

プログラミング マニュアル

デジタルストレージオシロスコープ DCS-9700 SERIES



■ 商標・登録商標について

本マニュアルに記載されている会社名および商品名は、それぞれの国と地域における各社および各団体の商標または登録商標です。

■ 取扱説明書について

本マニュアルの内容の一部または全部を転載する場合は著作権者の許諾を必要とします。また、製品の仕様および本マニュアルの内容は改善のため予告無く変更することがあります。最新版は弊社ホームページを参照してください。

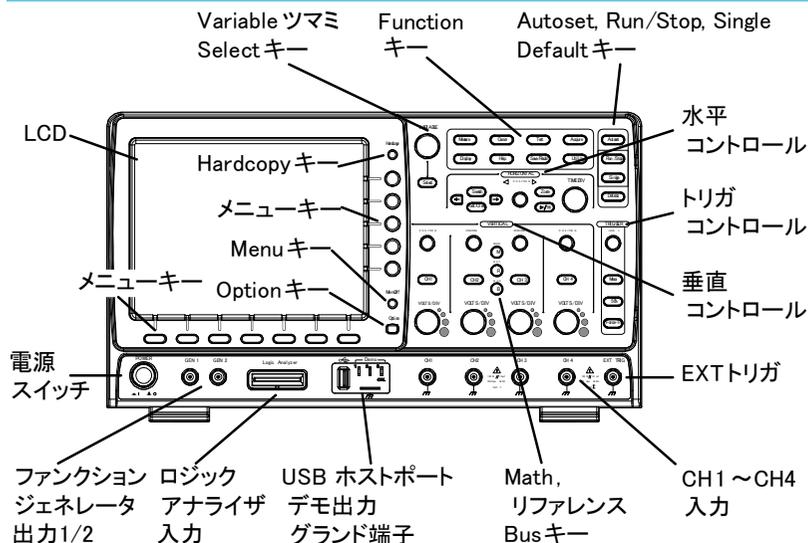
目 次

第 1 章 インタフェースの概要	1
1-1. フロント・パネルの概要 (4ch モデル).....	1
1-2. インタフェース設定	2
第 2 章 コマンドの概要	12
2-1. コマンド構文.....	12
第 3 章 コマンド詳細	13
3-1. 共通コマンド.....	14
3-2. 取得コマンド.....	15
3-3. オートセットコマンド	19
3-4. チャンネルコマンド.....	20
3-5. 波形演算コマンド	26
3-6. カーソルコマンド	33
3-7. ディスプレイコマンド.....	42
3-8. ハードコピーコマンド	44
3-9. 自動測定コマンド	48
3-10. 統計コマンド.....	69
3-11. リファレンスコマンド	74
3-12. コマンドの実行.....	76
3-13. タイムベースコマンド	77
3-14. トリガ コマンド.....	80
3-15. システム・コマンド	116
3-16. コマンドのセーブ/リコール	117
3-17. イーサネットコマンド	121
3-18. 日付コマンド.....	121
3-19. バス・デコード・コマンド.....	122
3-20. マークコマンド.....	136
3-21. 検索コマンド.....	137
3-22. ロジックアナライザコマンド	165
3-23. ラベルコマンド	171
3-24. ユーティリティ・コマンド.....	177
3-25. セグメント・コマンド.....	177
3-26. 信号発生器コマンド.....	184
3-27. Go NoGo コマンド	186
3-28. DVM コマンド.....	191
3-29. データログコマンド.....	192
第 4 章 付録	195
4-1. エラーメッセージ	195

第1章 インタフェースの概要

このマニュアルでは、DCS-9700 のリモート・コマンド機能の使用方法を説明し、コマンドの詳細を示しています。本章は、DCS-9700 の USB、イーサネット、GP-IB、RS-232C の各インタフェースを設定する方法について説明します。

1-1. フロント・パネルの概要 (4ch モデル)



1-2. インタフェース設定

1-2-1.USB インタフェース設定

USB 設定	PC 側コネクタ	タイプ A, ホスト
	DCS-9700 側コネクタ	タイプ B, デバイス
	速度	1.1/2.0 (フルスピード)
	USB クラス	USB-CDC
	OS	Windows7(32bit/64bit)以後
	USBドライバ	TEXIO_CDC.inf

パネル操作

1. Utility キーを押します。
2. I/O(インターフェース)を押して下部のメニューから選択します。
3. USB デバイスポートを押してサイドメニューからコンピュータを選択します
4. 背面パネルのデバイスポートに USB ケーブルを接続します。
5. PC が USB ドライバを要求してきたときは、添付 CD にある 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 DCS-9700 を設定します。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 DCS-97xx 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。



1-2-2.RS-232C インタフェース設定

RS-232C 設定	コネクタ	DB-9, オス
	ボーレート	2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 15200
	パリティ	なし, 奇数, 偶数
	データビット	8 (固定)
	ストップビット	1, 2

パネル操作

1. Utility キーを押します。

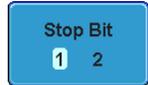


2. I/Oを押して下部のメニューから選択します。
3. RS-232Cを押してサイドメニューから選択します。
4. ボーレートを設定するためにサイドメニューを使用します。



ボーレート 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200

5. ストップビットを押してストップビット数を切り替えます。



ストップビット 1, 2

6. パリティを切り替えるには、パリティを押してください。



パリティ なし、奇数、偶数

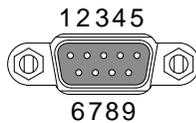
7. 今すぐ保存を押して設定を保存します。



8. DB-9♂コネクタ:リアパネルポートに RS-232C ケーブルを接続します。



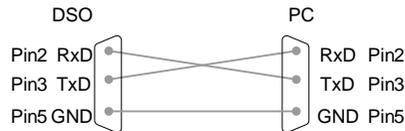
ピンアサイン



- 2: RxD (受信データ)
- 3: TxD (送信データ)
- 5: GND
- 4, 6 ~ 9: 未接続

PC との接続

以下の図のクロスケーブルを使用してください。



1-2-3.イーサネットインタフェースの設定

イーサネットの設定項目	MAC アドレス 機器名 ユーザーパスワード 機器の IP アドレス	ドメイン名 DNS の IP アドレス ゲートウェイ IP アドレス サブネットマスク HTTP ポート 80(固定)
-------------	---	---



注意

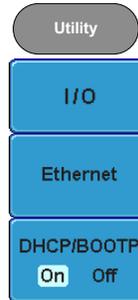
イーサネットオプション DS2-LAN は、オプションを装着してから設定します。詳細については、オプションマニュアルを参照してください。

背景

本オプションはネットワーク経由でオシロスコープを制御することができます。制御方法は Web サーバーによるものとソケット接続によるものになります。

パネル操作

1. DS2-LAN モジュール上の LAN ポートにイーサネットケーブルを接続します。
2. Utility キーを押します。
3. 下部のメニューから I/O を押します。
4. サイドメニューから Ethernet を押します。
5. サイドメニューから On または Off に "DHCP / BOOTP" を設定します。

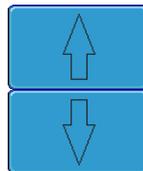


注意

DHCP / BOOTP を On に設定すると IP アドレスは自動的に割り当てられます。Off に設定すると固定 IP アドレスとなります。



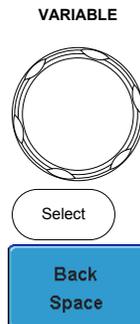
6. 各イーサネット設定項目に移動するにはサイドメニューの上下矢印を使用します。



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

注意: HTTP ポートは 80 に固定です。

7. VARIABLE のツマミで、文字を選択し、Select キーで値を確定します。選択された文字はハイライト表示となります。



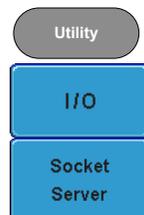
文字を削除するには、Backspace キーを押します。

1-2-4. ソケットサーバーの設定

DCS-9700 は、LAN 経由でクライアント PC やデバイスとの直接の双方向通信のためのソケットサーバー機能をサポートしています。デフォルトでは、ソケットサーバーがオフになっています。

ソケットサーバー 1. DCS-9700 の IP アドレスを設定し
設定 ます。

2. Utility キーを押します。
3. 下部のメニューから I/O を押します。
4. サイドメニューから、Socket Server を押します。



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. SetPort を押して設定します。



7. Current Port アイコンにポート番号が表示されます。



8. Server を押してソケットのサーバーを有効にしてください。



1-2-5.GP-IB 設定



注意

GP-IB オプションモジュール DS2-GP-IB は、オプションを装着してから設定します。

接続

1. PC から装着済みの GP-IB モジュールに GP-IB ケーブルを接続します。

GP-IB 設定

2. Utility キーを押します。



3. 下部のメニューから I / O を押します。



4. サイドメニューから GP-IB アドレスを設定するには、VARIABLE ツマミを使用します。



GP-IB モジュールが装着されている場合にこのオプションが利用できます。

範囲 1 ~ 30

制約

- 最大全 15 台、ケーブルの全長は最大 20m、各デバイス間は 2m
- 各デバイスに独立したアドレス割り当て
- 装置のうちの少なくとも 2/3 はオン状態
- ループ接続なし、または並列接続

1-2-6.USB/RS-232C 機能チェック

ターミナルアプリケーション RealTerm や PuTTY などのシリアルターミナルソフトを起動します。

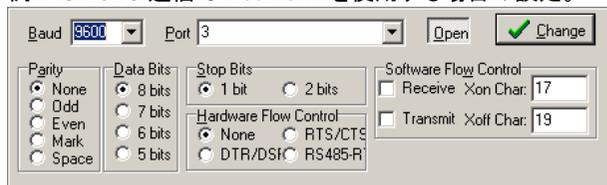
(USB/RS-232C) COMポート番号、ボーレート、データビット、パリティ、ストップビットを設定します。

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。

Windowsの場合:

スタート→コントロールパネル → システム→ハードウェア →システムを開きます。

例: RS-232C 通信で RealTerm を使用する場合の設定。



The image shows a configuration window for a serial port connection. At the top, there are dropdown menus for 'Baud' (set to 9600) and 'Port' (set to 3), along with 'Open' and 'Change' buttons. Below this, there are several sections of radio button options: 'Parity' (None selected), 'Data Bits' (8 bits selected), 'Stop Bits' (1 bit selected), and 'Hardware Flow Control' (None selected). To the right, there are checkboxes for 'Software Flow Control' (disabled) and two input fields for 'Receive Xon Char' (17) and 'Transmit Xoff Char' (19).

機能チェック ターミナルソフト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

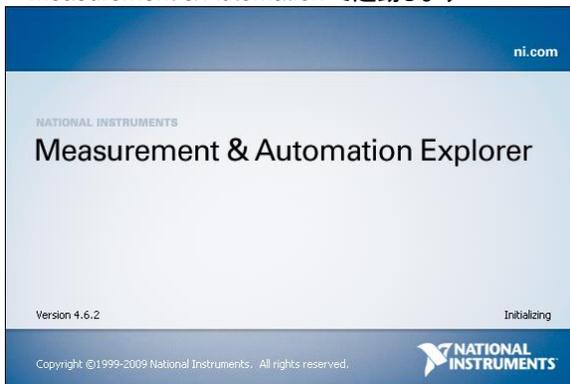
1-2-7.ソケットサーバ機能のチェック

NI 計測と Automation エクスプローラ ソケット・サーバの機能をテストするには、ナショナルインストルメンツの計測・オートメーション・エクスプローラ(MAX)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。

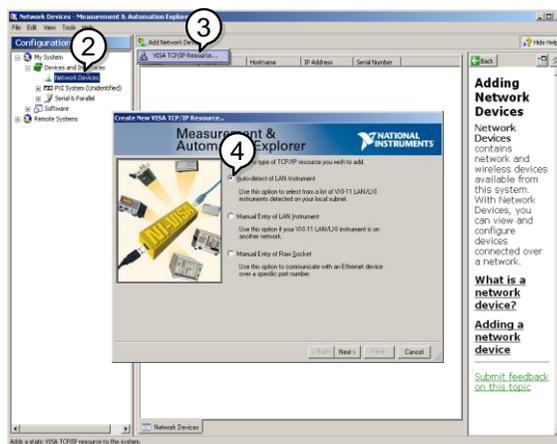
操作 1. NI の Measurement &Automation Explorer (MAX) のプログラムを起動します。



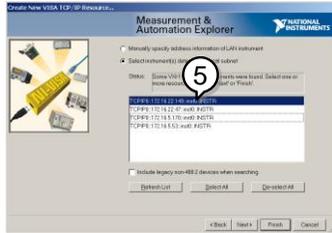
2. Windows の場合は
 スタート→プログラム→National Instruments
 →Measurement & Automation で起動します



3. マイシステム→デバイスとインタフェース→ネットワーク
 デバイスを右クリックし 新規 VISA TCP/IP リソースを
 作成 をクリックします。
4. ポップアップウィンドウから、LAN 機器の自動検出]を
 選択します。DCS-9700 は自動的に検出されます。DCS-
 9700 が検出されない場合、手動オプションを選択し
 ます。



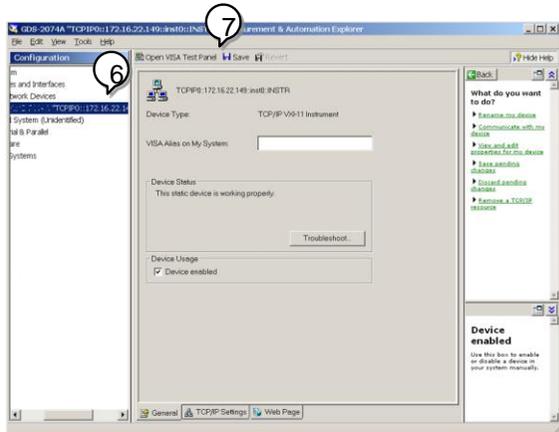
- DCS-9700 に対応する IP アドレスを選択し、クリックして次へ。



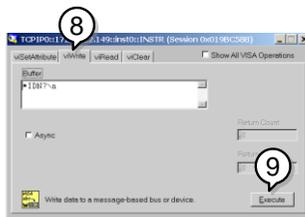
- DCS-9700 は設定パネルのネットワークデバイスの下に表示されます。

機能チェック

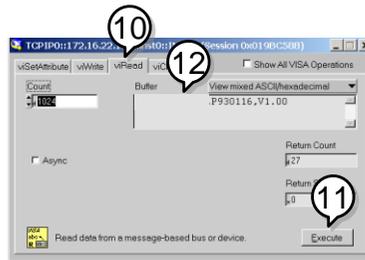
- DCS-9700 へのリモートコマンドを送信するためにオープン VISA テストパネルをクリックします。



- viWrite タブをクリックします。* IDN ? クエリが既にバッファ領域にあります。実行するクエリを選択し、実行をクリックします。



10. viRead タブをクリックします。
11. * IDN ? クエリからの戻りパラメータを読むには、実行をクリックします。
12. メーカー、モデル番号、シリアル番号、ファームウェアバージョンがバッファに表示されます。

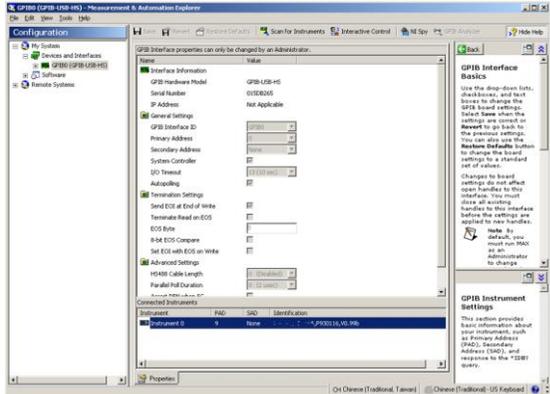


1-2-8.GP-IB の機能チェック

GP-IB の機能をテストするには、ナショナルインストルメンツの GP-IB アダプタと計測・オートメーション・エクスプローラ (MAX)を使用します。

操作

1. NI の計測と Automation Explorer (MAX) のプログラムを起動します。 
2. Windows の場合は
スタート→プログラム→National Instruments
→Measurement & Automation で起動します
3. マイシステム→デバイスとインタフェース→GPIB0 機器
ボタンのスキャンを押します。
4. 接続されている計測器パネルで、DCS-9700 は設定されているものと同じアドレスを持つ計測器 0 として検出されます。

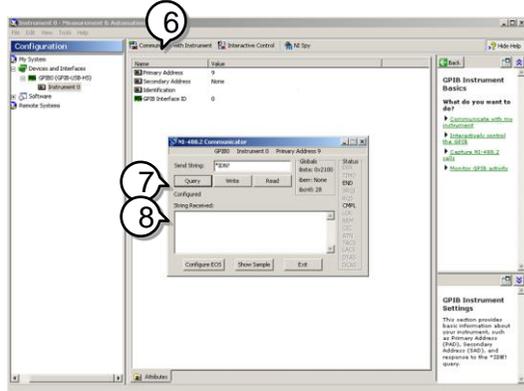


5. 計測器 0 のアイコンを右クリックし、計測器と通信するをクリックします。

NI-488.2 Communicator のウィンドウの送信データに '* IDN?' があります。

6. クエリボタンをクリックして、装置に問い合わせを送信します。

7. 受信文字列にクエリの戻り値が表示されます。
 TEXIO, DCS-97XX,XXXXXXX,V1.XX
 (会社, 機種, シリアルナンバー, ヴァージョン)



8. 機能チェックが完了しました。

第2章 コマンドの概要

この章では、DCS-9700 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。

2-1. コマンド構文

適合規格	• SCPI, 1994 準拠(一部を除く)		
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	
	LF	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。

第3章 コマンド詳細

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。

3-1. 共通コマンド	14
3-2. 取得コマンド	15
3-3. オートセットコマンド	19
3-4. チャンネルコマンド	20
3-5. 波形演算コマンド	26
3-6. カーソルコマンド	33
3-7. ディスプレイコマンド	42
3-8. ハードコピーコマンド	44
3-9. 自動測定コマンド	48
3-10. 統計コマンド	69
3-11. リファレンスコマンド	74
3-12. コマンドの実行	76
3-13. タイムベースコマンド	77
3-14. トリガ コマンド	80
3-15. システム・コマンド	116
3-16. コマンドのセーブ/リコール	117
3-17. イーサネットコマンド	121
3-18. 日付コマンド	121
3-19. バス・デコード・コマンド	122
3-20. マークコマンド	136
3-21. 検索コマンド	137
3-22. ロジックアナライザコマンド	165
3-23. ラベルコマンド	171
3-24. ユーティリティ・コマンド	177
3-25. セグメント・コマンド	177
3-26. 信号発生器コマンド	184
3-27. Go NoGo コマンド	186
3-28. DVM コマンド	191
3-29. データログコマンド	192

3-1. 共通コマンド

3-1-1. *IDN?	14
3-1-2. *LRN?	14
3-1-3. *SAV	14
3-1-4. *RCL	15
3-1-5. *RST	15
3-1-6. *CLS.....	15

3-1-1.*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? TEXIO, DCS-9710, 930116,V0.82b

3-1-2.*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;:D12:LABel:DISPlay OFF;:D13:LABel:DISPlay OFF;:D14:LABel:DISPlay OFF;:D15:LABel:DISPlay OFF;:BUZZER OFF

3-1-3.*SAV

Set →

説明	現在のパネル設定を選択されたメモリ番号に保存します。
シンタックス	*SAV {1 2 3 ... 20}
例	*SAV 1 現在のパネル設定をメモリ1に保存します。

3-1-4.*RCL

Set →

説明	設定されているパネル設定をリコールします。
シンタックス	*RCL {1 2 3 ... 20}
例	*RCL 1 メモリ1からパネル設定を呼び出します。

3-1-5.*RST

Set →

説明	DCS-9700 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

3-1-6.*CLS

Set →

説明	エラーキューをクリアします。
シンタックス	*CLS

3-2. 取得コマンド

3-2-1. : ACQuire:AVERage.....	16
3-2-2. : ACQuire:MODE.....	16
3-2-3. :ACQuire<X>:MEMory?	17
3-2-4. :ACQuire<X>:LMEMory?	17
3-2-5. :ACQuire<X>:STATe?.....	18
3-2-6. :ACQuire:INTERpolation	18
3-2-7. :ACQuire:FILTer.....	18
3-2-8. :ACQuire:RECOrdlength	19
3-2-9. :HEADer.....	19

3-2-1.:ACQUIRE:AVERage

Set →

→ Query

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
パラメーター	<NR1> 2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256
注意	このコマンドを使用する前に、平均取得モードを選択してください。以下の例を参照してください。
例	:ACQUIRE:MODE AVERage :ACQUIRE:AVERage 2 平均取得モードを選択し、平均回数を 2 回に設定します。

3-2-2.:ACQUIRE:MODE

Set →

→ Query

説明	選択または取得モードを返答します。
シンタックス	:ACQUIRE:MODE {SAMPLE PDETECT AVERage ?}
関連コマンド	:ACQUIRE:AVERage
パラメーター	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。

3-2-3.: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
パラメーター	<X> チャンネル番号 (1 to 4)
例	:ACQUIRE1:MEMORY? Format,2.0A;Memory Length,5000;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>#510000 <Raw Data> <LF>

3-2-4.:ACQUIRE<X>:LMEMORY?

→ 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。これは、詳細の LM 形式に相当します。
シンタックス	:ACQUIRE<X>:LMEMORY?
関連コマンド	:ACQUIRE:RECORDLENGTH :HEADER
パラメーター	<X> チャンネル番号(1 to 4)
例	:ACQUIRE1:LMEMORY? Format,2.0A,Memory Length,1000000,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,2.000E-09,Horizontal Old Scale,2.000E-04,Horizontal Old Position,0.000E+00,Firmware,V0.99.03,Time,19-Sep-12 10:40:10,Waveform Data; <LF>#72000000 <Raw Data> <LF>

3-2-5.:ACQUIRE<X>:STATE?

→ Query

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

3-2-6.:ACQUIRE:INTERpolation

Set →

→ Query

説明	選択または補間モードを返答します。	
シンタックス	:ACQUIRE:INTERpolation {ET SINC ?}	
パラメーター	ET	等価時間補間を設定します。
	SINC	$\sin(x)/x$ 補間へのセット
例	:ACQUIRE:INTERpolation ET ET 間の補間を設定します。	

3-2-7.:ACQUIRE:FILTer

Set →

→ Query

説明	設定値に近い正規化されたカットオフ周波数を設定します。 [0.02:0.02:0.98]	
シンタックス	:ACQUIRE:FILTer {OFF <NR3> ?}	
パラメーター	OFF	デジタルフィルタをオフにします。
	<NR3>	0.02,0.04~0.98.
例	:ACQUIRE:FILTer OFF デジタルフィルタをオフにします。	

3-2-8.:ACQuire:RECOrdlength

Set →

→ Query

説明	設定またはクエリのレコード長。完全な詳細については、ユーザーマニュアルを参照してください。
シンタックス	:ACQuire:RECOrdlength {AUTO SHORT ?}
パラメータ	AUTO オートレコード長。 SHORT 短いレコード長。
例	:ACQuire:RECOrdlength? AUTO レコード長は、現在、AUTO に設定されています。

3-2-9.:HEADer

Set →

→ Query

説明	:ACQuire:MEM または:ACQuire:LMEM 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? :ACQuire<X>:LMEMory?
パラメーター	<X> チャンネル番号 (1 to 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

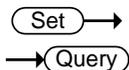
3-3. オートセットコマンド

3-3-1.: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

3-3-2.:AUTORSET:MODE



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	
パラメーター	FITScreen	Fit Screen モード
	ACPriority	AC priority モード
例	:AUTORSET? FITSCREEN	

3-4. チャンネルコマンド

3-4-1. :CHANnel<X>:BWLimit	21
3-4-2. :CHANnel<X>:COUPling.....	21
3-4-3. :CHANnel<X>:DESKew	22
3-4-4. :CHANnel<X>:DISPlay.....	22
3-4-5. :CHANnel<X>:EXPand	22
3-4-6. :CHANnel<X>:IMPedance?	23
3-4-7. :CHANnel<X>:INVert	23
3-4-8. :CHANnel<X>:POSition	24
3-4-9. :CHANnel<X>:PROBe:RATio	24
3-4-10. :CHANnel<X>:PROBe:TYPe.....	25
3-4-11. :CHANnel<X>:SCALE	25

3-4-1.:CHANnel<X>:BWLimit

Set →

→ Query

説明	帯域幅の制限をオン/オフします。	
シンタックス	:CHANnel<X>:BWLimit {FULL <NR3> ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1,2,3,4
	FULL	全帯域幅
	<NR3>	帯域幅の制限を設定します。
		200E+6 200MHz
		100E+6 100MHz
		20E+6 20MHz
戻り値	<NR3>	帯域幅を返答します。
	Full	全帯域幅
例	:CHANnel1:BWLimit 2.000E+07 チャンネル 1 の帯域幅を 20MHz に設定します	

3-4-2.:CHANnel<X>:COUPling

Set →

→ Query

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

3-4-3.:CHANnel<X>:DESKew

Set →

→ Query

説明	デスキュー時間を設定します。	
シンタックス	:CHANnel<X>:DESKew { <NR3> ?}	
パラメータ	<X>	チャンネル 1,2,3,4
	<NR3>	デスキュー時間: -5.00E-11 ~ 5.00E-11 -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。	

3-4-4.:CHANnel<X>:DISPlay

Set →

→ Query

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

3-4-5.:CHANnel<X>:EXPand

Set →

→ Query

説明	グラウンドで拡大するか、チャンネル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	中心
戻り値	GND	グラウンドで拡大しています。
	CENTER	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。	

3-4-6.: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。	

3-4-7.:CHANnel<X>:INVert

Set →

→ Query

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

3-4-8.:CHANnel<X>:POSition

Set →

→ Query

説明	チャンネルの垂直ポジションを設定します。
 注意	垂直ポジションが許可された最も近い値に設定されます。ポジションレベルの範囲は、縦軸のスケールに依存します。位置を設定する前に、スケールを最初に設定する必要があります。
シンタックス	:CHANnel<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。

3-4-9.:CHANnel<X>:PROBe:RATio

Set →

→ Query

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。

3-4-10.:CHANnel<X>:PROBe:TYPe

Set →

→ Query

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。

3-4-11.:CHANnel<X>:SCALe

Set →

→ Query

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 to 1e+1 2mV to 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。

3-5. 波形演算コマンド

3-5-1. :MATH:DISP	27
3-5-2. :MATH:TYPE	27
3-5-3. :MATH:DUAL:SOURce<X>	27
3-5-4. :MATH:DUAL:OPERator	28
3-5-5. :MATH:DUAL:POSition	28
3-5-6. :MATH:DUAL:SCALe	28
3-5-7. :MATH:FFT:SOURce	29
3-5-8. :MATH:FFT:MAG	29
3-5-9. :MATH:FFT:WINDow	29
3-5-10. :MATH:FFT:POSition	30
3-5-11. :MATH:FFT:SCALe	30
3-5-12. :MATH:FFT:HORizontal:SCALe	30
3-5-13. :MATH:ADVanced:OPERator	31
3-5-14. :MATH:ADVanced:SOURce	31
3-5-15. :MATH:ADVanced:EDIT:SOURce<X>	31
3-5-16. :MATH:ADVanced:EDIT:OPERator	32
3-5-17. :MATH:ADVanced:POSition	32
3-5-18. :MATH:ADVanced:SCALe	32

3-5-1.:MATH:DISP

Set →

→ Query

説明	演算波形表示のオン/オフを設定します。
シンタックス	:MATH:DISP {OFF ON ?}
パラメータ/戻り値	OFF 演算波形を表示しません。 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。

3-5-2.:MATH:TYPE

Set →

→ Query

説明	波形演算の演算機能を設定します。
シンタックス	:MATH:TYPE { DUAL ADVanced FFT ? }
関連コマンド	:MATH:DISP
パラメータ	DUAL 通常の演算波形 ADVanced 高度な演算波形 FFT FFT 動作
戻り値	演算機能を返答します。
例	:MATH:TYPE DUAL 通常の演算機能を設定します。

3-5-3.:MATH:DUAL:SOURce<X>

Set →

→ Query

説明	通常演算波形のソース 1 または 2 を設定します。
シンタックス	:MATH:DUAL:SOURce<X> { CH1 CH2 CH3 CH4 REF1 REF2 REF3 REF4 ? }
パラメータ	<X> ソース 1 or 2 CH1~4 チャンネル 1 to 4 REF1~4 リファレンス波形 1 to 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。

3-5-4.:MATH:DUAL:OPERator

Set →

→ 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。	

3-5-5.:MATH:DUAL:POSition

Set →

→ 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。	

3-5-6.:MATH:DUAL:SCALe

Set →

→ Query

説明	演算波形の表示の垂直感度を設定します。	
シンタックス	:MATH:DUAL:SCALe {<NRf> ?}	
パラメータ	<NRf>	垂直感度
戻り値	<NR3>	垂直感度を返答します。
例	:MATH:DUAL:SCALe 2.0E-3 演算波形の垂直感度を 2mV/2mA に設定します。	

3-5-7.:MATH:FFT:SOURce

Set →

→ Query

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。

3-5-8.:MATH:FFT:MAG

Set →

→ Query

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。

3-5-9.:MATH:FFT:WINDow

Set →

→ Query

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。

3-5-10.:MATH:FFT:POSition

Set →

→ 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 to +12e+0 (12 units/division to +12 units/division.)
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。	

3-5-11.:MATH:FFT:SCALE

Set →

→ 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 to 1e+ 3(2mV~1kV) デシベル: 1e+0 to 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。	

3-5-12.:MATH:FFT:HORizontal:SCALE

Set →

→ 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 to 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。	

3-5-13.:MATH:ADVanced:OPERator

Set →

→ Query

説明	高度な演算波形を設定します。
シンタックス	:MATH:ADVanced:OPERator {DIFF INTG SQRT ?}
パラメータ	DIFF d/dt INT ∫dt SQRT √
戻り値	演算の種類を返答します。
例	:MATH:ADVanced:OPERator DIFF 演算波形を d / dt に設定します。

3-5-14.:MATH:ADVanced:SOURce

Set →

→ Query

説明	高度な演算波形のソースを設定します。
シンタックス	:MATH:ADVanced: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	高度な演算波形のソースを返答します。
例	:MATH:ADVanced:SOURce CH1 高度な演算波形のソースをチャンネル 1 に設定します。

3-5-15.:MATH:ADVanced:EDIT:SOURce<X>

Set →

→ Query

説明	高度な演算波形のソースを設定します。
シンタックス	:MATH:ADVanced:EDIT:SOURce { CH1 CH2 CH3 CH4 ? }
関連コマンド	:MATH:ADVanced:EDIT:OPERator
パラメータ	CH1~4 チャンネル 1~4
戻り値	高度な演算波形のソースを返答します。
例	:MATH:ADVanced:EDIT:SOURce CH1 高度な演算波形のソースをチャンネル 1 に設定します。

3-5-16.:MATH:ADVanced:EDIT:OPERator

Set →

→ Query

説明	高度な演算波形の設定をします。
シンタックス	:MATH:ADVanced:EDIT: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:ADVanced:EDIT:OPERator PLUS 演算をプラス(+)に設定します。

3-5-17.:MATH:ADVanced:POSition

Set →

→ Query

説明	高度な演算波形の垂直ポジション(unit/ div)を設定します。
シンタックス	MATH:ADVanced:POSition { <NRf> ? }
パラメータ	<NRf> 垂直ポジション: -12e+0 to +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。

3-5-18.:MATH:ADVanced:SCALE

Set →

→ Query

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

3-6. カーソルコマンド

3-6-1. :CURSor:MODE	34
3-6-2. :CURSor:SOURce.....	34
3-6-3. :CURSor:HUNI	35
3-6-4. :CURSor:HUSE	35
3-6-5. :CURSor:VUNI	35
3-6-6. :CURSor:VUSE	36
3-6-7. :CURSor:DDT	36
3-6-8. :CURSor:H1Position	36
3-6-9. :CURSor:H2Position	37
3-6-10. :CURSor:HDELta	37
3-6-11. :CURSor:V1Position.....	37
3-6-12. :CURSor:V2Position.....	38
3-6-13. :CURSor:VDELta.....	38
3-6-14. :CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X>	38
3-6-15. :CURSor:XY:RECTangular:X:DELta	39
3-6-16. :CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X>	39
3-6-17. :CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta	39
3-6-18. :CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<X>.....	40
3-6-19. :CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta	40
3-6-20. :CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<X>	40
3-6-21. :CURSor:XY:POLar:THETA:DELta	40
3-6-22. :CURSor:XY:PRODUct:POSition<X>	41
3-6-23. :CURSor:XY:PRODUct:DELta	41
3-6-24. :CURSor:XY:RATio:POSition<X>	41
3-6-25. :CURSor:XY:RATio:DELta	41

3-6-1.:CURSor:MODE

Set →

→ Query

説明	カーソルの水平(H)方向または水平および垂直(HV)を設定します。 注意:カーソルソースはロジックまたはバスに設定されている場合は、水平方向のみカーソルが利用可能です。
シンタックス	:CURSor:MODE {OFF H HV ?}
パラメータ	OFF 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。

3-6-2.:CURSor:SOURce

Set →

→ Query

説明	カーソルソースを設定します。
シンタックス	:CURSor:SOURce {CH1 CH2 CH3 CH4 REF1 REF2 REF3 REF4 MATH LOGic 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 LOGic ロジック信号 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。

3-6-3.:CURSor:HUNI

Set →

→ Query

説明	水平バーのカーソルの単位を設定します。	
シンタックス	:CURSor:HUNI {SEConds HERTz DEGrees PERcent ?}	
関連コマンド	:CURSor:MODE	
パラメータ	SEConds	カーソル単位を時間に設定します。
	HERTz	カーソル単位を周波数に設定します。
	DEGrees	カーソル単位を度に設定します。
	PERcent	カーソル単位をパーセントに設定します。
戻り値	単位の種類を返答します。	
例	:CURSor:HUNI SEConds 単位を時間に設定します。	

3-6-4.:CURSor:HUSE

Set →

説明	パーセントまたは度(水平)カーソルのための位相または比率を基準として、現在のカーソル位置を設定します。	
 注意	:CURSor:HUNI が DEGrees または PERcent に設定されているときにのみこのコマンドを使用することができます。	
シンタックス	:CURSor:HUSE {CURRent}	
関連コマンド	:CURSor:MODE :CURSor:HUNI	
パラメータ	CURRent	現在の水平位置を使用しています
例	:CURSor:HUSE CURRent.	

3-6-5.:CURSor:VUNI

Set →

→ 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。	

3-6-6.:CURSor:VUSE

Set →

説明	現在のカーソル位置をパーセントの割合の基準(垂直)カーソルとして設定します。
 注意	:CURSor:VUNI が PERcent 設定の ときにのみ、このコマンドを使用することができます
シンタックス	:CURSor:VUSE {CURRent}
関連コマンド	:CURSor:MODE :CURSor:VUNI
パラメータ	CURRent 現在の垂直ポジションを使用しています
例	:CURSor:VUSE CURRent.

3-6-7.:CURSor:DDT

→ Query

説明	deltaY/ DeltaT の値を返答します。
シンタックス	:CURSor:DDT {?}
関連コマンド	:CURSor:MODE
戻り値	<NR3> <NR3>形式で返答します。
例	:CURSor:DDT? 4.00E-05 deltaY/ DeltaT は 4.00E-05 です。

3-6-8.:CURSor:H1Position

Set →

→ Query

説明	H1 水平カーソルの位置を設定します。
シンタックス	:CURSor:H1Position {<NRf> ?}
関連コマンド	:CURSor:H2Position
パラメータ	<NRf> 水平位置
戻り値	カーソル位置を返答します。
例	:CURSor:H1Position? -1.34E-3 H1 カーソルの位置は-1.34ms です。

3-6-9.:CURSor:H2Position

Set →

→ Query

説明	H2 水平カーソルの位置を設定します。
シンタックス	:CURSor:H2Position {<NRf> ?}
関連コマンド	:CURSor:H1Position
パラメータ	<NRf> 水平位置
戻り値	カーソル位置を返答します。
例	:CURSor:H2Position 1.5E-3 H2 のカーソルの位置を 1.5ms に設定します。

3-6-10.: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。

3-6-11.:CURSor:V1Position

Set →

→ Query

説明	V1 垂直カーソルの位置を設定します。
シンタックス	:CURSor:V1Position {<NRf> ?}
パラメータ	<NRf> 垂直ポジション。垂直のスケールに依存しません。
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。

3-6-12.:CURSor:V2Position

Set →

→ Query

説明	V2 垂直カーソルの位置を設定します。	
シンタックス	:CURSor:V2Position {<NRf> ?}	
パラメータ	<NRf>	垂直ポジション。垂直のスケールに依存しません。
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。	

3-6-13.: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。	

3-6-14.:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<X>

Set →

→ Query

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

3-6-15.: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。

3-6-16.:CURSor:XY:RECTangular:Y:POSition<X>

Set →

→ Query

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

3-6-17.:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta

→ Query

説明	Y 座標のカーソル 1 と 2 の差分を返答します。
シンタックス	:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta {?}
戻り値	<NR3> カーソル 1 と 2 の差分を<NR3>として返答します。
例	:CURSor:XY:RECTangular:Y:DELta? 80.0E-3 水平の差分は 80mV です。

3-6-18.: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。

3-6-19.: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。

3-6-20.: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。

3-6-21.: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。

3-6-22.: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。

3-6-23.: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。

3-6-24.: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。

3-6-25.: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。

3-7. ディスプレイコマンド

3-7-1. :DISPlay:INTensity:WAVEform
3-7-2. :DISPlay:INTensity:GRATicule
3-7-3. :DISPlay:PERsistence
3-7-4. :DISPlay:GRATicule
3-7-5. :DISPlay:WAVEform

3-7-1.: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 to 1.0E+2 (0% to 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。

3-7-2.: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 to 1.0E+2 (10% to 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。

3-7-3.:DISPlay:PERsistence

Set →

→ Query

説明	波形の残光性レベルを設定します。	
シンタックス	:DISPlay:PERsistence { INFIinite 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)
	INFIinite	無限残光
	OFF	残光性なし
戻り値	<NR3>	残光時間を返答します。
	INFIinite	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。	

3-7-4.: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	<p>FULL </p> <p>FRAMe </p>	<p>CROsSs </p> <p>GRID </p>
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	

3-7-5.: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	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。

3-7-6.:DISPlay:OUTPut

Set →

→ Query

説明	画面表示の 16 ビットの画像データを転送します
シンタックス	:DISPlay:OUTPut ?
戻り値	ヘッダ + ビットマップ生データ + LF
例	画像データは 31649 バイト、バイナリ用のヘッダとして #531649、その後生データ、最後に LF が付きます。

3-8. ハードコピーコマンド

3-8-1. :HARDcopy:START.....	45
3-8-2. :HARDcopy:MODE.....	45
3-8-3. :HARDcopy:PRINTINKSaver.....	45
3-8-4. :HARDcopy:SAVEINKSaver.....	46
3-8-5. :HARDcopy:SAVEFORMat.....	46
3-8-6. :HARDcopy:ASSIGN.....	47

3-8-1.: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

3-8-2.: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。

3-8-3.: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。

3-8-4.: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。	

3-8-5.:HARDcopy:SAVEFORMat

Set →

→ 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。	

3-8-6.:HARDcopy:ASSIGN

Set →

→ 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。	

3-9. 自動測定コマンド

3-9-1. :MEASure:GATing	49
3-9-2. :MEASure:SOURce.....	49
3-9-3. :MEASure:METHod.....	49
3-9-4. :MEASure:FALL	50
3-9-5. :MEASure:FOVShoot	50
3-9-6. :MEASure:FPReshoot.....	51
3-9-7. :MEASure:FREQuency	51
3-9-8. :MEASure:NWIDth	52
3-9-9. :MEASure:PDUTy	52
3-9-10. :MEASure:PERiod.....	53
3-9-11. :MEASure:PWIDth.....	53
3-9-12. :MEASure:RISe	54
3-9-13. :MEASure:ROVShoot.....	54
3-9-14. :MEASure:RPReshoot.....	55
3-9-15. :MEASure:PPULSE	55
3-9-16. :MEASure:NPULSE.....	56
3-9-17. :MEASure:PEDGE	56
3-9-18. :MEASure:NEDGE	57
3-9-19. :MEASure:AMPlitude.....	57
3-9-20. :MEASure:MEAN.....	58
3-9-21. :MEASure:CMEan	58
3-9-22. :MEASure:HIGH	59
3-9-23. :MEASure:LOW	59
3-9-24. :MEASure:MAX	60
3-9-25. :MEASure:MIN	60
3-9-26. :MEASure:PK2PK	61
3-9-27. :MEASure:RMS	61
3-9-28. :MEASure:AREa	62
3-9-29. :MEASure:CARea	62
3-9-30. :MEASure:FRRDelay	63
3-9-31. :MEASure:FRFDelay.....	63
3-9-32. :MEASure:FFRDelay.....	64
3-9-33. :MEASure:FFFDelay	64
3-9-34. :MEASure:LRRDelay.....	65
3-9-35. :MEASure:LRFDelay.....	65
3-9-36. :MEASure:LFRDelay.....	66
3-9-37. :MEASure:LFFDelay	67
3-9-38. :MEASure:PHase.....	68

3-9-1.:MEASure:GATing

Set →

→ Query

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 ? }	
パラメーター	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。。	

3-9-2.:MEASure:SOURce

Set →

→ Query

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 ? }	
パラメーター	<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 チャンネル 1 にソース 1 を設定します。	

3-9-3.:MEASure:METHod

Set →

→ Query

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 ? }	
パラメーター	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。	

3-9-4.:MEASure:FALL

→ Query

説明	立下り時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:FALL{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 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。

3-9-5.: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

3-9-6.:MEASure:FPReshoot

→ Query

説明	立下りプリシュートを計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:FPReshoot{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	Returns the fall preshoot as <NR3>.	
戻り値	<NR3>	立下りプリシュートの振幅値を返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。	
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:FPReshoot? 1.27E+0 チャンネル 1 を選択した後に立下りプリシュートを取得します。立下りプリシュートは 1.27% です。	

3-9-7.: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。	

3-9-8.:MEASure:NWIDth

→(Query)

説明	負パルス幅値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:NWIDth{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 負パルス幅を秒単位で返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:NWIDth? 4.995E-04 チャンネル 1 を選択した後に負パルス幅を取得します。 負パルス幅は 499.5us です。

3-9-9.:MEASure:PDUTy

→(Query)

説明	正デューティサイクル比を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:PDUTy{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 正デューティ比をパーセンテージで返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PDUTy? 5.000E+01 チャンネル 1 を選択した後に正デューティ比を取得します。 デューティ比は 50%です。

3-9-10.:MEASure:PERiod

→ Query

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

3-9-11.: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。

3-9-12.:MEASure:RISe

→ Query

説明	立上り時間を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:RISe{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	立上り時間を返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。	
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:RISe? 8.5E-6 ソースとしてチャンネル 1 を選択した後に立上り時間を取得します。立上り時間は 8.5us です。	

3-9-13.:MEASure:ROVShoot

→ Query

説明	立上りオーバーシュートを計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:ROVShoot{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	立上りオーバーシュートの振幅値を返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。	
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:ROVShoot? 5.00E+00 チャンネル 1 を選択した後に立上りオーバーシュートを取得します。立上りオーバーシュートは 5%です。	

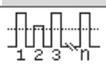
3-9-14.:MEASure:RPReshoot

→ 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。

3-9-15.: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。

3-9-16.: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の数を取得します。 負パルスは 4 個です。

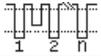
3-9-17.:MEASure:PEDGE

→ Query

説明	正のエッジ数を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:PEDGE{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 正のエッジ数を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:PEDGE? 1.100E+01 チャンネル 1 を選択した後に正のエッジ数を取得します。 正エッジは 11 個です。

3-9-18.: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

3-9-19.: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。

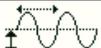
3-9-20.:MEASure:MEAN

→ Query

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

3-9-21.:MEASure:CMEan

→ Query

説明	1 周期の垂直平均値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:CMEan{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 1 周期の垂直平均値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:CMEan? 9.480E-01 チャンネル 1 を選択した後に 1 周期の垂直平均値を取得します。平均は 948mV です。

3-9-22.: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。	

3-9-23.:MEASure:LOW

→ Query

説明	垂直のロー値を計測し、値を返答します。	
シンタックス	:MEASure:LOW{?}	
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>	
戻り値	<NR3>	垂直のロー値を返します。
	Chan Off	ソースチャンネルが未選択です。
参考図		
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。	
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:LOW? 1.00E-0 チャンネル 1 を選択した後に垂直のロー値を取得します。 ロー値は 1.00V です。	

3-9-24.:MEASure:MAX

→ Query

説明	垂直最大値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:MAX{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直最大値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:MAX? 1.90E-3 チャンネル 1 を選択した後に垂直最大値を取得します。 MAX 値は 1.9mV です

3-9-25.:MEASure:MIN

→ Query

説明	垂直最小値を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:MIN{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 垂直最小値を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。 以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:MIN? -8.00E-3 チャンネル 1 を選択した後に垂直最小値を取得します。 MIN 値は-8.00mV です。

3-9-26.:MEASure:PK2PK

→ Query

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

3-9-27.: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。

3-9-28.:MEASure:AREa

→ Query

説明	全周期(1 周期以上)の垂直エリア(面積)を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:AREa{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 全周期の垂直エリアを返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:AREa? 1.958E-03 チャンネル 1 を選択した後に全周期の垂直エリアを取得します。垂直エリアは 1.958mV です。

3-9-29.:MEASure:CARea

→ Query

説明	1 周期の垂直エリア(面積)を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:CARea{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 1 周期の垂直エリアを返します Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを使用する前に測定チャンネルを選択します。以下の例を参照してください。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:CARea? 1.958E-03 チャンネル 1 を選択した後に1周期の垂直エリアを取得します。1 周期の垂直エリアは 1.958mV です。

3-9-30.: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。

3-9-31.:MEASure:FRFDelay

→ Query

説明	ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最初の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:FRFDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 :MEASure:FRFDelay? 3.43E-6 ソース 1 をチャンネル 1 に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の FRF の遅延時間を取得します。 遅延時間は 3.43us です。

3-9-32.: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:FFRDelay {?}
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:FFRDelay? -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。

3-9-33.: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。

3-9-34.: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。

3-9-35.:MEASure:LRFDelay

→ Query

説明	ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最後の立下りエッジの遅延時間を計測し、値を返答します。
シンタックス	:MEASure:LRFDelay{?}
関連コマンド	:MEASure:SOURce<X>
戻り値	<NR3> 遅延時間を返します。 Chan Off ソースチャンネルが未選択です。
参考図	
注意	このコマンドを入力する前に二つのソースチャンネルを選択してください。また、最初とはゲート内またはカーソル範囲内に表示されている波形で判断します。
例	:MEASure:SOURce1 CH1 :MEASure:SOURce2 CH2 :MEASure:LRFDelay? -4.99E-6 ソース 1 をチャンネル 1 に設定、ソース 2 をチャンネル 2 に設定した時の LRF の遅延時間を取得します。 遅延時間は-4.99us です。

3-9-36.: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> 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: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。

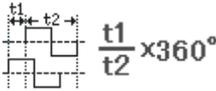
3-9-37.:MEASure:LFFDelay

→ 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。

3-9-38.: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。

3-10. 統計コマンド

3-10-1. :MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>	69
3-10-2. :MEASUrement:MEAS<X>:TYPE	70
3-10-3. :MEASUrement:MEAS<X>:STATE	70
3-10-4. :MEASUrement:MEAS<X>:VALue	71
3-10-5. :MEASUrement:MEAS<X>:MAXimum	71
3-10-6. :MEASUrement:MEAS<X>:MEAN	72
3-10-7. :MEASUrement:MEAS<X>:MINImum	72
3-10-8. :MEASUrement:MEAS<X>:STDdev	73
3-10-9. :MEASUrement:STATIstics:MODE	73
3-10-10. :MEASUrement:STATIstics:WEIghting	73
3-10-11. :MEASUrement:STATIstics	74

3-10-1.:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>

Set →

→ Query

説明	統計で選択した測定ソースの設定	
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X> {CH1 CH2 CH3 CH4 MATH D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
関連コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE	
パラメーター	MEAS<X> SOURCE1 SOURCE2 CH1 to CH4 MATH D0 to D15	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 D0～D15 のデジタル・チャンネル・ソース
戻り値	CH1 to CH4 MATH D0 to D15	チャンネル 1、2、3、4 演算機能 D0～D15 のデジタル・チャンネル・ソース
例	:MEASUrement:MEAS1:SOURCE1 CH1 測定1の測定ソース1に CH1 を選択します。	

3-10-2.:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE

Set →

→ Query

説明	統計で選択した測定タイプの設定
シンタックス	:MEASUrement:MEAS<X>:TYPE {PK2pk MAXimum MINimum AMPLitude HIGH LOW MEAN CMEan RMS CRM s AREa CAREa ROVShoot FOVShoot RPReshoot FPReshoot FREQuency PERIod RISE FALL PWIdth NWIdth PDUty PPULSE NPULSE PEDGE NEDGE FRRDelay FRFDelay FFRDelay FFFDelay LRRDelay LRFDelay LFRDelay LFFDelay PHase ?}
関連コマンド	:MEASUrement:MEAS<X>:SOURCE<X>
パラメーター	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。

3-10-3.:MEASUrement:MEAS<X>:STATE

Set →

→ Query

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
パラメーター	MEAS<X> 1 から 8 までの自動測定番号 ON/1 測定をオン OFF/0 測定をオフ
戻り値	0 測定はオフになっています。 1 測定はオンになっています。
例	:MEASUrement:MEAS1:STATE 1 測定 1 をオンにします。

3-10-4.: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。

3-10-5.: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
パラメーター	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。

3-10-6.: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
パラメーター	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。

3-10-7.: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
パラメーター	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。

3-10-8.: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
パラメーター	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。

3-10-9.:MEASUrement:STATIstics:MODE

Set →

→ 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
パラメーター/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。

3-10-10.:MEASUrement:STATIstics:WEIghting

Set →

→ 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> ? }
パラメーター/戻り値	<NR1> サンプル数(2~1000)
例	:MEASUrement:STATIstics:WEIghting 5 5 にサンプル数を設定します。

3-10-11.: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

3-11. リファレンスコマンド

3-11-1. :REF<X>:DISPLAY.....	74
3-11-2. :REF<X>:TIMEBASE:POSITION	74
3-11-3. :REF<X>:TIMEBASE:SCALE	75
3-11-4. :REF<X>:OFFSET.....	75
3-11-5. :REF<x>:SCALE.....	75

3-11-1.:REF<X>:DISPLAY

Set →

→ Query

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 ? }	
パラメーター	<X>	リファレンス波形 1、2、3、4。
	OFF	選択されたリファレンス波形をオフ
	ON	選択されたリファレンス波形をオン
戻り値	選択したリファレンス波形の表示状態を返します。	
例	:REF1:DISPLAY ON 画面上の REF1 表示をオンにします。	

3-11-2.:REF<X>:TIMEBASE:POSITION

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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 選択した REF 1 の水平ポジションを-50uS に設定します。	

3-11-3.:REF<X>:TIMEbase:SCALE

Set →

→ Query

説明	選択されたリファレンス波形の時間基準値を設定します。
シンタックス	:REF<X>:TIMEbase:SCALE { <NRf> ?}
関連コマンド	:REF<X>:DISPlay
パラメーター	<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。

3-11-4.:REF<X>:OFFSet

Set →

→ Query

説明	選択されたリファレンス波形の垂直ポジションを設定します。
シンタックス	:REF<X>:OFFSet { <NRf> ?}
関連コマンド	:REF<X>:DISPlay
パラメーター	<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。

3-11-5.:REF<x>:SCALE

Set →

→ Query

説明	選択されたリファレンス波形の垂直スケールを設定します。
シンタックス	:REF<x>:SCALE { <NRf> ?}
関連コマンド	:REF<X>:DISPlay
パラメーター	<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。

3-12. コマンドの実行

3-12-1.:RUN

Set →

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

3-12-2.:SINGLe

Set →

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

3-12-3.:STOP

Set →

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

3-12-4.:FORCe

Set →

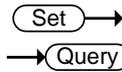
説明 強制トリガをかけます。
Trigger の Force キーと同じです。

シンタックス :force

3-13. タイムベースコマンド

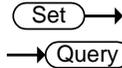
3-13-1. :TIMebase:EXPand	77
3-13-2. :TIMebase:POSition	77
3-13-3. :TIMebase:SCALE	78
3-13-4. :TIMebase:MODE	78
3-13-5. :TIMebase:WINDow:POSition	78
3-13-6. :TIMebase:WINDow:SCALE	79

3-13-1.: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[?]}	
パラメーター/戻り値	CENTER	画面中央を基準に拡大します。
	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。	

3-13-2.:TIMebase:POSition



説明	水平位置を設定します。	
シンタックス	:TIMebase:POSition {<NRf> ?}	
パラメーター	<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。	

3-13-3.:TIMebase:SCALe

Set →

→ Query

説明	水平スケールを設定します。
シンタックス	:TIMebase:SCALe {<NRf> ?}
パラメーター	<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。

3-13-4.:TIMebase:MODE

Set →

→ Query

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。

3-13-5.:TIMebase:WINDow:POSition

Set →

→ Query

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
パラメーター	<NRf> ズームウィンドウの水平位置
戻り値 r	<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。

3-13-6.:TIMebase:WINDow:SCALE

Set →

→ 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	
パラメーター	<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。	

3-14. トリガ コマンド

3-14-1. :TRIGger:FREQUency	82
3-14-2. :TRIGger:TYPE	82
3-14-3. :TRIGger:SOURce	83
3-14-4. :TRIGger:COUPlE	83
3-14-5. :TRIGger:NREJ	83
3-14-6. :TRIGger:REJect	84
3-14-7. :TRIGger:MODE	84
3-14-8. :TRIGger:HOLDoff	84
3-14-9. :TRIGger:LEVel	85
3-14-10. :TRIGger:HLEVel	85
3-14-11. :TRIGger:LLEVel	86
3-14-12. :TRIGger:EDGE:SLOP	86
3-14-13. :TRIGger:DELaY:SLOP	87
3-14-14. :TRIGger:DELaY:TYPE	87
3-14-15. :TRIGger:DELaY:TIME	87
3-14-16. :TRIGger:DELaY:EVENT	88
3-14-17. :TRIGger:DELaY:LEVel	88
3-14-18. :TRIGger:PULSEwidth:POLarity	88
3-14-19. :TRIGger:RUNT:POLarity	89
3-14-20. :TRIGger:RUNT:WHEn	89
3-14-21. :TRIGger:RUNT:TIME	90
3-14-22. :TRIGger:RISEFall:SLOP	90
3-14-23. :TRIGger:RISEFall:WHEn	90
3-14-24. :TRIGger:RISEFall:TIME	91
3-14-25. :TRIGger:VIDeo:TYPE	91
3-14-26. :TRIGger:VIDeo:FIELD	91
3-14-27. :TRIGger:VIDeo:LINE	92
3-14-28. :TRIGger:VIDeo:POLarity	92
3-14-29. :TRIGger:PULSe:WHEn	92
3-14-30. :TRIGger:PULSe:TIME	93
3-14-31. :TRIGger:ALTErnate	93
3-14-32. :TRIGger:STATE	94
3-14-33. :TRIGger:EXTErnal:PROBe:TYPE	94
3-14-34. :TRIGger:EXTErnal:PROBe:RATio	95
3-14-35. :TRIGger:BUS:TYPE	95
3-14-36. :TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	96
3-14-37. :TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:MODE	96
3-14-38. :TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:TYPE	97
3-14-39. :TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:VALue	97
3-14-40. :TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:DIRectioN	98

3-14-41. :TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:SIZE.....	98
3-14-42. :TRIGger:BUS:B1:I2C:DATa:VALue.....	99
3-14-43. :TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition	99
3-14-44. :TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:SIZE.....	100
3-14-45. :TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue	100
3-14-46. :TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:SIZE	101
3-14-47. :TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATa:VALue.....	101
3-14-48. :TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition	102
3-14-49. :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE	102
3-14-50. :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue	103
3-14-51. :TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue	104
3-14-52. :TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue	105
3-14-53. :TRIGger:LOGic:FUNcTion.....	105
3-14-54. :TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce	106
3-14-55. :TRIGger:LOGic:PATtern	106
3-14-56. :TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D<X>	107
3-14-57. :TRIGger:LOGic:PATtern:DELTAtime.....	107
3-14-58. :TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn	108
3-14-59. :TRIGger:TIMEOut:WHEn	108
3-14-60. :TRIGger:TIMEOut:TIMER	109
3-14-61. :TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	109
3-14-62. :TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType	110
3-14-63. :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE.....	110
3-14-64. :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue	111
3-14-65. :TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRectioN	111
3-14-66. :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:QUALifier.....	112
3-14-67. :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:SIZE.....	112
3-14-68. :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATa:VALue.....	113
3-14-69. :TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition	113
3-14-70. :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier.....	114
3-14-71. :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE.....	114
3-14-72. :TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:VALue.....	115
3-14-73. :TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE.....	115
3-14-74. :TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue	116

3-14-1.: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。

3-14-2.:TRIGger:TYPe

Set →

→ Query

説明	トリガタイプを設定します。
シンタックス	:TRIGger:TYPe {EDGE DELay PULSEWidth VIDEo RUNT RISEFall LOGic BUS TIMEOut ? }
パラメーター	EDGE エッジ・トリガ DELay デイレイトリガ PULSEWidth パルス幅トリガ 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 LOGic ロジックトリガ BUS バストリガ TIMEOut タイムアウトトリガ
戻り値	トリガタイプを返します。
例	:TRIGger:TYPe EDGE トリガタイプをエッジに設定します。

3-14-3.:TRIGger:SOURce

Set →

→ Query

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 D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター	CH1 to CH4 チャンネル 1 ~4 EXT 外部ソース LINE AC ライン D0 to D15 デジタル・チャンネル 1 ~15
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。

3-14-4.:TRIGger:COUPlE

Set →

→ Query

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 ?}
パラメーター	AC 交流カップリング DC 直流カップリング
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。

3-14-5.:TRIGger:NREJ

Set →

→ Query

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 ?}
パラメーター	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。

3-14-6.:TRIGger:REJect

Set →

→ Query

説明	周波数除去を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:REJect {OFF HF LF ?}	
パラメーター	OFF	周波数除去をオフ
	HF	高周波フィルタをオン
	LF	低周波フィルタをオン
戻り値	周波数フィルタのステータスを返します。	
例	:TRIGger:REJect OFF 周波数除去フィルタをオフします。	

3-14-7.:TRIGger:MODE

Set →

→ Query

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

3-14-8.:TRIGger:HOLDoff

Set →

→ Query

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> ?}	
パラメーター	<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。	

3-14-9.:TRIGger:LEVel

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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。	

3-14-10.:TRIGger:HLEVel

Set →

→ Query

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 {TTL ECL <NRf> ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPe	
パラメーター	<NRf>	ハイレベル値の設定
	TTL	TTL にハイトリガレベルを設定
	ECL	ECL にハイトリガレベルを設定
戻り値	<NR3>	ハイトリガレベルを返します。
例 1	:TRIGger:HLEVel TTL TTL にハイトリガレベルを設定します。	
例 2	:TRIGger:HLEVel 3.30E-1 トリガハイレベルを 330mV に設定します。	

3-14-11.:TRIGger:LLEVel

Set →

→ Query

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 {TTL ECL <NRf> ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメーター	<NRf>	ローレベル値の設定
	TTL	TTL にロートリガレベルを設定
	ECL	ECL にロートリガレベルを設定
戻り値	<NR3>	ロートリガレベルを返します。
例 1	:TRIGger:LLEVel TTL TTL にロートリガレベルを設定します。	
例 2	:TRIGger:LLEVel -3.30E-3 ロートリガレベルを-330mV に設定します。	

3-14-12.:TRIGger:EDGE:SLOP

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-14-13.:TRIGger:DElay:SLOP

Set →

→ Query

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	
パラメーター	RISe	立上りスロープ設定
	FALL	立下りスロープ設定
	EITHer	立上り/立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。	

3-14-14.:TRIGger:DElay:TYPe

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-14-15.:TRIGger:DElay:TImE

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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 1uS に設定します。	

3-14-16.:TRIGger:DELay:EVENT

Set →

→ Query

説明	遅延トリガのイベントの数を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DELay:EVENT {<NR1> ?}	
関連コマンド	:TRIGger:DELay:TYPE	
パラメーター	<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。	

3-14-17.:TRIGger:DELay:LEVel

Set →

→ Query

説明	遅延トリガレベルを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:DELay:LEVel {<NRf> ?}	
パラメーター	<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。	

3-14-18.:TRIGger:PULSEWidth:POLarity

Set →

→ Query

説明	パルス幅トリガの極性を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:PULSEWidth:POLarity {POSitive NEGative ?}	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメーター	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。	

3-14-19.:TRIGger:RUNT:POLarity

Set →

→ Query

説明	パルスラント・トリガの極性を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RUNT:POLarity { POSitive NEGative EITHer ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE	
パラメーター	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。	

3-14-20.:TRIGger:RUNT:WHEn

Set →

→ Query

説明	パルスラント・トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RUNT:WHEn { THAN LESSthan Equal UNEQual ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPE :TRIGger:RUNT:TIME	
パラメーター	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。	

3-14-21.:TRIGger:RUNT:Time

Set →

→ Query

説明	パルスラント・トリガ時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RUNT:Time {<NRf> ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPe :TRIGger:RUNT:WHEn	
パラメーター	<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。	

3-14-22.:TRIGger:RISEFall:SLOP

Set →

→ Query

説明	立上り&立下りスロープを設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RISEFall:SLOP {RISe FALL EITHer ? }	
パラメーター	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。	

3-14-23.:TRIGger:RISEFall:WHEn

Set →

→ Query

説明	立上り/立下りトリガ条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:RISEFall:WHEn { THAN LESSthan Equal UNEQual ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TYPe :TRIGger:RISEFall:Time	
パラメーター	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。	

3-14-24.:TRIGger:RISEFall:TIME

Set →

→ Query

説明	立上り/立下りトリガ時間を設定します。
シンタックス	:TRIGger:RISEFall:TIME {<NRf> ?}
関連コマンド	:TRIGger:TYPE :TRIGger:RISEFall:WHEn
パラメーター	<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。

3-14-25.:TRIGger:VIDeo:TYPE

Set →

→ Query

説明	ビデオトリガタイプを設定します。
シンタックス	:TRIGger:VIDeo:TYPE {NTSC PAL SECam ?}
関連コマンド	:TRIGger:TYPE
パラメーター	NTSC NTSC PAL PAL SECam SECAM
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。

3-14-26.:TRIGger:VIDeo:FIELD

Set →

→ Query

説明	ビデオトリガフィールドを設定します。
シンタックス	:TRIGger:VIDeo:FIELD { FIELD1 FIELD2 ALLFields ALLLines ? }
関連コマンド	:TRIGger:TYPE
パラメーター	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。

3-14-27.:TRIGger:VIDeo:LINE

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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。	

3-14-28.:TRIGger:VIDeo:POLarity

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-14-29.:TRIGger:PULSe:WHEn

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-14-30.:TRIGger:PULSe:TIME

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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。	

3-14-31.:TRIGger:ALTErnate

Set →

→ Query

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 ?}	
パラメーター	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。	

3-14-32.: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	オシロスコープがプリトリガ情報を取得していることを示します。
	*AUTO	オシロスコープが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、オシロスコープが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	オシロスコープは、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	オシロスコープが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。	

3-14-33.:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPE

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-14-34.:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATIo

Set →

→ Query

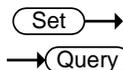
説明	外部プローブ減衰率を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATIo {<NRf> ?}	
関連コマンド	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:TYPE	
パラメーター	<NRf>	外部プローブ減衰率
戻り値	<NR3>	プローブ減衰率を返します。
例	:TRIGger:EXTERnal:PROBE:RATIo? 5.000000e+01 外部プローブの減衰率の返答は 50:1 です。	

3-14-35.:TRIGger:BUS:TYPE

→ Query

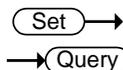
説明	現在のバスの種類を返します	
シンタックス	:TRIGger:BUS:TYPE?	
戻り値	12C	I ² C モード
	SPI	SPI モード
	UART	UART モード
	PARALLEL	パラレルモード
	CAN	CAN モード(CAN LIN App が必要です。)
	LIN	LIN モード(CAN LIN App が必要です。)
例	:TRIGger:BUS:TYPE? UART バスの種類の返答は UART です。	

3-14-36.: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 ? }	
パラメーター	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。	

3-14-37.: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	
パラメーター	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。	

3-14-38.:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-14-39.:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<string>	7/10 文字は、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	アドレス値を返します。	
例 1	:TRIGger: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。	

3-14-40.:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRection

Set →

→ Query

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:ADDRess:DIRection { READ WRITE NOCARE ? }	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	
パラメーター	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:ADDRess:DIRection READ READ する方向を設定します。	

3-14-41.:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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。	

3-14-42.:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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: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	

3-14-43.:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition

Set →

→ Query

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 ? }	
パラメーター	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。	

3-14-44.:TRIGger:BUS:B1:UART:RX: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	
パラメーター	<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。	

3-14-45.:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue

Set →

→ Query

説明	UART バスは Rx データでトリガするように設定されている UART バスのトリガデータ値	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue {string ?}	
関連コマンド	:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIZE	
パラメーター	<string>	文字列内の文字数は、データサイズの設定に依存します。文字列は"文字列"、二重引用符で囲む必要があります。 x = 無視 1 = 2 進数の 1 0 = 2 進数の 0
戻り値	UART バスのトリガデータを返します。	
例 1	:TRIGger: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	
例 2	:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

3-14-46.: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	
パラメーター	<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。	

3-14-47.: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	
パラメーター	<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: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	

3-14-48.:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition

Set →

→ 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 ?}	
パラメーター	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。	

3-14-49.:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE

Set →

→ 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	
パラメーター	<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。	

3-14-50.:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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 r	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	

3-14-51.:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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	

3-14-52.:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue

Set →

→ Query

説明	パラレル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:PARAllel:VALue {string ? }	
関連コマンド	:BUS1:PARAllel:WIDth	
パラメーター	<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	:BUS1:PARAllel:WIDth 8 :TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue "1x1x0101" トリガデータ値を"1x1x0101"に設定します	
例 2	:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue? 1X1X0101 トリガデータ値は"1x1x0101"です	

3-14-53.:TRIGger:LOGic:FUNcTion

Set →

→ Query

説明	ロジックトリガの条件を設定します。 Advanced Logicアプリが必要です。	
シンタックス	:TRIGger:LOGic:FUNcTion {AND NAND NOR OR ?}	
関連コマンド	:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D<X>	
パラメーター/戻り値	AND NAND NOR OR	AND に設定します。 NAND に設定します。 NOR に設定します。 OR に設定します
例	TRIGger:LOGic:FUNcTion AND ANDに設定します。	

3-14-54.:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce

Set →

→ Query

説明	クロックソースとして使用するチャンネルを設定します。
注意	"None"がクロックソースとして選択されていない場合、トリガーはパターン・トリガ・タイプを使用します。(これは、スコープ・パネルのデータトリガのと同様です)
シンタックス	:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce {NONE D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
関連コマンド	:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce :TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:EDGE
パラメーター/戻り値	NONE クロック・ソースは、パターン(データ)のトリガ設定されていません。 D0 to D15 D0~D15 のデジタル・チャンネル
例	:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce D0 :TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:EDGE FALL

3-14-55.:TRIGger:LOGic:PATtern

→ Query

説明	定義された入力パターンに対する論理パターン・トリガを生成するために使用し、選択したパターンが真であるとまだトリガを生成することがありますされた時刻を識別している条件を返します。
シンタックス	:TRIGger:LOGic:PATtern?
戻り値	ロジック・パターン・トリガの条件を含む文字列を返します。
例	:TRIGger:LOGic:PATtern? :TRIGGER:LOGIC:PATTERN:INPUT:D0 X;D1 X;D2 X;D3 X;D4 X;D5 X;D6 X;D7 X;D8 X;D9 X; D10 X;D11 X;D12 X;D13 X;D14 X;D15 X;:TRIGGER:LOGIC:PATTERN:WHEN TRUE; :TRIGGER:LOGIC:PATTERN:DELTATIME 1.000e-08;

3-14-56.:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D<X>

Set →

→ Query

説明	選択したデジタル入力のトリガ・ロジックを設定します。
シンタックス	:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D<X> { HIGH LOW X ? }
関連コマンド	:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce :TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:EDGE
パラメーター	<X> X は、デジタルチャンネル番号 D(0~15)です HIGH ロジックハイ状態に設定 LOW ロジックロー状態に設定 X 無視に設定します。
戻り値	選択されたチャンネル(HIGH、LOW、X)のロジック状態を返します。
例	:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D0? X 選択されたチャンネルは無視です。

3-14-57.:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtetime

Set →

→ Query

説明	パターン・トリガデルタ時間を設定します。
シンタックス	:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtetime {<NR3> ? }
関連コマンド	:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEN
パラメーター/戻り値	<NR3> パターン・トリガデルタ時間を秒単位で返します (10nS ~ 10S)
例	:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtetime? 8.960e-05 トリガデルタ時間 89.6uS です。

3-14-58.:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn

Set →

→ Query

説明	オシロスコープをトリガするパターン論理条件を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn { TRUE FALSE LESSthan THAN Equal UNEQual ? }	
関連コマンド	:TRIGger:LOGic:PATtern:DELTatime(指定時間の設定)	
パラメーター/戻り値	TRUE	TRUE の場合にトリガ
	FALSE	FALSE の場合にとりガ
	LESSTHAN	TRUE 期間が指定期間より短い場合にトリガ
	MORETHAN	TRUE 期間が指定期間より長い場合にトリガ
	EQUAL	TRUE 期間が指定期間と同じ場合にトリガ
	UNEQUAL	TRUE 期間が指定期間と違う場合にトリガ
例 1	:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn FALSE パターンが FALSE の時にトリガとします。	
例 2	:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn? FALSE パターンが FALSE の時にトリガとしています。	

3-14-59.:TRIGger:TIMEOut:WHEn

Set →

→ Query

説明	タイムアウトトリガ条件を設定します。	
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	ハイ信号
	LOW	ロー信号
	EITHer	ハイおよびローの信号
戻り値	タイムアウト状態を(HIGH、LOW、のいずれか)を返します。	
例	:TRIGger:TIMEOut:WHEn LOW タイムアウト条件をローに設定します。	

3-14-60.:TRIGger:TIMEOut:TIMER

Set →

→ Query

説明	タイムアウトトリガ時間を設定します。	
シンタックス	:TRIGger:TIMEOut:TIMER {value ? }	
関連コマンド	:TRIGger:TIMEOut:WHEn	
パラメーター/戻り値	<value>	<NR3>タイムアウト時間(10nS ~ 10S)
例	:TRIGger:TIMEOut:TIMER? 8.960e-05 タイムアウト時間は 89.6uS です。	

3-14-61.:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition

Set →

→ Query

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

3-14-62.:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType

Set →

→ Query

説明	フレーム形式のトリガを設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType {DATA REMOte ERRor OVERLoad ?}	
パラメーター/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。	

3-14-63.:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE

Set →

→ Query

説明	ID にトリガをかける場合の ID 形式を選択します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE {STANDard EXTEnded ?}	
パラメーター/戻り値	STANDard	標準 ID を使用します。
	EXTEnded	拡張 ID を使用します。
例	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE? >STANDARD 標準 ID にトリガをかけます。	

3-14-64.:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue

Set →

→ Query

説明	ID にトリガをかける場合の ID を指定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
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
パラメーター/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

3-14-65.:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection

Set →

→ Query

説明	ID の読書きの方向を指定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection {READ WRITE NOCARE ?}
パラメーター/戻り値	READ 読み込みを指定します。 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。

3-14-66.:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier

Set →

→ Query

説明	データ値をトリガに指定する場合の条件を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier {LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOREEQUAL?}	
パラメーター/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	

3-14-67.:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE

Set →

→ Query

説明	データ値でトリガをかける場合のデータ長を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE <NR1> ?}	
パラメーター/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。	

3-14-68.:TRIGger:BUS:B1:CAN: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。 使用には CAN LIN App が必要です。	
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> ?}	
パラメーター/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:SIZE 1 :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue "01010X1X" :TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue? >01010X1X	

3-14-69.:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition

Set →

→ Query

説明	LIN のトリガ条件を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition {(SYNCField Identifier DATA IDANDDATA WAKEup SLEEP ERRor ?)}	
パラメーター/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 とデータ部にかけてます。 :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。	

3-14-70.:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier

Set →

→ Query

説明	データ部をトリガにかける場合のデータの条件を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier {LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOREEQUAL?}	
パラメーター/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	

3-14-71.:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE

Set →

→ Query

説明	データ値でトリガをかける場合のデータ長を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIZE {<NR1> ?}	
パラメーター/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。	

3-14-72.: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。 使用には CAN LIN App が必要です。
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> ?}
パラメーター/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。

3-14-73.:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE

Set →

→ Query

説明	選択したエラーにトリガをかけます。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE {SYNC PARItY CHeCKsum ?}
パラメーター/戻り値	SYNC SYNC エラーにトリガをかけます。 PARItY パリティエラーにトリガをかけます。 CHeCKsum チェックサムエラーにトリガをかけます。
例	:TRIGger: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。

3-14-74.: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。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue {<string> ?}
パラメーター/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: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。

3-15. システム・コマンド

3-15-1. :SYSTem:LOCK	116
3-15-2. :SYSTem:ERRor	117

3-15-1.:SYSTem:LOCK

Set →

→ Query

説明	パネルロックをオンまたはオフを設定します。
シンタックス	:SYSTem:LOCK {OFF ON ?}
パラメーター	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。

3-15-2.:SYSTem:ERRor

Set →

→ Query

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

3-16. コマンドのセーブ/リコール

3-16-1. :RECAll:SETUp	117
3-16-2. :RECAll:WAVEform	118
3-16-3. :SAVe:IMAGe	118
3-16-4. :SAVe:IMAGe:FILEFormat	119
3-16-5. :SAVe:IMAGe:INKSaver	119
3-16-6. :SAVe:SETUp	119
3-16-7. :SAVe:WAVEform	120
3-16-8. :SAVe:WAVEform:FILEFormat	120

3-16-1.:RECAll:SETUp

Set →

説明	メモリまたは USB 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")}	
パラメーター	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 フラッシュドライブからファイルのリコールします。
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" システム内蔵ディスクから DS0001 を設定する。	

3-16-2.:RECALL:WAVEform

Set →

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

3-16-3.:SAVE:IMAGE

Set →

説明	指定されたファイル名で画面イメージの保存をします。
シンタックス	:SAVE:IMAGE {<file path> ("Disk:/xxx.PNG", "USB:/xxx.BMP")}
関連コマンド	:SAVE:IMAGE:FILEFormat,:SAVE:IMAGE:INKSaver
パラメーター	xxx.PNG or ファイル名 (8 文字以下) xxx.BMP
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" 外部 USB フラッシュディスク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。

3-16-4.:SAVe:IMAGe:FILEFormat

Set →

→ 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	
パラメーター	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。	

3-16-5.:SAVe:IMAGe:INKSaver

Set →

→ 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	
パラメーター	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。	

3-16-6.: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}	
パラメーター	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” 外部 USB フラッシュディスクに DS0001.SET の設定で保存します。	

3-16-7.:SAVe:WAVEform

Set →

説明	内部メモリまたは指定の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}
パラメーター	CH1~REF4, CH1~CH4, Math, REF1~4 <X> 1,2,3,4 (REF1, REF2, REF3, REF4) W1~W20 Wave1~Wave20 ALL 画面上に表示されている全波 File path 指定したファイルパスにディスクまたは USB メモリに波形を保存
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 形式で内蔵フラッシュディスクの 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 の形式で内蔵フラッシュ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 のファイル形式のみがリモートコマンドを使用して DCS- 9700 で呼び出すことができます。

3-16-8.:SAVe:WAVEform:FILEFormat

Set →

→ Query

説明	波形の保存ファイル形式の設定をします。
シンタックス	:SAVe:WAVEform:FILEFormat {LSF DCSV FCSV LMDCSV LMFCSV ?}
パラメーター	LSF DCS-9700 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) LMDCSV ロングメモリの詳細 CSV のファイル形式(x.CSV) LMFCSV ロングメモリの高速 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。

3-17. イーサネットコマンド

3-17-1.: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 ? }	
パラメーター	ON	DHCP をオン
	OFF	DHCP をオフ
例	:ETHERnet:DHCP ON DHCP をオンにします。	

3-18. 日付コマンド

3-18-1.:DATE

Set →

説明	システムの日付と時刻の設定をします。	
シンタックス	:DATE {string}	
パラメーター	{string}	"YYYYMMDDhhmmss" YYYY: 年、MM:月、DD:日、 hh:時、mm:分、ss:秒
例	:date "20101202142830" 内部カレンダーを 2010 年 12 月 2 日 14:28:30 にします。	

3-19. バス・デコード・コマンド

3-19-1. :BUS1:.....	123
3-19-2. :BUS1:STATE	123
3-19-3. :BUS1:TYPE.....	123
3-19-4. :BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude.....	124
3-19-5. :BUS1:I2C:SCLK:SOURce.....	124
3-19-6. :BUS1:I2C:SDA:SOURce.....	124
3-19-7. :BUS1:UART:BITRate	125
3-19-8. :BUS1:UART:PARItY.....	125
3-19-9. :BUS1:UART:PACKEt.....	126
3-19-10. :BUS1:UART:EOFPACket.....	126
3-19-11. :BUS1:UART:TX:SOURce.....	126
3-19-12. :BUS1:UART:RX:SOURce	127
3-19-13. :BUS1:SPI:SCLK:POLARity	127
3-19-14. :BUS1:SPI:SS:POLARity.....	127
3-19-15. :BUS1:SPI:WORDSize	128
3-19-16. :BUS1:SPI:BITORder	128
3-19-17. :BUS1:SPI:SCLK:SOURce.....	128
3-19-18. :BUS1:SPI:SS:SOURce	129
3-19-19. :BUS1:SPI:MOSI:SOURce	129
3-19-20. :BUS1:SPI:MISO:SOURce	129
3-19-21. :BUS1:PARAllel:BIT<X>:SOURce	130
3-19-22. :BUS1:PARAllel:CLOCK:EDGE	130
3-19-23. :BUS1:PARAllel:CLOCK:SOURce	130
3-19-24. :BUS1:PARAllel:WIDth	131
3-19-25. :BUS1:DISPlay:FORMAt.....	131
3-19-26. :LISTer:DATA	131
3-19-27. :BUS1:CAN:SOURce	131
3-19-28. :BUS1:CAN:PROBe	132
3-19-29. :BUS1:CAN:SAMPLEpoint	132
3-19-30. :BUS1:CAN:BITRate	133
3-19-31. :BUS1:LIN:BITRate	133
3-19-32. :BUS1:LIN:IDFORmat	134
3-19-33. :BUS1:LIN:POLARity.....	134
3-19-34. :BUS1:LIN:SAMPLEpoint	134
3-19-35. :BUS1:LIN:SOURce	135
3-19-36. :BUS1:LIN:STANDard	135

3-19-1.: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,Parallel,CAN,LIN 注意: CAN/LIN は CAN LIN App が必要です。

3-19-2.: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
パラメーター/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。

3-19-3.:BUS1:TYPE

Set →

→ Query

説明	バスのタイプを設定します。
シンタックス	:BUS1:TYPE { UART I2C SPI PARAllel CAN LIN ? }
関連コマンド	:BUS1:STATE
パラメーター/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 PARAllel パラレルモードにバスを設定 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。
注意	CAN/LIN は CAN LIN APP が必要です。

3-19-4.:BUS1:I2C:ADDRess:RWINClude

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-19-5.:BUS1:I2C:SCLK:SOURce

Set →

→ Query

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 { D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
パラメーター/戻り値	D0 to D15	D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:I2C:SCLK:SOURce D0 SCLK ソースとして D0 チャンネルを設定します。	

3-19-6.:BUS1:I2C:SDA:SOURce

Set →

→ Query

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 { D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
パラメーター/戻り値	D0 to D15	D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:I2C:SDA:SOURce D1 SDA のソースとしてチャンネル D1 を設定します。	

3-19-7.:BUS1:UART:BITRate

Set →

→ 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> ?}			
パラメーター/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。

3-19-8.:BUS1:UART:PARlty

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:PARlty {<NR1> ?}		
パラメーター/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:PARlty 1
奇数のパリティを設定します。

3-19-9.: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> ?}	
パラメーター/戻り値	<NR1>	0: オフ 1: オン
例	:BUS1:UART:PACKEt 1 UART パケットの設定	

3-19-10.:BUS1:UART:EOFPacket

Set →

→ Query

説明	UART パケットの EOF 文字を設定します。	
シンタックス	:BUS1:UART:EOFPacket <NR1>	
パラメーター/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。	

3-19-11.:BUS1:UART:TX:SOURce

Set →

→ Query

説明	UART の Tx ソースに使用するチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:UART:TX:SOURce { OFF D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
パラメーター/戻り値	OFF D0 to D15	オフ、Tx ソース無し D0～D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:UART:TX:SOURce D1 Tx のソースとしてチャンネル D1 を設定します。	

3-19-12.: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 D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
パラメーター/戻り値	OFF	オフ、Rx ソース無し
	D0 to D15	D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:UART:RX:SOURce D1 Rx のソースとしてチャンネル D1 を設定します。	

3-19-13.: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 ? }	
パラメーター/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。	

3-19-14.: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 ? }	
パラメーター/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。	

3-19-15.:BUS1:SPI:WORDSize

Set →

→ 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> ?}	
パラメーター/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。	

3-19-16.:BUS1:SPI:BITORder

Set →

→ 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> ?}	
パラメーター/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。	

3-19-17.:BUS1:SPI:SCLK:SOURce

Set →

→ Query

説明	SPI SCLK ソースに使用しているチャンネルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:SPI:SCLK:SOURce { D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
パラメーター/戻り値	D0 to D15	D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:SPI:SCLK:SOURce D1 SPI の SCLK ソースとしてチャンネル D1 を設定します。	

3-19-18.:BUS1:SPI:SS:SOURce

Set →

→ Query

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 { D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター/戻り値	D0 to D15 D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:SPI:SS:SOURce D0 SPI の SS ソースとして D0 チャンネルを設定します。

3-19-19.:BUS1:SPI:MOSI:SOURce

Set →

→ 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 D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター/戻り値	D0 to D15 D0~D15 のデジタルチャンネル OFF MOSI のソース無し
例	:BUS1:SPI:MOSI:SOURce D2 SPI MOSI ソースとしてチャンネル D2 を設定します。

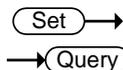
3-19-20.:BUS1:SPI:MISO:SOURce

Set →

→ Query

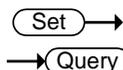
説明	SPI MISO ソースに使用しているチャンネルを設定します。
シンタックス	:BUS1:SPI:MISO:SOURce { OFF D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター/戻り値	D0 to D15 D0~D15 のデジタルチャンネル OFF MISO のソース無し
例	:BUS1:SPI:MISO:SOURce D3 SPI の MISO ソースとしてチャンネル D3 を設定します。

3-19-21.:BUS1:PARAllel:BIT<X>:SOURCce



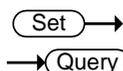
説明	パラレルバスのビットに割り当てられているチャンネルを設定します。
シンタックス	:BUS1:PARAllel:BIT<X>:SOURCce { D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター/戻り値	<X> ビット番号: 0~15 D0 to D15 D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:BUS1:PARAllel:BIT0:SOURCce D0 ビット 0 を D0 に割り当てます。

3-19-22.:BUS1:PARAllel:CLOCK:EDGE



説明	パラレルバスのクロックエッジ構成を設定します。
シンタックス	:BUS1:PARAllel:CLOCK:EDGE { RISE FALL EITHer OFF ? }
パラメーター/戻り値	FALL クロックエッジを立下りで設定 RISe クロックエッジを上立りで設定 EITHer クロックエッジを上立りまたは立下りで設定 OFF クロックエッジの無効設定
例	:BUS1:PARAllel:CLOCK:EDGE FALL クロックエッジを立下りエッジで設定します。

3-19-23.:BUS1:PARAllel:CLOCK:SOURCce



説明	クロックソースとして割り当てるチャンネルを設定します。
シンタックス	:BUS1:PARAllel:CLOCK:SOURCce { D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター/戻り値	D0 to D15 D0~D15 のデジタル・チャンネル
例	:BUS1:PARAllel:CLOCK:SOURCce D0 クロックソースとして D0 割り当てます。

3-19-24.:BUS1:PARAllel:WIDth

Set →

→ Query

説明	パラレルバスのビット数を設定します。
シンタックス	:BUS1:PARAllel:WIDth {<NR1> ?}
パラメーター/戻り値	<NR1> 1~16
例	:BUS1:PARAllel:WIDth 16 16ビットバス幅を設定します。

3-19-25.:BUS1:DISPlay:FORMAt

Set →

→ Query

説明	バスの表示形式を2進数または16進数を設定します。
シンタックス	:BUS1:DISPlay:FORMAt { BINArY HEXAdecImAl ? }
パラメーター/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。

3-19-26.:LISTer:DATA

→ Query

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。

3-19-27.:BUS1:CAN:SOURce

Set →

→ Query

説明	CAN入力のチャンネルを選択します。 使用にはCAN LIN Appが必要です。
シンタックス	:BUS1:CAN:SOURce {D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }
パラメーター/戻り値	D0 ~ D15 デジタル入力から選択します。
例	:BUS1:CAN:SOURce? >D0 D0がCANの入力です。

3-19-28.:BUS1:CAN:PROBe

Set →

→ Query

説明	CAN の入力を選択します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:BUS1:CAN:PROBe {CANH CANL TX RX ? }	
パラメーター/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	

3-19-29.:BUS1:CAN:SAMPLEpoint

→ Query

説明	CAN のサンプリングポイントを応答します。50%固定です。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:BUS1:CAN:SAMPLEpoint?	
Return Parameter	CAN のサンプリングポイントを応答します。	
例	:BUS1:CAN:SAMPLEpoint? 50 サンプリングポイントは 50%です。	

3-19-30.:BUS1:CAN:BITRate

Set →

→ Query

説明	CAN のビットレートを文字列で設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。			
シンタックス	:BUS1:CAN:BITRate {RATE10K RATE20K RATE50K RATE125K RATE250K RATE500K RATE800K RATE1M ?}			
パラメーター/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。			

3-19-31.:BUS1:LIN:BITRate

Set →

→ Query

説明	LIN のビットレートを設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。			
シンタックス	:BUS1:LIN:BITRate {<NR1> ?}			
パラメーター/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。			

3-19-32.:BUS1:LIN:IDFormat

Set →

→ Query

説明	LIN の ID のパリティ形式を選択します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:BUS1:LIN:IDFormat {NOPARity PARity ?}	
パラメーター/戻り値	NOPARity	パリティなし
	PARity	パリティ付
例	:BUS1:LIN:IDFormat? NOPARITY パリティなし ID が選択されています。	

3-19-33.:BUS1:LIN:POLARity

Set →

→ Query

説明	LIN バスの極性を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:BUS1:LIN:POLARity {NORMal INVerted ?}	
パラメーター/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。	

3-19-34.:BUS1:LIN:SAMPLEpoint

→ Query

説明	LIN のサンプリングポイントを応答します。50%固定です。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:BUS1:LIN:SAMPLEpoint?	
Return Parameter	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。	

3-19-35.:BUS1:LIN:SOURce

Set →

→ Query

説明	LIN 入力のチャンネルを選択します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:BUS1:LIN:SOURce {D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ?}
パラメーター/戻り値	D0 ~ D15 デジタル入力から選択します。
例	:BUS1:LIN:SOURce? >D0 D0 が LIN の入力です。

3-19-36.:BUS1:LIN:STANDard

Set →

→ Query

説明	対応する LIN 規格を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:BUS1:LIN:STANDard {V1X V2X BOTH ?}
パラメーター/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。

3-20. マークコマンド

3-20-1. :MARK.....	136
3-20-2. :MARK:CREATE	136
3-20-3. :MARK:DELEte	136

3-20-1.:MARK

Set →

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
パラメーター	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。

3-20-2.:MARK:CREATE

Set →

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
パラメーター	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。

3-20-3.:MARK:DELEte

Set →

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
パラメーター	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。

3-21. 検索コマンド

3-21-1. :SEARCH:COpy	138
3-21-2. :SEARCH:StAte	138
3-21-3. :SEARCH:TOtAl	139
3-21-4. :SEARCH:TRIGger:TYPe	139
3-21-5. :SEARCH:TRIGger:SOURce	139
3-21-6. :SEARCH:TRIGger:EDGE:SLOP	140
3-21-7. :SEARCH:TRIGger:LEVel	140
3-21-8. :SEARCH:TRIGger:HLEVel	141
3-21-9. :SEARCH:TRIGger:LLEVel	141
3-21-10. :SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity	142
3-21-11. :SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity	142
3-21-12. :SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP	143
3-21-13. :SEARCH:TRIGger:PULSE:WHEn	143
3-21-14. :SEARCH:TRIGger:PULSE:TI梅	144
3-21-15. :SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn	144
3-21-16. :SEARCH:TRIGger:RUNT:TI梅	144
3-21-17. :SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn	145
3-21-18. :SEARCH:TRIGger:RISEFall:TI梅	145
3-21-19. :SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce	146
3-21-20. :SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern	146
3-21-21. :SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D	147
3-21-22. :SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtAtime	147
3-21-23. :SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn	148
3-21-24. :SEARCH:TRIGger:BUS:TYPe	148
3-21-25. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	149
3-21-26. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:MODe	149
3-21-27. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:TYPe	150
3-21-28. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:VALue	150
3-21-29. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDReSS:DIRectiOn	151
3-21-30. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:SIze	151
3-21-31. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue	152
3-21-32. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition	152
3-21-33. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:SIze	153
3-21-34. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATA:VALue	153
3-21-35. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:SIze	154
3-21-36. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:TX:DATA:VALue	154
3-21-37. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition	155
3-21-38. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:SIze	155
3-21-39. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MISO:VALue	156
3-21-40. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:MOSI:VALue	157

3-21-41. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue.....	158
3-21-42. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition	158
3-21-43. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType	159
3-21-44. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE	159
3-21-45. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue.....	160
3-21-46. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection.....	160
3-21-47. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier	161
3-21-48. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIze	161
3-21-49. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue.....	162
3-21-50. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition	162
3-21-51. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:QUALifier	163
3-21-52. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:SIze	163
3-21-53. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue.....	164
3-21-54. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE	164
3-21-55. :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue.....	165

3-21-1.: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}	
パラメーター	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。	

3-21-2.:SEARCH:STATE

Set →

→ 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 ? }	
パラメーター/戻り値	OFF	検索機能をオフ
	ON	検索機能をオン
例	:SEARCH:STATE ON 検索機能をオンにします。	

3-21-3.: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?	
パラメーター	<NR1>	イベント数
例	:SEARCH:TOTAL? 5 イベント数は5です。	

3-21-4.:SEARCH:TRIGger:TYPe

Set →

→ Query

説明	検索トリガータイプを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:TYPe { EDGe PULSEWidth RUNT RISEFall LOGic BUS ? }	
パラメーター/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
	LOGic	ロジック・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。	

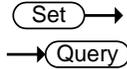
3-21-5.:SEARCH:TRIGger:SOURce

Set →

→ Query

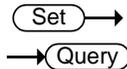
説明	検索トリガソースを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:SOURce { CH1 CH2 CH3 CH4 D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ? }	
パラメーター/戻り値	CH1 to CH4	チャンネル 1~チャンネル 4
	D0 to D15	D0~D15 のデジタルチャンネル
例	:SEARCH:TRIGger:SOURce CH1 検索をトリガ・ソースを CH1 に設定します。	

3-21-6.: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	
パラメーター	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。	

3-21-7.: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	
パラメーター	<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。	

3-21-8.:SEARCH:TRIGger:HLEVel

Set →

→ Query

説明	ハイレベルの検索トリガを設定します。	
注意	立上り、立下り、パルスラント検索のトリガに適用します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:HLEVel {TTL ECL <NRf> ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe	
パラメーター	<NRf>	ハイレベルの設定
	TTL	TTL 設定
	ECL	ECL 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。	

3-21-9.:SEARCH:TRIGger:LLEVel

Set →

→ Query

説明	ローレベルの検索トリガを設定します。	
注意	立上り、立下り、パルスラント検索のトリガに適用します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LLEVel {TTL ECL <NRf> ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe	
パラメーター	<NRf>	ローレベルの設定
	TTL	TTL の低レベルの検索のトリガー設定
	ECL	ECL の低レベルの検索のトリガー設定
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。	

3-21-10.:SEARCH:TRIGger:PULSEWidth:POLarity

Set →

→ 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	
パラメーター	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。	

3-21-11.:SEARCH:TRIGger:RUNT:POLarity

Set →

→ 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	
パラメーター	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。	

3-21-12.:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP

Set →

→ Query

説明	立上り、立下りの検索トリガスロープを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RISEFall:SLOP { RISE FALL EITHER ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE	
パラメーター	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。	

3-21-13.:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn

Set →

→ Query

説明	パルス幅の検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn {THAN LESSthan EQUAL UNEQUAL ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPE :SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME	
パラメーター	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。	

3-21-14.:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME

Set →

→ Query

説明	パルス幅検索のトリガ時間を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:PULSe:TIME {<NRf> ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe :SEARCH:TRIGger:PULSe:WHEn	
パラメーター	<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。	

3-21-15.:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn

Set →

→ Query

説明	パルスラント検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:RUNT:WHEn {THAN LESSthan Equal UNEQual ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:TYPe :SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME	
パラメーター	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。	

3-21-16.:SEARCH:TRIGger:RUNT:TIME

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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。	

3-21-17.:SEARCH:TRIGger:RISEFall:WHEn

Set →

→ Query

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
パラメーター	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。

3-21-18.:SEARCH:TRIGger:RISEFall:TIME

Set →

→ Query

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
パラメーター	<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。

3-21-19.:SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce

Set →

→ Query

説明	クロック・ソースとしてチャンネルロジック検索トリガを設定します。
注意	"None"はクロックソースとして選択されていない場合でトリガがパターンサーチ・トリガ・タイプを使用します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce {NONE D0 D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 D9 D10 D11 D12 D13 D14 D15 ?}
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce :SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:EDGE
パラメーター/戻り値	NONE クロック指定無(パターン検索トリガ設定) D0 to D15 D0~D15 のデジタル・チャンネル
例	:SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:SOURce D0 :SEARCH:TRIGger:LOGic:INPut:CLOCK:EDGE FALL クロックソースに立下りを設定します。

3-21-20.:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern

→ Query

説明	定義された入力パターンに対して、論理パターン検索トリガを生成するために使用され、選択したパターンが真であると時刻と識別している条件を返します。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern?
戻り値	ロジックパターン検索トリガの条件を含む文字列を返します。
例	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern? :INPUT:D0 X;D1 X;D2 X;D3 X;D4 X;D5 X;D6 X;D7 X;D8 X;D9 X; D10 X;D11 X;D12 X;D13 X;D14 X;D15 X; :TRIGGER:LOGIC :PATTERN:WHEN TRUE; :TRIGGER:LOGIC:PATTERN:DELTATIME 1.000e-08;

3-21-21.:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D

Set →

→ Query

説明	選択したデジタル入力の検索・トリガ・ロジックを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D<X> { HIGH LOW X ? }	
パラメーター	<X>	X はデジタルチャンネル番号 D(0~15)
	HIGH	ロジックハイ状態に設定
	LOW	ロジックロー状態に設定
	X	"無視"状態に設定
戻り値	選択されたチャンネルのロジック状態を返します。(HIGH、LOW、X)	
例	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:INPut:D0? X	

3-21-22.:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtetime

Set →

→ Query

説明	パターンサーチトリガデルタ時間を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtetime {<NR3> ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn	
パラメーター/戻り値	<NR3>	パターンサーチトリガデルタ時間 (10nS ~ 10S)
例	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:DELtetime? 8.960e-05	

3-21-23.:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn

Set →

→ Query

説明	検索トリガするパターン論理条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn { TRUE FALSE LESSthan THAN Equal UNEQual ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:DELTatime(時間設定)	
パラメーター/戻り値	TRUE	TRUE
	FALSE	FALSE
	LESSTHAN	TRUE 期間が指定期間より短い場合
	MORETHAN	TRUE 期間が指定時間より長い場合
	EQUAL	TRUE 期間が指定期間と同じ場合
	UNEQUAL	TRUE 期間が指定期間と違う場合
例 1	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn FALSE FALSE を設定します。	
例 2	:SEARCH:TRIGger:LOGic:PATtern:WHEn? FALSE FALSE が設定されています。	

3-21-24.: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
	PARALLEL	パラレルモード
例	:SEARCH:TRIGger:BUS:TYPE? UART	

3-21-25.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition

Set →

→ Query

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 ? }	
パラメーター	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。	

3-21-26.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:MODE

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

3-21-27.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe

Set →

→ Query

説明	I ² C バスアドレスタイプと検索のトリガを設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe {GENeralcall STARtbyte HSmode EEPROM CBUS ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	
パラメーター	GENeralcall	ゼネラルコールアドレス設定 (0000000 0)
	STARtbyte	先頭バイトのアドレス設定(0000 0001)
	HSmode	高速モードアドレス設定 (0000 の 1xx x)
	EEPROM	EEPROM アドレス設定 (1010 XXX x)
	CBUS	CBUS アドレス設定 (0000 001 x)
戻り値 r	I ² C バスアドレスの型を返します。	
例	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:TYPe? CBUS	

3-21-28.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:VALue

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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	

3-21-29.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:ADDRess:DIRection

Set →

→ Query

説明	アドレスビットの読み込み書き込み、検索機能を無視を設定します。	
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:ADDRess:DIRection { READ WRITE NOCARE ? }	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:CONDition	
パラメーター	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:ADDRess:DIRection READ データ方向を読み込みに設定します。	

3-21-30.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:SIZE

Set →

→ Query

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	This setting only applies when the I ² C 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	
パラメーター	<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。	

3-21-31.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:I2C:DATA:VALue

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<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	

3-21-32.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:CONDition

Set →

→ 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 TXPARItYerr RXPARItYerr ? }	
パラメーター	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
	RXPARItYerr	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
	TXPARItYerr	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。	

3-21-33.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX: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 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	
パラメーター	<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。	

3-21-34.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue

Set →

→ Query

説明	UART バスは Rx データでトリガするように設定されている UART バスの検索トリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:VALue {string ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:UART:RX:DATa:SIZE	
パラメーター	<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 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	

3-21-35.: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	
パラメーター	<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。	

3-21-36.: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	
パラメーター	<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:VALue "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:VALue? 1X1X0101	

3-21-37.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition

Set →

→ Query

説明	SPI 検索トリガ条件を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:CONDition {SS MISO MOSI MISOMOSI ? }	
パラメーター	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 MIOS でトリガ設定します。	

3-21-38.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATA:SIZE

Set →

→ 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	
パラメーター	<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。	

3-21-39.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MISO:VALue

Set →

→ 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	
パラメーター	<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:VALue "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:VALue? 1X1X0101	

3-21-40.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue

Set →

→ Query

説明	SPI バスは MOSI または MISO/MOSI でトリガ設定されている SPI バスの検索トリガデータ値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:MOSI:VALue {string ?}	
関連コマンド	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:SPI:DATa:SIZE	
パラメーター	<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	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:VALue "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:VALue? 1X1X0101	

3-21-41.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue

Set →

→ Query

説明	パラレル・バスのトリガ検索データ値を設定します。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue {string ? }	
関連コマンド	:BUS1:PARAllel:WIDth	
パラメーター	<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	Returns the data value.	
例 1	:BUS1:PARAllel:WIDth 8 :SEARCH:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue "1x1x0101" "1x1x0101"にトリガデータ値を設定します	
例 2	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:PARAllel:VALue? 1X1X0101	

3-21-42.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition

Set →

→ Query

説明	CANトリガ検索の条件を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:CONDition {SOF FRAMEtype Identifier DATA IDANDDATA EOF ACKMISS STUFFERR ?}	
パラメーター/戻り値	SOF FRAMEtype Identifier DATA IDANDDATA EOF ACKMISS STUFFERR	フレーム開始のトリガを検索条件とします。 フレーム形式のトリガを検索条件とします。 ID のトリガを検索条件とします。 データ部のトリガを検索条件とします。 ID とデータ部のトリガを検索条件とします。 フレーム終了のトリガを検索条件とします。 ACK 欠落のトリガを検索条件とします。 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。	

3-21-43.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType

Set →

→ Query

説明	フレーム形式のトリガ検索を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:FRAMeType {DATA REMOte ERRor OVERLoad ?}
パラメーター/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。

3-21-44.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE

Set →

→ Query

説明	ID にトリガ検索をかける場合の ID 形式を選択します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:MODE {STANDard EXTended ?}
パラメーター/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。

3-21-45.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:VALue

Set →

→ Query

説明	ID にトリガ検索をかける場合の ID を指定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
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
パラメーター/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。

3-21-46.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection

Set →

→ Query

説明	トリガ検索に使用する ID の読書きの方向を指定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:IDentifier:DIRection {READ WRITE NOCARE ?}
パラメーター/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。

3-21-47.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier

Set →

→ Query

説明	データ値をトリガ検索に指定する場合の条件を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:QUALifier {LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOREEQUAL?}	
パラメーター/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	

3-21-48.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE

Set →

→ Query

説明	データ値でトリガ検索をかける場合のデータ長を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:SIZE {<NR1>{?}}	
パラメーター/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。	

3-21-49.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:CAN:DATA:VALue

Set →

→ Query

説明	データ値でトリガ検索をかける場合の値を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
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> ?}	
パラメーター/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	

3-21-50.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition

Set →

→ Query

説明	LIN のトリガ検索条件を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:CONDition {{SYNCFIELD IDENTIFIER DATA IDANDDATA WAKEUP SLEEP ERROR ?}}	
パラメーター/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。	

3-21-51.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier

Set →

→ Query

説明	データ部をトリガ検索にかける場合のデータの条件を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:QUALifier {LESSthan THAN EQUAL UNEQUAL LESSEQUAL MOREEQUAL ?}	
パラメーター/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	

3-21-52.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE

Set →

→ Query

説明	データ値でトリガ検索をかける場合のデータ長を設定します。使用には CAN LIN App が必要です。	
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATa:SIZE {<NR1> ?}	
パラメーター/戻り値	<NR1>	1-8 (bytes)
例	: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。	

3-21-53.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:DATA:VALue

Set →

→ Query

説明	データ値でトリガ検索をかける場合の値を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
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> ?}
パラメーター/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: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。

3-21-54.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE

Set →

→ Query

説明	選択したエラーにトリガ検索をかけます。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:ERRTYPE {SYNC PARItY ChEcksum ?}
パラメーター/戻り値	SYNC SYNC エラーにトリガ検索をかけます。 PARItY パリティエラーにトリガ検索をかけます。 ChEcksum チェックサムエラーにトリガ検索をかけます。
例	:SEARCH:TRIGger: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。

3-21-55.:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue

Set →

→ Query

説明	Dでトリガ検索をかける場合の値を設定します。 使用には CAN LIN App が必要です。
シンタックス	:SEARCH:TRIGger:BUS:B1:LIN:IDentifier:VALue {<string> ?}
パラメーター/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。

3-22. ロジックアナライザコマンド

3-22-1. :D<X>:DISPlay	165
3-22-2. :D<X>:POSition	166
3-22-3. :DISPlay:DIGital:HEIght	166
3-22-4. :DIGital:GROUp<X>:THREshold	167
3-22-5. :DIGital:ANALog:A<X>:DISPlay	167
3-22-6. :DIGital:ANALog:A<X>:RATio	168
3-22-7. :D<x>:MEMory	168
3-22-8. :D<x>:LMEMory	169
3-22-9. :DIGital:MEMory	169
3-22-10. :DIGital:LMEMory	170

3-22-1.:D<X>:DISPlay

Set →

→ Query

説明	選択したデジタルチャンネルをオンまたはオフを設定します。
シンタックス	:D<X>:DISPlay { OFF ON ? }
パラメーター/戻り値	<X> デジタルチャンネル番号(0 ~ 15). OFF 選択したチャンネルのオフ設定 ON 選択したチャンネルのオン設定
例	:D0:DISPlay ON 選択したデジタルチャンネルをオンにします。

3-22-2.:D<X>:POSition

Set →

→ Query

説明	選択したデジタルチャンネルの位置を設定します。	
シンタックス	:D<X>:POSition { <NRf> ? }	
パラメーター	<X> <NRf>	デジタルチャンネル番号(0 ~ 15). 位置
戻り値	<NR3>	選択したデジタルチャンネルの位置を返します。
例 1	:D0:POSition? -1.87 DIV	
例 2	:D0:POSition 0 位置を 0 DIV に設定します。	

3-22-3.:DISPlay:DIGital:HEIght

Set →

→ Query

説明	デジタルチャンネル波形の高さを設定します。	
シンタックス	:DISPlay:DIGital:HEIght {SMAlL MEDium LARge ?}	
パラメーター/戻り値	SMAlL MEDium LARge	高さを小モードに設定します。 高さを中モードに設定します。 高さを大モードに設定します。このモードでは アクティブ・チャンネルが 8 未満でのみ使用で きます。
例	:DISPlay:DIGital:HEIght? LARGE	

3-22-4.:DIGital:GROUP<X>:THREshold

Set →

→ Query

説明	ロジックアナライザ機能の選択したグループのしきい値レベルを設定します。	
シンタックス	:DIGital:GROUP<X>:THREshold { ECL TTL PECL CMOS5 CMOS3 CMOS2 <NR3> ? }	
パラメーター	<X>	デジタルグループを選択します。 1: D0~D3 2: D4~D7 3: D8~D11 4: D12~D15 ECL -1.3V の ECL ハイレベル TTL 1.4V の TTL ハイレベル PECL 3.7V の PECL 拡張モジュールのハイレベル CMOS5 5.0V の CMOS(2.5V のハイレベル) CMOS3 3.3V の CMOS(1.65V のハイレベル) CMOS2 2.5V の CMOS(1.25V のハイレベル) <NR3> ユーザ定義のしきい値レベル設定
戻り値	<NR3>	スレッシュホールドレベルを返します。
例 1	:DIGital:GROUP1:THREshold TTL TTL レベルにしきい値を設定します。	
例 2	:DIGital:GROUP1:THREshold? 1.400e+00	

3-22-5.:DIGital:ANALog:A<X>:DISPlay

Set →

→ Query

説明	選択したアナログ波形をオンまたはオフを設定します。	
シンタックス	:DIGital:ANALog:A<x>:DISPlay { OFF ON ? }	
パラメーター	<X>	アナログ波形は 1 または 2 OFF 選択したアナログ波形のオフ設定 ON 選択したアナログ波形のオン設定
戻り値	選択したアナログ波形の状態を返します。(ON, OFF).	
例	DIGital:ANALog:A1:DISPlay on A1 のアナログ波形をオンにします。	

3-22-6.:DIGital:ANALog:A<X>:RATio

Set →

→ Query

説明	選択されたアナログ波形の垂直スケールを設定します。	
シンタックス	:DIGital:ANALog:A<X>:RATio {<NRf> ?}	
パラメーター	<X> <NRf>	アナログ波形は 1 または 2 比(0.1, 0.2, 0.3, 0.4.....1)
戻り値	<NR2>	選択されたアナログ波形のスケールを返します。
例	:DIGital:ANALog:A1:RATio 0.1 A1 の 0.1 にアナログ波形のスケールを設定します。	

3-22-7.:D<x>:MEMory

→ Query

説明	選択したデジタル・チャンネルの取得したメモリ内のデータをヘッダ+生データで返します。	
シンタックス	D<X>:MEMory?	
関連コマンド	ACQuire:RECOrdlength :HEADer	
パラメーター	<X>	D0~D15 のデジタル・チャンネル
戻り値	選択したチャンネルのヘッダ+生データを次の情報形式で返します。 Format,2.0A,Display,1,Memory Length,5000,IntpDistance,0,Trigger Address,2500,Threshold Used,1.400E+00,Source,D2,Vertical Units,V,Label2,;Firmware,V0.99.03,Horizontal Units,S,Horizontal Scale,5.000E-04,Horizontal Position,0.000E+00,Horizontal Mode,Main,SincET Mode,Real Time,Sampling Period,1.000E-06,Time,25- Sep-12 16:13:41,Waveform Data;#510000<Raw Data> <LF>	

3-22-8.:D<x>:LMEMory

→ Query

説明	選択したデジタルチャンネルの取得したメモリ内のデータをヘッダ+生データを LM 詳細形式で返します。
注意	このコマンドからのデータは、スコープ・パネルのコントロールを使用して LM 詳細形式で保存されたデータに相当します。
シンタックス	D<X>:LMEMory?
関連コマンド	ACQUIRE:RECORDlength :HEADER
パラメーター	<X> D0~D15 のデジタル・チャンネル
戻り値	選択したチャンネルのヘッダ+生データを次の情報形式で返します。 Format,2.0A,Display,1,Memory Length,1000000,IntpDistance,0,Trigger Address,-563219,Threshold Used,1.400E+00,Source,D2,Vertical Units,V,Label2,;Firmware,V0.99.03,Horizontal Units,S,Horizontal Scale,5.000E-04,Horizontal Position,0.000E+00,Horizontal Mode,Main,SincET Mode,Real Time,Sampling Period,5.000E-09,Time,25-Sep-12 16:34:36,Waveform Data;#72000000<Raw Data> <LF>

3-22-9.:DIGital:MEMory

→ Query

説明	デジタルチャンネルの取得したメモリ内のデータをヘッダ+生データで返します。
シンタックス	:DIGital:MEMory?
関連コマンド	ACQUIRE:RECORDlength :HEADER
戻り値	次の形式でデジタルチャンネルの生データ+ヘッダ情報を返します。 Format,2.0A,Display,0000000000001100,Memory Length,5000,IntpDistance,0,Trigger Address,2500,Threshold12_15,1.400E+00,Threshold8_11,1.400E+00,Threshold4_7,1.400E+00,Threshold0_3,1.400E+00,VerticalUnits,V,Label15,;Label14,;Label13,;Label12,;Label11,;Label10,;Label9,;Label8,;Label7,;Label6,;Label5,;Label4,;Label3,;Label2,;Label1,;Label0,;Firmware,V0.99.03,Horizontal Units,S,Horizontal Scale,5.000E-04,Horizontal Position,0.000E+00,Horizontal Mode,Main,SincET Mode,Real Time,Sampling Period,1.000E-06,Time,25-Sep-12 16:42:09,Waveform Data; #510000<Raw Data> <LF>

3-22-10.:DIGital:LMEemory

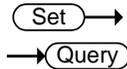
→ Query

説明	デジタルチャンネルの取得したメモリ内のデータをヘッダ+生データを LM 詳細形式で返します。
注意	このコマンドからのデータは、スコープ・パネルのコントロールを使用して LM 詳細形式で保存されたデータに相当します。
シンタックス	:DIGital:LMEemory?
関連コマンド	ACQUIRE:RECORDlength :HEADER
戻り値	次の形式でデジタルチャンネルの生データ+ヘッダ情報を返します。 Format,2.0A,Display,0000000000001100,Memory Length,1000000,IntpDistance,0,Trigger Address,-544765,Threshold12_15,1.400E+00,Threshold8_11,1.400E+00,Threshold4_7,1.400E+00,Threshold0_3,1.400E+00,Vertical Units,V,Label15,;Label14,;Label13,;Label12,;Label11,;Label10,;Label9,;Label8,;Label7,;Label6,;Label5,;Label4,;Label3,;Label2,;Label1,;Label0,;Firmware,V0.99.03,Horizontal Units,S,Horizontal Scale,5.000E-04,Horizontal Position,0.000E+00,Horizontal Mode,Main,SincET Mode,Real Time,Sampling Period,5.000E-09,Time,25-Sep-12 16:52:08,Waveform Data;#72000000<Raw Data> <LF>

3-23. ラベルコマンド

3-23-1. :CHANnel<X>:LABel	171
3-23-2. :CHANnel<X>:LABel:DISPlay	172
3-23-3. :REF<X>:LABel	172
3-23-4. :REF<X>:LABel:DISPlay	173
3-23-5. :BUS1:LABel	173
3-23-6. :BUS1:LABel:DISPlay	174
3-23-7. :D<X>:LABel	174
3-23-8. :D<X>:LABel:DISPlay.....	175
3-23-9. :DIGital:ANALog:A<X>:LABel.....	175
3-23-10. :DIGital:ANALog:A<X>:LABel:DISPlay	176
3-23-11. :SET<X>:LABel	176

3-23-1.:CHANnel<X>:LABel



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	
パラメーター	<X>	チャンネル 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	: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	

3-23-2.:CHANnel<X>:LABel:DISPlay

Set →

→ 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	
パラメーター	<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。	

3-23-3.:REF<X>:LABel

Set →

→ 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	
パラメーター	<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“で困む必要があります。
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	

3-23-4.:REF<X>:LABel:DISPlay

Set →

→ Query

説明	選択したリファレンス波形のラベルのオンまたはオフを設定します。	
シンタックス	:REF<X>:LABel:DISPlay { OFF ON ? }	
関連コマンド	:REF<X>:LABel	
パラメーター	<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。	

3-23-5.:BUS1:LABel

Set →

→ Query

説明	バス用のファイル・ラベルを設定します。	
シンタックス	:BUS1:LABel {<string> ?}	
関連コマンド	:BUS1:LABel:DISPlay	
パラメーター	<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	

3-23-6.:BUS1:LABel:DISPlay

Set →

→ Query

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	
パラメーター	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。	

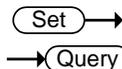
3-23-7.:D<X>:LABel

Set →

→ Query

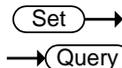
説明	選択したデジタルチャンネルの波形ラベルを設定します。	
シンタックス	:D<X>:LABel {<string> ?}	
関連コマンド	:D<X>:LABel:DISPlay	
パラメーター	<X>	デジタルチャンネル(0 ~ 15)
	<string>	英数字、アンダースコア文字、ピリオド、ダッシュで文字列が 8 文字以下でなければなりません。文字列は“で囲む必要があります。
戻り値	<string>	選択したデジタルチャンネルのラベルを返しラベルが割り当てられていないと応答しません。
例 1	:D0:LABel "D0_lab" Sets the D0 label as "D0_lab". デジタルチャンネルのラベルを" D0_lab"に設定します。	
例 2	:D0:LABel? D0_lab	

3-23-8.:D<X>:LABel:DISPlay



説明	選択したデジタルチャンネルのラベルをオンまたはオフを設定します。
シンタックス	:D<X>:LABel:DISPlay { OFF ON ? }
関連コマンド	:D<X>:LABel
パラメーター	<X> デジタルチャンネル(0 ~ 15) OFF 選択したデジタルチャンネルのラベルのオフ設定 ON 選択したデジタルチャンネルのラベルのオン設定
戻り値	選択したデジタルチャンネルのラベルの状態を返します。(ON, OFF).
例	:D1:LABel "D1" :D1:LABel:DISPlay ON :D1:LABel:DISPlay? ON デジタルチャンネル 1 のラベルに" D1 "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。

3-23-9.:DIGital:ANAlog:A<X>:LABel



説明	選択したアナログ波形の波形ラベルを設定します。(ロジックアナライザ・ファンクション)
シンタックス	:DIGital:ANAlog:A<X>:LABel {<string> ?}
関連コマンド	:DIGital:ANAlog:A<X>:LABel:DISPlay
パラメーター	<X> アナログ波形(1 か 2) <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> 選択したアナログ波形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	:DIGital:ANAlog:A1:LABel "A1_lab" アナログ波形 1 のラベルを"A1_lab"に設定します。
例 2	:DIGital:ANAlog:A1:LABel? A1_lab

3-23-10.:DIGital:ANALog:A<X>:LABel:DISPlay

Set →

→ Query

説明	選択したアナログ波形の波形ラベルをオンまたはオフを設定します。	
シンタックス	:DIGital:ANALog:A<X>:LABel:DISPlay { OFF ON ? }	
関連コマンド	:DIGital:ANALog:A<X>:LABel	
パラメーター	<X>	アナログ波形(1 か 2)
	OFF	選択したアナログ波形のラベルのオフ設定
	ON	選択したアナログ波形のラベルのオン設定
戻り値	選択したアナログ波形のラベルの状態を返します。(ON, OFF).	
例	:DIGital:ANALog:A1:LABel "A1" :DIGital:ANALog:A1:LABel:DISPlay ON :DIGital:ANALog:A1:LABel:DISPlay? ON アナログ波形 1 のラベルに" A1 "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。	

3-23-11.:SET<X>:LABel

Set →

→ Query

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	
パラメーター	<X>	1 から 20 の設定番号
	<string>	英数字、アンダースコア文字、ピリオド、ダッシュで文字列が 8 文字以下でなければなりません。文字列は“で囲む必要があります。
戻り値	<string>	選択したセットアップ用のラベルを返します。ラベルが割り当てられていないと応答しません。
例 1	: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	

3-24. ユーティリティ・コマンド

3-24-1.:BUZZER

Set →

→ Query

説明	ブザーのオンまたはオフを設定します。	
シンタックス	:BUZZER { OFF ON ? }	
パラメーター/戻り値	OFF	ブザーをオフに設定
	ON	ブザーをオンに設定
例	:BUZZER? OFF ブザーはオフです。	

3-25. セグメント・コマンド

3-25-2. :SEGMENTS:CURRENT.....	178
3-25-3. :SEGMENTS:TOTALNUM.....	178
3-25-4. :SEGMENTS:TIME.....	179
3-25-5. :SEGMENTS:DISPALL.....	179
3-25-6. :SEGMENTS:MEASURE:MODE.....	179
3-25-7. :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SOURCE.....	180
3-25-8. :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:DIVIDE.....	180
3-25-9. :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:SELECT.....	180
3-25-10. :SEGMENTS:MEASURE:PLOT:RESULTS.....	181
3-25-11. :SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SOURCE.....	181
3-25-12. :SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SELECT.....	181
3-25-13. :SEGMENTS:MEASURE:TABLE:LIST.....	182
3-25-14. :SEGMENTS:MEASURE:TABLE:SAVE.....	182
3-25-15. :SEGMENTS:SAVE.....	182
3-25-16. :SEGMENTS:SAVE:SOURCE.....	182
3-25-17. :SEGMENTS:SAVE:SELECT:START.....	183
3-25-18. :SEGMENTS:SAVE:SELECT:END.....	183

3-25-1.:SEGMents:STATE

Set →

→ Query

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	

3-25-2.:SEGMents:CURRent

Set →

→ Query

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>	1~2048
例	:SEGMents:CURRent 10 セグメント番号を10に設定します。	

3-25-3.:SEGMents:TOTalnum

Set →

→ Query

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	分割数を最大に設定します。
	<NR1>	1~2048
例	:SEGMents:TOTalnum SETTOMAX 分割数を最大の 2048 に設定します。	

3-25-4.: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。

3-25-5.: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。

3-25-6.:SEGMents:MEASure:MODE

(Set)→

→(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。

3-25-7.:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce

Set →

→ 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:PL OT:DIVide ; :SEGMents:MEASure:PLOT:SElect ; :SEG Ments:MEASure:PLOT:RESults
パラメータ	<NR1> 1~8 (自動測定 of 項目番号を指定します)
例	:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce 1 1 番目の自動測定 of 項目をソースに設定します。

3-25-8.:SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide

Set →

→ Query

説明	統計モード of bin 数を設定します。
シンタックス	:SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide {<NR1> ? }
関連コマンド	:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce ; :SEGMents:MEA Sure: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。

3-25-9.:SEGMents:MEASure:PLOT:SElect

Set →

→ Query

説明	統計モード of 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:MEA Sure: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。

3-25-10.:SEGMents:MEASure:PLOT:RESults

→ Query

説明	選択されている統計情報を要求します。
シンタックス	:SEGMents:MEASure:PLOT:RESults?
関連コマンド	:SEGMents:MEASure:PLOT:SOURce ; :SEGMents:MEASure:PLOT:DIVide ; :SEGMents:MEASure:PLOT:SELEct
戻り値	<string> 文字列で測定データが戻ります。
例	:SEGMents:MEASure:PLOT:RESults? > MAX:240mv,MIN:200mv,MEAN:206mv,Bin Statistics:15 of 20,Percent:0.00%,Count:0,Measured:345,Unmeasured:0,Bin Range:228~230mv

3-25-11.:SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce

Set →

→ Query

説明	セグメント動作時のリストモードのソースを選択します
シンタックス	:SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce {CH1 CH2 CH3 CH4 ? }
関連コマンド	:SEGMents:MEASure:MODE ; :SEGMents:MEASure:TABLE:SELEct ; :SEGMents:MEASure:TABLE:LIST
パラメータ	CH1~CH4 チャンネルを指定
例	:SEGMents:MEASure:TABLE:SOURce CH1 ソースに CH1 を指定します。

3-25-12.:SEGMents:MEASure:TABLE:SELEct

Set →

→ 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> 1~2048
戻り値	<NR3>.
例	:SEGMents:MEASure:TABLE:SELEct 10 10番目のテーブルを指定します。

3-25-13.: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-9700, serial number P930116, version V1.11",Segment Summary : CH1, Seg.,Pk-Pk (V),Pk-Pk (V),1,8.00m,8.00m.....etc

3-25-14.: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

3-25-15.: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:SElect:START ; :SEGMents:SAVE:SElect:END
例	:SEGMents:SAVE:SOURce CH1 :SEGMents:SAVE:SElect:START 1 :SEGMents:SAVE:SElect:END 10 :SEGMents:SAVE

3-25-16.:SEGMents:SAVE:SOURce

Set →

→ 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。

3-25-17.:SEGMents:SAVe:SElect:START

Set →

→ 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> 1~2048 で直接指定します。.
例	:SEGMents:SAVe:SElect:START 2 開始を 2 に設定します。.

3-25-18.:SEGMents:SAVe:SElect:END

Set →

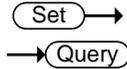
→ Query

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> 1~2048 で直接指定します。.
例	:SEGMents:SAVe:SElect:END 10 終了を 10 に設定します。

3-26. 信号発生器コマンド

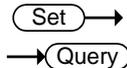
3-26-1. :FUNCTION<x>:MODE	184
3-26-2. :FUNCTION<x>:FREQUENCY	184
3-26-3. :FUNCTION<x>:AMPLITUDE	185
3-26-4. :FUNCTION<x>:OFFSet	185
3-26-5. :FUNCTION<x>:DUTYcycle.....	185

3-26-1.:FUNCTION<x>:MODE



説明	信号発生器の波形を選択します。
シンタックス	:FUNCTION<x>:MODE {SINE SQUAre TRIAngle ?}
関連コマンド	:FUNCTION<x>:FREQUENCY ; :FUNCTION<x>:AMPLITUDE :FUNCTION<x>:OFFSet ; :FUNCTION<x>:DUTYcycle
パラメータ	<x> モジュールを指定します。1 または 2 SINE サイン波を指定します。 SQUAre 方形波を指定します。 TRIAngle 三角波を指定します。
例	:FUNCTION1:MODE SINE スロット1のモジュールをサイン波に指定します。

3-26-2.:FUNCTION<x>:FREQUENCY



説明	信号発生器の周波数を指定します。
シンタックス	:FUNCTION<x>:FREQUENCY {<NRf> ?}
関連コマンド	:FUNCTION<x>:MODE
パラメータ	<x> モジュールを指定します。1 または 2 <NRf> 周波数を Hz で指定します。(0.1 ~ 5000000)
戻り値	<NR3>
例	:FUNCTION1:FREQUENCY 1000 スロット1の信号発生器を 1kHz に設定します。

3-26-3.:FUNCTION<x>:AMPLitude

Set →

→ Query

説明	信号発生器の振幅を指定します。
シンタックス	:FUNCTION<x>:AMPLitude {<NRf> ?}
関連コマンド	:FUNCTION<x>:MODE
パラメータ	<x> モジュールを指定します。1 または 2 <NRf> 振幅を 50 Ω 終端時の電圧[V]で指定します。 (0.03~3.00)
戻り値	<NR3>
注記	振幅が 0.3V 未満では-20dB:オン、0.3V 以上では-20dB: オフとなります。
例	:FUNCTION1:AMPLitude 2.00 振幅を 2V に設定します。

3-26-4.:FUNCTION<x>:OFFSet

Set →

→ Query

説明	信号発生器のオフセット電圧を指定します。
シンタックス	:FUNCTION<x>:OFFSet {<NRf> ?}
関連コマンド	:FUNCTION<x>:MODE
パラメータ	<x> モジュールを指定します。1 または 2 <NRf> オフセットを電圧で指定します。(-1 ~ +1)
戻り値	<NR3>
例	:FUNCTION1:OFFSet 1.00 オフセットを1Vに指定します。

3-26-5.:FUNCTION<x>:DUTYcycle

Set →

→ Query

説明	方形波のデューティ比を指定します。
シンタックス	:FUNCTION<x>:DUTYcycle {<NRf> ?}
関連コマンド	:FUNCTION<x>:MODE
パラメータ	<x> モジュールを指定します。1 または 2 <NRf> デューティを%で指定します(5 ~ 95)
戻り値	<NR3>
例	:FUNCTION1:DUTYcycle 10 デューティを 10%に指定します。

3-27. 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。

3-27-1. :GONogo:CLEar.....	187
3-27-2. :GONogo:EXECute	187
3-27-3. :GONogo:FUNcTion	187
3-27-4. :GONogo:NGCount	187
3-27-5. :GONogo:NGDefine	188
3-27-6. :GONogo:SOURce	188
3-27-7. :GONogo:VIOLation	188
3-27-8. :GONogo:SCRipt.....	189
3-27-9. :TEMPlate:MODE	189
3-27-10. :TEMPlate:MAXimum	189
3-27-11. :TEMPlate:MINimum	190
3-27-12. :TEMPlate:POSition:MAXimum	190
3-27-13. :TEMPlate:POSition:MINimum	190
3-27-14. :TEMPlate:SAVe:MAXimum	190
3-27-15. :TEMPlate:SAVe:MINimum	191
3-27-16. :TEMPlate:TOLerance	191
3-27-17. :TEMPlate:SAVe:AUTO	191

3-27-1.: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

3-27-2.: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。

3-27-3.: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

3-27-4.: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,判定回数が応答します。
例	:GONogo:NGCount? > 3,25 25 回判定中 3 回 NoGo です。

3-27-5.:GONogo:NGDefine

Set →

→ Query

説明	NoGo の条件を指定します。
シンタックス	:GONogo:NGDefine {EXITs ENTers ?}
パラメータ	EXITs 範囲からはずれたときが NoGo となります。 ENTers 範囲に入ったと気が NoGo となります。
例	:GONogo:NGDefine EXITs 範囲からはずれたときが NoGo となります。

3-27-6.:GONogo:SOURce

Set →

→ Query

説明	判定を行うチャンネルを指定します。
シンタックス	:GONogo:SOURce {CH1 CH2 CH3 CH4 ?}
パラメータ	CH1~CH4
例	:GONogo:SOURce CH1 CH1 を判定に使用します。

3-27-7.:GONogo:VIOLation

Set →

→ Query

説明	NoGo 状態での動作を設定します。
シンタックス	:GONogo:VIOLation {STOP STOP_Beep CONTInue CONTINUE_Beep ?}
パラメータ	STOP 取込みを停止します STOP_Beep 取込が停止し、ブザーが鳴ります。 CONTInue そのまま継続します CONTINUE_Beep ブザーが鳴ります
例	:GONogo:VIOLation STOP 異常になると取込を停止します。

3-27-8.: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。	

3-27-9.:TEMPLate:MODE

Set →

→ 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。	

3-27-10.:TEMPLate:MAXimum

Set →

→ 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。	

3-27-11.:TEMPlate:MINimum

Set →

→ Query

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。

3-27-12.:TEMPlate:POSition:MAXimum

Set →

→ Query

説明	テンプレートの最大側のオフセットを設定します。
シンタックス	:TEMPlate:POSition:MAXimum{NR2 ?}
パラメータ	<NR2> 設定は-12.0 ~ +12.0 div の範囲内です
戻り値	<NR2>
例	:TEMPlate:POSition:MAXimum 3.00 テンプレートの上方向の設定を3divにします。

3-27-13.:TEMPlate:POSition:MINimum

Set →

→ Query

説明	テンプレートの最小側のオフセットを設定します
シンタックス	:TEMPlate:POSition:MAXimum{NR2 ?}
パラメータ	<NR2> 設定は-12.0 ~ +12.0 div の範囲内です
戻り値	<NR2>
例	:TEMPlate:POSition:MINimum 3.00 テンプレートの下方向の設定を3divにします。

3-27-14.: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

3-27-15.: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

3-27-16.: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。

3-27-17.: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

3-28. DVM コマンド

3-28-1. :DVM:STATE	191
3-28-2. :DVM:SOURce	192
3-28-3. :DVM:MODE	192

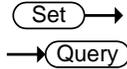
3-28-1.:DVM:STATE

Set →

→ Query

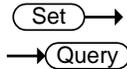
説明	DVM 動作を設定します
シンタックス	:DVM:STATE {OFF ON ?}
関連コマンド	:DVM:SOURce ; :DVM:MODE
パラメータ	OFF オフにします。 ON オンにします。
例	:DVM:STATE ON オンにします

3-28-2.: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
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。

3-28-3.: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。

3-29. データログコマンド

データログアプリケーションが必要です

3-29-1. :DATALOG:STATE.....	193
3-29-2. :DATALOG:SOURce.....	193
3-29-3. :DATALOG:SAVe.....	193
3-29-4. :DATALOG:INTerval.....	194
3-29-5. :DATALOG:DURation.....	194

3-29-1.: DATALOG:STATE

Set →
→ Query

説明	データログ動作の状態を設定します	
シンタックス	:DATALOG:STATE{OFF ON ?}	
関連コマンド	:DATALOG:SOURce :DATALOG:SAVe :DATALOG:INterval :DATALOG:DURation	
パラメーター/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。	

3-29-2.: DATALOG:SOURce

Set →
→ Query

説明	データログを行うチャンネルを設定します。	
シンタックス	:DATALOG:SOURce {CH1~CH4 D0~D15 all ?}	
関連コマンド	:DATALOG:STATE :DATALOG:SAVe :DATALOG:INterval :DATALOG:DURation	
パラメーター/戻り値	CH1~CH4	Channel 1 to 4.
	D0~D15	Digital channels D0 to D15
	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。	

3-29-3.: 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	
パラメーター/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します。
例	:DATALOG:SAVe WAVEform 波形データでログします。	

3-29-4.: 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	
パラメーター/戻り値	<NR1>	間隔を秒で設定します。 2, 3, 4, 5, 10, 20, 30, 60, 120, 300, 600, 1200
例	:DATALOG:INTERval 2 間隔を2秒にします。	

3-29-5.: 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	
パラメーター/戻り値	<NR1>	データログのジゾき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。	

第4章 付録

4-1. エラーメッセージ

“:SYSTem:ERRor?” コマンドの照会は以下のエラーメッセージが返答されます。

No.	内容
0	No error.
-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ー
-109	パラメーターの欠落
-110	コマンド・ヘッダエラー
-111	ヘッダ・セパレータエラー
-112	あまりに長い・ニーモニック
-113	未定義のヘッダ
-114	範囲外のヘッダサフィックス
-115	パラメーター数が違います
-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

No.	内容
-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	不正なパラメーター値
-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

No.	内容
-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



株式会社 テクシオ・テクノロジー

〒222-0033 神奈川県横浜市港北区新横浜 2-18-13 藤和不動産新横浜ビル 7F
<http://www.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 神奈川県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