値指定の設定または照会	
シンタックス	:MEASure:METHod { AUTo   HIStogram   MINMax   ? }	
パラメータ	AUTo	自動設定
	HIStogram	ヒストグラム方式に設定
	MINMax	最小・最大の方式に設定
戻り値	測定方法を返します。(AUTO, HISTOGRAM, MINMAX)	
例	:MEASure:METHod: AUTo 自動測定方法に設定します。	

**:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH**  

説明	自動時間測定の高レベルを%で指定します
シンタックス	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH {<NRf>   ?}
パラメータ	<NR3> 0~100%
戻り値	Hi レベルを返答します。
例	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH 90 Hi レベルを 90%に設定します。

**:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW**  

説明	自動時間測定の高レベルを%で指定します
シンタックス	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW {<NRf>   ?}
パラメータ	<NR3> 0~100%
戻り値	Low レベルを返答します。
例	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW 10 Low レベルを 10%に設定します。

**:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID**  

説明	自動時間測定のはじめの中心レベルを指定します
シンタックス	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID {<NRf>   ?}
パラメータ	<NR3> 0~100%
戻り値	はじめの中心レベルを返答します。
例	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID 50 はじめの中心レベルを 50%に設定します。


**:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID2**  

説明	自動時間測定の高レベルを%で指定します
シンタックス	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID2 {<NRf>   ?}
パラメータ	<NR3> 0~100%
戻り値	2 番目の中心レベルを返答します。

例 :MEASure:REFLevel:PERCent:Mid2 50  
2 番目の中心レベルを 50%に設定します。

**:MEASure:FALL**

→(Query)

説明	立下り時間を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:FALL{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3> Chan Off	立下り時間を返します。 ソースチャンネルが未選択です。
参考図		


注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。

以下の例を参照してください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
:MEASure:FALL?  
8.5E-6  
ソースとしてチャンネル 1 を選択した後に立下り時間を取得します。立下り時間は 8.5us です。

**:MEASure:FOVShoot**

→(Query)

説明	立下りオーバーシュートを計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:FOVShoot{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3> Chan Off	立下りオーバーシュートの振幅値を返します。 ソースチャンネルが未選択です。
参考図		


注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。

以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:FOVShoot? 1.27E+0
	チャンネル 1 を選択した後に立下りオーバーシュートを取得します。立下りオーバーシュートは 1.27%です

**:MEASure:FPreShoot**

→ Query


説明	立下りプリシュートを計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:FPreShoot{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	Returns the fall preshoot as <NR3>.
戻り値	<NR3> 立下りプリシュートの振幅値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:FPreShoot? 1.27E+0
	チャンネル 1 を選択した後に立下りプリシュートを取得します。立下りプリシュートは 1.27%です。

**:MEASure:FREQuency**

→ Query

説明	周波数を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:FREQuency{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 周波数を Hz 単位で返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	


**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
 :MEASure:FREQuency?  
 1.0E+3

チャンネル 1 を選択した後に周波数を取得します。周波数は 1kHz です。

**:MEASure:NWIDth**

→ Query

説明	負パルス幅値を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:NWIDth{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	負パルス幅を秒単位で返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		


注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
 :MEASure:NWIDth?  
 4.995E-04

チャンネル 1 を選択した後に負パルス幅を取得します。負パルス幅は 499.5us です。

**:MEASure:PDUTy**

→ Query

説明	正デューティサイクル比を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:PDUTy{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	正デューティ比をパーセンテージで返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		


注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。



例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PDUTy? 5.000E+01  チャンネル 1 を選択した後に正デューティ比を取得します。デューティ比は 50%です。
---	---


**:MEASure:PERiod**

→ Query

説明	周期を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:PERiod{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 周期を秒単位で返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PERiod? 1.0E-3  チャンネル 1 を選択した後に周期を取得します。周期は 1ms です。

**:MEASure:PWIDth**

→ Query

説明	正パルス幅を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:PWIDth{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 正パルス幅を秒単位で返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PWIDth? 5.0E-6
	チャンネル 1 を選択した後に正パルス幅を取得します。正パルス幅は 5us です。

**:MEASure:RISe**

→ Query

説明	立上り時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:RISe{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 立上り時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
----	---

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:RISe? 8.5E-6
	ソースとしてチャンネル 1 を選択した後に立上り時間を取得します。立上り時間は 8.5us です。

**:MEASure:ROVShoot**

→ Query

説明	立上りオーバーシュートを計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:ROVShoot{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 立上りオーバーシュートの振幅値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
----	---

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:ROVShoot? 5.00E+00
	チャンネル 1 を選択した後に立上りオーバーシュートを取得します。立上りオーバーシュートは 5% です。

**:MEASure:RPReshoot**

→ Query

説明	立上りプリシュートの振幅を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:RPReshoot{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 立上りプリシュートの振幅値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
----	---

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:RPReshoot? 2.13E-2
	チャンネル 1 を選択した後に立上りプリシュートを取得します。立上りプリシュートは 0.0213% です。

**:MEASure:PPULSE**

→ Query

説明	正パルス数を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:PPULSE{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 正パルスの数を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図




注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
----	---

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
 :MEASure:PPULSE?  
 6.000E+00

チャンネル 1 を選択した後に正パルスの数を取得します。正パルスは 6 個です。

**:MEASure:NPULSE**

→ Query

説明	負パルス数を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:NPULSE{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	負パルスの数を返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		


注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
 :MEASure:NPULSE?  
 4.000E+00

チャンネル 1 を選択した後に負パルス数を取得します。負パルスは 4 個です。

**:MEASure:PEDGE**

→ Query

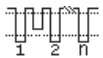
説明	正のエッジ数を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:PEDGE{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	正のエッジ数を返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		

注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PEDGE? 1.100E+01
	チャンネル 1 を選択した後に正のエッジ数を取得します。正エッジは 11 個です。

**:MEASure:NEDGE**

→ Query


説明	負のエッジ数を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:NEDGE{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 負のエッジ数を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:NEDGE? 1.100E+01
	チャンネル 1 を選択した後に負のエッジ数を取得します。負エッジは 11 個です

**:MEASure:AMPlitude**

→ Query


説明	垂直振幅を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:AMPlitude{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直振幅を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:AMPLitude? 3.76E-3
	チャンネル 1 を選択した後に垂直の振幅値を取得します。振幅は 3.76mV です。

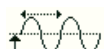
**:MEASure:MEAN**

→ Query

説明	全周期(1 周期以上)の垂直平均値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:MEAN{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 全周期の垂直平均値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:MEAN? 1.82E-3
	チャンネル 1 を選択した後に全周期の垂直平均値を取得します。平均値は 1.82mV です。

**:MEASure:CMEan**


→ Query

説明	1 周期の垂直平均値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:CMEan{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 1 周期の垂直平均値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:CMEan? 9.480E-01
	チャンネル 1 を選択した後に 1 周期の垂直平均値を取得します。平均は 948mV です。

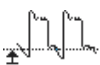
**:MEASure:HIGH**

→ Query

説明	垂直のハイ値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:HIGH{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直のハイ値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:HIGH? 3.68E-3
	チャンネル 1 を選択した後に垂直のハイ値を取得します。ハイ値は 3.68mV です。

**:MEASure:LOW**


→ Query

説明	垂直のロー値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:LOW{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直のロー値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:LOW? 1.00E-0
	チャンネル 1 を選択した後に垂直のロー値を取得します。ロー値は 1.00V です。

**:MEASure:MAX**

→ Query


説明	垂直最大値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:MAX{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直最大値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:MAX? 1.90E-3
	チャンネル 1 を選択した後に垂直最大値を取得します。MAX 値は 1.9mV です

**:MEASure:MIN**

→ Query

説明	垂直最小値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:MIN{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直最小値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

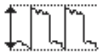
**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。



例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:MIN? -8.00E-3
	チャンネル 1 を選択した後に垂直最小値を取得します。MIN 値は-8.00mV です。


**:MEASure:PK2PK**

→ Query

説明	垂直の最大振幅値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:PK2Pk{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直の最大振幅値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PK2Pk? 2.04E-1
	チャンネル 1 を選択した後に垂直最大振幅値を取得します。

**:MEASure:RMS**


→ Query

説明	全周期(1 周期以上)の垂直実効値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:RMS{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 全周期の垂直実効値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:RMS? 1.31E-3
	チャンネル 1 を選択した後に全周期の垂直実効値を取得します。実効値は 1.31mV です。

**:MEASure:CRMS**

→ Query


説明	1 周期の垂直実効値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:CRMS{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 1 周期の垂直実効値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:CRMS? 1.31E-3
	チャンネル 1 を選択した後に 1 周期の垂直実効値を取得します。実効値は 1.31mV です。

**:MEASure:AREa**

→ Query


説明	全周期(1 周期以上)の垂直エリア(面積)を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:AREa{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 全周期の垂直エリアを返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:AREa? 1.958E-03
	チャンネル 1 を選択した後に全周期の垂直エリアを取得します。垂直エリアは 1.958mV です。

**:MEASure:CARea**

→ Query


説明	1 周期の垂直エリア(面積)を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:CARea{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 1 周期の垂直エリアを返します Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:CARea? 1.958E-03
	チャンネル 1 を選択した後に1周期の垂直エリアを取得します。1 周期の垂直エリアは 1.958mV です。

**:MEASure:FRRDelay**

→ Query

説明	ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最初の立上りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:FRRDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	

**注意** このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
 :MEASure:SOURce2 CH2  
 :MEASure:FRRDelay?  
 -4.68E-6  
 ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の FRR の遅延時間を取得します。  
 遅延時間は-4.68us です。

**:MEASure:FRFDelay**

→ Query

説明 ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最初の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。

シンタックス :MEASure:FRFDelay{?}

関連コマンド :MEASure:SOURce<X>

戻り値 <NR3> 遅延時間を返します。  
 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

参考図



注意 このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。

例 :MEASure:SOURce1 CH1  
 :MEASure:SOURce2 CH2  
 :MEASure:FRFDelay?  
 3.43E-6  
 ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の FRF の遅延時間を取得します。  
 遅延時間は 3.43us です。

**:MEASure:FFRDelay**

→ Query

説明 ソース 1 の最初の立下りエッジとソース 2 の最初の立上りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。

シンタックス :MEASure:FRRDelay {?}

関連コマンド :MEASure:SOURce<X>

戻り値 <NR3> 遅延時間を返します。  
 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



## 注意

このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。

## 例

```
:MEASure:SOURce1 CH1
:MEASure:SOURce2 CH2
:MEASure:FRRDelay?
-8.56E-6
```

ソース 1 をチャンネル 1 に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の FFR の遅延時間を取得します。遅延時間は-8.56us です。

**:MEASure:FFFDelay**

→ Query

## 説明

ソース 1 の最初の立下りエッジとソース 2 の最初の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。

## シンタックス

```
:MEASure:FFFDelay{?}
```

## 関連コマンド

```
:MEASure:SOURce<X>
```

## 戻り値

<NR3> 遅延時間を返します。  
Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



## 注意

このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。


## 例

```
:MEASure:SOURce1 CH1
:MEASure:SOURce2 CH2
:MEASure:FFFDelay?
-8.89E-6
```

ソース 1 をチャンネル 1 に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の FFF の遅延時間を取得します。遅延時間は-8.89us です。


**:MEASure:LRRDelay**

→ Query

説明	ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最後の立上りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:LRRDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 : MEASure:LRRDelay? -8.89E-6 ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の LRR の遅延時間を取得します。 遅延時間は-8.89us です。

**:MEASure:LRFDelay**


→ Query

説明	ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最後の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:LRFDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。

例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 :MEASure:LRFDelay? -4.99E-6 ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の LRF の遅延時間を取得します。 遅延時間は-4.99us です。
---	--

**:MEASure:LRFDelay**

→ Query

説明	ソース 1 の最初の立下りエッジとソース 2 の最後の立上りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:LRFDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 :MEASure:LRFDelay? -9.99E-6 ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の LFR の遅延時間を取得します。 遅延時間は-9.99us です。

**:MEASure:LFFDelay**

→ Query

説明	ソース 1 の最初の立下りエッジとソース 2 の最後の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:LFFDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



## 注意

このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。

## 例

```
:MEASure:SOURce1 CH1
```

```
:MEASure:SOURce2 CH2
```

```
:MEASure:LFFDelay?
```

```
-9.99E-6
```

ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の LFF の遅延時間を取得します。

遅延時間は-9.99us です。

## :MEASure:PHAsE

→ Query

## 説明

ソース 1 とソース 2 間の遅延位相を計測し、値を返答します。

## シンタックス

```
:MEASure:PHAsE{?}
```

## 関連コマンド

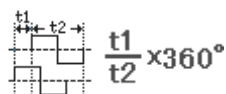
```
:MEASure:SOURce<X>
```

## 戻り値

<NR3> 遅延位相を返します。

Chan Off ソースチャンネルが未選択です。

## 参考図



## 注意

このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。

## 例

```
:MEASure:SOURce1 CH1
```

```
:MEASure:SOURce2 CH2
```

```
:MEASure:PHAsE?
```

```
4.50E+01
```

ソース 1 をチャンネル1に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の遅延位相を取得します。

位相差は 45°です。



## 統計コマンド

:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>.....	95
:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE.....	96
:MEASUrement:MEAS<X>:STATE .....	96
:MEASUrement:MEAS<X>:VALue .....	97
:MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum .....	97
:MEASUrement:MEAS<X>:MEAN .....	98
:MEASUrement:MEAS<X>:MINImum .....	98
:MEASUrement:MEAS<X>:STDdev.....	99
:MEASUrement:STATIstics:MODE.....	99
:MEASUrement:STATIstics:WEIghting .....	99
:MEASUrement:STATIstics .....	100

**:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>**

Set →

→ Query

説明	統計で選択した測定ソースの設定	
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X> {CH1   CH2   CH3   CH4   MATH   ? }	
関連コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE	
パラメータ	MEAS<X> SOURCE1 SOURCE2 CH1~CH4 MATH	1 から 8 までの自動測定番号 全単一チャンネル測定用のソース。 全遅延または位相測定のためのソース。 チャンネル 1、2、3、4 演算機能
戻り値	CH1~CH4 MATH	チャンネル 1、2、3、4 演算機能
例	:MEASUrement:MEAS1:SOURCE1 CH1 測定1の測定ソース1に CH1 を選択します。	

Set →

→ Query

**:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE**

説明	統計で選択した測定タイプの設定
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE {PK2pk   MAXimum   MINimum   AMplitude   HIGH   LOW   MEAN   CMEan   RMS   CRM s   AREa   CARea   ROVShoot   FOVShoot   RPReshoot   FPReshoot   FREQuency   PERiod   RISe   FALL   PWIdth   NWIdth   PDUTy   PPULSE   NPULSE   PEDGE   NEDGE   FRRDelay   FRFDelay   FFRDelay   FFFDelay   LRRDelay   LRFDelay   LFRDelay   LFFDelay   PHAse   ?}
関連コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>
パラメータ	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号
戻り値	測定タイプを返します
例	:MEASUrement:MEAS1:TYPE RMS 測定 1 を実効値設定にします。

Set →

→ Query

**:MEASUrement:MEAS<X>:STATE**

説明	統計で選択した測定動作の設定
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:STATE { ON   OFF   1   0   ? }
関連コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:SOUrce<X> :MEASUrement:MEAS<X>:TYPE
パラメータ	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号 ON/1 測定をオン OFF/0 測定をオフ
戻り値	0 測定はオフになっています。 1 測定はオンになっています。
例	:MEASUrement:MEAS1:STATE 1 測定 1 をオンにします。

**:MEASUrement:MEAS<X>:VALue**

→ Query

説明	統計で選択した測定値を返答します。
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:VALue?
関連コマンド	:MEASUre:SOURce<X>
戻り値	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号
Note	測定結果を返すことができる前に、測定ソース(S)、測定回数、測定のタイプと測定状態を最初に設定する必要があります。
例	:MEASUrement:MEAS1:SOURce1 CH1 :MEASUrement:MEAS1:TYPe PK2PK :MEASUrement:MEAS1:STATE ON :MEASUrement:MEAS1:VALue? 5.000E+0 選択チャンネルを測定 1 のソースとし測定値をピーク値で測定をオンにし、ピーク測定値を取得します。 ピーク電圧は 5.000V です。

**:MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum**

→ Query

シンタックス	統計をで後にリセットした時点から、前回選択した測定の最大値を返答します。
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum?
関連コマンド	:MEASUrement:STATIstics:MODE
パラメータ	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号
例	:MEASUrement:MEAS3:SOURce1 CH1 :MEASUrement:MEAS3:TYPe PK2PK :MEASUrement:MEAS3:STATE ON :MEASUrement:STATIstics:MODE ON :MEASUrement:MEAS3:MAXimum? 2.800E-02 測定項目を設定後、測定番号 3 の最大値を返します。 最大値は 28.000mV です。

**:MEASUrement:MEAS<X>:MEAN**

→ Query

説明	統計で最後にリセットした時点から、前回選択した測定 の平均値を返答します。
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:MEAN?
関連コマンド	:MEASUrement:STATIstics:MODE
パラメータ	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号
例	:MEASUrement:MEAS3:SOUrce1 CH1 :MEASUrement:MEAS3:TYPe PK2PK :MEASUrement:MEAS3:STATE ON :MEASUrement:STATIstics:MODE ON :MEASUrement:MEAS3:MEAN? 2.090E-02 測定項目を設定後、測定番号 3 の平均値を返しま す。平均電圧は 20.90mV です。

**:MEASUrement:MEAS<X>:MINImum**

→ Query

説明	統計で最後にリセットした時点から、前回選択した測 定の最小値を返答します。
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:MINImum?
関連コマンド	:MEASUrement:STATIstics:MODE
パラメータ	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号
例	:MEASUrement:MEAS3:SOUrce1 CH1 :MEASUrement:MEAS3:TYPe PK2PK :MEASUrement:MEAS3:STATE ON :MEASUrement:STATIstics:MODE ON :MEASUrement:MEAS3:MINImum? 1.600E-02 測定項目を設定後、測定番号 3 の最小値を返しま す。最小値は 16.00mV です。

**:MEASUrement:MEAS<X>:STDdev**

→ Query

説明	統計で最後にリセットした時点から、前回選択した測定 の標準偏差値を返答します。
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:STDdev?
関連コマンド	:MEASUrement:STATIstics:MODE
パラメータ	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号。
例	:MEASUrement:MEAS3:SOUrce1 CH1 :MEASUrement:MEAS3:TYPe PK2PK :MEASUrement:MEAS3:STATE ON :MEASUrement:STATIstics:MODE ON :MEASUrement:MEAS3:STDdev? 1.530E-03 測定項目を設定後、測定番号 3 の標準偏差値を返 します。 標準偏差は 1.530 です。

Set →

**:MEASUrement:STATIstics:MODE**

→ Query

説明	統計情報測定表示を設定します。
シンタックス	:MEASUrement:STATIstics:MODE {OFF   ON   ?}
関連コマンド	:MEASUrement:STATIstics
パラメータ/ 戻り値	ON 画面に統計情報を表示 OFF 画面の統計情報を削除
例	:MEASUrement:STATIstics:MODE ON 画面上に統計情報を表示します。

Set →

**:MEASUrement:STATIstics:WEIghting**

→ Query

説明	統計計算に使用されるサンプル数の設定または照会
シンタックス	:MEASUrement:STATIstics:WEIghting { <NR1>   ? }
パラメータ/ 戻り値	<NR1> サンプル数 (2~1000)
例	:MEASUrement:STATIstics:WEIghting 5 5 にサンプル数を設定します。

**:MEASUrement:STATIstics**

Set →

---

説明	現在蓄積された統計計算の測定値を全てクリアします。
シンタックス	:MEASUrement:STATIstics RESET 結果をクリアします。

## リファレンスコマンド

:REF<X>:DISPlay .....	101
:REF<X>:TIMebase:POSition .....	101
:REF<X>:TIMebase:SCALe .....	102
:REF<X>:OFFSet .....	102
:REF<x>:SCALe .....	102

### :REF<X>:DISPlay

説明	画面に表示する REF 波形を設定します。 このコマンドを使用する前にリファレンス波形が最初に保存されている必要があります。						
シンタックス	:REF<x>:DISPlay { OFF  ON  ? }						
パラメータ	<table> <tr> <td>&lt;X&gt;</td> <td>リファレンス波形 1、2、3、4。</td> </tr> <tr> <td>OFF</td> <td>選択されたリファレンス波形をオフ</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>選択されたリファレンス波形をオン</td> </tr> </table>	<X>	リファレンス波形 1、2、3、4。	OFF	選択されたリファレンス波形をオフ	ON	選択されたリファレンス波形をオン
<X>	リファレンス波形 1、2、3、4。						
OFF	選択されたリファレンス波形をオフ						
ON	選択されたリファレンス波形をオン						
戻り値	選択したリファレンス波形の表示状態を返します。						
例	:REF1:DISPlay ON 画面上の REF1 表示をオンにします。						

### :REF<X>:TIMebase:POSition

説明	選択したリファレンス波形の時間基準の位置を設定します。				
シンタックス	:REF<X>:TIMebase:POSition { <NRf>   ? }				
関連コマンド	:REF<X>:DISPlay				
パラメータ	<table> <tr> <td>&lt;X&gt;</td> <td>リファレンス波形 1、2、3、4。</td> </tr> <tr> <td>&lt;NRf&gt;</td> <td>座標水平</td> </tr> </table>	<X>	リファレンス波形 1、2、3、4。	<NRf>	座標水平
<X>	リファレンス波形 1、2、3、4。				
<NRf>	座標水平				
戻り値	<NR3> リファレンス波形の位置を返します				

例 :REF1:TIMEbase:POSition -5.000E-5  
REF 1 の水平ポジションを-50uS に設定します。

Set →

:REF<X>:TIMEbase:SCALE

→ Query

説明 選択されたリファレンス波形の時間基準値を設定します。

シンタックス :REF<X>:TIMEbase:SCALE { <NRf> | ?}

関連コマンド :REF<X>:DISPlay

パラメータ <X> リファレンス波形 1、2、3、4。  
<NRf> 水平スケール

戻り値 <NR3> リファレンス波形の水平スケールを返します

例 :REF1:TIMEbase:SCALE 5.00E-4

REF1 の水平スケールを 500us/div に設定します。

Set →

:REF<X>:OFFSet

→ Query

説明 選択されたリファレンス波形の垂直ポジションを設定します。

シンタックス :REF<X>:OFFSet { <NRf> | ?}

関連コマンド :REF<X>:DISPlay

パラメータ <X> リファレンス波形 1、2、3、4。  
<NRf> 垂直オフセット

戻り値 <NR3> リファレンス波形の垂直ポジションを返します。

例 :REF1:OFFSet -5.000E-2

REF1 の垂直方向の位置を-50mV に設定します。

Set →

:REF<x>:SCALE

→ Query

説明 選択されたリファレンス波形の垂直スケールを設定します。

シンタックス :REF<x>:SCALE { <NRf> | ?}

関連コマンド :REF<X>:DISPlay



パラメータ	<X>	リファレンス波形 1、2、3、4。
	<NRf>	垂直スケール
戻り値	<NR3>	リファレンス波形の垂直値を返します。
例	:REF1:SCALe 5.000E-2 選択されたリファレンス波形 1 を 50mV mA/div に垂直方向のスケールを設定します。	

## Run コマンド

**:RUN**



説明 トリガ待ちの状態にします。Run キーと同じです。

シンタックス :run

## Stop コマンド

**:STOP**



説明 トリガ待ちの状態を停止します。Trigger の Stop キーと同じです。

シンタックス :stop

## Single コマンド

**:SINGle**



説明 シングルトリガをかけます。Trigger の Single キーと同じです。

シンタックス :single

## Force コマンド

:FORCE

Set →

説明 強制トリガをかけます。Trigger の Force キーと同じです。

シンタックス :force

## タイムベースコマンド

:TIMebase:EXPand.....	104
:TIMebase:POSition.....	104
:TIMebase:SCALe .....	105
:TIMebase:MODE .....	105
:TIMebase:WINDow:POSition .....	105
:TIMebase:WINDow:SCALe .....	106

:TIMebase:EXPand

Set →

→ Query

説明 水平拡大の基準点を設定します。  
**Horizontal Expansionのアプリケーションが必要です。**

シンタックス :TIMebase:EXPand {CENTer|TRIGger|?}

パラメータ/ CENTER 画面中央を基準に拡大します。

戻り値 TRIGger トリガ点を基準に拡大します。

例 :TIMebase:EXPand TRIGger  
トリガ点を基準に拡大します。

Set →

→ Query

:TIMebase:POSition

説明 水平位置を設定します。

シンタックス :TIMebase:POSition {<NRf> | ?}

パラメータ	<NRf>	水平位
戻り値	<NR3>	水平方向の位置を返します。
例	:TIMebase:POSition 5.00E-4 水平位置を 500us に設定します。	

Set →

→ Query

### :TIMebase:SCALe

説明	水平スケールを設定します。	
シンタックス	:TIMebase:SCALe {<NRf>   ?}	
パラメータ	<NRf>	水平スケール
戻り値	<NR3>	水平スケールを返します。
例	:TIMebase:SCALe 5.00E-2 水平スケールを 50ms/div に設定します。	

Set →

→ Query

### :TIMebase:MODE

説明	タイムベースモードを設定します。タイムベースモードでは、スコープの表示ビューウィンドウを決定します。	
シンタックス	:TIMebase:MODE {MAIN   WINDow   XY   ?}	
パラメータ	MAIN	メイン画面にタイムベースモードを設定
	WINDow	ズームウィンドウにタイムベースモードを設定
	XY	XY 表示のタイムベースモードを設定
戻り値	タイムベースモード(メイン、ウィンドウ、XY)を返します。	
例	:TIMebase:MODE MAIN メインモードにタイムベースモードを設定します。	

Set →

→ Query

### :TIMebase:WINDow:POSition

説明	ズーム水平位置を設定します。	
シンタックス	:TIMebase:WINDow:POSition {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TIMebase:MODE	
パラメータ	<NRf>	ズームウィンドウの水平位置
戻り値	<NR3>	ズーム水平方向の位置を返します。

例 :TIMebase:WINDow:POSition 2.0E-3  
 ズーム水平位置を 20ms に設定します。

Set →

:TIMebase:WINDow:SCALe

→ Query

説明	ズーム水平スケールを設定します。	
注意	オシロスコープが"ズーム"モードの下にある場合、メインタイムベース機能は無効になり変更できません。	
シンタックス	:TIMebase:WINDow:SCALe {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TIMebase:MODE	
パラメータ	<NRf>	水平スケールを拡大表示します。範囲は、タイムベースによって異なります
戻り値	<NR3>	ズーム水平スケールを返します。
例	:TIMebase:WINDow:SCALe 2.0E-3 ズーム水平スケールを 2ms に設定します。	

## トリガーコマンド

---

:TRIGger:FREQuency .....	109
:TRIGger:TYPe .....	109
:TRIGger:SOURce .....	110
:TRIGger:COUPlE .....	110
:TRIGger:NREJ .....	110
:TRIGger:MODe .....	111
:TRIGger:HOLDOff .....	111
:TRIGger:LEVel .....	111
:TRIGger:HLEVel .....	112
:TRIGger:LLEVel .....	112
:TRIGger:EDGE:SLOP .....	112
:TRIGger:DELaY:SLOP .....	113
:TRIGger:DELaY:TYPe .....	113
:TRIGger:DELaY:TiME .....	113
:TRIGger:DELaY:EVENt .....	114
:TRIGger:DELaY:LEVel .....	114
:TRIGger:PULSEWidth:POLarity .....	114
:TRIGger:RUNT:POLarity .....	115
:TRIGger:RUNT:WHEN .....	115
:TRIGger:RUNT:TiME .....	115
:TRIGger:RISEFall:SLOP .....	116
:TRIGger:RISEFall:WHEN .....	116
:TRIGger:RISEFall:TiME .....	116
:TRIGger:VIDeo:TYPe .....	117
:TRIGger:VIDeo:FIELD .....	117
:TRIGger:VIDeo:LINE .....	118
:TRIGger:VIDeo:POLarity .....	118
:TRIGger:PULSe:WHEN .....	118

:TRIGger:PULSe:TIME .....	119
:TRIGger:TIMEOut:WHEn .....	119
:TRIGger:TIMEOut:TIMER .....	119
:TRIGger:ALTErnate .....	120
:TRIGger:STATe .....	120
:TRIGger:EXTErnal:PROBe:TYPe .....	121
:TRIGger:EXTErnal:PROBe:RATio .....	121
:TRIGger:BUS:TYPe .....	121
:TRIGger:BUS:THReshold:CH<x> .....	122
:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition .....	122
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDReSS:MODE .....	123
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDReSS:TYPe .....	123
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDReSS:VALue .....	124
:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDReSS:DIRectioN .....	124
:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIze .....	125
:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:VALue .....	125
:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition .....	126
:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATa:SIze .....	126
:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATa:VALue .....	127
:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATa:SIze .....	127
:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATa:VALue .....	128
:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition .....	128
:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:SIze .....	129
:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:MISO:VALue .....	129
:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:MOSI:VALue .....	130
:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition .....	130
:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMeType .....	131
:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE .....	131
:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue .....	131
:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRectioN .....	132
:TRIGger:BUSB1:CAN:DATa:QUALifier .....	132
:TRIGger:BUSB1:CAN:DATa:SIze .....	133

:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue .....	133
:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition .....	133
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier .....	134
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE .....	135
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue .....	135
:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE .....	135
:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue .....	136

**:TRIGger:FREQuency**

→ Query

説明	トリガ周波数を応答します。
シンタックス	:TRIGger:FREQuency{?}
戻り値	<NR3> トリガ周波数を返します。
例	:TRIGger:FREQuency? 1.032E+3 トリガ周波数は 1.032kHz です。

Set →

**:TRIGger:TYPE**

→ Query

説明	トリガータイプを設定します。
シンタックス	:TRIGger:TYPE {EDGE   DELay   PULSEWidth   VIDeo   RUNT   RISEFall   BUS   TIMEOut   ?}
パラメータ	EDGE エッジ・トリガ DELay デレイトリガ PULSEWidth パルス幅トリガー VIDeo ビデオ・トリガ RUNT パルスラント・トリガ RISEFall 立上り/立下りトリガ BUS バストリガ TIMEOut タイムアウトトリガ
戻り値	トリガータイプを返します。
例	:TRIGger:TYPE EDGE トリガタイプをエッジに設定します。

Set →

→ Query

**:TRIGger:SOURce**

説明	トリガソースを設定します。
シンタックス	:TRIGger:SOURce { CH1   CH2   CH3   CH4   EXT   LINE   ? }
パラメータ	CH1~CH4   チャンネル 1 ~4 EXT        外部ソース LINE       AC ライン
戻り値	トリガソースを返します。
例	:TRIGger:SOURce CH1 トリガ・ソースをチャンネル 1 に設定します。

Set →

→ Query

**:TRIGger:COUPlE**

説明	トリガカップリングを設定します。
注意	エッジと遅延にのみ適用します。可能でトリガします。
シンタックス	:TRIGger:COUPlE {AC   DC   HF   LF   ?}
パラメータ	AC        交流カップリング DC        直流カップリング HF        高周波除去 LF        低周波除去
戻り値	トリガ結合を返します。
例	:TRIGger:COUPlE AC 結合トリガを AC に設定します。

Set →

→ Query

**:TRIGger:NREJ**

説明	ノイズ除去のステータスを設定します。
シンタックス	:TRIGger:NREJ {OFF  ON  ?}
パラメータ	OFF       ノイズ除去をオフ ON        ノイズ除去をオン
戻り値	ノイズ除去の状態 (ON、OFF) を返します。
例	:TRIGger:NREJ ON ノイズ除去をオンにします。



		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:MODE</b>		
説明	トリガモードを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:MODE {AUTo   NORMal   ?}	
パラメータ	AUTo	自動トリガ(ロール)
	NORMal	通常トリガ
戻り値	トリガモードを返します。	
例	:TRIGger:MODE NORMal トリガーモードをノーマルに設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:HOLDoff</b>		
説明	ホールドオフ時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:HOLDoff {<NRf>   ?}	
パラメータ	<NRf>	ホールドオフ時間
戻り値	<NR3>	トリガホールドオフ時間を返します。
例	:TRIGger:HOLDoff 1.00E-8 トリガホールドオフ時間を 10ns に設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:LEVel</b>		
説明	レベルを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:LEVel {TTL   ECL   SETTO50   <NRf>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	<NRf>	トリガレベル値
	TTL	TTLトリガ・レベルに設定
	ECL	ECLトリガ・レベルに設定
	SETTO50	ユーザレベル(デフォルトでは 50%)に、トリガ・レベルを設定
戻り値	<NR3>	トリガ・レベルを返します。
例 1	:TRIGger:LEVel TTL TTLトリガ・レベルに設定します。	
例 2	:TRIGger:LEVel 3.30E-1 トリガ・レベルを 330mV に設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:HLEVel**

説明	ハイトリガレベルを設定します。	
注意	パルスラント・トリガの立上り/立下りに適用します。	
シンタックス	:TRIGger:HLEVel { <NRf>   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	<NRf>	ハイレベル値の設定
戻り値	<NR3>	ハイトリガレベルを返します。
例	:TRIGger:HLEVel 3.30E-1 トリガハイレベルを 330mV に設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:LLEVel**

説明	ロートリガレベルを設定します。	
注意	パルスラント・トリガの立上り/立下りに適用します。	
シンタックス	:TRIGger:LLEVel { <NRf>   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	<NRf>	ローレベル値の設定
戻り値	<NR3>	ロートリガレベルを返します。
例	:TRIGger:LLEVel -3.30E-3 ロートリガレベルを-330mV に設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:EDGE:SLOP**

説明	トリガ・スロープを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:EDGE:SLOP {RISe   FALL   EITHer   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	RISe	立上りスロープ設定
	FALL	立下りスロープ設定
	EITHer	立上り/下りスロープ設定
戻り値	トリガスロープを返します。	
例	:TRIGger:EDGE:SLOP FALL 立下りスロープを設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:DElay:SLOP</b>		
説明	遅延トリガのトリガスロープを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DElay:SLOP {RISe   FALL   EITHer   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	RISe	立上りスロープ設定
	FALL	立下りスロープ設定
	EITHer	立上り/下りスロープを設定します。
戻り値	トリガスロープを返します。	
例	:TRIGger:DElay:SLOP FALL 立下りスロープを設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:DElay:TYPE</b>		
説明	遅延トリガタイプを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DElay:TYPE {TIME   EVENT   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	TIME	遅延トリガタイプを時間に設定
	EVENT	遅延トリガタイプをイベントに設定
戻り値	遅延トリガタイプを返します。	
例	:TRIGger:DElay:TYPE TIME 遅延トリガタイプを時間に設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:DElay:TIME</b>		
説明	遅延時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DElay:TIME {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:DElay:TYPE	
パラメータ	<NRf>	遅延時間(1.00E-8~1.00E+1)
戻り値	<NR3>	遅延時間を返します。
例	:TRIGger:DElay:TIME 1.00E-6 遅延時間を 1 $\mu$ S に設定します。	

**:TRIGger:DElay:EVENT**

Set →

→ Query

説明	遅延トリガのイベントの数を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DElay:EVENT {<NR1>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:DElay:TYPE	
パラメータ	<NR1>	1~65535 イベント返
戻り値	<NR1>	イベントの数を返します。
例	:TRIGger:DElay:EVENT 2 イベントの数を 2 に設定します。	

**:TRIGger:DElay:LEVel**

Set →

→ Query

説明	遅延トリガレベルを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DElay:LEVel {<NRf>   ?}	
パラメータ	<NRf>	遅延トリガレベル
戻り値	<NR3>	遅延トリガレベルを返します。
例	:TRIGger:DElay:LEVel 5.00E-3 遅延トリガレベルを 5mV/mA に設定します。	

**:TRIGger:PULSEWidth:POLarity**

Set →

→ Query

説明	パルス幅トリガの極性を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:PULSEWidth:POLarity {POSitive   NEGative   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	POSitive	正極性
	NEGative	負極性
戻り値	パルス幅の極性を返します。	
例	:TRIGger:PULSEWidth:POLarity POSitive パルス幅トリガを正極性に設定します。	

**:TRIGger:RUNT:POLarity** (Set) →  
→ (Query)

説明	パルスラント・トリガの極性を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RUNT:POLarity { POSitive   NEGative   EITher   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	POSitive	正極性
	NEGative	負極性
	EITher	正または負の極性
戻り値	パルス・ラント・トリガの極性を返します。	
例	:TRIGger:RUNT:POLarity POSitive パルスラント・トリガを正極性に設定します。	

**:TRIGger:RUNT:WHEn** (Set) →  
→ (Query)

説明	パルスラント・トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RUNT:WHEn { THAN   LESSthan   Equal   UNEQual   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE :TRIGger:RUNT:TIME	
パラメータ	THAN	>
	LESSthan	<
	Equal	=
	UNEQual	≠
戻り値	パルス・ラント・トリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:RUNT:WHEn UNEQual パルスラント・トリガ条件を等しくない(≠)に設定します。	

**:TRIGger:RUNT:TIME** (Set) →  
→ (Query)

説明	パルスラント・トリガ時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RUNT:TIME { <NRf>   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE :TRIGger:RUNT:WHEn	
パラメータ	<NRf>	パルスラント時間(4nS~10S)
戻り値	<NR3>	パルスラント時間を秒単位で返します。

例 :TRIGger:RUNT:TIME 4.00E-5  
パルスラント時間を 40.0uS に設定します。

Set →

:TRIGger:RISEFall:SLOP

→ Query

説明	立上り&立下りスロープを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RISEFall:SLOP {RISe   FALL   EITHER   ?}	
パラメータ	RISe	立上りスロープ
	FALL	立下りスロープ
	EITHER	立上りまたは立下りスロープ
戻り値	立上り/下りのスロープを返します。	
例	:TRIGger:RISEFall:SLOP RISe 立上りまたは立下りスロープに設定します。	

Set →

:TRIGger:RISEFall:WHEn

→ Query

説明	立上り/立下りトリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RISEFall:WHEn { THAN   LESSthan   Equal   UNEQual   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPe :TRIGger:RISEFall:TIME	
パラメータ	THAN	>
	LESSthan	<
	Equal	=
	UNEQual	≠
戻り値	立上り/立下りトリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:RISEFall:WHEn UNEQual トリガ条件を等しくない(≠)に設定します。	

Set →

:TRIGger:RISEFall:TIME

→ Query

説明	立上り/立下りトリガ時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RISEFall:TIME {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPe :TRIGger:RISEFall:WHEn	
パラメータ	<NRf>	立上り/立下りトリガ時間(4nS~10S)
戻り値	<NR3>	立上り/立下り時間を秒単位で返します。

例 :TRIGger:RISEFall:TiMe 4.00E-5  
トリガの立上りと立下り時間を 40.0us に設定します。

Set →

**:TRIGger:VIDeo:TYPe**

→ Query

説明	ビデオトリガタイプを設定します。			
シンタックス	:TRIGger:VIDeo:TYPe {NTSC   PAL   SECam   EDTV480P   EDTV576P   HDTV720P   HDTV1080I   HDTV1080P   ? }			
関連コマンド	:TRIGger:TYPe			
パラメータ	NTSC	NTSC	EDTV576P	EDTV:576P
	PAL	PAL	HDTV720P	HDTV:720P
	SECam	SECAM	HDTV1080I	HDTV:1080I
	EDTV480P	EDTV:480P	HDTV1080P	HDTV:1080P
戻り値	ビデオトリガタイプを返します。			
例	:TRIGger:VIDeo:TYPe NTSC ビデオトリガを NTSC に設定します。			

Set →

**:TRIGger:VIDeo:FIELd**

→ Query

説明	ビデオトリガフィールドを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:VIDeo:FIELd { FIELD1   FIELD2   ALLFields   ALLLines   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPe	
パラメータ	FIELD1	フィールド 1 トリガ
	FIELD2	フィールド 2 トリガ
	ALLFields	全フィールドでトリガ
	ALLLines	全ラインでトリガ
戻り値	ビデオトリガフィールドを返します。	
例	:TRIGger:VIDeo:FIELd ALLFields ビデオトリガフィールドを全ラインでトリガーに設定します。	

Set →  
→ Query

**:TRIGger:VIDeo:LINE**

説明	ビデオトリガラインを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:VIDeo:LINE {<NR1>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	<NR1>	ビデオトリガライン
戻り値	<NR3>	ビデオトリガラインを返します。
例	:TRIGger:VIDeo:LINE 1 ビデオトリガを 1 行目に設定します。	

Set →  
→ Query

**:TRIGger:VIDeo:POLarity**

説明	ビデオトリガ極性を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:VIDeo:POLarity { POSitive   NEGative   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメータ	POSitive	正極性
	NEGative	負極性
戻り値	ビデオトリガの極性を返します。	
例	:TRIGger:VIDeo:POLarity POSitive ビデオトリガを正極性に設定します。	

Set →  
→ Query

**:TRIGger:PULSe:WHEn**

説明	パルス幅トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:PULSe:WHEn { THAN   LESSthan   Equal   UNEQual   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE :TRIGger:PULSe:TIME	
パラメータ	THAN	>
	LESSthan	<
	Equal	=
	UNEQual	≠
戻り値	パルス幅トリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:PULSe:WHEn UNEQual パルス幅トリガ条件を等しくない(≠)に設定します。	



(Set) →  
→ (Query)

**:TRIGger:PULSe:TIME**

説明	パルス幅時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:PULSe:TIME {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE :TRIGger:PULSe:WHEN	
パラメータ	<NRf>	パルス幅時間(4ns~10s)
戻り値	<NR3>	パルス幅時間を秒単位で返します。
例	:TRIGger:PULSe:TIME 4.00E-5 トリガーパルス幅を 40.0uS に設定します。	

(Set) →  
→ (Query)

**:TRIGger:TIMEOut:WHEN**

説明	タイムアウトトリガの条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:TIMEOut:WHEN {HIGH LOW EITHer ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TIMEOut:TIMER	
パラメータ	HIGH LOW EITHer	ハイに設定 ローに設定 ハイおよびローに設定
戻り値	タイムアウトトリガの条件を返します。	
例	:TRIGger:TIMEOut:WHEN LOW タイムアウト条件を Low に設定します。	

(Set) →  
→ (Query)

**:TRIGger:TIMEOut:TIMER**

説明	タイムアウトトリガの時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:TIMEOut:TIMER {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TIMEOut:WHEN	
パラメータ	<NRf>	タイムアウト時間 (4nS ~ 10S).
戻り値	タイムアウト時間を秒で返します。	
例	:TRIGger:TIMEOut:TIMER? 8.960e-05	

Set →

→ Query

**:TRIGger:ALTerminate**

説明	オルタネートトリガを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:ALTerminate {OFF   ON  ?}	
パラメータ	OFF	オルタネートトリガをオフ
	ON	オルタネートトリガをオン
戻り値	オルタネートトリガ状態(ON、OFF)を返します。	
例	:TRIGger:ALTerminate ON オルタネートトリガをオンに設定します。	

**:TRIGger:STATe**

→ Query

説明	トリガの状態を返答します。	
シンタックス	:TRIGger:STATe?	
戻り値	*ARMED	プリトリガ情報を取得していることを示します。
	*AUTO	自動モードになっていてもトリガーが存在しない場合にデータを取得することを示します。
	*READY	すべてのプリトリガ情報を取得し、トリガを受け入れる準備ができていることを示します。
	*SAVE	セーブモードになっており、データを取得していないことを示します。
	*TRIGGER	トリガとポストトリガ情報を取得していることを示します。
例	:TRIGger:STATe? AUTO トリガーの返答はオートモードです。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPE</b>		
説明	外部プローブタイプを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPE { VOLTage   CURRent   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATio	
パラメータ	VOLTage	電圧
	CURRent	電流
戻り値	プローブのタイプを返します。	
例	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPE? CURRENT 外部プローブタイプの返答は電流です。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATio</b>		
説明	外部プローブ減衰率を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATio {<NRf>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPE	
パラメータ	<NRf>	外部プローブ減衰率
戻り値	<NR3>	プローブ減衰率を返します。
例	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATio? 5.000000e+01 外部プローブの減衰率の返答は 50:1 です。	

		→ Query
<b>:TRIGger:BUS:TYPE</b>		
説明	現在のバスの種類を返します	
シンタックス	:TRIGger:BUS:TYPE?	
戻り値	12C	I <sup>2</sup> C モード
	SPI	SPI モード
	UART	UART モード
	CAN	CAN モード (CAN LIN App が必要です。)
	LIN	LIN モード (CAN LIN App が必要です。)
例	:TRIGger:BUS:TYPE? UART バスの種類の返答は UART です。	

**:TRIGger:BUS:THReshold:CH<x>**

Set →

→ Query

説明	各チャンネルのしきい値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:THReshold:CH<X> {<NR3>   ?}	
パラメータ	<X>	CH1 ~ CH4
	<NR3>	しきい値
戻り値	<NR3>	しきい値を返します。
例	:TRIGger:BUS:THReshold:CH1 1 ch1 のしきい値を 1V に設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition**

説明	I <sup>2</sup> C トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition {START   STOP   REPEATstart   ACKMISS   ADDRess   DATA   ADDRANDDATA   ? }	
パラメータ	START	I <sup>2</sup> C トリガ条件としてスタートを設定します。
	STOP	I <sup>2</sup> C トリガ条件として停止を設定します。
	REPEATstart	I <sup>2</sup> C トリガ条件として、スタートの繰り返しを設定します。
	ACKMISS	I <sup>2</sup> C トリガ条件としてミッシング Acknowledgement を設定します。
	ADDRess	I <sup>2</sup> C トリガ条件としてアドレスを設定します。
	DATA	I <sup>2</sup> C トリガ条件にデータ設定
	ADDRANDDATA	I <sup>2</sup> C トリガ条件にアドレスおよびデータ設定。
戻り値	I <sup>2</sup> C バス・トリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition ADDRess I2C トリガ条件としてアドレスを設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE</b>		
説明	I <sup>2</sup> C アドレッシング・モード(7 または 10 ビット)を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE {ADDR7   ADDR10   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	ADDR7	7 ビット・アドレッシング
	ADDR10	10 ビット・アドレッシング
戻り値	0	7 ビット・アドレッシング
	1	10 ビット・アドレッシング
例	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE? 0 アドレッシングモードは、7 ビットに現在のセットです。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPE</b>		
説明	I <sup>2</sup> C バスアドレスの種類を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPE {GENeralcall   STARtbyte   HSmode   EEPROM   CBUS   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	GENeralcall	ゼネラルコールアドレス設定 (0000000 0)
	STARtbyte	先頭バイトのアドレス設定(0000 0001)
	HSmode	高速モードアドレス設定 (0000 の 1xx x)
	EEPROM	EEPROM アドレス設定(1010 XXX x)
	CBUS	CBUS アドレス設定(0000 001 x)
戻り値	アドレスの型を返します	
例	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPE? CBUS I <sup>2</sup> C バスアドレスの種類は、現在 CBUS です。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue</b>		
説明	I <sup>2</sup> C バスは、アドレスまたはアドレス/データでトリガするように設定されている I2C バスアドレス値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue {string   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE	
パラメータ	<string>	7/10 文字は、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	アドレス値を返します。	
例 1	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue "xxx0101" アドレスを XXX0101 に設定します。	
例 2	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue? XXX0101 I <sup>2</sup> C バスアドレスは、現在 XXX0101 です。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRectioN</b>		
説明	アドレスビットを読み込み書き込み、指定無しを設定します。	
注意	I <sup>2</sup> C トリガは、アドレスまたはアドレス/データでトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRectioN { READ   WRITE   NOCARE   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	READ WRITE NOCARE	データ方向として読み込み設定 データ方向として書き込み設定 データ方向のいずれかとして設定
戻り値	データ方向を返します。(READ、WRITE、NOCARE)	
例	:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRectioN READ READ する方向を設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIZE</b>		
説明	I <sup>2</sup> C バスのバイト単位のデータサイズを設定します。	
注意	I <sup>2</sup> C のトリガはデータまたはアドレス/データでトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIZE {<NR1>   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	<NR1>	データバイト返。(1~5)
戻り値	<NR1>	データバイト数を返します。
例	:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIZE 3 バイト数を 3 で設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:VALue</b>		
説明	I <sup>2</sup> C バスはデータまたはアドレス/データでトリガするように設定されている I <sup>2</sup> C バスのトリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:VALue {string   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIZE	
パラメータ	<sting>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	トリガデータ値を返します。	
例 1	:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIZE 1 :TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 2	:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition**

説明	UARTトリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition { RXSTArt   RXDATA   RXENDPacket   TXSTArt   TXDATA   TXENDPacket   TXPARltyerr   RXPARltyerr   ? }	
パラメータ	RXSTArt	RX のスタートビットのトリガ設定
	RXDATA	RX データにトリガ設定
	RXENDPacket	パケット条件の RX 終了のトリガ設定
	RXPARltyerr	RX のパリティエラー条件でトリガ設定
	TXSTArt	TX のスタートビット上のトリガ設定
	TXDATA	TX データにトリガ設定
	TXENDPacket	パケット条件の TX 終わりにトリガ設定
	TXPARltyerr	テキサスパリティエラー条件でトリガ設定
戻り値	トリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition TXDATA UART バスを Tx データでトリガするように設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE**

説明	UART データのバイト数を設定します。	
注意	UART のトリガーが Rx データでトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE <NR1>   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition	
パラメータ	<NR1>	バイト返。(1~10)
戻り値	<NR1>	バイト数を返します。
例	:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE 5 バイト数を 5 で設定します。	



		(Set) →
:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue		→ (Query)
説明	UART バスは Rx データでトリガするように設定されている UART バスのトリガデータ値	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue {string   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE	
パラメータ	<string>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	UART バスのトリガデータを返します。	
例 1	:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition RXDATA :TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE 1 :TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 2	:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

		(Set) →
:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE		→ (Query)
説明	UART データのバイト数を設定します。	
注意	UART のトリガは Tx データでトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE {<NR1>   ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition	
パラメータ	<NR1>	UART データバイト数(1~10)
戻り値	<NR1>	UART データバイト数を返します。
例	:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE 5 UART データバイト数を 5 で設定します。	

		Set →
<b>:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue</b>		→ Query
説明	UART バスが Tx データでトリガするように設定されているのトリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue {string   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE	
パラメータ	<string>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	トリガデータ値を返します。	
例 1	:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition TXDATA :TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE 1 :TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 2	:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

		Set →
<b>:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition</b>		→ Query
説明	SPI トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition {SS   MISO   MOSI   MISOMOSI   ?}	
パラメータ	SS MISO MOSI MISOMOSI	スレーブ選択条件でトリガ設定 MISO 条件でトリガ設定 MOSI 条件でトリガ設定 MISO/MOSI 条件でトリガ設定
戻り値	トリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition MISO SPI バスを MISO でトリガするように設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:SIZE**

説明	SPI データのワード数を設定します。	
注意	SPI トリガが MISO、MOSI または MISO / MOSI でトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:SIZE {<NR1>   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition	
パラメータ	<NR1>	ワード数。(1~32)
戻り値	<NR1>	ワード数を返します。
例	:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:SIZE 10 ワード数を 10 に設定します。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:MISO:VALue**

説明	SPI バスは、MISO または MISO / MOSI でトリガするように設定されているトリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:MISO:VALue {string   ?}	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:SIZE	
パラメータ	<sting>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	トリガデータ値を返します。	
例 1	:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition MISO :TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:SIZE 2 :TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:MISO:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 22	:TRIGger:BUSB1:SPI:DATa:MISO:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue**

**説明** SPIバスが MOSI または MISO/OSI でトリガするように設定されているトリガデータ値を設定します。

**シンタックス** :TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue {string | ? }

**関連コマンド** :TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE

**パラメータ** <string> 文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。  
 x = 無視  
 1 = 2 進数の 1  
 0 = 2 進数の 0

**戻り値** トリガデータ値を返します。

**例 1** :TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition MOSI  
 :TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE 2  
 :TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue "1x1x0101"  
 トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します

**例 2** :TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue?  
 1X1X0101  
 トリガデータ値は"1x1x0101"です

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition**

**説明** CAN バストリガの設定をします。

**シンタックス** :TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition {SOF|FRAMEtype|Identifier|DATA|IDANDDATA|EOF|ACKMISS|STUFFERR|?}

<b>パラメータ/</b>	SOF	フレーム開始にトリガをかけます。
<b>戻り値</b>	FRAMEtype	フレーム形式にトリガをかけます。
	Identifier	ID にトリガをかけます。
	DATA	データ部にトリガをかけます。
	IDANDDATA	ID とデータ部にトリガをかけます。
	EOF	フレーム終了にトリガをかけます。
	ACKMISS	ACK 欠落にトリガをかけます。

	STUFFERR	ビットスタッフィングエラーにトリガをかけます。
例 1	:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition SOF フレーム開始にトリガをかけます。	
例 2	:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition? >SOF	

			Set →
			← Query
<b>:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMeType</b>			
説明	フレーム形式のトリガを設定します。		
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMeType {DATA REMOte ERRor OVERLoad ?}		
パラメータ/ 戻り値	DATA	データフレームに設定します。	
	REMOte	リモートフレームに設定します。	
	ERRor	エラーフレームに設定します。	
	OVERLoad	オーバーロードに設定します。	
例	:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMeType DATA データフレームに設定します。		

			Set →
			← Query
<b>:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE</b>			
説明	ID にトリガをかける場合の ID 形式を選択します。		
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE {STANDard EXTended ?}		
パラメータ/ 戻り値	STANDard	標準 ID を使用します。	
	EXTended	拡張 ID を使用します。	
例	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE? >STANDARD 標準 ID にトリガをかけます。		

			Set →
			← Query
<b>:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue</b>			
説明	ID にトリガをかける場合の ID を指定します。		
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue {<string> ?}		
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE		
パラメータ/ 戻り値	<string>	設定値は文字列の 2 進数で設定します。 x = 無視, 1, 0	

```
例      :TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition ID
        :TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE
        STANDARD
        :TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue
        "01100X1X01X"
        :TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue?
        >01100X1X01X
```

Set →

**:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection**

→ Query

説明	ID の読書きの方向を指定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection {READ WRITE NOCARE ?}	
パラメータ/ 戻り値	READ	読込みを指定します。
	WRITE	書込みを指定します。
	NOCARE	両方向を指定します。
例 1	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection? >WRITE	
例 2	:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection READ :TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection? > READ 方向は読み取りです。	

Set →

**:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier**

→ Query

説明	データ値をトリガに指定する場合の条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier {LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOREEQUAL ?}	
パラメータ/ 戻り値	LESSthan	データ値が設定未満の場合
	THAN	データ値が設定より大きい場合
	EQUAL	データ値が設定と同じ場合
	UNEQUAL	データ値が設定と異なる場合
	LESSEQUAL	データ値が設定以下の場合
	MOREEQUAL	データ値が設定以上の場合

```
例      :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier?
        >EQUAL
        :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier THAN
        :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier?
        >THAN
```

Set →

### :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE

→ Query

説明 データ値でトリガをかける場合のデータ長を設定します。

シンタックス :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE <NR1>|?}

パラメータ/ <NR1> 1~8 (bytes)

戻り値

```
例      :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE?
        >1
        1バイトが設定されています。
        :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE 2
        :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE?
        >2
        2バイトが設定されています。
```

Set →

### :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue

→ Query

説明 データ値でトリガをかける場合の値を設定します。

関連コマンド :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE

シンタックス :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue {<string>|?}

パラメータ/ <string> 設定値は文字列の 2 進数で設定します。  
戻り値 x = 無視, 1, 0

```
例      :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE 1
        :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue "01010X1X"
        :TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue?
        >01010X1X
```

Set →

### :TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition

→ Query

説明 LIN のトリガ条件を設定します。

シンタックス :TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition  
{ {SYNCFIELD|IDENTIFIER|DATA|IDANDDATA|WAKEUP|SLEEP|ERROR|?}

パラメータ/ 戻り値	SYNCField	SYNC にトリガをかけます。
	IDentifier	ID にトリガをかけます。
	DATA	データ部にトリガをかけます。
	IDANDDATA	ID とデータ部の組合せにトリガをかけます。
	WAKEup	起動フレームにトリガをかけます。
	SLEEP	スリープフレームにトリガをかけます。
	ERRor	エラーにトリガをかけます。

例 :TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition?  
>IDANDDATA  
トリガは ID とデータ部にかけます。  
:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition DATA  
:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition?  
>DATA  
トリガはデータ部にかけています。

Set →

### :TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier

← Query

説明 データ部をトリガにかける場合のデータの条件を設定します。

シンタックス :TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier  
{LESSthan|THAN|EQUAL|UNEQUAL|LESSEQUAL|MOR  
EEQUAL|?}

パラメータ/ 戻り値	LESSthan	データ値が設定未満の場合
	THAN	データ値が設定より大きい場合
	EQUAL	データ値が設定と同じ場合
	UNEQUAL	データ値が設定と異なる場合
	LESSEQUAL	データ値が設定以下の場合
	MOREEQUAL	データ値が設定以上の場合
	LESSthan	データ値が設定未満の場合

例 :TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier?  
>EQUAL  
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier THAN  
:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier?  
>THAN



Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze**

説明	データ値でトリガをかける場合のデータ長を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze {<NR1> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<NR1>	1~8 (bytes)
例	:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze? >1 1バイトが設定されています。 :TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze 2 :TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze? >2 2バイトを設定しました。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:VALue**

説明	データ値でトリガをかける場合の値を設定します。	
関連コマンド	:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:VALue {<string> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<string>	設定値は文字列の2進数で設定します。 x = 無視, 1, 0
例	:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIze 1 :TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:VALue "01010X1X" :TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:VALue? >01010X1X トリガ条件は 01010X1X のデータです。	

Set →

→ Query

**:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE**

説明	選択したエラーにトリガをかけます。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE {SYNC PARItY CHecksum ?}	
パラメータ/ 戻り値	SYNC	SYNC エラーにトリガをかけます。
	PARItY	パリティエラーにトリガをかけます。
	CHecksum	チェックサムエラーにトリガをかけます。

例 :TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE?  
 >SYNC  
 トリガ条件は SYNC エラーです。  
 :TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE CHECKSUM  
 :TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE?  
 >CHECKSUM  
 トリガ条件はチェックサムエラーです。

Set →

**:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue**

→ Query

説明	ID でトリガをかける場合の値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue {<string> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<string>	設定値は文字列の 2 進数で設定します。 x = 無視, 1, 0
例	:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition ID :TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue "00X1X01X" :TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue? >01100X1X01X トリガ条件は 01010X1X の ID です。	

## システムコマンド

:SYSTem:LOCK .....	137
:SYSTem:ERRor .....	137
:USBDelay .....	137

### :SYSTem:LOCK

Set →

→ Query

説明	パネルロックをオンまたはオフを設定します。
シンタックス	:SYSTem:LOCK {OFF   ON   ?}
パラメータ	OFF システムロックをオフ設定 ON システムロックをオン設定
戻り値	パネルロックの状態を返します。(ON、OFF)
例	:SYSTem:LOCK ON パネルロックをオンにします。

### :SYSTem:ERRor

Set →

→ Query

説明	エラー・キューの応答をします。 詳細は付録を参照してください
シンタックス	:SYSTem:ERRor?
戻り値	エラー・キューの最後のメッセージを返します。
例	:SYSTem:ERRor? +0, "No error." 0, "エラー無し"です。

### :USBDelay

Set →

→ Query

説明	低速の CPU を用いた Windows10 の PC を利用した場合に、連続データ転送中のデータ欠落を軽減する遅延を設定します。
----	---

---

シンタックス	:USBDelay {OFF ON} :USBDelay?
パラメータ	<ON> 遅延を有効にします。 <OFF> 遅延を無効にします。
例	:USBDelay ON 遅延をオンします。
注意	Windows10 の PC の USB で CPU のパワーが不足する場合は連続データ転送でデータ欠落が発生することがあります。本コマンドで遅延を有効にすると症状が軽減されることが確認されていますが、大容量のデータ転送を行う場合は、高速の CPU を使用してください。

## Save/Recall コマンド

:RECALL:SETUp .....	139
:RECALL:WAVEform .....	140
:SAVE:IMAGe .....	140
:SAVE:IMAGe:FILEFormat .....	141
:SAVE:IMAGe:INKSaver .....	141
:SAVE:SETUp .....	141
:SAVE:WAVEform .....	142
:SAVE:WAVEform:FILEFormat .....	142

### :RECALL:SETUp



説明	内部メモリまたは USB メモリーからセットアップ設定のリコールをします。	
シンタックス	:RECALL:SETUp {S1~S20   <file path>("Disk:/xxx.SET", "USB:/xxx.SET")}	
パラメータ	S1~S20 <file path>	リコールセット(1~20) DSO の内部ファイルシステムから、または USB メモリーからファイルのリコールをします。
例1	:RECALL:SETUp S1 メモリからセットアップ・設定 S1 をリコールします。	
例2	:RECALL:SETUp "Disk:/DS0001.SET" 内蔵ディスクから DS0001 を設定する。	

**:RECALL:WAVEform**

Set →

説明	REF1～4 に WAVE1～wave20 またはファイルから波形のリコールをします。	
注意	* LSF のファイルは、このコマンドのみ使用して呼び出すことができます。	
シンタックス	:RECALL:WAVEform{W<n>   <file path> ("Disk:/xxx.LSF", "USB:/xxx.LSF")}, REF<X>	
パラメータ	n xxx.LSF xxx.csv <X>	1～20 (Wave1～wave20) ファイルパスのファイル名。 1,2,3,4 (REF1, REF2, REF3, REF4)
例	:RECALL:WAVEform W1, REF1 WAVE1 に記憶された REF1 波形をリコールします。	

**:SAVE:IMAGe**

Set →

説明	指定されたファイル名で画面イメージの保存をします。	
シンタックス	:SAVE:IMAGe {<file path> ("Disk:/xxx.PNG", "USB:/xxx.BMP")}	
関連コマンド	:SAVE:IMAGe:FILEFormat, :SAVE:IMAGe:INKSaver	
パラメータ	xxx.PNG or xxx.BMP	ファイル名 (8 文字以下)
例1	:SAVE:IMAGe "Disk:/pic1.PNG" スコープのルートディレクトリ(ディスク:/)に pic1.png という画面イメージを保存します。	
例2	:SAVE:IMAGe "USB:/pic1.BMP" USB メモリーのルートディレクトリに pic1.bmp という画面イメージを保存します。	

(Set) →  
→ (Query)

**:SAVe:IMAGe:FILEFormat**

---

説明	画像のファイル形式を設定します。	
シンタックス	:SAVe:IMAGe:FILEFormat {PNG   BMP   ?}	
関連コマンド	:SAVe:IMAGe,:SAVe:IMAGe:INKSaver	
パラメータ	PNG	PNG にファイルフォーマットを設定
	BMP	BMP にファイルフォーマットを設定
戻り値	ファイル形式 (PNG、BMP) を返します。	
例	:SAVe:IMAGe:FILEFormat PNG PNG へのイメージファイル形式を設定します。	

(Set) →  
→ (Query)

**:SAVe:IMAGe:INKSaver**

---

説明	インクセーバーを設定します。	
シンタックス	:SAVe:IMAGe:INKSaver {OFF   ON   ?}	
関連コマンド	:SAVe:IMAGe,:SAVe:IMAGe:FILEFormat	
パラメータ	OFF	インクセーバーをオフに設定
	ON	インクセーバーをオンに設定
戻り値	インクセーバーの状態を返答します。(ON、OFF)	
例	:SAVe:IMAGe:INKSaver ON インクセーバーをオンにします。	

(Set) →

**:SAVe:SETUp**

---

説明	内部メモリ (SET1 ~ Set20) または指定されたファイルパスに現在の設定の保存します。	
シンタックス	:SAVe:SETUp {<file path> ("Disk:/xxx.SET", "USB:/xxx.SET)   S1 ~ S20}	
パラメータ	S1 ~ S20	1 ~ 20 に設定を保存
	File path	指定されたファイルパスに保存します。
例1	:SAVe:SETUp S1 内蔵メモリー内のセット 1 に現在の設定を保存します。	

- 例2 :SAVe:SETUp "Disk:/DS0001.SET"  
USB メモリーに DS0001.SET の設定で保存します。

**:SAVe:WAVEform**

Set →

説明	内部メモリまたはファイルパスに波形を保存します。
シンタックス	:SAVe:WAVEform {CH1~REF4, REF<X>}   {CH1~REF4, W1~W20}   {CH1~ALL, file path}
パラメータ	CH1~EF4, CH1~CH4, Math, REF1~4 <X> 1,2,3,4 (REF1, REF2, REF3, REF4) W1~W20 Wave1~Wave20 ALL 画面上に表示されている全波 File path 指定したファイルパスのディスクまたは USB メモリーに波形を保存
例1	:SAVe:WAVEform CH1, REF2 REF2 にチャンネル 1 の波形を保存します。
例2	:SAVe:WAVEform ALL, "Disk:/ALL001" "ALL001"という名前のフォルダを作成し、LSF の形式で "ALL001"ディレクトリに表示されているすべての波形を保存します。
例3	:SAVe:WAVEform ALL, "Disk:/ALL002" すべてのチャンネルが CSV 形式で内蔵ディスクのルートディレクトリに波形保存します。
例4	:SAVe:WAVEform CH2, "Disk:/DS0003.LSF" LSF の形式で内蔵ディスクのルートディレクトリにチャンネル 2 の波形を保存します。
注意:	LSF のファイル形式はリモートコマンドを使用して GDS-1000B で呼び出すことができます。

Set →

**:SAVe:WAVEform:FILEFormat**

→ Query

説明	波形の保存ファイル形式の設定をします。
シンタックス	:SAVe:WAVEform:FILEFormat {LSF   DCSV   FCSV   ?}
パラメータ	LSF GDS-1000B の内部ファイル形式、(x.LSF) DCSV 詳細 CSV のファイル形式(x.CSV) FCSV 高速 CSV のファイル形式 (x.CSV)



戻り値	ファイル形式を返します。
例	:SAVe:WAVEform:FILEFormat LSF LSF にファイル形式を設定します。

## Ethernet コマンド

:ETHERnet:DHCP ..... 143

:ETHERnet:DHCP Set →  
→ Query

説明	DHCP 設定を設定します。	
シンタックス	:ETHERnet:DHCP { OFF   ON   ? }	
パラメータ	ON	DHCP をオン
	OFF	DHCP をオフ
例	:ETHERnet:DHCP ON DHCP をオンにします。	

## バス・デコード・コマンド

---

:BUS1 .....	146
:BUS1:STATE .....	146
:BUS1:TYPe .....	146
:BUS1:INPut .....	146
:BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude .....	147
:BUS1:I2C:SCLK:SOURce .....	147
:BUS1:I2C:SDA:SOURce .....	147
:BUS1:UART:BITRate .....	148
:BUS1:UART:DATABits .....	148
:BUS1:UART:PARItY .....	149
:BUS1:UART:PACKEt .....	149
:BUS1:UART:EOFPacket.....	149
:BUS1:UART:TX:SOURce.....	149
:BUS1:UART:RX:SOURce .....	150
:BUS1:SPI:SCLK:POLARity .....	150
:BUS1:SPI:SS:POLARity .....	150
:BUS1:SPI:WORDSize .....	151
:BUS1:SPI:BITORder .....	151
:BUS1:SPI:SCLK:SOURce .....	151
:BUS1:SPI:SS:SOURce .....	152
:BUS1:SPI:MOSI:SOURce .....	152
:BUS1:SPI:MISO:SOURce .....	152
:BUS1:DISPlay:FORMAt.....	153
:LISTer:DATA .....	153
:BUS1:CAN:SOURce.....	153
:BUS1:CAN:PROBe.....	154
:BUS1:CAN:SAMPLEpoint .....	154
:BUS1:CAN:BITRate.....	154
:BUS1:LIN:BITRate.....	155

---

:BUS1:LIN:IDFORmat .....	155
:BUS1:LIN:POLARity.....	155
:BUS1:LIN:SAMPLEpoint .....	156
:BUS1:LIN:SOURce .....	156
:BUS1:LIN:STANDard .....	156

---

**:BUS1**

→ Query

説明	サポートされているバスのタイプを返答します。
シンタックス	:BUS1?
戻り値	サポートされているバスのタイプを返します。
例	BUS1? I2C,SPI,UART,CAN,LIN

Set →

**:BUS1:STATE**

→ Query

説明	バスの状態を設定します。
シンタックス	:BUS1:STATE { OFF   ON   ? }
関連コマンド	:BUS1:TYPE
パラメータ/ 戻り値	OFF      バスをオフ ON        バスをオン
例	:BUS1:STATE ON バスをオンにします。

Set →

**:BUS1:TYPE**

→ Query

説明	バスのタイプを設定します。
シンタックス	:BUS1:TYPE { UART   I2C   SPI   CAN   LIN   ? }
関連コマンド	:BUS1:STATE
パラメータ/ 戻り値	UART      UART モードへのバスを設定 I2C        I <sup>2</sup> C モードへのバスを設定 SPI        SPI モードへのバスを設定 CAN        CAN にバスを設定 LIN        LIN にバスを設定
例	:BUS1:TYPE SPI SPI モードへのバスを設定します。

Set →

**:BUS1:INPut**

→ Query

説明	入力ポートを指定します。
シンタックス	:BUS1:INPut { ANAlog   ? }

パラメータ/ 戻り値	ANALog	バス入力をアナログチャンネルにします。
---------------	--------	---------------------

```
:BUS1:INPut ANALog
:BUS1:CAN:SOURce CH1
バス入力をアナログ入力にします。
```

注意 現在のバージョンでは ANALog 固定となります。

Set →

**:BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude**

→ Query

説明 I<sup>2</sup>C アドレスにリードライトビットを設定します。

シンタックス :BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude { OFF | ON | ? }

関連コマンド :BUS1:STATE

パラメータ	OFF	R/W は含まれない。
	ON	R/W は含む。

戻り値	0	R/W は含まれていません。
	1	R/W は含まれています。

例 :BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude ON  
I<sup>2</sup>C アドレスの R/W ビットが含まれています。

Set →

**:BUS1:I2C:SCLK:SOURce**

→ Query

説明 I<sup>2</sup>C SCLK ソースに使用するチャンネルを設定します。

シンタックス :BUS1:I2C:SCLK:SOURce { CH1 | CH2 | CH3 | CH4 | ? }

パラメータ/ 戻り値	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。

例 :BUS1:I2C:SCLK:SOURce CH1  
SCLK ソースとして CH1 を設定します。

Set →

**:BUS1:I2C:SDA:SOURce**

→ Query

説明 I<sup>2</sup>C SDA ソースに使用するチャンネルを設定します。

シンタックス :BUS1:I2C:SDA:SOURce { CH1 | CH2 | CH3 | CH4 | ? }

パラメータ/ 戻り値	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。

例 CH4 CH4 を設定します。  
 :BUS1:I2C:SDA:SOURce CH2  
 SDA のソースとして CH2 を設定します。

Set →

**:BUS1:UART:BITRate**

→ Query

説明 UART のビットレートを設定します。

シンタックス :BUS1:UART:BITRate {<NR1> | ? }

パラメータ/ <NR1> UART のビットレート(0~31)

戻り値	<NR1	Rate (bps)	<NR1>	Rate (bps)
	>			
	0	50	16	15200
	1	75	17	19200
	2	110	18	28800
	3	134	19	31250
	4	150	20	38400
	5	300	21	56000
	6	600	22	57600
	7	1200	23	76800
	8	1800	24	115200
	9	2000	25	128000
	10	2400	26	230400
	11	3600	27	460800
	12	4800	28	921600
	13	7200	29	1382400
	14	9600	30	1843200
	15	14400	31	2764800

例 :BUS1:UART:BITRate 10  
 2400 にビットレートを設定します。

Set →

**:BUS1:UART:DATABits**

→ Query

説明 UART 解析のビット長を設定します。

シンタックス :BUS1:UART:DATABits { 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | ? }

パラメータ/	5	データ長を 5 ビットにします。
戻り値	6	データ長を 6 ビットにします。
	7	データ長を 7 ビットにします。
	8	データ長を 8 ビットにします。

例 :BUS1:UART:DATABits 7  
データ長を7ビットにします。

Set →

**:BUS1:UART:PARItY**

→ Query

説明 UART バスパリティを設定します。

シンタックス :BUS1:UART:PARItY { <NR1> | ? }

パラメータ/ 戻り値	<NR1>	0: パリティ無し 1: 奇数パリティ 2: 偶数パリティ
---------------	-------	-------------------------------------

例 :BUS1:UART:PARItY 1  
奇数のパリティを設定します。

Set →

**:BUS1:UART:PACKEt**

→ Query

説明 UART パケットを設定します。

シンタックス :BUS1:UART:PACKEt { <NR1> | ? }

パラメータ/ 戻り値	<NR1>	0: オフ 1: オン
---------------	-------	----------------

例 :BUS1:UART:PACKEt 1  
UART パケットの設定

Set →

**:BUS1:UART:EOFPACket**

→ Query

説明 UART パケットの EOF 文字を設定します。

シンタックス :BUS1:UART:EOFPACket <NR1>

パラメータ/ 戻り値	<NR1>	0: NULL 1: LF (改行) 2: CR (キャリッジリターン) 3: SP (スペース文字) 4: FF
---------------	-------	---

例 :BUS1:UART:EOFPACket 2  
EOF に CR のキャラクタを設定します。

Set →

**:BUS1:UART:TX:SOURce**

→ Query

説明 UART の Tx ソースに使用するチャンネルを設定します。

シンタックス	:BUS1:UART:TX:SOURce { OFF   CH1   CH2   CH3   CH4   ? }	
パラメータ/ 戻り値	OFF	オフ、Tx ソース無し
	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。
例	:BUS1:UART:TX:SOURce CH1 Tx のソースとして CH1 を設定します。	

Set →

### :BUS1:UART:RX:SOURce

→ Query

説明	UART Rx のソースに使用するチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:UART:RX:SOURce { OFF   CH1   CH2   CH3   CH4   ? }	
パラメータ/ 戻り値	OFF	オフ、Rx ソース無し
	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。
例	:BUS1:UART:RX:SOURce CH1 Rx のソースとして CH1 を設定します。	

Set →

### :BUS1:SPI:SCLK:POLARity

→ Query

説明	SPI バスの SCLK ライン極性を設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:SCLK:POLARity { FALL   RISE   ? }	
パラメータ/ 戻り値	FALL	極性を立下りエッジに設定
	RISE	極性を立上りエッジに設定
例	:BUS1:SPI:SCLK:POLARity FALL 立下りエッジの極性を設定します。	

Set →

### :BUS1:SPI:SS:POLARity

→ Query

説明	SPI バスの SS ライン極性を設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:SS:POLARity { LOW   HIGH   ? }	
パラメータ/ 戻り値	LOW	極性をアクティブ・ローに設定



戻り値	HIGH	極性をアクティブ・ハイに設定
例	:BUS1:SPI:SS:POLARity LOW アクティブ・ローに SS ラインを設定します。	

Set →

### :BUS1:SPI:WORDSize

→ Query

説明	SPI バスのワードあたりのビット数を設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:WORDSize {<NR1>   ? }	
パラメータ/	<NR1>	ワードあたりビット数(4~32)
戻り値		
例	:BUS1:SPI:WORDSize 4 ワードサイズあたり 4 ビットに設定します。	

Set →

### :BUS1:SPI:BITORder

→ Query

説明	SPI バスのビット順を設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:BITORder {<NR1>   ? }	
パラメータ/	<NR1>	0: 最初のビットは MSB
戻り値		1: 最初のビットは LSB
例	:BUS1:SPI:BITORder? 0 ビット順序は最初が MSB ビットです。	

Set →

### :BUS1:SPI:SCLK:SOURce

→ Query

説明	SPI SCLK ソースに使用しているチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:SCLK:SOURce { OFF   CH1   CH2   CH3   CH4   ? }	
パラメータ/	CH1	CH1 を設定します。
戻り値	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。
	OFF	設定しません。
例	:BUS1:SPI:SCLK:SOURce CH1 SPI の SCLK ソースとして CH1 を設定します。	

Set →

→ Query

**:BUS1:SPI:SS:SOURce**

説明	SPI SS ソースに使用しているチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:SS:SOURce { OFF   CH1   CH2   CH3   CH4   ? }	
パラメータ/ 戻り値	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。
例	:BUS1:SPI:SS:SOURce CH2 SPI の SS ソースとして CH2 を設定します。	

Set →

→ Query

**:BUS1:SPI:MOSI:SOURce**

説明	SPI MOSI ソースに使用しているチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:MOSI:SOURce { OFF   CH1   CH2   CH3   CH4   ? }	
パラメータ/ 戻り値	OFF	MOSI のソース無し
	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。
例	:BUS1:SPI:MOSI:SOURce CH2 SPI MOSI ソースとして CH2 を設定します。	

Set →

→ Query

**:BUS1:SPI:MISO:SOURce**

説明	SPI MISO ソースに使用しているチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:MISO:SOURce { OFF   CH1   CH2   CH3   CH4   ? }	

パラメータ/ 戻り値	OFF	MISO のソース無し
	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。

例 :BUS1:SPI:MISO:SOURce CH3  
SPI の MISO ソースとして CH を設定します。

Set →

### :BUS1:DISPlay:FORMAt

→ Query

説明 バスの表示形式を 2 進数または 16 進数を設定します。

シンタックス :BUS1:DISPlay:FORMAt { BINary | HEXadecimal | ? }

パラメータ/ 戻り値	BINary	2 進数
	HEXadecimal	16 進数

例 :BUS1:DISPlay:FORMAt BINary  
2 進数に表示形式を設定します。

### :LISTer:DATA

→ Query

説明 イベントテーブルデータを CSV 形式で応答します。

シンタックス :LISTer:DATA?

戻り値 イベントテーブルの内容をカンマ区切りで応答します。1 行ごとに CR+LF が付きます。行数はイベント数により不定長ですが、最後の行はデータ無しの LF のみとなります。必ず最後の行まで受信してください。

Set →

### :BUS1:CAN:SOURce

→ Query

説明 CAN 入力のチャンネルを選択します。

シンタックス :BUS1:CAN:SOURce { CH1 | CH2 | CH3 | CH4 | ? }

パラメータ/ 戻り値	CH1	CH1 を設定します。
	CH2	CH2 を設定します。
	CH3	CH3 を設定します。
	CH4	CH4 を設定します。

例 :BUS1:CAN:SOURCE?  
>CH1  
CH1 が CAN の入力です。

Set →

→ Query

**:BUS1:CAN:PROBe**

説明	CAN の入力を選択します。	
シンタックス	:BUS1:CAN:PROBe {CANH   CANL   TX   RX   ?}	
パラメータ/ 戻り値	CANH	CAN-High
	CANL	CAN-Low
	TX	送信
	RX	受信

例 :BUS1:CAN:PROBe?  
>CANH  
:BUS1:CAN:PROBe CANL  
:BUS1:CAN:PROBe?  
>CANL

**:BUS1:CAN:SAMPLEpoint**

→ Query

説明	CAN のサンプリングポイントを応答します。
シンタックス	:BUS1:CAN:SAMPLEpoint?
Return Parameter	CAN のサンプリングポイントを応答します。

例 :BUS1:CAN:SAMPLEpoint?  
50  
サンプリングポイントは 50% です。

Set →

→ Query

**:BUS1:CAN:BITRate**

説明	CAN のビットレートを文字列で設定します。			
シンタックス	:BUS1:CAN:BITRate {RATE10K RATE20K RATE50K RATE125K RATE250K  RATE500K RATE800K RATE1M   ?}			
パラメータ/ 戻り値	RATE10K	10 kbps	RATE250K	250 kbps
	RATE20K	20 kbps	RATE500K	500 kbps
	RATE50K	50 kbps	RATE800K	800 kbps
	RATE125K	125 kbps	RATE1M	1 Mbps

例 :BUS1:CAN:BITRate?  
 >RATE250K  
 ビットレートは 250kbps です  
 :BUS1:CAN:BITRate rate10k  
 :BUS1:CAN:BITRate?  
 >RATE10K  
 ビットレートは 10kbps です。

Set →

→ Query

### :BUS1:LIN:BITRate

説明 LIN のビットレートを設定します。

シンタックス :BUS1:LIN:BITRate {<NR1> | ?}

パラメータ/ 戻り値 <NR1> 1200, 2400, 4800, 9600, 10417, 19200

例 :BUS1:LIN:BITRate 9600  
 ビットレートは 9600bps です。

Set →

→ Query

### :BUS1:LIN:IDFORmat

説明 LIN の ID のパリティ形式を選択します。

シンタックス :BUS1:LIN:IDFORmat {NOPARity|PARity|?}

パラメータ/ 戻り値 NOPARity パリティなし  
 PARity パリティ付

例 :BUS1:LIN:IDFORmat?  
 NOPARITY  
 パリティなし ID が選択されています。

Set →

→ Query

### :BUS1:LIN:POLARity

説明 LIN バスの極性を設定します。

シンタックス :BUS1:LIN:POLARity {NORMal|INVerted|?}

パラメータ/ 戻り値 NORMal 正論理を指定します。  
 INVerted 負論理を指定します。

例 :BUS1:LIN:POLARity?  
 NORMAL  
 正論理値が指定されています。

**:BUS1:LIN:SAMPLEpoint**

→ Query

説明 LIN のサンプリングポイントを応答します。

シンタックス :BUS1:LIN:SAMPLEpoint?

パラメータ/ 戻り値 LIN のサンプリングポイントを応答します。

例 :BUS1:LIN:SAMPLEpoint?

50

サンプリングポイントは 50% です。

Set →

**:BUS1:LIN:SOURce**

→ Query

説明 LIN 入力のチャンネルを選択します。

シンタックス :BUS1:LIN:SOURce { CH1 | CH2 | CH3 | CH4 | ? }

パラメータ/ 戻り値 CH1 CH1 を設定します。

CH2 CH2 を設定します。

CH3 CH3 を設定します。

CH4 CH4 を設定します。

例 :BUS1:LIN:SOURCE?

&gt;CH1

CH1 が LIN の入力です。

Set →

**:BUS1:LIN:STANDard**

→ Query

説明 対応する LIN 規格を設定します。

シンタックス :BUS1:LIN:STANDard {V1X|V2X|BOTH|?}

パラメータ/ 戻り値 V1X LIN 1.x 対応

V2X LIN 2.x 対応

BOTH 両方の規格に対応

例 :BUS1:LIN:STANDard?

&gt;BOTH

両方の規格に対応しています。

## マークコマンド

:MARK .....	157
:MARK:CREATE.....	157
:MARK:DELEte.....	157

### :MARK



説明	次または前のイベントマークへ移動します。
シンタックス	:MARK { NEXT   PREvious }
関連コマンド	:MARK:CREATE :MARK:DELEte
パラメータ	NEXT  次のマークへ移動 PREvious  前のマークへ移動
例	:MARK NEXT 次のイベントマークに移動します。

### :MARK:CREATE



説明	現在の位置に波形上にマークを作成するか、すべてのイベントにマークを作成します。
シンタックス	:MARK:CREATE { CURRent   ALL }
関連コマンド	:MARK :MARK:DELEte
パラメータ	CURRent  現在位置にマークを作成 ALL  全てのイベントにマークを作成
例	:MARK:CREATE CURRent 現在位置にマークを作成します。

### :MARK:DELEte



説明	現在のマークまたは波形上のすべてのマークを削除します。
シンタックス	:MARK:DELEte { CURRent   ALL }
関連コマンド	:MARK :MARK:CREATE
パラメータ	CURRent  現在のマークを削除 ALL  全てのマークを削除

---

例 :MARK:DELEte CURRent  
現在のマークを削除します。

## 検索コマンド

---

:SEARCH:COPIY .....	159
:SEARCH:STATE .....	160
:SEARCH:TOTAL .....	160
:SEARCH:TRIGger:TYPe .....	160
:SEARCH:TRIGger:SOURce.....	161
:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP .....	161
:SEARCH:TRIGger:LEVel .....	161
:SEARCH:TRIGger:HLEVel.....	162
:SEARCH:TRIGger:LLEVel .....	162
:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity.....	162
:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity .....	163
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP .....	163
:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn .....	163
:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME .....	164
:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn.....	164
:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME.....	165
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn .....	165
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME.....	165
:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPe.....	166
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition .....	166
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE	166
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPe.	168
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue	168
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRection ..	169
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:SIZE.....	169
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATa:VALue .....	171
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition .....	171
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATa:SIZE	172



:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue172  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE173  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue173  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition ..... 174  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE ..... 174  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALue174  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALue175  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition ..... 176  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMetype ..... 176  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE176  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue177  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection . 177  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier178  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE ..... 178  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue ... 179  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition ..... 179  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:QUALifier 180  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE ..... 180  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue ..... 181  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE ..... 181  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue 182  
 :SEARCH:FFTPeak:METHOD..... 182  
 :SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak ..... 183  
 :SEARCH:FFTPeak:SINFo..... 183

**:SEARCH:COPY**


説明	トリガ設定に検索設定をコピーするか、検索設定にトリガの設定をコピーします。
シンタックス	:SEARCH:COPY {SEARCHtotrigger TRIGgertosearch}
パラメータ	SEARCHtotrigger トリガ設定への設定検索をコピー

例 TRIGgertosearch 検索設定にトリガ設定をコピー  
:SEARCH:COPIY SEARCHtotrigger  
トリガ設定に検索の設定をコピーします。

Set →

### :SEARCH:STATE

→ Query

説明 検索機能がオンかオフを設定します。

シンタックス :SEARCH:STATE { OFF | ON | ? }

パラメータ/ 戻り値

OFF	検索機能をオフ
ON	検索機能をオン

例 :SEARCH:STATE ON  
検索機能をオンにします。

### :SEARCH:TOTAL

→ Query

説明 検索機能から発見されたイベントの合計数を返します。

シンタックス :SEARCH:TOTAL?

パラメータ <NR1> イベント数

例 :SEARCH:TOTAL?  
5  
イベント数は 5 です。

Set →

### :SEARCH:TRIGger:TYPe

→ Query

説明 検索トリガータイプを設定します。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:TYPe { EDGE | PULSEWidth | RUNT | RISEFall | FFTPeak | BUS | ? }

パラメータ/ 戻り値

EDGE	エッジトリガ
PULSEWidth	パルス幅トリガ
RUNT	ラントトリガ
RISEFall	立上りと立下りのトリガ
FFTPeak	FFT ピークトリガ
BUS	バストリガ

例 :SEARCH:TRIGger:TYPe EDGE  
エッジ検索のトリガーを設定します。

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:TRIGger:SOURce</b>		
説明	検索トリガソースを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:SOURce {CH1   CH2   CH3   CH4   ?}	
パラメータ/ 戻り値	CH1~CH4	チャンネル 1~チャンネル 4
例	:SEARCH:TRIGger:SOURce CH1 検索をトリガ・ソースを CH1 に設定します。	
		Set →
<b>:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP</b>		
		→ Query
説明	検索トリガスロープを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP { RISE   FALL   EITHER   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE	
パラメータ	RISe	立上りスロープ
	FALL	立下りスロープ
	EITHER	立上りまたは立下りスロープ
戻り値	トリガスロープを返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP FALL 検索トリガ・スロープを立下りに設定します。	
		Set →
<b>:SEARCH:TRIGger:LEVel</b>		
		→ Query
説明	検索トリガレベルを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LEVel {TTL   ECL   SETTO50   <NRf>   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE	
パラメータ	<NRf>	トリガ・レベルを設定
	TTL	TTL のトリガ・レベルを設定
	ECL	ECL のトリガ・レベルを設定
	SETTO50	ユーザレベルのトリガを設定(デフォルトは 50%)
戻り値	<NR3>	トリガを返します。
例 1	:SEARCH:TRIGger:LEVel TTL TTL のトリガ・レベルを設定します。	

例 2 :SEARCH:TRIGger:LEVel 3.30E-1  
トリガ・レベルを 330mV/mA に設定します。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:HLEVel**

→ Query

説明	ハイレベルの検索トリガを設定します。	
注意	立上り、立下り、パルスラント検索のトリガに適用しません。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:HLEVel { <NRf>   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe	
パラメータ	<NRf>	ハイレベルの設定
戻り値	<NR3>	ハイレベルの検索トリガを返します。
例 1	:SEARCH:TRIGger:HLEVel TTL ハイレベルの検索トリガを TTL に設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:HLEVel 3.30E-1 検索トリガをハイレベルの 330mV/mA に設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:LLEVel**

→ Query

説明	ローレベルの検索トリガを設定します。	
注意	立上り、立下り、パルスラント検索のトリガに適用しません。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LLEVel { <NRf>   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe	
パラメータ	<NRf>	ローレベルの設定
戻り値	<NR3>	低レベルの検索トリガを返します。
例 1	:SEARCH:TRIGger:LLEVel TTL TTL のローレベルの検索トリガを設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:LLEVel -3.30E-3 検索トリガをローレベルの 330mV/mA に設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity**

→ Query

説明	パルス幅の検索トリガ極性を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity { POSitive   NEGative   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe	

パラメータ	POSitive NEGative	正極性 負極性
戻り値	パルス幅の極性を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity POSitive パルス幅を正極性に設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity**

→ Query

説明	パルスラント検索トリガ極性を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity {POSitive   NEGative   EITher   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE	
パラメータ	POSitive NEGative EITher	正極性 負極性 正極性または負極性
戻り値	パルスラント検索のトリガ極性を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity POSitive パルスラント検索トリガを正極性に設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP**

→ Query

説明	立上り、立下りの検索トリガスロープを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP { RISE   FALL   EITher   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE	
パラメータ	RISe FALL EITher	立上りスロープ 立下りスロープ 立上りまたは立下りスロープ
戻り値	立上りまたは立下りのスロープを返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:RISEFall :SLOP RISe 立上りの検索トリガスロープを設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEN**

→ Query

説明	パルス幅の検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEN {THAN   LESSthan   Equal   UNEQual   ?}	

関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe :SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME
パラメータ	THAN > LESSthan < EQUAL = UNEQUAL ≠
戻り値	パルス幅の検索トリガ条件を返します。
例	:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn UNEQUAL パルス幅の検索トリガ条件を等しくない(≠)に設定します。

Set →

### :SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME

→ Query

説明	パルス幅検索のトリガ時間を設定します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME {<NRf>   ?}
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe :SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn
パラメータ	<NRf> パルス幅時間(4ns~10s)
戻り値	<NR3> パルス幅時間を秒単位で返します。
例	:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME 4.00E-5 パルス幅の検索トリガを 40.0us に設定します。

Set →

### :SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn

→ Query

説明	パルスラント検索トリガ条件を設定します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn {THAN   LESSthan   EQUAL   UNEQUAL   ?}
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe :SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME
パラメータ	THAN > LESSthan < EQUAL = UNEQUAL ≠
戻り値	パルスラント検索トリガ条件を返します。
例	:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn UNEQUAL パルスラント検索トリガ条件に等しくない(≠)を設定します。

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME</b>		
説明	パルスラント検索のトリガ時間を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME {<NRf>   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE :SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn	
パラメータ	<NRf>	パルスラント時間(4ns~10s)
戻り値	<NR3>	パルスラント時間を秒単位で返します。
例	:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME 4.00E-5 パルスラントの検索トリガを 40.0us に設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn</b>		
説明	立上りと立下りの検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn {THAN   LESSthan   Equal   UNEQual   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE :SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME	
パラメータ	THAN	>
	LESSthan	<
	Equal	=
	UNEQual	≠
戻り値	立上りと立下り検索トリガ条件を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn UNEQual 立上りと立下り検索トリガ条件に等しくない(≠)を設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME</b>		
説明	立上りと立下り検索のトリガ時間を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME {<NRf>   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE :SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn	
パラメータ	<NRf>	立上りと立下り時間(4ns~10s)
戻り値	<NR3>	立上りと立下り時間を秒単位で返します。

例 :SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME 4.00E-5  
立上りと立下りの検索トリガを 40.0us に設定します。

**:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPE**

→ Query

説明	現在のバスの種類の照会	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPE?	
戻り値	I2C	I2C モード
	SPI	SPI モード
	UART	UART モード
	CAN	CAN モード
	LIN	LIN モード
例	:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPE? UART	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition**

→ Query

説明	I <sup>2</sup> C 検索のトリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition {START   STOP   REPEATstart   ACKMISS   ADDRess   DATA   ADDRANDDATA   ? }	
パラメータ	START	スタートを設定
	STOP	ストップを設定
	REPEATstart	スタートの繰り返しを設定
	ACKMISS	Ack ミスを設定
	ADDRess	アドレス転送を設定
	DATA	データ転送を設定
	ADDRANDDATA	アドレス転送とデータ転送を指定
戻り値	I <sup>2</sup> C バスの検索トリガ条件を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition ADDRess I <sup>2</sup> C の検索トリガ条件にアドレス転送を設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE**

→ Query

説明	I <sup>2</sup> C 検索トリガのアドレッシング・モードを設定します。 (7 または 10 ビット)	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE {ADDR7   ADDR10   ? }	



---

関連コマンド      :SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition

---

パラメータ	ADDR7	7ビット・アドレッシング
	ADDR10	10ビット・アドレッシング
戻り値	0	7ビット・アドレッシング
	1	10ビット・アドレッシング
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE? 0 アドレッシングモードは、7ビット設定する。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPe**

→ Query



説明	I <sup>2</sup> C バスアドレスタイプと検索のトリガを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPe {GENeralcall   STARtbyte   HSmode   EEPROM   CBUS   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	GENeralcall	ゼネラルコールアドレス設定 (0000000 0)
	STARtbyte	先頭バイトのアドレス設定(0000 0001)
	HSmode	高速モードアドレス設定 (0000 の 1xx x)
	EEPROM	EEPROM アドレス設定 (1010 XXX x)
	CBUS	CBUS アドレス設定 (0000 001 x)
戻り値 r	I <sup>2</sup> C バスアドレスの型を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:TYPe? CBUS	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue**

→ Query

説明	I <sup>2</sup> C の検索トリガはアドレスまたはアドレス/データでトリガするように設定されている I <sup>2</sup> C バスアドレス値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue {string   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE	
パラメータ	<string>	7/10 文字は、二重引用符"文字列"で囲む必要があります。 x = 無視

		1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	バイナリのアドレス値を返します。	
例 1	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:MODE ADDR7 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue "xxx0101" "xxx0101"にアドレスに設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:VALue? XXX0101	
		 → → 
<b>:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRectio</b>		
説明	アドレスビットの読み込み書き込み、検索機能無視を設定します。	
注意	I <sup>2</sup> C の検索トリガはアドレスまたはアドレス/データでトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRectio { READ   WRITE   NOCARE   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	READ	データ方向を読み込み設定
	WRITE	データ方向を書き込み設定
	NOCARE	データ方向を指定無し設定
戻り値	データ方向を返します。(READ, WRITE, NOCARE).	
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:ADDRess:DIRectio READ データ方向を読み込みに設定します。	
		 → → 
<b>:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE</b>		
説明	I <sup>2</sup> C バスのバイト単位のデータサイズを設定します。	
注意	I <sup>2</sup> C の検索トリガはデータサイズでトリガするように設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE {<NR1>   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:CONDition	
パラメータ	<NR1>	データ・バイト数 (1 ~ 5).
戻り値	<NR1>	データバイト数を返します。

---

例

:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE 3  
バイト数に 3 を設定します。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:VALue**

→ Query

説明	I <sup>2</sup> C トリガはデータまたはアドレス/データでトリガするように設定されている I <sup>2</sup> C バスのトリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:VALue {string   ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE	
パラメータ	<string>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	トリガデータ値を返します。	
例 1	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:SIZE 1 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:VALue "1x1x0101" "xxx0101"にトリガデータ値に設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:I2C:DATA:VALue? 1X1X0101	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition**

→ Query

説明	UART 検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition { RXSTArt   RXDATA   RXENDPacket   TXSTArt   TXDATA   TXENDPacket   TXPARltyerr   RXPARltyerr   ? }	
パラメータ	RXSTArt	RX のスタートビットの検索トリガ設定
	RXDATA	RX データの検索トリガ設定
	RXENDPacket	パケット条件の RX エンドで検索トリガ設定
	RXPARltyerr	RX のパリティエラー条件で検索トリガ設定
	TXSTArt	TX のスタートビットで検索トリガ設定
	TXDATA	TX データの検索トリガ設定
	TXENDPacket	パケット条件の TX エンドで検索トリガ設定
	TXPARltyerr	TX パリティエラー条件で検索トリガ設定

戻り値 r 検索トリガ条件を返します。  
 例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition TXDATA  
 UART バスの検索機能は Tx データトリガに設定します。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE** → Query

説明 UART データのバイト数を設定します。  
 注意 UART の検索トリガが Rx データでトリガ設定されている場合に適用します。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE  
 {<NR1> | ?}

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition

パラメータ <NR1> バイト数 (1 ~ 10)。

戻り値 <NR1> バイト数を返します

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE 5  
 バイト数を 5 に設定します。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue** → Query

説明 UART バスは Rx データでトリガするように設定されている UART バスの検索トリガデータ値を設定します。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue  
 {string | ?}

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE

パラメータ <string> 文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。  
 x = 無視  
 1 = 2 進数の 1  
 0 = 2 進数の 0

戻り値 トリガデータ値を返します。

例 1 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition  
 RXDATA  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:SIZE 1  
 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue  
 "1x1x0101"  
 "1x1x0101"にトリガデータ値を設定します

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:RX:DATA:VALue?  
 1X1X0101

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE</b>		
説明	UART データのバイト数を設定します。	
注意	UART の検索トリガが Tx データでトリガ設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE {<NR1>   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition	
パラメータ	<NR1>	バイト数 (1 ~ 10).
戻り値	<NR1>	バイト数を返します
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE 5 バイト数を 5 に設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue</b>		
説明	UART バスが Tx データでトリガするように設定されている UART バスの検索トリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue {string   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE	
パラメータ	<string>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	トリガデータ値を返します。	
例 1	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:CONDition TXDATA :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:SIZE 1 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue "1x1x0101" "1x1x0101"にトリガデータ値を設定します	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:UART:TX:DATA:VALue ? 1X1X0101	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition**

→ Query

説明	SPI 検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition {SS   MISO   MOSI   MISOMOSI   ?}	
パラメータ	SS	スレーブの選択条件でトリガ設定
	MISO	マスターインスレーブアウト条件でトリガ設定
	MOSI	マスタアウトスレーブイン条件でトリガ設定
	MISOMOSI	マスターインスレーブアウトとマスタアウトスレーブイン条件でトリガ設定
戻り値	トリガ条件を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition MISO SPI バスを MISO でトリガ設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE**

→ Query

説明	検索機能の SPI データのワード数を設定します。	
注意	SPI の検索トリガが MISO、MOSI または MISO / MOSI でトリガ設定されている場合に適用します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE {<NR1>   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition	
パラメータ	<NR1>	ワード数 (1 ~32).
戻り値	<NR1>	ワード数を返します
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE 10 ワード数を 10 に設定します。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALue**

→ Query

説明	SPI バスは、MISO または MISO/MOSI でトリガ設定されている SPI バスのデータ値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALue {string   ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIZE	



パラメータ	<sting>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
-------	---------	--

戻り値 データ値を返します。

例 1 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition MISO  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIze 2  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALU  
e "1x1x0101"  
"1x1x0101"にトリガデータ値を設定します。

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MISO:VALU  
e?  
1X1X0101

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALUe** → Query

説明 SPI バスは MOSI または MISO/MOSI でトリガ設定されている SPI バスの検索トリガデータ値を設定します。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALU  
e {string | ? }

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIze

パラメータ	<sting>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
-------	---------	--

戻り値 Returns the data value.

例 1 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:CONDition MOSI  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:SIze 2  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALU  
e "1x1x0101"  
"1x1x0101"にトリガデータ値を設定します

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:SPI:DATA:MOSI:VALU  
e?  
1X1X0101

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition**

→ Query

説明	CANトリガ検索の条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition {SOF FRAMEtype IDentifier DATA IDANDDATA EOF  ACKMISS STUFFERR ?}	
パラメータ/ 戻り値	SOF	フレーム開始のトリガを検索条件とします。
	FRAMEtype	フレーム形式のトリガを検索条件とします。
	IDentifier	IDのトリガを検索条件とします。
	DATA	データ部のトリガを検索条件とします。
	IDANDDATA	IDとデータ部のトリガを検索条件とします。
	EOF	フレーム終了のトリガを検索条件とします。
	ACKMISS	ACK欠落のトリガを検索条件とします。
	STUFFERR	ビットスタッフィングエラーのトリガを検索条件とします。
例 1	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition SOF 開始フレームの検索をします。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition? >SOF 開始フレームの検索が設定されています。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMEtype**

→ Query

説明	フレーム形式のトリガ検索を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMEtype {DATA REMOte ERRor OVERLoad ?}	
パラメータ/ 戻り値	DATA	データフレームのトリガを検索条件とします。
	REMOte	リモートフレームのトリガを検索条件とします。
	ERRor	エラーフレームのトリガを検索条件とします。
	OVERLoad	オーバーロードのトリガを検索条件とします。
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:FRAMEtype DATA データフレームのトリガを検索条件とします。	

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE**

→ Query

説明	IDにトリガ検索をかける場合のID形式を選択します。
----	----------------------------

シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE {STANDard EXTended ?}
パラメータ/ 戻り値	STANDard 標準 ID を使用します。 EXTended 拡張 ID を使用します。
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE?>STANDARD 標準が選択されています。 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE EXTENDED :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE?>EXTEND 拡張 ID が選択されています。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue** → Query

説明	ID にトリガ検索をかける場合の ID を指定します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue {<string> ?}
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE
パラメータ/ 戻り値	<string> 設定値は文字列の 2 進数で設定します。 x = 無視, 1, 0
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:CONDition ID :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:MODE STANDARD :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:ID:VAL "01100X1X01X" :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:VALue?>01100X1X01X 検索に ID: 01100X1X01X を指定します。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection** → Query

説明	トリガ検索に使用する ID の読書きの方向を指定します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection {READ WRITE NOCARE ?}

パラメータ/ 戻り値	READ WRITE NOCARE	読みみを指定します。 書きみを指定します。 両方向を指定します。
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection? >WRITE 方向は書きみです。 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection READ :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:IDentifier:DIRection? >READ 方向を読み出しに設定しました。	

(Set) →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier** → (Query)

説明	データ値をトリガ検索に指定する場合の条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier {LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOR EEQUAL?}	
パラメータ/ 戻り値	LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOREEQUAL	データ値が設定未満の場合 データ値が設定より大きい場合 データ値が設定と同じ場合 データ値が設定と異なる場合 データ値が設定以下の場合 データ値が設定以上の場合

例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier? >EQUAL :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier THAN :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:QUALifier? >THAN	
---	---	--

(Set) →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE** → (Query)

説明	データ値でトリガ検索をかける場合のデータ長を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE {<NR1>?}	

パラメータ/ 戻り値	<NR1>	1~8 (bytes)
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE? >1 1バイトが設定されています。 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE 2 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE? >2 2バイトが設定されています。	

(Set) →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue** → (Query)

説明	データ値でトリガ検索をかける場合の値を設定します。	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue {<string> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<string>	設定値は文字列の 2 進数で設定します。 x = 無視, 1, 0
例	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:SIZE 1 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue "01010X1X" :SEARCH:TRIGger:BUSB1:CAN:DATA:VALue? >01010X1X	

(Set) →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition** → (Query)

説明	LIN のトリガ検索条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition {{SYNCFIELD IDENTIFIER DATA IDANDDATA WAKEUP SLEEP ERROR ?}}	
パラメータ/ 戻り値	SYNCFIELD	SYNC にトリガ検索をかけます。
	IDENTIFIER	ID にトリガ検索をかけます。
	DATA	データ部にトリガ検索をかけます。
	IDANDDATA	ID とデータ部にトリガ検索をかけます。
	WAKEUP	起動フレームにトリガをかけます。
	SLEEP	スリープフレームにトリガ検索をかけます。
	ERROR	エラーにトリガ検索をかけます。

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition?  
>IDANDDATA  
トリガ検索は ID とデータ部にかかけます。

:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition DATA  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition?  
>DATA  
トリガ検索はデータ部にかけています。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:QUALifier** → Query

説明 データ部をトリガ検索にかける場合のデータの条件を設定します。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:QUALifier  
{LESSthan|THAN|EQUAL|UNEQUAL|LESSEQUAL|M  
OREEQUAL|?}

パラメータ/ 戻り値	LESSthan	データ値が設定未満の場合
	THAN	データ値が設定より大きい場合
	EQUAL	データ値が設定と同じ場合
	UNEQUAL	データ値が設定と異なる場合
	LESSEQUAL	データ値が設定以下の場合
	MOREEQUAL	データ値が設定以上の場合
	LESSthan	データ値が設定未満の場合

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:QUALifier?  
>EQUAL  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:QUALifier  
THAN  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:QUALifier?  
>THAN

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIZE** → Query

説明 データ値でトリガ検索をかける場合のデータ長を設定します。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATa:SIZE  
{<NR1>|?}

パラメータ/ 戻り値	<NR1>	1~8 (bytes)
---------------	-------	-------------

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE?  
>1  
1バイトが設定されています。

:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE 2  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE?  
>2  
2バイトを設定しました。

Set →

→ Query

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue**

説明 データ値でトリガ検索をかける場合の値を設定します。

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue  
{<string>|?}

パラメータ/  
戻り値 <string> 設定値は文字列の 2 進数で設定します。  
x = 無視, 1, 0

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:SIZE 1  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue  
"01010X1X"  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:DATA:VALue?  
>01010X1X  
トリガ検索条件は 01010X1X のデータになりました。

Set →

→ Query

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE**

説明 選択したエラーにトリガ検索をかけます。

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRTYPE  
{SYNC|PARItY|CHeCksum|?}

パラメータ/  
戻り値 SYNC SYNC エラーにトリガ検索をかけます。  
PARItY パリティエラーにトリガ検索をかけます。  
CHeCksum チェックサムエラーにトリガ検索をかけます。

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRType?  
>SYNC  
トリガ検索条件は SYNC エラーです。  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRType  
CHECKSUM  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:ERRType?  
>CHECKSUM  
トリガ検索条件はチェックサムエラーです。

Set →

**:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue** → Query

説明	ID でトリガ検索をかける場合の値を設定します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue {<string> ?}
パラメータ/ 戻り値	<string> 設定値は文字列の 2 進数で設定します。 x = 無視, 1, 0

例 :SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:CONDition ID  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue  
"00X1X01X"  
:SEARCH:TRIGger:BUSB1:LIN:IDentifier:VALue?  
>01100X1X01X  
トリガ検索条件は 01010X1X の ID です。

Set →

**:SEARCH:FFTPeak:METHOD** → Query

説明	FFT ピーク検出の方法を指定します。
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE :SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak :SEARCH:TRIGger:LEVel
シンタックス	:SEARCH:FFTPeak:METHOD {MPEak   LEVel   ?}
パラメータ/ 戻り値	MPEak MaxPeak を指定します。 LEVel レベルで指定します。

例 :SEARCH:FFTPeak:METHOD LEVel  
:SEARCH:FFTPeak:METHOD?  
>LEVEL  
:SEARCH:TRIGger:LEVel?  
>1.000E+00  
:SEARCH:TRIGger:LEVel 2  
:SEARCH:TRIGger:LEVel?  
>2.000E+00



		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak</b>		
説明	ピークの番号の設定と指定されたピークの周波数を返答します。	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE :SEARCH:FFTPeak:METHOD	
シンタックス	:SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak {<NR1>   ?}	
パラメータ	<NR1>	ピークの番号を指定します。1~10
戻り値	<NR3>	周波数を応答します。
例	:SEARCH:FFTPeak:METHOD MPEak :SEARCH:FFTPeak:METHOD? >MPEAK :SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak? >1.000E+00 :SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak 2 :SEARCH:FFTPeak:METHOD:MPEak? >2.000E+00	

		Set →
		→ Query
<b>:SEARCH:FFTPeak:SINFo</b>		
説明	ピーク検出の状態を指定します。	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE	
シンタックス	:SEARCH:FFTPeak:SINFo {MARK   PEAK   ?}	
パラメータ/	MARK	マーカーを指定します。
戻り値	PEAK	ピーク検出を指定します。
例	:SEARCH:FFTPeak:SINFo? >PEAK :SEARCH:FFTPeak:SINFo mark :SEARCH:FFTPeak:SINFo? >MARK	

## ラベルコマンド

:CHANnel<X>:LABel.....	184
:CHANnel<X>:LABel:DISPlay .....	184
:REF<X>:LABel .....	186
:REF<X>:LABel:DISPlay .....	187
:BUS1:LABel.....	187
:BUS1:LABel:DISPlay.....	188
:SET<X>:LABel.....	188

		Set →
		→ Query
<b>:CHANnel&lt;X&gt;:LABel</b>		
説明	選択したチャンネルのファイルラベルを設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:LABel {<string>   ?}	
関連コマンド	:CHANnel<X>:LABel:DISPlay	
パラメータ	<X> <string>	チャンネル 1、2、3、4 英数字、アンダースコア文字、ピリオド、 ダッシュで文字列が 8 文字以下でなければなりません。文字列は“で囲む必要があります”。
戻り値	<string>	選択したチャンネルのラベルを返します。ラベルが割り当てられていないと応答しません。
例 1	:CHANnel1:LABel "CH1_lab" チャンネル 1 のラベルに"CH1_lab"を設定します。	
例 2	:CHANnel1:LABel? CH1_lab	

		Set →
		→ Query
<b>:CHANnel&lt;X&gt;:LABel:DISPlay</b>		

---

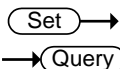
説明	選択したチャンネルのラベルをオン/オフを設定します。
シンタックス	:CHANnel<X>:LABel:DISPlay { OFF   ON   ? }
関連コマンド	:CHANnel<X>:LABel

---

パラメータ	<X> OFF ON	チャンネル 1、2、3、4 選択したチャンネルのファイルラベルのオフ設定 選択したチャンネルのファイルラベルのオン設定
-------	------------------	---

戻り値 選択したチャンネルのファイルラベルの状態を返します。(ON, OFF).

例 :CHANnel1:LABel "CH1"  
:CHANnel1:LABel:DISPlay ON  
:CHANnel1:LABel:DISPlay?  
ON  
チャンネル 1 のラベルに"CH1"に設定しラベル表示をオンにします。ラベルの照会をするとオンが返答されます。



**:REF<X>:LABel**

説明 選択したリファレンス波形のファイルラベルを設定します。

シンタックス :REF<X>:LABel {<string> | ?}

関連コマンド :REF<X>:LABel:DISPlay

パラメータ	<X> <string>	REF 1, 2, 3, 4 英数字、アンダースコア文字、ピリオド、ダッシュで文字列が 8 文字以下でなければなりません。文字列は“で囲む必要があります”。
-------	-----------------	---

戻り値 <string> 選択したチャンネルのラベルを返します。ラベルが割り当てられていないと応答しません。

例 1 :REF1:LABel "REF1\_lab"  
リファレンス波形 1 のラベルに" REF1\_lab "を設定します。

例 2 :REF1:LABel?  
REF1\_lab

		(Set) →
:REF<X>:LABel:DISPlay		→ (Query)
説明	選択したリファレンス波形のラベルのオンまたはオフを設定します。	
シンタックス	:REF<X>:LABel:DISPlay { OFF   ON   ? }	
関連コマンド	:REF<X>:LABel	
パラメータ	<X>	リファレンス波形 1、2、3、4
	OFF	選択したリファレンス波形のファイルラベルのオフ設定
	ON	選択したリファレンス波形のファイルラベルのオン設定
戻り値	選択したリファレンス波形のファイルラベルの状態を返します。(ON, OFF).	
例	:REF1:LABel "REF1" :REF1:LABel:DISPlay ON :REF1:LABel:DISPlay? ON リファレンス波形 1 のラベルに" REF1"に設定しラベル表示をオンにします。ラベルの照会をするとオンが返答されます。	

		(Set) →
:BUS1:LABel		→ (Query)
説明	バス用のファイル・ラベルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:LABel {<string>   ?}	
関連コマンド	:BUS1:LABel:DISPlay	
パラメータ	<string>	英数字、アンダースコア文字、ピリオド、ダッシュで文字列が 8 文字以下でなければなりません。文字列は“で囲む必要があります”。
戻り値	<string>	バス用のラベルを返します。ラベルが割り当てられていないと応答しません。
例 1	:BUS1:LABel "Bus" バスのラベルを"Bus"に設定します。	
例 2	:BUS1:LABel? Bus	

Set →

→ Query

**:BUS1:LABel:DISPlay**

説明	バスのラベルのオンまたはオフを設定します。	
シンタックス	:BUS1:LABel:DISPlay { OFF   ON   ? }	
関連コマンド	:BUS1:LABel	
パラメータ	OFF	バス用のラベルのオフ設定
	ON	バス用のラベルのオン設定
戻り値	バス用のファイル・ラベルの状態を返します。(ON, OFF).	
例	<pre>:BUS1:LABel "Bus" :BUS1:LABel:DISPlay ON :BUS1:LABel:DISPlay? ON</pre> バス 1 のラベルに " Bus "に設定しラベル表示をオンにします。ラベルの照会をするとオンが返答されます。	

Set →

→ Query

**:SET<X>:LABel**

説明	選択されたセットアップ用のファイル・ラベルを設定します。	
シンタックス	:SET<X>:LABel {<string>   ?}	
関連コマンド	:SET<X>:LABel:DISPlay	
パラメータ	<X>	1 から 20 の設定番号
	<string>	英数字、アンダースコア文字、ピリオド、ダッシュで文字列が 8 文字以下でなければなりません。文字列は“で囲む必要があります。
戻り値	<string>	選択したセットアップ用のラベルを返します。 ラベルが割り当てられていないと応答しません。
例 1	<pre>:SET1:LABel "SET1_lab" Sets the label for setup 1 as "SET1_lab". セットアップ 1 用のラベルを"SET1_lab"に設定します。</pre>	
例 2	<pre>:SET1:LABel? SET1_lab</pre>	

---

## セグメント・コマンド

---

:SEGMENTS:STATE .....	190
:SEGMENTS:CURRENT .....	190
:SEGMENTS:TOTALNUM.....	190
:SEGMENTS:TIME .....	191
:SEGMENTS:DISPALL.....	191
:SEGMENTS:MEASURE:MODE.....	191
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE .....	192
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE.....	192
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT .....	192
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:RESULTS.....	192
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SOURCE .....	193
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SELECT.....	193
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:LIST.....	193
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SAVE .....	194
:SEGMENTS:SAVE .....	194
:SEGMENTS:SAVE:SOURCE .....	194
:SEGMENTS:SAVE:SELECT:START .....	194
:SEGMENTS:SAVE:SELECT:END .....	195

---

Set →

→ Query

**:SEGMents:STATE**

説明	セグメントメモリー機能をオン・オフします	
シンタックス	:SEGMents:STATE { OFF   ON   ? }	
関連コマンド	:RUN ; :STOP	
パラメータ	OFF	セグメントメモリー機能をオフにします
	ON	セグメントメモリー機能をオンにします
例	:SEGMents:STATE ON セグメントメモリー機能をオンにします	

Set →

→ Query

**:SEGMents:CURRent**

説明	現在のセグメント番号の設定と要求をします。	
シンタックス	:SEGMents:CURRent {SETTOMIN SETTOMAX NR1 ?}	
関連コマンド	:SEGMents:STATE ; :SEGMents:TOTalnum	
パラメータ	SETTOMIN	セグメントを最小に設定します。
	SETTOMAX	セグメントを最大に設定します。
	<NR1>	1~29000
例	:SEGMents:CURRent 10 セグメント番号を 10 に設定します。	

Set →

→ Query

**:SEGMents:TOTalnum**

説明	セグメントの分割数を設定します。	
シンタックス	:SEGMents:TOTalnum {SETTOMIN SETTOMAX <NR1> ?}	
関連コマンド	:SEGMents:STATE ; :SEGMents:CURRent	
パラメータ	SETTOMIN	分割数を最小に設定します
	SETTOMAX	分割数を現在のメモリー長で可能な最大に設定します。
	<NR1>	1~29000
例	:SEGMents:TOTalnum SETTOMAX 分割数を最大の 29000 に設定します。	



**:SEGMents:TIME**

→ Query

説明	表示しているセグメントの最初のセグメントからの経過時間を応答します。
シンタックス	:SEGMents:TIME?
関連コマンド	:SEGMents:STATE ; :SEGMents:CURRent
戻り値	The segment time as <NR3>.
例	:SEGMents:TIME? >8.040E-03 経過時間は 8.04ms です。

Set →

**:SEGMents:DISPALL**

→ Query

説明	全てのセグメントを表示するかどうかを設定します。
シンタックス	:SEGMents:DISPALL {OFF ON ?}
関連コマンド	:SEGMents:STATE ; :SEGMents:CURRent
パラメータ	OFF 全てのセグメントを表示しません。 ON 全てのセグメントを表示します。
例	:SEGMents:DISPALL ON 全てのセグメントを表示します。

Set →

**:SEGMents:MEASure:MODE**

→ Query

説明	セグメント動作時の測定モードを設定します。
シンタックス	:SEGMents:MEASure:MODE {OFF PLOT TABLE ?}
関連コマンド	:MEASUrement:MEAS<x>
パラメータ	OFF セグメント動作時の自動測定を停止します。 PLOT セグメント動作時の自動測定を統計にします。 TABLE セグメント動作時の自動測定をリストにします。
例	:SEGMents:MEASure:MODE? >PLOT セグメント動作時の自動測定は統計です。

		Set →
		→ Query
<b>:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE</b>		
説明	セグメント動作時の統計モードのソースを選択します	
シンタックス	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE {<NR1>   ? } }	
関連コマンド	:SEGMENTS:MEASURE:MODE ; :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE ; :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT ; :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:RESULTS	
パラメータ	<NR1> 1~8 (自動測定の商品番号を指定します)	
例	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE 1 1 番目の自動測定の商品番号をソースに設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE</b>		
説明	統計モードの bin 数を設定します。	
シンタックス	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE {<NR1>   ? } }	
関連コマンド	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE ; :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT	
パラメータ	<NR1> 1~20	
例	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE 5 bin 数を 5 に設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT</b>		
説明	統計モードの Bin の番号を指定します。	
シンタックス	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT {<NR1>   ? } }	
関連コマンド	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE	
パラメータ	<NR1> 1~20	
戻り値	<NR3>.	
例	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT 5 5 番目を指定します。	

		→ Query
<b>:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:RESULTS</b>		
説明	選択されている統計情報を要求します。	
シンタックス	:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:RESULTS?	

関連コマンド :SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce ; :SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide ; :SEGMents:MEASure:PLOT:SElect

戻り値 <string> 文字列で測定データが戻ります。

例 :SEGMents:MEASure:PLOT:RESults?  
> MAX,1.000kHz;MIN,1.000kHz;MEAN,1.000kHz;  
Bin Statistics,1 of 10;Percent,10.00%;Count,1;  
Measured,10;Unmeasured,0;Bin Range,  
1.000kHz~1.000kHz;  
1つ目の統計情報の結果です。

Set →

### :SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce

→ Query

説明 セグメント動作時のリストモードのソースを選択します

シンタックス :SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce {CH1 | CH2 | CH3| CH4 | ? |}

関連コマンド :SEGMents:MEASure:MODE ; :SEGMents:MEASure:TABLE:SElect ; :SEGMents:MEASure:TABLE:LIST

パラメータ CH1~CH4 チャンネルを指定

例 :SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce CH1  
ソースに CH1 を指定します。

Set →

### :SEGMents:MEASure:TABLE:SElect

→ Query

説明 セグメント動作時のテーブルの番号を指定します。

シンタックス :SEGMents:MEASure:TABLE:SElect {<NR1> | ? |}

関連コマンド :SEGMents:TOTalnum

パラメータ <NR1> 1~29000

戻り値 <NR3>.

例 :SEGMents:MEASure:TABLE:SElect 10  
10番目のテーブルを指定します。

### :SEGMents:MEASure:TABLE:LIST

→ Query

説明 指定されているテーブルの情報を要求します

シンタックス :SEGMents:MEASure:TABLE:LIST?

戻り値 文字列で情報を応答します。

例 :SEGMents:MEASure:TABLE:LIST?  
 >"TEXIO DCS-1000B, serial number P930116,  
 version V1.11",Segment Summary : CH1, Seg.,Pk-  
 Pk (V),Pk-Pk (V),1,8.00m,8.00m.....etc

### :SEGMents:MEASure:TABLE:SAVE

Set →

説明 自動測定の結果を保存します。  
 シンタックス :SEGMents:MEASure:TABLE:SAVE

### :SEGMents:SAVE

Set →

説明 セグメント動作時の結果を保存します。  
 シンタックス :SEGMents:SAVE  
 関連コマンド :SEGMents:SAVE:SOURce ; :SEGMents:SAVE:SE  
 Lect:STARt ; :SEGMents:SAVE:SElect:END  
 例 :SEGMents:SAVE:SOURce CH1  
 :SEGMents:SAVE:SElect:STARt 1  
 :SEGMents:SAVE:SElect:END 10  
 :SEGMents:SAVE

Set →

### :SEGMents:SAVE:SOURce

→ Query

説明 セグメント動作時の保存するチャンネルを指定します。  
 シンタックス :SEGMents:SAVE:SOURce {CH1 | CH2 | CH3 |  
 CH4 | ? }  
 パラメータ CH1~CH4 チャンネルを指定します。  
 例 :SEGMents:SAVE:SOURce CH1  
 CH1 を指定します。

Set →

### :SEGMents:SAVE:SElect:STARt

→ Query

説明 保存するセグメントの開始番号を指定します。  
 シンタックス :SEGMents:SAVE:SElect:STARt  
 {SETTOMIN | SETTOMAX | <NR1> | ? }  
 関連コマンド :SEGMents:TOTalnum  
 パラメータ SETTOMIN 最初を指定します。  
 SETTOMAX 最後を指定します。  
 <NR1> 1~29000 で直接指定します。

例 :SEGMents:SAVe:SElect:STARt 2  
開始を 2 に設定します。.

Set →

**:SEGMents:SAVe:SElect:END**

→ Query

説明 保存するセグメントの開始番号を指定します。

シンタックス :SEGMents:SAVe:SElect:END  
{SETTOMIN | SETTOMAX | <NR1> | ? }

関連コマンド :SEGMents:TOTalnum

パラメータ	SETTOMIN	最初を指定します。
	SETTOMAX	最後を指定します。
	<NR1>	1~29000 で直接指定します。.

例 :SEGMents:SAVe:SElect:END 10  
終了を 10 に設定します。

## DVM コマンド

DVM コマンドは拡張アプリケーションのインストールが必要です。

:DVM:STATE .....	196
:DVM:SOURce.....	196
:DVM:MODE .....	196
:DVM:VALue .....	197

### :DVM:STATE

Set →  
→ Query

説明	DVM 動作を設定します	
シンタックス	:DVM:STATE {OFF   ON   ? }	
関連コマンド	:DVM:SOURce ; :DVM:MODE	
パラメータ	OFF	オフにします。
	ON	オンにします。
例	:DVM:STATE ON オンにします	

### :DVM:SOURce

Set →  
→ Query

説明	DVM の測定するチャンネルを指定します。	
シンタックス	:DVM:SOURce {CH1 CH2 CH3 CH4 ?}	
関連コマンド	:DVM:SOURce ; :DVM:MODE ; :DVM:STATE	
パラメータ	CH1~CH4 チャンネルを指定します。	
例	:DVM:SOURce CH1 チャンネル1を設定します。	

### :DVM:MODE

Set →  
→ Query

説明	DVM の測定項目を指定します。	
シンタックス	:DVM:MODE {ACRMS DC DCRMS DUTY FREQuency ?}	
関連コマンド	:DVM:SOURce ; :DVM:STATE	

パラメータ	ACRMS	AC RMS を測定します。
	DC	DC を測定します。
	DCRMS	DC RMS を測定します。
	DUTY	Duty を測定します。
	FREQuency	周波数を設定します
例	:DVM:MODE DUTY デューティーを測定します。	

**:DVM:VALue**

→ Query

説明	DVM の測定値を返答します。.	
シンタックス	:DVM:VALue?	
関連コマンド	:DVM:SOURce ; :DVM:STATE, :DVM:MODE	
戻り値	<NR3>	測定値を返答します。
例	:DVM:VALue? >8.410E-04	

## Go\_NoGo コマンド

Go-NoGo テストを使用する場合は先に条件の設定が必要です。  
SCRIPT および TEMPLATE のコマンドを使用して条件を設定してください。

---

:GONogo:CLear .....	199
:GONogo:EXECute .....	199
:GONogo:FUNction .....	199
:GONogo:NGCount.....	199
:GONogo:NGDefine .....	199
:GONogo:SOURce .....	200
:GONogo:VIOLation.....	200
:GONogo:SCRipt .....	200
:TEMPlate:MODE.....	200
:TEMPlate:MAXimum .....	201
:TEMPlate:MINimum.....	201
:TEMPlate:POSition:MAXimum .....	201
:TEMPlate:POSition:MINimum .....	201
:TEMPlate:SAVe:MAXimum .....	202
:TEMPlate:SAVe:MINimum .....	202
:TEMPlate:TOLerance .....	202
:TEMPlate:SAVe:AUTO.....	202



**:GONogo:CLEar**

Set →

説明 判定結果のカウンタをクリアします。

シンタックス :GONogo:CLEar

**:GONogo:EXECute**

Set →

→ Query

説明 判定の実行を設定します

シンタックス :GONogo:EXECute {OFF|ON|?}

パラメータ	OFF	判定なし
	ON	判定あり

例 :GONogo:EXECute OFF  
Go-NoGo 判定をオフにします。

**:GONogo:FUNCTion**

Set →

説明 Go-NoGo 機能を初期化します。開始時に必ず実行します

シンタックス :GONogo:FUNCTion

**:GONogo:NGCount**

→ Query

説明 判定の回数を応答します。

シンタックス :GONogo:NGCount {?}

戻り値 &lt;string&gt; NG 回数,判定回数を応答します。

例 :GONogo:NGCount?  
> 3,25  
25 回判定中 3 回 NoGo です。

**:GONogo:NGDefine**

Set →

→ Query

説明 NoGo の条件を指定します。

シンタックス :GONogo:NGDefine {EXITs|ENTers|?}

パラメータ	EXITs	範囲からはずれたときが NoGo となります。
	ENTers	範囲に入ったと気が NoGo となります。

例 :GONogo:NGDefine EXITs  
範囲からはずれたときが NoGo となります。

Set →

:GONogo:SOURce

→ Query

説明 判定を行うチャンネルを指定します。

シンタックス :GONogo:SOURce {CH1|CH2|CH3|CH4|?}

パラメータ CH1~CH4

例 :GONogo:SOURce CH1  
CH1 を判定に使用します。

Set →

:GONogo:VIOLation

→ Query

説明 NoGo 状態での動作を設定します。

シンタックス :GONogo:VIOLation  
{STOP|STOP\_Beep|CONTInue|CONTINUE\_Beep|?}

パラメータ STOP 取込みを停止します  
CONTInue そのまま継続します

例 :GONogo:VIOLation STOP  
異常になると取込を停止します。

:GONogo:SCRipt

Set →

説明 Go-NoGo 判定のアプリを有効・無効にします。

シンタックス :GONogo:SCRipt {OFF | ON | ?}

パラメータ ON オンにします。  
OFF オフにします。

例 :GONogo:SCRipt?  
>ON  
動作中です。

Set →

:TEMPlate:MODE

→ Query

説明 判定のテンプレート設定のモードを設定します。

シンタックス :TEMPlate:MODE{MAXimum|MINimum|AUTO|?}

パラメータ MAXimum 最大値の設定です。  
MINimum 最小値の設定です。

	AUTO 自動設定です。
例	:TEMPlate:MODE AUTO テンプレート設定を自動にします。

:TEMPlate:MAXimum  

説明	最大値の波形を設定します。(REF1、W1~W20)
シンタックス	:TEMPlate:MAXimum{REF1 W1~W20 ?}
パラメータ	REF1 REF1 を指定します。 W1~W20 W1~W20 で指定します。

例	:TEMPlate:MAXimum REF1 REF1 を最大波形とします。
---	---

:TEMPlate:MINimum  

説明	最小値の波形を設定します。(REF2、W1~W20)
シンタックス	:TEMPlate:MINimum{REF2 W1~W20 ?}
パラメータ	REF2 REF2 を指定します。 W1~W20 W1~W20 で指定します。

例	:TEMPlate:MINimum REF2 REF2 を最小波形とします。
---	---

:TEMPlate:POSition:MAXimum  

説明	テンプレートの最大側のオフセットを設定します。
シンタックス	:TEMPlate:POSition:MAXimum{NR2 ?}
パラメータ	<NR2> 設定は-12.0 ~ +12.0 div の範囲内です
戻り値	<NR2>

例	:TEMPlate:POSition:MAXimum 3.00 テンプレートの上方向の設定を 3div にします。
---	--

:TEMPlate:POSition:MINimum  

説明	テンプレートの最小側のオフセットを設定します
シンタックス	:TEMPlate:POSition:MAXimum{NR2 ?}
パラメータ	<NR2> 設定は-12.0 ~ +12.0 div の範囲内です
戻り値	<NR2>

例 :TEMPlate:POSition:MINimum 3.00  
 テンプレートの下方向の設定を 3div にします。

**:TEMPlate:SAVe:MAXimum** (Set) →

説明 テンプレートへ最大値の波形を保存します

シンタックス :TEMPlate:SAVe:MAXimum

**:TEMPlate:SAVe:MINimum** (Set) →

説明 テンプレートへ最小値の波形を保存します

シンタックス :TEMPlate:SAVe:MINimum

**:TEMPlate:TOLerance** (Set) →

→ (Query)

説明 判定の許容値を%で設定します。

シンタックス :TEMPlate:TOLerance{NR2|?}

パラメータ <NR2> 許容値を 0.4 ~ 40 で設定します。

例 :TEMPlate:TOLerance 10  
 許容値を 10%とします。

**:TEMPlate:SAVe:AUTO** (Set) →

説明 自動でテンプレートを保存します。

シンタックス :TEMPlate:SAVe:AUTO

## データログコマンド

本コマンドはデータログアプリケーションが必要です。

:DATALOG:STATE .....	203
:DATALOG:SOURce .....	203
:DATALOG:SAVe .....	204
:DATALOG:INTerval.....	204
:DATALOG:DURation.....	204

### :DATALOG:STATE

Set →  
→ Query

説明	データログ動作の状態を設定します	
シンタックス	:DATALOG:STATE{OFF ON ?}	
関連コマンド	:DATALOG:SOURce :DATALOG:SAVe :DATALOG:INTerval :DATALOG:DURation	
パラメータ/ 戻り値	OFF	データログを終了します。
	ON	データログを開始します。
例	DATALOG:STATE ON データログを開始します。	

### :DATALOG:SOURce

Set →  
→ Query

説明	データログを行うチャンネルを設定します。	
シンタックス	:DATALOG:SOURce {CH1~CH4 all ?}	
関連コマンド	:DATALOG:STATE :DATALOG:SAVe :DATALOG:INTerval :DATALOG:DURation	
パラメータ/ 戻り値	CH1~CH4	Channel 1~4.
	all	表示中の全チャンネルをログします
例	:DATALOG:SOURce CH1 ch1をログします。	

Set →

**:DATALOG:SAVE**

→ Query

説明	ログ形式を選択します。	
シンタックス	:DATALOG:SAVE {IMAGe WAVEform ?}	
関連コマンド	:DATALOG:STATE :DATALOG:SOURce :DATALOG:INTerval :DATALOG:DURation	
パラメータ /戻り値	IMAGe	画面イメージで保存します
	WAVEform	波形データで保存時です。
例	:DATALOG:SAVE WAVEform 波形データでログします。	

Set →

**:DATALOG:INTerval**

→ Query

説明	データログの間隔を設定します。	
シンタックス	:DATALOG:INTerval {<NR1> ?}	
関連コマンド	:DATALOG:STATE :DATALOG:SOURce :DATALOG:SAVE :DATALOG:DURation	
パラメータ/ 戻り値	<NR1>	間隔を秒で設定します。 2, 3, 4, 5, 10, 20, 30, 60, 120 イメージ保存時は5秒以上のみ
例	:DATALOG:INTerval 2 間隔を2秒にします。	

Set →

**:DATALOG:DURation**


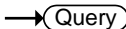
→ Query

説明	データログの持続時間を設定します。	
シンタックス	:DATALOG:DURation {<NR1> ?}	
関連コマンド	:DATALOG:STATE :DATALOG:SOURce :DATALOG:SAVE :DATALOG:INTerval	
パラメータ/ 戻り値	<NR1>	データログの持続時間を分で設定します。 5, 10, 15, 20, 25, 30, 60, 90, 120, 150, 180, 210, 240, 270, 300, 330, 360, 390, 420, 450, 480, 510, 540, 570, 600, 1200, 1800, 2400, 3000, 3600, 4200, 4800, 5400, 6000
例	:DATALOG:DURation 10 持続時間を10分にします。	

## リモートディスクコマンド

The remote disk commands are only available on 4 channel models.

:REMOTEDisk:IPADDRESS .....	205
:REMOTEDisk:PATHName .....	205
:REMOTEDisk:USERName .....	206
:REMOTEDisk:PASSWord .....	206
:REMOTEDisk:MOUNT .....	206
:REMOTEDisk:AUTOMount .....	207

		
<b>:REMOTEDisk:IPADDRESS</b>		
説明	リモートディスクとして接続する機器の IP を設定します。	
シンタックス	:REMOTEDisk:IPADDRESS {<string> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<string>	IPv4 の形式の文字列となります。 "172.16.20.255" のようにダブルクォーテーションが前後に必要です。
例	:REMOTEDisk:IPADDRESS "172.16.20.255" リモートディスクに IPv4 の "172.16.20.255" の機器を指定します。	
注意	接続先のフォルダ名は 7bitASCII でないと正しく表示・選択できません。	

		
<b>:REMOTEDisk:PATHName</b>		
説明	リモートディスクの共有フォルダ名を指定します。	
シンタックス	:REMOTEDisk:PATHName {<string> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<string>	共有名の文字列を指定します。前後にダブルクォーテーションが必要です。
例	:REMOTEDisk:PATHName "share" share を共有フォルダに設定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:REMOTEDisk:USERName</b>		
説明	共有フォルダのアクセスのためのユーザー名を指定します。	
シンタックス	:REMOTEDisk:USERName {<string>   ? }	
パラメータ/ 戻り値	<string>	ユーザー名を文字列で指定します。ダブルクォーテーションが前後に必要です。
例	:REMOTEDisk:USERName "User" ユーザー名を User に設定します。	
注意	共有フォルダにセキュリティが設定されていない場合も指定してください。	

		Set →
		→ Query
<b>:REMOTEDisk:PASSWord</b>		
説明	共有フォルダのアクセスのパスワードを設定します。	
シンタックス	:REMOTEDisk:PASSWord {<string>   ? }	
パラメータ/ 戻り値	<string>	パスワードを文字列で指定します。ダブルクォーテーションが前後に必要です。
例	:REMOTEDisk:PASSWord "Password" パスワードに Password を指定します。	

		Set →
		→ Query
<b>:REMOTEDisk:MOUNT</b>		
説明	リモートディスクの接続をオン・オフします。	
シンタックス	:REMOTEDisk:MOUNT { OFF   ON   ? }	
パラメータ/ 戻り値	OFF	接続をオフします。
	ON	接続をオンします。
例	:REMOTEDisk:IPADDRESS "172.16.20.255" :REMOTEDisk:PATHName "remote_disk" :REMOTEDisk:USERName "guest" :REMOTEDisk:PASSWord "password" :REMOTEDisk:MOUNT ON	

“\\172.16.20.255\remote\_disk”の共有フォルダへユーザー: guest、パスワード: password で接続します。



**:REMOTEDisk:AUTOMount**

Set →  
 → Query

説明	リモートディスクへの再接続を設定します。	
シンタックス	:REMOTEDisk:AUTOMount { OFF   ON   ? }	
パラメータ/ 戻り値	OFF	再接続しません。
	ON	次に電源をオンした時にもリモートディスクに接続します。
例	:REMOTEDisk:AUTOMount ON 再接続をオンにします。	

# 付録

## エラーメッセージ

説明 ":SYSTem:ERRor?"コマンドは以下のエラーメッセージが返答されます。

No	内容
0	エラーなし
-100	コマンドエラー
-101	無効な文字
-102	構文エラー
-103	無効なセパレータ
-104	データ型のエラー
-105	許可されていない GET
-108	許可されていないパラメータ
-109	パラメータの欠落
-110	コマンド・ヘッダ・エラー
-111	ヘッダ・セパレータエラー
-112	あまりに長い・ニーモニック
-113	未定義のヘッダ
-114	範囲外のヘッダサフィックス
-115	パラメータ数が違います
-120	数値データエラー
-121	番号に無効な文字があります
-123	指数が大きすぎます
-124	桁数が多すぎます
-128	許可されていない数値データ
-130	接尾辞のエラー
-131	無効なサフィックス

-134	接尾辞が長すぎます
-138	接尾辞が許可されていません
-140	文字データエラー
-141	無効な文字データ
-144	文字データが長すぎます
-148	許可されていない文字データ
-150	文字列データの誤り
-151	無効な文字列データ
-158	許可されていない文字列データ
-160	ブロックデータエラー
-161	ブロックデータが無効です
-168	許可されていないブロックデータ
-170	式のエラー
-171	無効な式
-178	許可されていないデータ形式
-180	マクロエラー
-181	無効な外部のマクロ定義
-183	マクロ定義の中で無効な
-184	マクロのパラメータエラー
-200	実行エラー
-201	無効状態
-202	設定が失われました
-203	コマンドが実行できません
-210	トリガエラー
-211	トリガは無視されました
-212	Armは無視されました
-213	初期化が無視されました
-214	トリガのデッドロック
-215	Arm デッドロック
-220	パラメータエラー
-221	設定の衝突
-222	範囲外データ
-223	データが多すぎる
-224	不正なパラメータ値
-225	メモリ不足

-226	違う長さの一覧表示
-230	破損または古いデータ
-231	疑わしいデータ
-232	無効なフォーマット
-233	無効なバージョン
-240	ハードウェアエラー
-241	ハードウェアがありません
-250	マスタレージエラー
-251	大容量記憶装置がありません
-252	ミッシング・メディア
-253	破損メディア
-254	メディアフル
-255	完全なディレクトリ
-256	ファイル名が見つかりません
-257	ファイル名の誤り
-258	メディア保護された
-260	式のエラー
-261	式の算術エラー
-270	マクロエラー
-271	マクロの構文エラー
-272	マクロの実行エラー
-273	不正なマクロ・ラベル
-274	マクロのパラメータエラー
-275	マクロ定義が長すぎます
-276	マクロの再帰エラー
-277	許可されていないマクロの再定義
-278	マクロのヘッダが見つかりません
-280	プログラムエラー
-281	プログラムを作成できません
-282	不正プログラム名
-283	不正な変数名
-284	プログラムは、現在実行されています
-285	プログラムの構文エラー
-286	プログラム実行時のエラー
-290	メモリ使用エラー

-291	メモリ不足
-292	参照された名前が存在しません
-293	参照された名前が既に存在します
-294	互換性のないタイプ
-300	デバイス固有のエラー
-310	システムエラー
-311	メモリエラー
-312	PUD メモリが失われた
-313	校正メモリが失われた
-314	セーブ/リコールメモリが失われた
-315	コンフィギュレーションメモリが失われた
-320	記憶障害
-321	メモリ不足
-330	セルフテストに失敗しました
-340	キャリブレーションに失敗しました
-350	キューがオーバーフローしました
-360	通信エラー
-361	プログラム・メッセージ内のパリティエラー
-362	プログラム・メッセージ内のフレーミングエラー
-363	入力バッファオーバーラン
-365	タイムアウトエラー
-400	クエリエラー
-410	クエリが中断されました
-420	クエリが閉じていません
-430	クエリのデッドロックが発生しました
-440	クエリが終了していません

## お問い合わせ

製品についてのご質問等につきましては下記までお問い合わせください。

株式会社テクシオ・テクノロジー

本社: 〒222-0033 横浜市港北区新横浜 2-18-13

藤和不動産新横浜ビル 7F

[ HOME PAGE ] : <http://www.texio.co.jp/>

E-Mail: info@texio.co.jp

アフターサービスに関しては下記サービスセンターへ

サービスセンター:

〒222-0033 横浜市港北区新横浜 2-18-13

藤和不動産新横浜ビル 8F

TEL. 045-620-2786 FAX.045-534-7183