

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

GW INSTEK PART NO. Version 1.10, JP



ISO-9001 CERTIFIED MANUFACTURER

GW INSTEK

2015 年 9 月編集

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 is a registered trademark of Microsoft Corporation in the United States and other countries.

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	13
コマンド構文	13
コマンドリスト	15
コマンド説明	31
共通コマンド	33
アクイジションコマンド	39
オートセットコマンド	45
チャンネルコマンド	46
演算コマンド	53
カーソルコマンド	63
ディスプレイコマンド	75
ハードコピーコマンド	80
自動測定コマンド	83
統計コマンド	112
リファレンスコマンド	119
Run コマンド	122
Stop コマンド	123
Single コマンド	124
Force コマンド	125
タイムベースコマンド	126
トリガーコマンド	129

システムコマンド	167
Save/Recall コマンド	168
Ethernet コマンド	173
バス・デコード・コマンド	174
マークコマンド	190
検索コマンド	192
ラベルコマンド	227
セグメント・コマンド	233
DVM コマンド	242
Go_NoGo コマンド	244
データログコマンド	250
リモートディスクコマンド	253
付録	256
エラーメッセージ	256

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 (Communications Device Class)

パネル操作

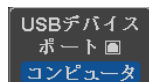
1. *Utility* キーを押します。



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、あらかじめ保存しておいた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、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	ドメイン名
	機器名	DNS IP アドレス
	ユーザー パスワード	ゲートウェイ IP アドレス
	機器 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ー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

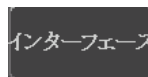
1. イーサネットケーブルを LAN ポートに接続します。



2. *Utility* キーを押します。



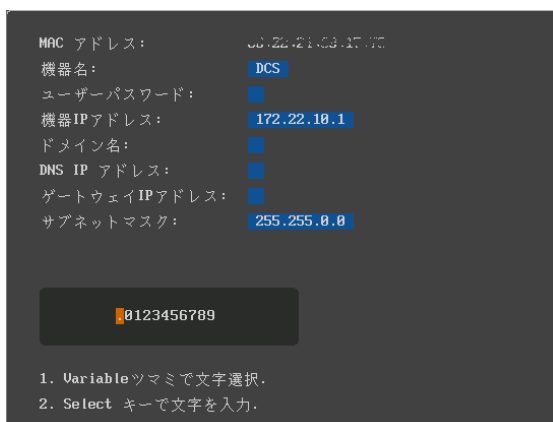
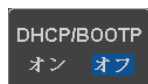
3. 画面下メニューの *インターフェイス* を押します。



4. 画面右メニューの *イーサネット* を選択します。



5. 画面右メニューの *DHCP/BOOTP* でオンまたはオフを選択します。

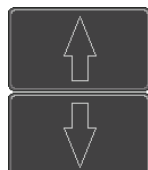


MAC アドレス: 00:20:21:03:17:70
機器名: DCS
ユーザーパスワード:
機器IPアドレス: 172.22.10.1
ドメイン名:
DNS IP アドレス:
ゲートウェイIPアドレス:
サブネットマスク: 255.255.0.0

0123456789

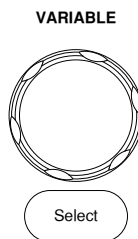
1. Variable ツマミで文字選択.
2. Select キーで文字を入力.

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。



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。



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。



3. 画面下メニューのインターフェースを推します。



4. 画面右メニューのソケットサーバを選択します。

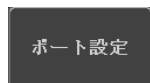


5. *Select Port* を押し *Variable* ツマミでポート番号を選択します。



範囲 1024~65535

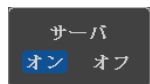
6. *Set Port* を押しポート番号を確定します。



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。



8. サーバを押しソケットサーバをオンにします。



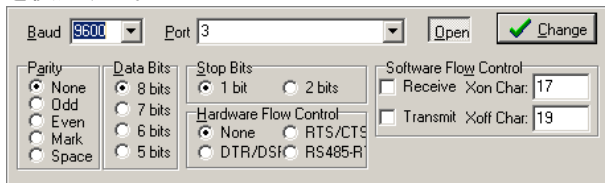
USB 機能チェック

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。

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。

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。

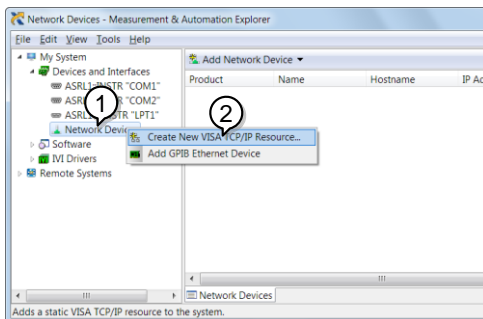
操作

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)アイコンを押します。

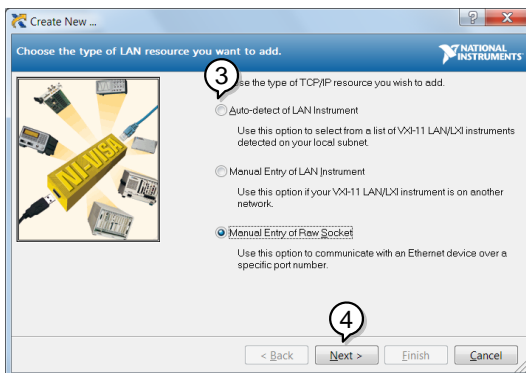


1. Configuration パネルからアクセスします。
My System → *Devices and Interfaces* → *Network Devices*

2. *Add New Network Device* → *Visa TCP/IP Resource...*を押します。



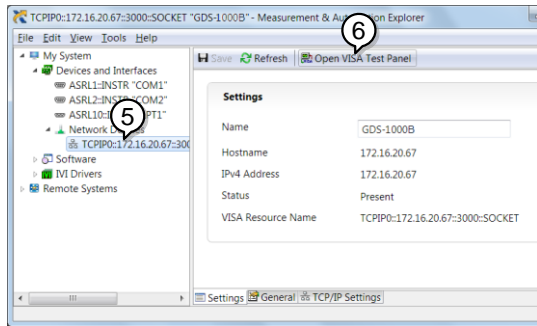
3. ポップアップウィンドウから *Auto-detect of LAN Instrument* を選択します。GDS-1000B は自動的に検出されます。GDS-1000B が検出されない場合、マニュアルオプションを選択してください。
4. GDS-1000B に相当する IP アドレスを選択します。次に *Next* をクリックします。



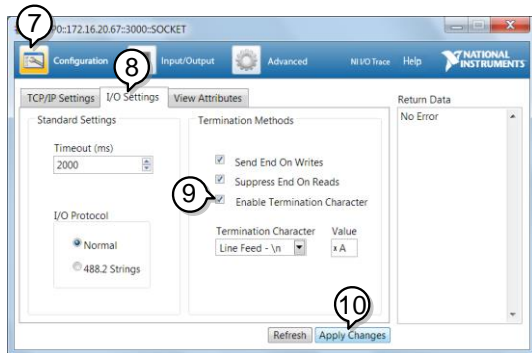
5. GDS-1000B が Configuration Panel の Network Device として表示されます。

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。

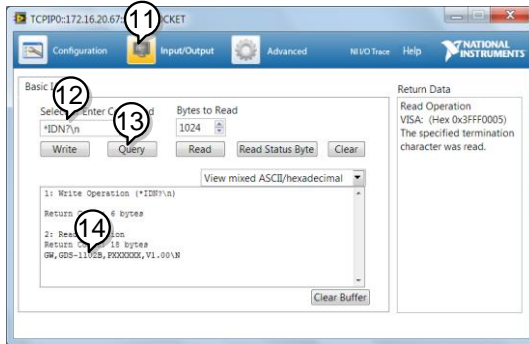


7. *Configuration* アイコンをクリックします。
8. *I/O Setting* タブをクリックします。
9. *Enable Termination Character* にチェックを知られます。
10. *Apply Change* をクリックします。



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



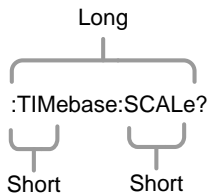
コマンドの概要

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
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 コマンド	*IDN?	33
	*LRN?	33
	*SAV	34
	*RCL	34
	*RST	35
	*CLS	35
	*ESE	35
	*ESR	36
	*OPC.....	37
	*SRE	37
	*STB	38
<hr/>		
アクイジ ョンコマンド	:ACQuire:AVERAge	39
	:ACQuire:MODE	40
	:ACQuire<X>:MEMory?	40
	:ACQuire:FILTer:SOURce	41
	:ACQuire:FILTer	42
	:ACQuire:FILTer:FREQuency.....	42
	:ACQuire:FILTer:TRACking.....	43
	:ACQuire<X>:STATe?	43
	:ACQuire:RECOrdlength	43
:HEADer.....	44	

オートセット コマンド	:AUTOSet.....	45
	:AUTORSET:MODE	45
チャンネル コマンド	:CHANnel<X>:BWLimit.....	46
	:CHANnel<X>:COUPling	47
	:CHANnel<X>:DESKew	47
	:CHANnel<X>:DISPlay	48
	:CHANnel<X>:EXPand	48
	:CHANnel<X>:IMPedance?	49
	:CHANnel<X>:INVert	49
	:CHANnel<X>:POSition	50
	:CHANnel<X>:PROBe:RATio	50
	:CHANnel<X>:PROBe:TYPe	51
	:CHANnel<X>:SCALE	51
演算 コマンド	:MATH:DISP	53
	:MATH:TYPe.....	54
	:MATH:DUAL:SOURce<X>	54
	:MATH:DUAL:OPERator.....	55
	:MATH:DUAL:POSition.....	55
	:MATH:DUAL:SCALE.....	56
	:MATH:FFT:SOURce	56
	:MATH:FFT:MAG	57
	:MATH:FFT:WINDow	57
	:MATH:FFT:POSition	58
	:MATH:FFT:SCALE.....	58
	:MATH:FFT:HORizontal:SCALE	58

	:MATH:FFT:HORizontal:POSition	59
	:MATH:DEFine.....	59
	:MATHVAR?	60
	:MATHVAR:VAR<X>	61
	:MATH:ADVanced:POSition	61
	:MATH:ADVanced:SCALE.....	61
カーソル コマンド	:CURSor:MODE	64
	:CURSor:SOURce	64
	:CURSor:HUNI.....	65
	:CURSor:HUSE	65
	:CURSor:VUNI.....	66
	:CURSor:VUSE	66
	:CURSor:DDT.....	66
	:CURSor:H1Position	67
	:CURSor:H2Position	67
	:CURSor:HDELta.....	68
	:CURSor:V1Position	68
	:CURSor:V2Position	68
	:CURSor:VDELta.....	69
	:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X>	69
	:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta	69
	:CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X>	70
	:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta	70
	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<X>	71
	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta	71
	:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X>	71

	:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta	72
	:CURSor:XY:PRODuct:POSition<X>.....	72
	:CURSor:XY:PRODuct:DELta	73
	:CURSor:XY:RATio:POSition<X>.....	73
	:CURSor:XY:RATio:DELta.....	73
<hr/>		
ディスプレイ	:DISPlay:INTensity:WAVEform.....	75
コマンド	:DISPlay:INTensity:GRATICule	75
	:DISPlay:INTensity:BACKLight.....	76
	:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENable	76
	:DISPlay:INTENSITY:BACKLight:AUTODim:TIME.....	77
	:DISPlay:PERSistence.....	77
	:DISPlay:GRATICule	78
	:DISPlay:WAVEform	78
	:DISPlay:OUTPut.....	78
<hr/>		
ハード	:HARDcopy:START	80
コピー	:HARDcopy:MODE.....	80
コマンド	:HARDcopy:PRINTINKSaver.....	81
	:HARDcopy:SAVEINKSaver	81
	:HARDcopy:SAVEFORMat.....	82
	:HARDcopy:ASSIGN	82
<hr/>		
自動測定	:MEASure:GATing	84
コマンド	:MEASure:SOURce	85
	:MEASure:METHod	85
	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH.....	86

:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW	86
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID	86
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID2	87
:MEASure:FALL	87
:MEASure:FOVShoot	88
:MEASure:FPReshoot	88
:MEASure:FREQuency.....	89
:MEASure:NWIDth.....	90
:MEASure:PDUTy.....	91
:MEASure:PERiod	91
:MEASure:PWIDth	92
:MEASure:RISe	92
:MEASure:ROVShoot	93
:MEASure:RPReshoot.....	94
:MEASure:PPULSE	94
:MEASure:NPULSE	95
:MEASure:PEDGE	96
:MEASure:NEDGE	96
:MEASure:AMPlitude.....	97
:MEASure:MEAN	97
:MEASure:CMEan	98
:MEASure:HIGH	99
:MEASure:LOW	99
:MEASure:MAX	100
:MEASure:MIN.....	101
:MEASure:PK2PK.....	101
:MEASure:RMS	102

	:MEASure:CRMS	102
	:MEASure:AREa	103
	:MEASure:CARea	104
	:MEASure:FRRDelay	105
	:MEASure:FRFDelay	105
	:MEASure:FFRDelay	106
	:MEASure:FFFDelay	107
	:MEASure:LRRDelay	108
	:MEASure:LRFDelay	108
	:MEASure:LFRDelay	109
	:MEASure:LFFDelay	110
	:MEASure:PHAsE	111

統計 コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>	112
	:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE	113
	:MEASUrement:MEAS<X>:STATE	113
	:MEASUrement:MEAS<X>:VALue	114
	:MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum	115
	:MEASUrement:MEAS<X>:MEAN	115
	:MEASUrement:MEAS<X>:MINimum	116
	:MEASUrement:MEAS<X>:STDdev	117
	:MEASUrement:STATIstics:MODE	117
	:MEASUrement:STATIstics:WEIghting	118
	:MEASUrement:STATIstics	118

Reference	:REF<X>:DISPlay	119
コマンド	:REF<X>:TIMEbase:POSition	119

	:REF<X>:TIMebase:SCALe	120
	:REF<X>:OFFSet	120
	:REF<x>:SCALe	121
<hr/>		
Run	:RUN	122
	:STOP	123
	:SINGle	124
	:FORCe.....	125
<hr/>		
タイム ベース コマンド	:TIMebase:EXPand	126
	:TIMebase:POSition	126
	:TIMebase:SCALe	127
	:TIMebase:MODE	127
	:TIMebase:WINDow:POSition	127
	:TIMebase:WINDow:SCALe	128
<hr/>		
トリガー コマンド	:TRIGger:FREQuency	131
	:TRIGger:TYPe	132
	:TRIGger:SOURce.....	132
	:TRIGger:COUPle.....	133
	:TRIGger:NREJ.....	133
	:TRIGger:MODE	133
	:TRIGger:HOLDoff.....	134
	:TRIGger:LEVel	134
	:TRIGger:HLEVel.....	135
	:TRIGger:LLEVel	135
	:TRIGger:EDGE:SLOP	135

:TRIGger:DElay:SLOP	136
:TRIGger:DElay:TYPe	136
:TRIGger:DElay:TIME	137
:TRIGger:DElay:EVENt	137
:TRIGger:DElay:LEVel.....	137
:TRIGger:PULSEwidth:POLarity	138
:TRIGger:RUNT:POLarity	138
:TRIGger:RUNT:WHEn.....	139
:TRIGger:RUNT:Time	139
:TRIGger:RISEFall:SLOP	140
:TRIGger:RISEFall:WHEn	140
:TRIGger:RISEFall:Time.....	141
:TRIGger:VIDeo:TYPe	141
:TRIGger:VIDeo:FIELD	142
:TRIGger:VIDeo:LINE	142
:TRIGger:VIDeo:POLarity	143
:TRIGger:PULSe:WHEn	143
:TRIGger:PULSe:TIME	144
:TRIGger:TIMEOut:WHEn	144
:TRIGger:TIMEOut:TIMER	144
:TRIGger:ALTErnate	145
:TRIGger:STATe.....	145
:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPe	146
:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATio.....	146
:TRIGger:BUS:TYPe.....	147
:TRIGger:BUS:THReshold:CH<x>	147
:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	148

:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE	149
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe	149
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue	150
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRection	151
:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:SIZE	151
:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue	152
:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition	152
:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:SIZE	153
:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue	153
:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:SIZE	154
:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:VALue	155
:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition	156
:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE	156
:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue	157
:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue	157
:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	158
:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMEtype	159
:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE	159
:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue	160
:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection	160
:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:QUALifier	161
:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:SIZE	162
:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:VALue	162
:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition	163
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier	163
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE	164
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:VALue	165

	:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE.....	165
	:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue	166
<hr/>		
システム コマンド	:SYSTem:LOCK.....	167
	:SYSTem:ERRor.....	167
<hr/>		
Save/ Recall コマンド	:RECAll:SETUp.....	168
	:RECAll:WAVEform	169
	:SAVe:IMAGe.....	169
	:SAVe:IMAGe:FILEFormat	170
	:SAVe:IMAGe:INKSaver	170
	:SAVe:SETUp	170
	:SAVe:WAVEform	171
	:SAVe:WAVEform:FILEFormat.....	172
<hr/>		
Ethernet コマンド	:ETHERnet:DHCP	173
<hr/>		
バス・ デコード コマンド	:BUS1.....	175
	:BUS1:STATE	175
	:BUS1:TYPe.....	176
	:BUS1:INPut.....	176
	:BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude	176
	:BUS1:I2C:SCLK:SOURce	177
	:BUS1:I2C:SDA:SOURce	177
	:BUS1:UART:BITRate	178
	:BUS1:UART:DATABits.....	179
	:BUS1:UART:PARlty	179

	:BUS1:UART:PACKet	179
	:BUS1:UART:EOFPacket.....	180
	:BUS1:UART:TX:SOURce.....	180
	:BUS1:UART:RX:SOURce	181
	:BUS1:SPI:SCLK:POLARity	181
	:BUS1:SPI:SS:POLARity.....	181
	:BUS1:SPI:WORDSize	182
	:BUS1:SPI:BITORder	182
	:BUS1:SPI:SCLK:SOURce.....	183
	:BUS1:SPI:SS:SOURce	183
	:BUS1:SPI:MOSI:SOURce	184
	:BUS1:SPI:MISO:SOURce	184
	:BUS1:DISplay:FORMAt.....	185
	:LISTer:DATA	185
	:BUS1:CAN:SOURce	185
	:BUS1:CAN:PROBe	186
	:BUS1:CAN:SAMPLEpoint	186
	:BUS1:CAN:BITRate	187
	:BUS1:LIN:BITRate	187
	:BUS1:LIN:IDFORmat	188
	:BUS1:LIN:POLARity.....	188
	:BUS1:LIN:SAMPLEpoint	188
	:BUS1:LIN:SOURce	189
	:BUS1:LIN:STANDard	189

マーク	:MARK	190
コマンド	:MARK:CREATE.....	190

	:MARK:DELEte	191
検索 コマンド	:SEARCH:COpy	194
	:SEARCH:STATe	194
	:SEARCH:TOTAL	194
	:SEARCH:TRIGger:TYPe	195
	:SEARCH:TRIGger:SOURce	195
	:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP	195
	:SEARCH:TRIGger:LEVel	196
	:SEARCH:TRIGger:HLEVel	197
	:SEARCH:TRIGger:LLEVel	197
	:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity	198
	:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity	198
	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP	199
	:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn	199
	:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIme	200
	:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn	200
	:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIme	201
	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn	201
	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIme	202
	:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPe	202
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	203
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE	203
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe	204
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue	205
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRection	205
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:SIZE	206

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue	207
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition	208
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:SIZE	208
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue ..	209
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:SIZE.....	210
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:VALue ..	210
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition.....	211
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE	212
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue ..	212
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue ..	213
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	214
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType	215
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE	215
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue	216
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRectioN	217
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:QUALifier	218
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:SIZE	218
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:VALue	219
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition	220
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier	221
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE	221
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:VALue	222
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE	223
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue	223
:SEARCH:FFTPeak:METhod.....	224
:SEARCH:FFTPeak:METhod:MPeak	225
:SEARCH:FFTPeak:SIInfo.....	225

ラベル	:CHANnel<X>:LAbel.....	227
コマンド	:CHANnel<X>:LAbel:DISPlay.....	228
	:REF<X>:LAbel.....	228
	:REF<X>:LAbel:DISPlay	229
	:SET<X>:LAbel.....	230

セグメント	:SEGMents:STATE	234
コマンド	:SEGMents:CURRent	234
	:SEGMents:TOTAlnum	234
	:SEGMents:TIMe	235
	:SEGMents:DISPALL.....	235
	:SEGMents:MEASure:MODE.....	236
	:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce	236
	:SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide.....	237
	:SEGMents:MEASure:PLOT:SElect.....	237
	:SEGMents:MEASure:PLOT:RESults	237
	:SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce	238
	:SEGMents:MEASure:TABLE:SElect	238
	:SEGMents:MEASure:TABLE:LIST	239
	:SEGMents:MEASure:TABLE:SAVe	239
	:SEGMents:SAVe	239
	:SEGMents:SAVe:SOURce	240
	:SEGMents:SAVe:SElect:STARt.....	240
	:SEGMents:SAVe:SElect:END	240

DVM	:DVM:STATE	242
コマンド	:DVM:SOURce.....	242
	:DVM:MODE	243
	:DVM:VALue	243

Go-NoGo	:GONogo:CLEAr	245
コマンド	:GONogo:EXECute.....	245
	:GONogo:FUNCTion.....	245
	:GONogo:NGCount	245
	:GONogo:NGDefine.....	246
	:GONogo:SOURce	246
	:GONogo:VIOLation	246
	:GONogo:SCRipt	247
	:TEMPlate:MODE	247
	:TEMPlate:MAXimum	247
	:TEMPlate:MINimum	248
	:TEMPlate:POSition:MAXimum	248
	:TEMPlate:POSition:MINimum	248
	:TEMPlate:SAVe:MAXimum	249
	:TEMPlate:SAVe:MINimum	249
	:TEMPlate:TOLerance	249
	:TEMPlate:SAVe:AUTO	249

データログ	:DATALOG:STATE	250
コマンド	:DATALOG:SOURce	250
	:DATALOG:SAVe	251
	:DATALOG:INTerval.....	251

	:DATALOG:DURation	251
<hr/>		
リモート	:REMOTEDisk:IPADDRESS.....	253
ディスク	:REMOTEDisk:PATHName	253
コマンド	:REMOTEDisk:USERName	254
	:REMOTEDisk:PASSWord	254
	:REMOTEDisk:MOUNT	254
	:REMOTEDisk:AUTOMount	255

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	33
アキュイジションコマンド	39
オートセットコマンド	45
チャンネルコマンド	46
演算コマンド	53
カーソルコマンド	63
ディスプレイコマンド	75
ハードコピーコマンド	80
自動測定コマンド	83
統計コマンド	112
リファレンスコマンド	119
Run コマンド	122
Stop コマンド	123
Single コマンド	124
Force コマンド	125
タイムベースコマンド	126
トリガーコマンド	129
システムコマンド	167
Save/Recall コマンド	168
Ethernet コマンド	173

バス・デコード・コマンド	174
マークコマンド	190
検索コマンド	192
ラベルコマンド	227
セグメント・コマンド	233
DVM コマンド	242
Go_NoGo コマンド	244
データログコマンド.....	250
リモートディスクコマンド	253

共通コマンド

*IDN?	33
*LRN?	33
*SAV	34
*RCL	34
*RST	35
*CLS	35
*ESE	35
*ESR	36
*OPC	37
*SRE	37
*STB	38

*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**

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**

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

<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

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 →

→ Query

***OPC**

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

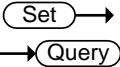
*STB?

>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	39
:ACQuire:MODE	40
:ACQuire<X>:MEMory?	40
:ACQuire:FILTer:SOURce	41
:ACQuire:FILTer	42
:ACQuire:FILTer:FREQuency	42
:ACQuire:FILTer:TRACking.....	43
:ACQuire<X>:STATe?	43
:ACQuire:RECOrdlength	43
:HEADer	44

				
: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	<table border="1"> <tr> <td style="background-color: #e0e0e0;"><NR1></td> <td>2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256</td> </tr> </table>		<NR1>	2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256
<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	<pre>:ACQuire:MODE AVERage :ACQuire:AVERage 2</pre> <p>平均取得モードを選択し、平均回数を 2 回に設定します。</p>			

Set →

→ Query

:ACQuire:MODE

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。	

:ACQuire<X>:MEMory?

→ Query

説明	ヘッダ+生データとして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。

:ACQuire:FILTer:SOURce

Set →

→ 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。

Set →

:ACQUIRE:FILTer:FREQUENCY

→ 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。

		Set →
		→ Query
:ACQUIRE:FILTER:TRACKing		
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。	

		→ Query
:ACQUIRE<X>:STATe?		
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せん。	

		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

:AUTOSet45

:AUTORSET:MODE45

: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

Set →

:AUTORSET:MODE

→ 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 | ?}


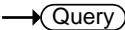
関連コマンド :AUTOSet

パラメータ	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.....	46
:CHANnel<X>:COUPling	47
:CHANnel<X>:DESKew	47
:CHANnel<X>:DISPlay	48
:CHANnel<X>:EXPand	48
:CHANnel<X>:IMPedance?	49
:CHANnel<X>:INVert	49
:CHANnel<X>:POSition	50
:CHANnel<X>:PROBe:RATio	50
:CHANnel<X>:PROBe:TYPe	51
:CHANnel<X>:SCALE	51

		
:CHANnel<X>:BWLimit		
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

Set →

:CHANnel<X>:COUPling

→ 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。

Set →

:CHANnel<X>:DESKew

→ 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 (10ps ステップ)
		-5.00E-11 ~ 5.00E-11 11(-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。

Set →

→ Query

:CHANnel<X>:DISPlay

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。

Set →

→ Query

:CHANnel<X>:EXPand

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 チャンネルの入カ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。

Set →

:CHANnel<X>:INVert→ **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 →

→ Query

:CHANnel<X>:POSition

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<X>:POSition { <NRf> | ? }

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

<NR3> 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 →

→ Query

:CHANnel<X>:PROBe:RATio

説明

プローブの減衰率を設定します。

シンタックス

:CHANnel<X>:PROBe:RATio { <NRf> | ? }

関連コマンド

:CHANnel<X>: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

<NR3> 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。

:CHANnel<X>:PROBe:TYPe 


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。

:CHANnel<X>:SCALe 


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

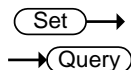
		2mV~10V (プローブ減衰率 x1)
戻り値	<NR3>	ボルトまたはアンペアで垂直感度を返答します。
例	:CHANnel1:SCAle 2.00E-2	

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	53
:MATH:TYPe	54
:MATH:DUAL:SOURce<X>	54
:MATH:DUAL:OPERator	55
:MATH:DUAL:POSition	55
:MATH:DUAL:SCALe	56
:MATH:FFT:SOURce.....	56
:MATH:FFT:MAG.....	57
:MATH:FFT:WINDow.....	57
:MATH:FFT:POSition.....	58
:MATH:FFT:SCALe	58
:MATH:FFT:HORizontal:SCALe	58
:MATH:FFT:HORizontal:POSition	59
:MATH:DEFine	59
:MATHVAR?	60
:MATHVAR:VAR<X>	61
:MATH:ADVanced:POSition.....	61
:MATH:ADVanced:SCALe.....	61

:MATH:DISP



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

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>

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 →
		→ Query
:MATH:DUAL:SCALE		
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
:MATH:FFT:SOURce		
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

:MATH:FFT:MAG

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

:MATH:FFT:WINDow

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

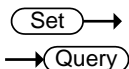
<NRf>	水平拡大率: 1 ~ 20 倍
-------	-----------------

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



説明

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

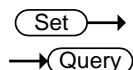
パラメータ	<NRf>	水平ポジションを設定します。0Hz～999.99kHz
-------	-------	-----------------------------

戻り値	<NR3>	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。

:MATH:DEFine



説明 拡張演算の式を設定します。

シンタックス	:MATH:DEFine {<string> ?}	
--------	----------------------------	--

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のようになります。
	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	+ , - , * , / , (,) , ! (, < , > , <= , >= , == , != , , &&
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 →

→ Query

:MATHVAR:VAR<X>

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 →

→ Query

:MATH:ADVanced:POSition

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。

Set →

→ Query

:MATH:ADVanced:SCALE

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.....	64
:CURSor:SOURce	64
:CURSor:HUNl	65
:CURSor:HUSE	65
:CURSor:VUNl.....	66
:CURSor:VUSE	66
:CURSor:DDT.....	66
:CURSor:H1Position.....	67
:CURSor:H2Position.....	67
:CURSor:HDELta.....	68
:CURSor:V1Position	68
:CURSor:V2Position	68
:CURSor:VDELta.....	69
:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X>	69
:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta	69
:CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X>	70
:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta	70
:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<X>	71
:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta	71
:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X>	71
:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta	72
:CURSor:XY:PRODuct:POSition<X>	72
:CURSor:XY:PRODuct:DELta	73
:CURSor:XY:RATio:POSition<X>	73
:CURSor:XY:RATio:DELta	73

Set →

→ Query

:CURSor:MODE

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	カーソルをオフにします。
H	水平カーソルをオンにします。
HV	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 →

→ Query

:CURSor:SOURce

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	チャンネル 1~4
REF1~4	リファレンス波形 1~4
MATH	演算波形
BUS1	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 →
		→ Query
:CURSor:HUNI		
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。	

		Set →
:CURSor:HUSE		
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 →
:CURSor:VUNI		→ Query
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。	

		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.	

		→ 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 →

→ Query

:CURSor:H1Position

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。

Set →

→ Query

:CURSor:H2Position

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。

Set →

:CURSor:V1Position

→ 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。

Set →

:CURSor:V2Position

→ 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。

(Set) →

:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X> →(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。	

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

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 

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:POSition1? 9.44E-5 カーソル 1 の積は 94.4uVV 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 12.2uVV 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	75
:DISPlay:INTensity:GRATICule	75
:DISPlay:INTensity:BACKLight	76
:DISPlay:INTensity:BACKLight:AUTODim:ENable	76
:DISPlay:INTENSITY:BACKLight:AUTODim:TIME	77
:DISPlay:PERSistence	77
:DISPlay:GRATICule	78
:DISPlay:WAVEform	78
:DISPlay:OUTPut	78

: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。	

:DISPlay:INTensity:GRATICule (Set) →
→ (Query)

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。	

		Set →
		→ Query
:DISPlay:PERsistence		
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	<table border="1"> <tr> <td>FULL</td> <td></td> </tr> <tr> <td>FRAME</td> <td></td> </tr> </table>	FULL		FRAME		<table border="1"> <tr> <td>CROSSs</td> <td></td> </tr> <tr> <td>GRID</td> <td></td> </tr> </table>	CROSSs		GRID	
FULL										
FRAME										
CROSSs										
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									

:DISPlay:WAVEform

Set →

→ Query

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	<table border="1"> <tr> <td>VECTor</td> <td>ベクトル</td> </tr> <tr> <td>DOT</td> <td>ドット</td> </tr> </table>	VECTor	ベクトル	DOT	ドット	
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	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	<table border="1"> <tr> <td>VECTor</td> <td>ベクトル</td> </tr> </table>	VECTor	ベクトル	
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。	

ハードコピーコマンド

:HARDcopy:START	80
:HARDcopy:MODE.....	80
:HARDcopy:PRINTINKSaver.....	81
:HARDcopy:SAVEINKSaver	81
:HARDcopy:SAVEFORMat.....	82
:HARDcopy:ASSIGN	82

: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。

:HARDcopy:PRINTINKSaver (Set) →
→ (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。

:HARDcopy:SAVEINKSaver (Set) →
→ (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


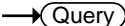
→ Query

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	84
:MEASure:SOURce	85
:MEASure:METHod	85
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH	86
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW	86
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID	86
:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID2	87
:MEASure:FALL.....	87
:MEASure:FOVShoot	88
:MEASure:FPReshoot	88
:MEASure:FREQuency	89
:MEASure:NWIDth.....	90
:MEASure:PDUTy.....	91
:MEASure:PERiod	91
:MEASure:PWIDth.....	92
:MEASure:RISe	92
:MEASure:ROVShoot	93
:MEASure:RPReshoot.....	94
:MEASure:PPULSE	94
:MEASure:NPULSE	95
:MEASure:PEDGE.....	96
:MEASure:NEDGE	96
:MEASure:AMPlitude.....	97
:MEASure:MEAN.....	97
:MEASure:CMEan	98

:MEASure:HIGH	99
:MEASure:LOW	99
:MEASure:MAX.....	100
:MEASure:MIN.....	101
:MEASure:PK2PK.....	101
:MEASure:RMS	102
:MEASure:CRMS.....	102
:MEASure:AREa	103
:MEASure:CARea.....	104
:MEASure:FRRDelay.....	105
:MEASure:FRFDelay	105
:MEASure:FFRDelay	106
:MEASure:FFFDelay.....	107
:MEASure:LRRDelay	108
:MEASure:LRFDelay	108
:MEASure:LFRDelay	109
:MEASure:LFFDelay.....	110
:MEASure:PHase	111

		
: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。

Set →

:MEASUrement:REFLevel:PERCent:HIGH

→ Query

説明 自動時間測定の Hi 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。

Set →

:MEASUrement:REFLevel:PERCent:LOW

→ Query

説明 自動時間測定の Low 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。

Set →

:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MID

→ Query

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 of 2 個目の中心レベルを指定します
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	:MEASUrement:REFLevel:PERCent:MiD2 50 2 番目の中心レベルを 50%に設定します。

:MEASure:FALL 

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> 立下り時間を返します。 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: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> 立下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: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	<pre>:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:FPReshoot? 1.27E+0</pre> <p>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。</p>	

: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> Chan Off	負パルス幅を秒単位で返します。 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: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> Chan Off	正デューティ比をパーセンテージで返します。 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: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> Chan Off	周期を秒単位で返します。 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: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> Chan Off	立上り時間を返します。 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	<pre>:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:RISe? 8.5E-6</pre> <p>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。</p>	

: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> Chan Off	立上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	<pre>:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:ROVShoot? 5.00E+00</pre> <p>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。</p>	

: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	<pre>:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PEDGE? 1.100E+01</pre> <p>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。</p>	

: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	

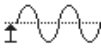
注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

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> Chan Off	全周期の垂直平均値を返します。 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: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> Chan Off	1周期の垂直平均値を返します。 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: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	

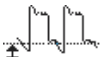
注意 このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。

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

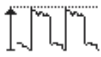
→ Query

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> Chan Off	垂直のロー値を返します。 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: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> Chan Off	垂直最大値を返します。 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: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> Chan Off	垂直最小値を返します。 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: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> Chan Off	垂直の最大振幅値を返します。 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: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> Chan Off	1 周期の垂直実効値を返します。 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: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> Chan Off	全周期の垂直エリアを返します。 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: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> Chan Off	1 周期の垂直エリアを返します 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: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> Chan Off	遅延時間を返します。 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	<pre>:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 :MEASure:FRFDelay? 3.43E-6</pre> <p>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。</p>	

: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> Chan Off	遅延時間を返します。 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

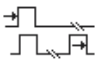
ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最後の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。

シンタックス

:MEASure:LRFDelay{?}


関連コマンド

:MEASure:SOURce<X>

戻り値	<NR3> Chan Off	遅延時間を返します。 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	<pre>:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 :MEASure:LRFDelay? -4.99E-6</pre> <p>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。</p>	


:MEASure:LFRDelay

→ 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:LFRDelay{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3> Chan Off	遅延時間を返します。 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:LFRDelay? -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

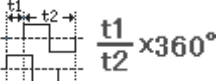
→ Query

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>	112
:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE	113
:MEASUrement:MEAS<X>:STATE	113
:MEASUrement:MEAS<X>:VALue	114
:MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum	115
:MEASUrement:MEAS<X>:MEAN	115
:MEASUrement:MEAS<X>:MINimum	116
:MEASUrement:MEAS<X>:STDdev	117
:MEASUrement:STATIstics:MODE	117
:MEASUrement:STATIstics:WEIghting	118
:MEASUrement:STATIstics	118

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

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	チャンネル 1、2、3、4

	MATH	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。	
		 → 
	: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 CRMs 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。	
		 → 
	: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> ON/1 OFF/0	1 から 8 までの自動測定番号 測定をオン 測定をオフ
戻り値	0 1	測定はオフになっています。 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/ <NR1> サンプル数 (2~1000)

戻り値

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	119
:REF<X>:TIMebase:POSition	119
:REF<X>:TIMebase:SCALe	120
:REF<X>:OFFSet	120
:REF<x>:SCALe	121

		
: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	<X> OFF ON	リファレンス波形 1、2、3、4。 選択されたリファレンス波形をオフ 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	<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 →

→ Query

:REF<X>:TIMebase:SCALE

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 →

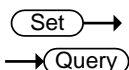
→ Query

:REF<X>:OFFSet

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。



:REF<x>:SCALe

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



説明

強制トリガをかけます。Trigger の Force キーと同じです。

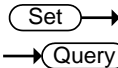
シンタックス

:force

タイムベースコマンド

:TIMebase:EXPand.....	126
:TIMebase:POSition.....	126
:TIMebase:SCALe	127
:TIMebase:MODE	127
:TIMebase:WINDow:POSition	127
:TIMebase:WINDow:SCALe	128

:TIMebase:EXPand



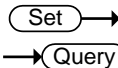
説明 水平拡大の基準点を設定します。
Horizontal Expansionのアプリケーションが必要です。

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。

: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	131
:TRIGger:TYPe	132
:TRIGger:SOURce	132
:TRIGger:COUPlE	133
:TRIGger:NREJ	133
:TRIGger:MODe	133
:TRIGger:HOLDOff	134
:TRIGger:LEVel	134
:TRIGger:HLEVel	135
:TRIGger:LLEVel	135
:TRIGger:EDGE:SLOP	135
:TRIGger:DELaY:SLOP	136
:TRIGger:DELaY:TYPe	136
:TRIGger:DELaY:TIme	137
:TRIGger:DELaY:EVENt	137
:TRIGger:DELaY:LEVel	137
:TRIGger:PULSEWidth:POLarity	138
:TRIGger:RUNT:POLarity	138
:TRIGger:RUNT:WHEN	139
:TRIGger:RUNT:TIme	139
:TRIGger:RISEFall:SLOP	140
:TRIGger:RISEFall:WHEN	140
:TRIGger:RISEFall:TIme	141
:TRIGger:VIDeo:TYPe	141
:TRIGger:VIDeo:FIELD	142

:TRIGger:VIDeo:LINE	142
:TRIGger:VIDeo:POLarity	143
:TRIGger:PULSe:WHEn	143
:TRIGger:PULSe:TIME	144
:TRIGger:TIMEOut:WHEn	144
:TRIGger:TIMEOut:TIMER	144
:TRIGger:ALTErnate	145
:TRIGger:STATe.....	145
:TRIGger:EXTERnal:PROBe:TYPE.....	146
:TRIGger:EXTERnal:PROBe:RATio.....	146
:TRIGger:BUS:TYPE.....	147
:TRIGger:BUS:THReshold:CH<x>	147
:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	148
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE	149
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPE.....	149
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue	150
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRection.....	151
:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:SIZE.....	151
:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue	152
:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition	152
:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:SIZE	153
:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue	153
:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:SIZE	154
:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:VALue.....	155
:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition	156
:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE	156
:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue.....	157

:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue	157
:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	158
:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType	159
:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE	159
:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue	160
:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection	160
:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:QUALifier	161
:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:SIZE	162
:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:VALue	162
:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition	163
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier	163
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE	164
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:VALue	165
:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE	165
:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue	166

: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 →

→ Query

:TRIGger:TYPe

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	ディレイトリガ
	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stri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
:TRIGger:MODE		
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 トリガモードをノーマルに設定します。
---	--------------------------------------------

(Set) →

→ (Query)

:TRIGger:HOLDoff

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)

:TRIGger:LEVel

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

:TRIGger:DElay:SLOP

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

:TRIGger:DElay:TYPE

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。	

→
 →

:TRIGger:DElay:TIME

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 μ S に設定します。	

→
 →

:TRIGger:DElay:EVENT

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

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。	

Set →
→ Query

:TRIGger:PULSEWidth:POLarity

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。

Set →
→ Query

:TRIGger:RUNT:POLarity

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。

		Set →
		→ Query
:TRIGger:RUNT:WHEn		
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。	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:RUNT:TIME		
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 →

→ Query

:TRIGger:RISEFall:SLOP

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 →

→ Query

:TRIGger:RISEFall:WHEN

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 →

→ Query

:TRIGger:RISEFall:TIME

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 →

→ Query

:TRIGger:VIDeo:TYPE

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 →

→ Query

:TRIGger:VIDeo:FIELD

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	ハイに設定
	LOW	ローに設定
	EITHer	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:ALTErnate

説明	オルタネートトリガを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:ALTErnate {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:ALTErnate 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

:TRIGger:EXTERnal:PROBe:TYPe

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

:TRIGger:EXTERnal:PROBe:RATio

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。

:TRIGger:BUS:TYPE

→ Query

説明	現在のバスの種類を返答します	
シンタックス	:TRIGger:BUS:TYPE?	
戻り値	12C	I ² 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。

Set →

:TRIGger:BUS:THReshold:CH<X>

→ 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 →

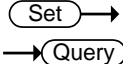
→ Query

:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition

説明	I ² C トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition {START STOP REPEATstart ACKMISS ADDRess DATA ADDRANDDATA ? }	
パラメータ	START	I ² C トリガ条件としてスタートを設定します。
	STOP	I ² C トリガ条件として停止を設定します。
	REPEATstart	I ² 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 ² C トリガ条件としてミッシング Acknowledgement を設定します。
	ADDRess	I ² C トリガ条件としてアドレスを設定します。
	DATA	I ² C トリガ条件にデータ設定
	ADDRANDDATA	I ² C トリガ条件にアドレスおよびデータ設定。
戻り値	I ² C バストリガ条件を返します。	
例	:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition ADDRess I2C トリガ条件としてアドレスを設定します。	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE		
説明	I ² 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:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE {ADDR7 ADDR10 ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1: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
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPE		
説明	I ² C バスアドレスの種類を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPE {GENeralcall STARtbyte HSmode EEPROM CBUS ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe? CBUS I ² C バスアドレスの種類は、現在 CBUS です。	
		
	:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue	
説明	I ² 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:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue {string ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE	
パラメータ	<sting>	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:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue "xxx0101" アドレスを XXX0101 に設定します。	
例 2	:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue? XXX0101 I ² C バスアドレスは、現在 XXX0101 です。	

		(Set) →
		→ (Query)
:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRes:DIRectioN		
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 ² 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:BUS:B1:I2C:ADDRes:DIRectioN { READ WRITE NOCARE ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	
パラメータ	READ	データ方向として読み込み設定
	WRITE	データ方向として書き込み設定
	NOCARE	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:BUS:B1:I2C:ADDRes:DIRectioN READ READ する方向を設定します。	

		(Set) →
		→ (Query)
:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE		
説明	I ² 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 ² 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:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE {<NR1> ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE 3 バイト数を 3 で設定します。	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue		
説明	I ² 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 ² C バスのトリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue {string ?}	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE 1 :TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 2	:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition		
説明	UART トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition { RXSTArt RXDATA RXENDPacket TXSTArt TXDATA TXENDPacket TXPARIttyerr RXPARIttyerr ? }	
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
RXPARIttyerr	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
TXPARIttyerr	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:BUS:B1: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


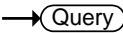
:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE

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:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE {<NR1> ?}
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE 5 バイト数を 5 で設定します。



Set →
 → Query

:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue

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:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue {string ?}
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE
パラメータ	<p><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。</p> <p>x = 無視</p> <p>1 = 2 進数の 1</p> <p>0 = 2 進数の 0</p>
戻り値	UART バスのトリガデータを返します。
例 1	<pre>:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition RXDATA :TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE 1 :TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します</pre>
例 2	<pre>:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です</pre>
	<div style="text-align: right;">   </div>
	:TRIGger:BUS:B1:UART:TX: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:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE {<NR1> ?}
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE 5 UART データバイト数を 5 で設定します。
		 
	:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue	
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:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue {string ? }
関連コマンド		:TRIGger:BUS:B1:UART:TX: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:BUS:B1:UART:CONDition TXDATA :TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE 1 :TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します
例 2		:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です

Set →

:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition

→ Query

説明	SPI トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition {SS MISO MOSI MISOMOSI ? }	
パラメータ	SS	スレーブ選択条件でトリガ設定
	MISO	MISO 条件でトリガ設定
	MOSI	MOSI 条件でトリガ設定
	MISOMOSI	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:BUS:B1:SPI:CONDition MISO SPI バスを MISO でトリガするように設定します。	

Set →


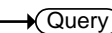
:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE

→ Query

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:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE {<NR1> ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE 10 ワード数を 10 に設定します。	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VALue {string ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:CONDition MISO :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE 2 :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 22	:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	
		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VALue {string ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:CONDition MOSI :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE 2 :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 2	:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

		 
	:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	
説明	CAN バストリガの設定をします。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition {SOF FRAMEtype Identifier DATA IDANDDATA E OF ACKMISS STUFFERR ?}	
パラメータ/	SOF	フレーム開始にトリガをかけます。
戻り値	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:BUS:B1:CAN:CONDition SOF
フレーム開始にトリガをかけます。

例 2 :TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition?
>SOF

:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType 


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:BUS:B1: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:BUS:B1:CAN:FRAMeType DATA
データフレームに設定します。

:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE 


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:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE
{STANDard|EXTended|?}

パラメータ/ STANDard 標準 ID を使用します。

戻り値	EXTended	拡張 ID を使用します。
-----	----------	---------------

例	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE? >STANDARD 標準 ID にトリガをかけます。	
---	-----------------------------------------------------------------------	--



:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue



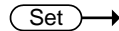
説明	ID にトリガをかける場合の ID を指定します。
----	---------------------------

シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue {<string> ?}
--------	------------------------------------------------------

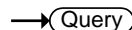
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE
--------	-------------------------------------

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:BUS:B1:CAN:CONDition ID :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE STANDARD :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue "01100X1X01X" :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue? >01100X1X01X	
---	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--



:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection



説明	ID の読書きの方向を指定します。
----	-------------------

シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection {READ WRITE NOCARE ?}
--------	-------------------------------------------------------------------

パラメータ/	READ	読込みを指定します。
--------	------	------------

戻り値	WRITE	書き込みを指定します。
	NOCARE	両方向を指定します。
例 1	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection? >WRITE	
例 2	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection READ :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection? > READ 方向は読み取りです。	

	:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier		
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:BUS:B1:CAN: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	

例	:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier? >EQUAL :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier THAN :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier? >THAN		
---	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:CAN: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:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE {<NR1> ?}	
パラメータ/ 戻り値	<NR1>	1~8 (bytes)
例	:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE? >1 1バイトが設定されています。 :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE 2 :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE? >2 2バイトが設定されています。	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:CAN: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:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1: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	:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue 1 :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue "01010X1X" :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue? >01010X1X	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition		
説明	LIN のトリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:CONDition? >IDANDDATA トリガは ID とデータ部にかかけます。 :TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition DATA :TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition? >DATA トリガはデータ部にかけています。	

		Set →
		→ Query
:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier		
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:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier?
 >EQUAL
 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier THAN
 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier?
 >THAN

Set →

→ Query

:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE {<NR1>|?}

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

例 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE?
 >1
 1バイトが設定されています。
 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE 2
 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE?
 >2
 2バイトを設定しました。

:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue

Set →

→ 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:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE

シンタックス :TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE 1
 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue "01010X1X"
 :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue?
 >01010X1X
 トリガ条件は 01010X1X のデータです。

Set →

→ Query

:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1: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	<pre>:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE? >SYNC トリガ条件は SYNC エラーです。 :TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE CHECKSUM :TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE? >CHECKSUM トリガ条件はチェックサムエラーです。</pre>	

:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue Set →
→ 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:BUS:B1: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	<pre>:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition ID :TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue "00X1X01X" :TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue? >01100X1X01X トリガ条件は 01010X1X の ID です。</pre>	
---	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--

システムコマンド

:SYSTem:LOCK167

:SYSTem:ERRor167

		Set →
:SYSTem:LOCK		→ 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。	

		Set →
:SYSTem:ERRor		→ 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。	

Save/Recall コマンド

:RECALL:SETUp.....	168
:RECALL:WAVEform	169
:SAVE:IMAGe	169
:SAVE:IMAGe:FILEFormat	170
:SAVE:IMAGe:INKSaver	170
:SAVE:SETUp	170
:SAVE:WAVEform.....	171
:SAVE:WAVEform:FILEFormat.....	172

: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	リコールセット(1~20)
	<file path>	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をリコールします。
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

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	1~20 (Wave1~wave20)
	xxx.LSF	ファイルパスのファイル名。
	xxx.csv	
	<X>	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

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:INKSave
r

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 →

:SAVe:IMAGe:FILEFormat

→ Query

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 →

:SAVe:IMAGe:INKSaver

→ Query

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。

:SAVe:SETUp

Set →

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

説明	内部メモリー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 →

→ Query

:SAVe:WAVEform:FILEFormat

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 173

: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	175
:BUS1:STATE.....	175
:BUS1:TYPe	176
:BUS1:INPut	176
:BUS1:I2C:ADDReSS:RWINClude.....	176
:BUS1:I2C:SCLK:SOURce	177
:BUS1:I2C:SDA:SOURce	177
:BUS1:UART:BITRate	178
:BUS1:UART:DATABits	179
:BUS1:UART:PARItY	179
:BUS1:UART:PACKEt	179
:BUS1:UART:EOFPACket.....	180
:BUS1:UART:TX:SOURce.....	180
:BUS1:UART:RX:SOURce	181
:BUS1:SPI:SCLK:POLARity	181
:BUS1:SPI:SS:POLARity.....	181
:BUS1:SPI:WORDSize	182
:BUS1:SPI:BITORder	182
:BUS1:SPI:SCLK:SOURce.....	183
:BUS1:SPI:SS:SOURce	183
:BUS1:SPI:MOSI:SOURce	184
:BUS1:SPI:MISO:SOURce	184
:BUS1:DISPlay:FORMAt.....	185
:LISTer:DATA	185
:BUS1:CAN:SOURce.....	185

:BUS1:CAN:PROBe	186
:BUS1:CAN:SAMPLEpoint	186
:BUS1:CAN:BITRate	187
:BUS1:LIN:BITRate	187
:BUS1:LIN:IDFORmat	188
:BUS1:LIN:POLARity.....	188
:BUS1:LIN:SAMPLEpoint	188
:BUS1:LIN:SOURce	189
:BUS1:LIN:STANDard	189

: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

:BUS1:STATE

Set →
→ 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 →
		→ Query
:BUS1:TYPe		
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 ² 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 →
		→ Query
:BUS1:INPut		
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 →
		→ Query
:BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude		
説明	I ² 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 ² C アドレスの R/W ビットが含まれています。	

		(Set) →
		→ (Query)
:BUS1:I2C:SCLK:SOURce		
説明	I ² 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) →
		→ (Query)
:BUS1:I2C:SDA:SOURce		
説明	I ² 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。

CH4 CH4 を設定します。

例

: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/
戻り値

<NR1> UART のビットレート(0~31)

<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。

:BUS1:UART:DATABits Set →
← 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/ 戻り値	5	データ長を 5 ビットにします。
	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。

:BUS1:UART:PARity Set →
← 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。

:BUS1:UART:PACKET Set →
← 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 →

→ Query

:BUS1:UART:EOFPacket

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 →

→ Query

:BUS1:UART:TX:SOURce

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。

:BUS1:UART:RX:SOURce Set →
→ 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。

:BUS1:SPI:SCLK:POLARity Set →
→ 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。

:BUS1:SPI:SS:POLARity Set →
→ 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
	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/ 戻り値	<NR1>	ワードあたりビット数(4~32)
---------------	-------	------------------

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/ 戻り値	<NR1>	0: 最初のビットは MSB
		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 →
		→ Query
:BUS1:SPI:SCLK:SOURce		
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/ 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。
	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 →

:BUS1:SPI:MOSI:SOURce

→ Query

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 →

:BUS1:SPI:MISO:SOURce

→ Query

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。

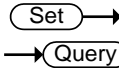
例 :BUS1:SPI:MISO:SOURce CH3
SPI の MISO ソースとして CH を設定します。

		Set →
		→ Query
:BUS1:DISPlay:FORMAt		
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。	

		→ Query
:LISTer:DATA		
説明	イベントテーブルデータをバイナリで応答します。	
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。 テーブルの内容はバイナリ形式です。	

		Set →
		→ Query
:BUS1:CAN:SOURce		
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。



: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



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	CAN のサンプリングポイントを応答します。
Parameter	

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 PARItty ?}	
パラメータ/ 戻り値	NOPARity	パリティなし
	PARItty	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 正論値が指定されています。	

→ Query

:BUS1:LIN:SAMPLEpoint

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 →
→ Query

:BUS1:LIN:SOURce

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?
>CH1
CH1 が LIN の入力です。

Set →
→ Query

:BUS1:LIN:STANDard

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?
>BOTH
両方の規格に対応しています。

マークコマンド

:MARK	190
:MARK:CREATE	190
:MARK:DELEte	191

: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	194
:SEARCH:STATE	194
:SEARCH:TOTAL	194
:SEARCH:TRIGger:TYPe	195
:SEARCH:TRIGger:SOURce.....	195
:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP	195
:SEARCH:TRIGger:LEVel	196
:SEARCH:TRIGger:HLEVel.....	197
:SEARCH:TRIGger:LLEVel	197
:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity.....	198
:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity	198
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP	199
:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn	199
:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME	200
:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn.....	200
:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME.....	201
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn	201
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME.....	202
:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPe.....	202
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	203
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE	203
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe.....	204
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue.....	205
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRection	205
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:SIZE.....	206

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue	207
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition	208
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:SIZE	208
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue ..	209
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:SIZE.....	210
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:VALue ..	210
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition.....	211
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE	212
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue..	212
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue..	213
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	214
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType	215
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE	215
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue	216
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRectioN	217
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:QUALifier	218
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:SIZE	218
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:VALue	219
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition	220
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier	221
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE	221
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:VALue	222
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE	223
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue	223
:SEARCH:FFTPeak:METhod.....	224
:SEARCH:FFTPeak:METhod:MPeak	225
:SEARCH:FFTPeak:SIInfo.....	225

:SEARCH:COPY

Set →

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

TRIGgertosearch

検索設定にトリガ設定をコピー

例

:SEARCH:COPY 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/

OFF

検索機能をオフ

戻り値

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 →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:TYPE		
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を設定します。	

		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:SOURce		
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 →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP		
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 →

→ Query

:SEARCH:TRIGger:LEVel

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>	トリガーを返します。
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 →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:HLEVel		
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す。	
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 →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:LLEVel		
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す。	
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	正極性
	NEGative	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	正極性
	NEGative	負極性
	EITHer	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) →
		→ (Query)
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP		
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	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) →
		→ (Query)
:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn		
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 →
→ Query

:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME

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 →
→ Query

:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn

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
:SEARCH:TRIGger:RUNT:TiMe		
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
:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn		
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

:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME

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	12C	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 →
→ Query

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition

説明	I ² C 検索のトリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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 ² C バスの検索・トリガ条件を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition ADDRess I ² C の検索トリガ条件にアドレス転送を設定します。	

Set →
→ Query

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE

説明	I ² 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:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE {ADDR7 ADDR10 ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE
?
0
アドレッシングモードは、7 ビット設定する。

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPE Set →
→ Query

説明 I²C 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:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPE
{GENeralcall | STARtbyte | HSmode | EEPROM |
CBUS | ?}

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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 I²C バスアドレスの型を返します。

例 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPE?
CBUS

		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue		
説明	I ² 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 ² C バスアドレス値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue {string ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE ADDR7 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue "xxx0101" "xxx0101"にアドレスに設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue ? XXX0101	
		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRectioN		
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 ² 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:BUS:B1:I2C:ADDRes:DIRect
ion { READ | WRITE | NOCARE | ? }

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:ADDRes:DIRect
ion READ
データ方向を読み込みに設定します。

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE 

説明 I²C バスのバイト単位のデータサイズを設定します。

注意 This setting only applies when the I²C search trigger is set to trigger on Data or Address/Data

シンタックス :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE
{<NR1> | ? }

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE 3
バイト数に 3 を設定します。

		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue		
説明	I ² 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 ² 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:BUS:B1:I2C:DATa:VALue {string ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:I2C:DATa:SIze 1 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue "1x1x0101" "xxx0101"にトリガデータ値に設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue? 1X1X0101	

Set →

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:CONDition
 { RXSTArt | RXDATA | RXENDPacket | TXSTArt |
 TXDATA | TXENDPacket | TXPARIttyerr | RXPARIttyerr
 | ? }

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
RXPARIttyerr		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
TXPARIttyerr		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:BUS:B1: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:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE {<NR1> ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE 5 バイト数を 5 に設定します。	

Set →
 → Query

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue

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:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue
{string | ? }

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX: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 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition
RXDATA
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE 1
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue
"1x1x0101"
"1x1x0101"にトリガデータ値を設定します

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue
?
1X1X0101

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE

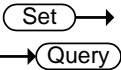
Set →
→ Query

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 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:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE {<NR1> ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE 5 バイト数を 5 に設定します。	

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue

Set →
→ 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 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:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue {string ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:UART:CONDition TXDATA :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIZE 1 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALu e "1x1x0101" "1x1x0101"にトリガデータ値を設定します	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALu e? 1X1X0101	
		
	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition	
説明	SPI 検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:CONDition MISO SPI バスを MISO でトリガ設定します。	

		(Set) →
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE {<NR1> ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE 10 ワード数を 10 に設定します。	

		(Set) →
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VALue {string ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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	データ値を返します。	

例 1 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition MISO
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:Size 2
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VAL
 ue "1x1x0101"
 "1x1x0101"にトリガデータ値を設定します。

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VAL
 ue?
 1X1X0101

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VALue  

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:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VAL
 ue {string | ? }

関連コマンド :SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:SPI:CONDition MOSI
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE 2
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VAL
 ue "1x1x0101"
 "1x1x0101"にトリガデータ値を設定します

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VAL
 ue?
 1X1X0101

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition 

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:BUS:B1: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:BUS:B1:CAN:CONDition SOF
 開始フレームの検索をします。

例 2 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition?
>SOF
開始フレームの検索が設定されています。

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMetype  →
→ 

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:BUS:B1: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:BUS:B1:CAN:FRAMetype DATA
データフレームのトリガを検索条件とします。

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE  →
→ 

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:BUS:B1: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:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE
?
>STANDARD
標準が選択されています。
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE
EXTENDED
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE
?
>EXTEND
拡張 ID が選択されています。
```

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue  

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:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue {<string>[?]}
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:CAN:CONDition ID
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE
STANDARD
:SEARCH:TRIG:BUS:B1:CAN:ID:VAL
"01100X1X01X"
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue
?
>01100X1X01X
```

検索に ID:01100X1X01X を指定します。

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection  

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:BUS:B1: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 2

```
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection
?
>WRITE
方向は書込みです。
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection
READ
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection
?
>READ
方向を読み出しに設定しました。
```

Set →
 → Query

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier

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:BUS:B1:CAN: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

例

```
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier?
>EQUAL

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier
THAN

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier?
>THAN
```

Set →
 → Query

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE

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:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE
{<NR1>|?}

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

例

```
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE?
>1
1バイトが設定されています。
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE 2
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE?
>2
2バイトが設定されています。
```

	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN: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:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE 1
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue
"01010X1X"
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue?
>01010X1X
```

Set →

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:CONDition
 {{SYNCFIELD|IDENTIFIER|DATA|IDANDDATA|WAKEUP|SLEEPEEP|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 とデータ部の組合せ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:BUS:B1:LIN:CONDition?
 >IDANDDATA
 トリガ検索は ID とデータ部にかけています。

:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition DATA
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition?
 >DATA
 トリガ検索はデータ部にかけています。

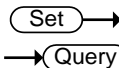
		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier		
説明	データ部をトリガ検索にかける場合のデータの条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier {LESSthan THAN Equal UNEQual LESSEQual M OREEQual ?}	
パラメータ/ 戻り値	LESSthan	データ値が設定未満の場合
	THAN	データ値が設定より大きい場合
	Equal	データ値が設定と同じ場合
	UNEQual	データ値が設定と異なる場合
	LESSEQual	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:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier? >EQUAL :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier THAN :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier? >THAN	
		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE		
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:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE {<NR1> ?}	

パラメータ/ 戻り値	<NR1>	1~8 (bytes)
例	<pre>:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE? >1 1バイトが設定されています。 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE 2 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE? >2 2バイトを設定しました。</pre>	
		
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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	<pre>:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE 1 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue "01010X1X" :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue? >01010X1X トリガ検索条件は 01010X1X のデータになりました。</pre>	

		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:ERRTYPE {SYNC PARItY CHeCKsum ?}	
パラメータ/ 戻り値	SYNC PARItY CHeCKsum	SYNC エラーにトリガ検索をかけます。 パリティエラーにトリガ検索をかけます。 チェックサムエラーにトリガ検索をかけます。
例	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE? >SYNC トリガ検索条件は SYNC エラーです。 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE CHECKSUM :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE? >CHECKSUM トリガ検索条件はチェックサムエラーです。	

		Set →
		→ Query
:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue		
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:BUS:B1: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:BUS:B1:LIN:CONDition ID
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue
 "00X1X01X"
 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue?
 >01100X1X01X
 トリガ検索条件は 01010X1X の ID です。



:SEARCH:FFTPeak:METHOD

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
:SEARCH:FFTPeak:METhod:MPEak		
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
:SEARCH:FFTPeak:SINFo		
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	マーカを指定します。

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	227
:CHANnel<X>:LABel:DISPlay	228
:REF<X>:LABel	228
:REF<X>:LABel:DISPlay	229
:BUS1:LABel.....	230
:BUS1:LABel:DISPlay	230
:SET<X>:LABel	231

:CHANnel<X>:LABel

Set →

→ Query

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 →
:CHANnel<X>:LABel:DISPlay		→ Query
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>	チャンネル 1、2、3、4
	OFF	選択したチャンネルのファイルラベルのオフ設定
	ON	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。	

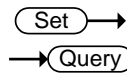
		Set →
:REF<X>:LABel		→ Query
説明	選択したリファレンス波形のファイルラベルを設定します。	
シンタックス	:REF<X>:LABel {<string> ?}	
関連コマンド	:REF<X>:LABel:DISPlay	
パラメータ	<X>	REF 1, 2, 3, 4

	<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

:REF<X>:LABel:DISPlay



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 →

→ Query

:BUS1:LABel

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

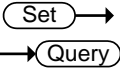
:BUS1:LABel:DISPlay

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		:BUS1:LABel "Bus" :BUS1:LABel:DISPlay ON :BUS1:LABel:DISPlay? ON 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<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> <string>	1 から 20 の設定番号 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		: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。

例 2 :SET1:LABel?
 SET1_lab

セグメント・コマンド

:SEGMENTS:STATE	234
:SEGMENTS:CURRENT	234
:SEGMENTS:TOTALNUM.....	234
:SEGMENTS:TIME	235
:SEGMENTS:DISPALL.....	235
:SEGMENTS:MEASURE:MODE.....	236
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE	236
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE.....	237
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT	237
:SEGMENTS:MEASURE:PLOT:RESULTS.....	237
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SOURCE	238
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SELECT.....	238
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:LIST	239
:SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SAVE	239
:SEGMENTS:SAVE	239
:SEGMENTS:SAVE:SOURCE	240
:SEGMENTS:SAVE:SELECT:START	240
:SEGMENTS:SAVE:SELECT:END	240

		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。

:SEGMents:DISPALL

Set →

→ 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 →
:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce		→ Query
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
:SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide		
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 ; :SEGMent s: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
:SEGMents:MEASure:PLOT:SElect		
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
:SEGMents:MEASure:PLOT:RESults		
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 ; :SEGMent s: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:MEAS ure:TABLE:SElect ; :SEGMents:MEASure:TABLE:L IST
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:S ELect: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


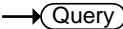
終了を 10 に設定します。

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	242
:DVM:SOURce.....	242
:DVM:MODE	243
:DVM:VALue	243

		 
:DVM:STATE		
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		
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。	

Set →

→ Query

:DVM:MODE

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	245
:GONogo:EXECute.....	245
:GONogo:FUNCTion.....	245
:GONogo:NGCount.....	245
:GONogo:NGDefine.....	246
:GONogo:SOURce	246
:GONogo:VIOLation.....	246
:GONogo:SCRipt	247
:TEMPlate:MODE.....	247
:TEMPlate:MAXimum	247
:TEMPlate:MINimum.....	248
:TEMPlate:POSition:MAXimum	248
:TEMPlate:POSition:MINimum	248
:TEMPlate:SAVE:MAXimum	249
:TEMPlate:SAVE:MINimum	249
:TEMPlate:TOLerance	249
:TEMPlate:SAVE:AUTO.....	249

: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 <string> 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。

Set →

→ Query

:GONogo:NGDefine

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 →

→ Query

:GONogo:SOURce

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 →

→ Query

:GONogo:VIOLation

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。

Set →

:TEMPlate:MAXimum

→ Query

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。

Set →

→ Query

: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。

Set →

→ Query

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

Set →

→ Query

:TEMPlate:POStion: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:POStion:MINimum{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:POStion: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	250
:DATALOG:SOURce	250
:DATALOG:SAVe	251
:DATALOG:INTerval	251
:DATALOG:DURation	251

		Set →
		→ Query
:DATALOG:STATE		
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。	

		Set →
		→ Query
:DATALOG:SOURce		
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。

:DATALOG:SAVe

Set →
→ 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。

:DATALOG:INTerval

Set →
→ 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。

:DATALOG:DURation

Set →
→ Query

説明 データログの持続時間を設定します。

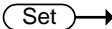
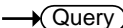
シンタックス :DATALOG:DURation {<NR1>|?}

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	253
:REMOTEDisk:PATHName	253
:REMOTEDisk:USERName	254
:REMOTEDisk:PASSWord	254
:REMOTEDisk:MOUNT	254
:REMOTEDisk:AUTOMount	255

		 
:REMOTEDisk:IPADDRESS		
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。	

		 
:REMOTEDisk:PATHName		
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 →

:REMOTEDisk:USERName

→ Query

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 →

:REMOTEDisk:PASSWord

→ Query

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 →

:REMOTEDisk:MOUNT

→ Query

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。
---------------	-----	-----------

戻り値	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	マスタストレージエラー
-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.instek.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