



回生電子負荷 LRW シリーズ



■ 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。

■ ファームウエアバージョンについて

本書に記載の内容は LRW シリーズ本体のファームウェアのバージョンが 2.3.1013.2000 以上に対応します。

第	1章 はじめに	1
笡	2章 IAN 诵信什様	2
分笛	2 中	
Яľ	9 年 政定	
	3-1. LAN Communication	4
hte	3-2. LAN Communication	0
罞	4 草 通信于順	9
	4-1. 通信開始	9
	4-2. 通信の終了	12
	4-3.通信異常発生時の対処	13
第	5章 コマンドリスト	. 15
	5-1. IEEE488.2 共通コマンド	15
	5-1-1. *CLS	15
	5-1-2. *IDN	15
	5-2. SYSTEM コマンド	16
	5-2-1. :SYSTem:ERRor	16
	5-2-2. :SYSTem:COMERRor	16
	5-2-3. :SYSTem:STATusinfo	17
	5-2-4. :SYSTem:OPTION	18
	5-2-5. :SYSTem:MULTiple	19
	5-2-6. :SYSTem:REMote	20
	5-2-7. :CTOUT	20
	5-3. 設定コマント	22
	5-3-1. :LOAD	22
	5-3-2. :LOAD:MODE	22
	5-3-3. HOLD	23
	5-3-4. VOLTage	24 24
	5-3-6 ·POWer	2 4 24
	5-3-7. :CONDuctance	25
	5-3-8. :RESistance	25
	5-3-9. :VOLTage:LIMit:LOwer	25
	5-3-10. :CURRent:LIMit:LOAD	26
	5-3-11. :POWer:LIMit:LOAD	26
	5-3-12. :VOLTage:PROTect:UPper	26
	5-3-13. :VOLTage:PROTect:LOwer	27
	5-3-14. :CURKent:PROTect:LOAD	27
	5-3-15. SLEW/ATE	27
	5-3-10. SLEVVIAU: VOLIAYE	ע∠ סכ
	5-3-18 ·SI FWrate POWer	20 28
	5-4 測定コマンド	<u>2</u> 0
	5-1-1 ΜΕΔ Sure VOI Τραρ	∠9 20
	J 1IVILAOUIE. VOLI aye	∠ອ

5-4-2. :MEASure:CURRent	29
5-4-3. :MEASure:POWer	
5-4-4. :MEASure:ACPOWer	
5-5. 非常停止コマンド	
5-5-1. :EMERgency:STOP	

第1章 はじめに

LAN 機能を正しく使用するための取り扱い方法などを説明したものです。 本機能を正しくお使い頂くため、ご使用になる前に必ず本書をよくお読み下さい。読んだ後は、必要な時にご覧になれるように保管して下さい。

本書は LAN 通信仕様 バージョン 1.2 についての取扱説明書です。 本書を元に異なるバージョンの通信仕様で動作する装置を制御しようとした場 合、期待せぬ動作をすることがあります。必ず対応するバージョンの取扱説明 書をご参照下さい。

LAN 通信では以下の構成になります。



注意事項

直並列運転の場合は MASTER 機体とのみ接続して下さい。 SLAVE 機体では LAN インターフェースによる通信ができません。

第2章 LAN 通信仕様

SCPI コマンドに対応しており、ASCII コードにより装置設定の取得や設定パラメータの変更が可能です。

装置↔上位機器間では TCP により送受信を行います。

ソケット仕様	プロトコル	項目	説明
	ТСР	ソケットタイプ	TCPServer
		IP アドレス	USER SETTING から設定 します。
			設定の方法は 3-1LAN Config をご参照ください。
		ポート番号	USER SETTING から設定 します。
			設定の方法は 3-1LAN Config をご参照ください。



フォーマット	名称	説明
	コマンド (パケット)	TCP/IP 1 パケットに含まれるコマンド群で す。
		複数コマンド含まれている場合は、 ";(セミコロン)"で区切ります。
	コマンド	コマンドヘッダとパラメータが含まれます。
		コマンドヘッダとパラメータはスペースで 区切ります。
	コマンド	機能ごとにいくつかのノードが含まれます。
	ヘッダ	ノードは":(コロン)"で区切ります。
	パラメータ	パラメータを示します。
		複数パラメータが含まれる場合は、 ",(カンマ)"で区切ります。

パラメータ	形式	説明	例
	<string></string>	文字列	TEXIO
			0×02000000
	<nr1></nr1>	整数値(INT)	0, 1, 2, 3
	<nr2></nr2>	小数値(FLOAT)	0.1, 3.14, 8.5
	<bool></bool>	Boolean	0 or 1
	{ON OFF}	選択可能文字列	左記の場合、 ON か OFF を 設定できます

デリミタ

\r\n $\langle CR \rangle \langle LF \rangle$

第3章 設定

USER SETTING 画面->Interface から LANConfig 画面または LAN Communication 画面に入ることができます。

IP アドレスなど設定関する内容は、ネットワーク管理者にご確認ください。

3-1. LAN Config

概要

LAN の IP Address、Subnet mask と ASCII ポート番号を 設定します。



手順 1. MENU/ESC キーを押し、 USER / ESC SETTING 画面を表示します。 Interface を選択し、ツマミを押して、 設定画面に移動します。

> LAN Config を選択し、ツマミを押し て、設定画面に移動します。

3. IP address でツマミを押して選択しま す。



4. ロータリーエンコーダーと SHIFT キー SHIFT を使い、IP address を設定します。ツ マミを押して確定します。

初期値	範囲
192.168.0.30	0.0.0.0 - 255.255.255.225

5. Subnet mask でツマミを押して選択し ます。

如期値



6. ロータリーエンコーダーと SHIFT キー SHIFT を使い、Subnet mask を設定し、ツマ ミを押して確定します。

初期値 範囲

255.255.255.0 0.0.0.0 - 255.255.255.225

- 7. ASCII Port No でツマミを押して選択 します。
- 8. ロータリーエンコーダーと SHIFT キー SHIFT を使い ASCII Port No を設定し、ツマ ミを押して確定します。

初期値	範囲
5025	1024 - 65535



3-2. LAN Communication

概要	LAN 通信の設定を行います。
	[Regular Transmit]
	Function:定期送信の有効/無効を設定できます。
	Time:定期送信の周期を設定できます。
	[Time Out]
	Function:通信異常検知の有効/無効を設定できます。
	Time:通信異常検知時間の設定ができます。



1. MENU/ESC キーを押し、 USER MENU SETTING 画面を表示します。/ ESC Interface を選択し、ツマミを押して、設 定画面に移動します。 Φ 2. LAN Communication を選択し、ツマミ を押して、設定画面に移動します。 3. [Regular Transmit] Function でツマ ミを押して選択します。 4. 定期送信の有効/無効を設定し、ツマミ を押して確定します。 Funcion 説明 Ebable 定期送信有効 Disable 定期送信無効

手順

5. [Regular Transmit] Ti 押して選択します。	me でツマミを
 6. ロータリーエンコーダーと を使い、定期送信周期を を押して確定します。 	: SHIFT キー 設定し、ツマミ SHIFT
Time 範	通
送信周期 10	0~10,000ms
 7. [Time Out] Function て選択します。 8. 通信異常検知の有効/無 ツマミを押して確定します 	でツマミを押し 気効を設定し、
Funcion 訪	胡
Ebable 通	值信異常検知有 効
Disable 通	值信異常検知無効
 9. [Time Out] Time でツ 択します。 10. ロータリーエンコーダーと を使い、通信異常検知時 ツマミを押して確定します 	マミを押して選 SHIFT キー 時間を設定し、 SHIFT ●
Time	〕囲
送信周期 1.	,000~10,000ms
11. return を選択するか、M 一を押すと前の画面に戻	ENU/ESC キ / ESC ●

4-1. 通信開始

概要

LAN インターフェースの選択を行います。



- 手順 1. MENU/ESC キーを押し、USER SETTING 画面を表示します。 Interface を選択し、ツマミを押し て、設定画面に移動します。 MENU 2. Interface Select を選択し、ツマミ / ESC を押します。もう一度ツマミをおし て LAN インターフェースを選択し ます。 Interface 説明 Console パネルからの制御 LAN LAN 通信による制御 CAN CAN 通信による制御 3. 選択後、ツマミを押して決定しま す。
 - 外部機器から*IDN?コマンドを送り ます。インターフェース状態表示が LAN I/F になり、通信が可能になり ます。

外部通信中はツマミ①(Enter)以 外の操作が無効化されます。



4-2. 通信の終了

 手順
 1. :SYST:REM OFF コマンドを送 信するか、ツマミを押すことで、 LAN 通信を終了します。
 :SYST:REM OFF コマンドで終了 した場合、通信を再開するには、
 4-1 通信開始の操作を行う必要が

あります。

ツマミを押して終了した場合、再度 *IDN?コマンドを送ることで通信が 再開します。

2. 通信終了時、本器は出力を停止し ます。

4-3. 通信異常発生時の対処

概要

通信異常判定有効時、設定した時間 LAN 通信 が途絶すると、通信異常として検出されます。

その際、以下のような画面表示に変化し、本器は 出力を停止します。

この状態ではコマンドの送受信が行えません。



手順

- 1. *CLS コマンドを送信します。
- SYST:REM ON または、* IDN? コマンドを送信します。



第5章 コマンドリスト

コマンド書式にはロングフォームとショートフォームがあります。表内の大文字 で記載されている部分がショートフォームになります。 クエリの場合は、コマンド書式の末尾に"?" をつけてください。

5-1. IEEE488.2 共通コマンド

5-1-1. *CLS

(Set)→

説明	リセット指示コマンドで、装置エラー、設定エラーをクリアします。
構文	*CLS

5-1-2. *IDN

説明	製造元、モデル名、シリアル番号、およびファームウェアバージ ョンを照会します。		
クエリ構文	*IDN?		
戻り値	<string></string>	機器 ID を次の形式の文字列として返します。	
		メーカー:TEXIO	
		モデル番号:LRW-502H	
		シリアル番号:XXXXXXXX	
		ファームウェアバージョン:X.X.XXXX.XXXX	

5-2-1. :SYSTem:ERRor

説明	本器のエラーコードなどの情報を照会します。		
クエリ構文	:SYSTem:ERRor?		
パラメータ		エラーを次の形式の文字列として返します。	
	<string></string>	0xXXXXXXX,0xXX,X,X	
		エラーコード:0xXXXXXXX	
		オプションエラーコード:0xXX	
		直列エラ—ID:1~2	
		並列エラ—ID:1~20	
例	:SYST:EI	RR?	
	>0x02000	0000,0×00,1,1	

5-2-2. :SYSTem:COMERRor

説明	設定エラー情報を照会します。
	確認後蓄積されているエラー数、設定エラー種類、エラー 対象コマンドを1つ返します。
	 クエリが実行されて、送信されたコマンドは蓄積分から無くなります。
	 エラーは、古いものから順次取得できます。
	 エラー情報は最大30個まで蓄積されます。30個を 超えると、古いものから上書きされていきます。
	 不正コマンドエラー時は、入力されたコマンドをそのまま第3パラメータで返しますが、最初の40文字分までしか記録しません。
クエリ構文	:SYSTem:COMERRor?
パラメータ	以下の順でパラメータを返します。

<NR1> 蓄積されているエラーの数 <string> {CMDNG} 不正コマンドエラー {PARAMNG} 不正パラメータエラー {OTHERS} その他エラー {NONE} エラー無し エラーになったコマンド ※パラメータ抜きフォーム

例

:SYST:COMERR?

>1,CMDNG,VOLT

1: 蓄積されているエラー数,CMDNG:不正コマンドエラ

ー、VOLT:エラー対象コマンド

SYST:COMERR?

>0,NONE,NONE

0:蓄積されているエラー数,NONE:エラー無し、NONE:エ ラー対象コマンド無し

5-2-3. :SYSTem:STATusinfo

説明	本器の状態を照会します。	
クエリ構文	:SYSTem:STATusinfo?	
パラメータ		以下の順でパラメータを返します。
	<string></string>	{STOP RUN ERROR} 装置ステータス
		{DONE INITIALIZING NOTINITIAL}
		直並列通信状態
		(初期化完了 初期化中 未初期化)
		0×XX 出力制限状態
	<nr1></nr1>	運転操作禁止残り時間[単位:sec]
	<string></string>	{LOAD SUPPLY} システム情報

例:SYST:STAT? > STOP,DONE,0x01,16,LOAD STOP:装置ステータス、DONE:直並列通信状態:初期化 完了、0x01:出力制限状態(電圧上限制限)、16:運転操作 禁止残り時間 (s)、LOAD:負荷装置動作:(回生電子負荷)

5-2-4. :SYSTem:OPTION

(Query)

説明	有効化済みの機能情報を照会します。本器メニューの PRODUCT INFO 画面と同様の情報が確認できます。		
クエリ構文	:SYSTem:OPTION: {LAN CAN DIO SER}?		
パラメータ	ON	有効	
	OFF	無効	
例	:SYST:OPTION:LAN? >ON LAN 有効		

5-2-5. :SYSTem:MULTiple

 $\underbrace{\text{Set}}_{\rightarrow \text{Query}}$

説明	直並列を設定または照会します。		
	本器メニコ が可能で ⁻	ーの SINGLE/MULTIPLE 画面と同様の設定 す。	
構文	:SYSTem:MULTiple {SINGLE MASTER SLAVE}, <nr1>,<nr1></nr1></nr1>		
クエリ構文	:SYSTem:MULTiple?		
パラメータ		以下の順でパラメータを設定します。	
	<string></string>	モード SINGLE,MASTER,SLAVE	
	<nr1></nr1>	直列数 1~2	
	<nr1></nr1>	並列数 1~20	
戻り値		以下の順で返します。	
	<string></string>	モード SINGLE MASTER SLAVE	
	<nr1></nr1>	直列数 1~2	
	<nr1></nr1>	並列数 1~20	
例	:SYST:MULT MASTER,1,2		
	直並列:M	ASTER,直列 1,並列 2 に設定します。	

5-2-6. :SYSTem:REMote



•Query)

説明	通信接続/切断を設定または照会します。			
	※通信接續	続は、*IDN コマンドでも可能です。		
	リモート通 た場合、再 を行う必要	信状態から、本コマンドでリモート通信を切断し 事度リモート接続するには、4-1 通信開始の操作 ≣があります。		
構文	:SYSTem:REMote { <bool> OFF ON }</bool>			
パラメータ	0 OFF	リモート通信切断(ローカル設定)		
	1 ON	リモート通信接続		
戻り値	OFF	リモートは切断状態です。		
	ON	リモートは接続状態です。		
例	:SYST:RE	M?		
	>ON			
	リモート通	信は接続状態です。		
	(Set)			

5-2-7. :CTOUT

説明	LAN 通信異常判定機能の有効無効および通信異常判定 時間を設定または照会します。		
構文	:CTOUT { <bool> OFF ON },<nr1></nr1></bool>		
クエリ構文	:CTOUT?		
パラメータ	0 OFF	外部通信異常判定無効	
	1 ON	外部通信異常判定有効	
	<nr1></nr1>	1,000~10,000 (msec)	
 戻り値	OFF	外部通信異常判定無効	
	ON	外部通信異常判定有効	
	<nr1></nr1>	1,000~10,000 (ms)	

:CTOUT ON,2000 外部通信異常判定有効,通信異常判定時間:2000ms に 設定します。

例

5-3-1. :LOAD

説明	運転開始/停止を設定または照会します。			
構文	:LOAD {	:LOAD { <bool> OFF ON }</bool>		
クエリ構文	:LOAD?	:LOAD?		
パラメータ	0 OFF	運転停止		
	1 ON	運転開始		
例	LOAD ON			
	運転を開始します。			

Set)-

(Set)

Query)

5-3-2. :LOAD:MODE

説明	制御モードの設定または照会をします。		
構文	:LOAD:MODE { CV CC CP CR}		
クエリ構文	:LOAD:MODE?		
パラメータ/戻り値	CV	定電圧モード	
	СС	定電流モード	
	СР	定電力モード	
	CR	定抵抗モード	
例	LOAD:MO	DDE CP	
	運転モート	[、] を CP に設定します。	

5-3-3. :HOLD		$\underbrace{\text{Set}}_{\rightarrow}$	
説明	ホールドを有効または解除に設定または照会します。 指令値、制限値の設定を同時に切り替えたい場合に使用 します。指令値、制限値の設定以外はホールドされませ ん。 OUTPUT ON または LOAD ON の時(RUN 状態)、有効な コマンドです。STOP 中はホールド ON になりません。		
	ホールドを を即座に ホールドの コマンドを ホールドロ	そ有効にすると、本器は指令値設定、制限値設定 反映しないホールド状態になります。 D解除を受信すると、それまでにホールドしていた 同時に反映します。 Pに同一のコマンドを複数受信していた場合、最	
	後に受信	したコマンドのデータフィールド値をホールド解除 します。	
構文	:HOLD { <bool> ON OFF}</bool>		
クエリ構文	:HOLD?		
パラメータ	0 OFF	ホールド解除	
	1 ON	ホールド有効	
戻り値	OFF	ホールドは解除です。	
	ON	ホールドは有効です。	

ホールドを設定します。

:HOLD ON

例

5-3-4. :VOLTage

説明	電圧指令値を設定または照会します。		
構文	:VOLTage <nr2></nr2>		
クエリ構文	:VOLTage?		
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電圧指令値(V)	
例	:VOLT 525.0		
	電圧指令	値を 525.0V に設定します。	

(Set)→

Set)-

5-3-5. :CURRent

説明	電流指令値を設定または照会します。		
構文	:CURRent <nr2></nr2>		
クエリ構文	:CURRen	it?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電流指令値(A)	
	:CURR 3	0.00	
	電流指令	値を 30.00A に設定します。	
			(Set)→

5-3-6. :POWer

説明	電力指令値を設定または照会します。		
構文	:POWer <nr2></nr2>		
クエリ構文	:POWer?		
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電力指令値(W)	
例	:POW 5000		
	電力指令	値を 5000W に設定します。	

5-3-7. :COND	ouctance		Set → Query
説明	コンダクタ す。	ンス(抵抗の逆数)指令値を設定また	たは照会しま
構文	:CONDuc	ctance <nr2></nr2>	
クエリ構文	:CONDuc	ctance?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	コンダクタンス指令値(mS)	
例	:COND 1	200.0	
	コンダクタ	ンス指令値を 1200.0mS に設定しま	ます。
			(Set)

5-3-8. :RESistance

説明	抵抗指令値を設定または照会します。	
構文	:RESistance <nr2></nr2>	
クエリ構文	:RESistance?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	抵抗指令値(Ω)
		※0Ω設定はパラメータエラーになります。
例	:RES 5000.0	
	抵抗指令値を 5000.0 Ωに設定します。	

Query

Set

Query

5-3-9. :VOLTage:LIMit:LOwer

説明	電圧制限下限値を設定または照会します。		
構文	:VOLTage:LIMit:Lower <nr2></nr2>		
クエリ構文	:VOLTage	e:LIMit:Lower?	
戻り値	<nr2></nr2>	電圧制限下限值(V)	
例	:VOLT:LIM:LO 0.0		
	電圧制限の下限値を 0.0V に設定します。		

5-3-10. :CURRent:LIMit:LOAD

説明	電流回生方向制限値を設定または照会します。		
構文	:CURRent:LIMit:LOAD <nr2></nr2>		
クエリ構文	:CURRen	it:LIMit:LOAD?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電流回生方向制限值(A)	
例	:CURR:LIM:LOAD 32.00		
	電流制限の回生値を 32.00A に設定します。		

(Set)→

Set)-

(Query)

(Query)

5-3-11. :POWer:LIMit:LOAD

説明	電力回生方向制限値を設定または照会します。		
構文	:POWer:LIMit:LOAD <nr2></nr2>		
クエリ構文	:POWer:LIMit:LOAD?		
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電力回生方向制限值(W)	
例	:POW:LIM:LOAD 5300		
	電力制限の回生値を 5300 に設定します。		

5-3-12. :VOL	Tage:PR	OTect:UPper	$\underbrace{\text{Set}}_{} \rightarrow \underbrace{\text{Query}}_{}$
説明	電圧保護	上限値を設定または照会します。	
構文	:VOLTage	e:PROTect:Upper <nr2></nr2>	
クエリ構文	:VOLTage	e:PROTect:UPper?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電圧保護上限值(V)	

例 :VOLT:PROT:UP 545.0

電圧保護上限値を 545.0V に設定します。

5-3-13. :VOL	Tage:PR	OTect:LOwer	
説明	電圧保護	下限値を設定または照会します。	
構文	:VOLTage	e:PROTect:LOwer <nr2></nr2>	
クエリ構文	:VOLTage	e:PROTect:LOwer?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電圧保護下限値(V)	
	:VOLT:PF	ROT : LO -5.0	
	電圧保護	の下限値を-5.0V に設定します。	
5-3-14. :CUR	Rent:PR	OTect:LOAD	Set → →Query
説明	電流回生	方向保護値を設定または照会します	o
構文	:CURRer	nt:PROTect:LOAD <nr2></nr2>	
クエリ構文	:CURRer	nt:PROTect:LOAD?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電流回生方向保護値(A)	
例	:CURR:P	ROT:LOAD 33.00	
	電流回生	方向保護値を 33.00A に設定します	- 0
5-3-15. :SLE\	Nrate		$\underbrace{\text{Set}}_{\text{Query}}$
説明	スルーレ-	ート機能の有効無効を設定または照	会します。
	:SLEWrate { <bool> OFF ON }</bool>		
クエリ構文	:SLEWrate?		
パラメータ	0 OFF	無効	
	1 ON	有効	
 戻り値	OFF	スルーレート機能は無効です。	

(Set)->

ON	スルーレート機能は有効です。

スルーレート機能を有効にします。

5-3-16. :SLEWrate:VOLTage

説明	電圧スルーレート値を設定または照会します。		
構文	:SLEWrate:VOLTage <nr2></nr2>		
クエリ構文	:SLEWrate:VOLTage?		
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電圧スルーレート値(V/ms)	
例	:SLEW:VOLT 10.000		
	電圧スル-	ーレート値を 10.000V/msec に設定します。	

(Set)

Set)-

Query

5-3-17. :SLEWrate:CURRent

説明	電流スル-	ーレート値を設定または照会します。
構文	:SLEWrat	e:CURRent <nr2></nr2>
クエリ構文	:SLEWrat	e:CURRent?
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電流スルーレート値(A/ms)
例	:SLEW:C	URR 10.000
	電流スル-	ーレート値を 10.000A/msec に設定します。
		(Set)-

5-3-18. :SLE\	Wrate:PC)Wer	
説明	電力スル・	ーレート値を設定または照会します。)
構文	:SLEWra	te:POWer <nr2></nr2>	
クエリ構文	:SLEWra	te:POWer?	
パラメータ/戻り値	<nr2></nr2>	電カスルーレート値(W/ms)	
例	:SLEW:P	OW 10	
	電力スル・	ーレート値を 10W/msec に設定しま	す。

5-4-1. :MEASure:VOLTage

説明	電圧測定値を返します。	
クエリ構文	:MEASure:VOLTage?	
戻り値 例	<nr2> 電圧測定値(V) :MEAS:VOLT? >5.0 電圧測定値は 5V です。</nr2>	

5-4-2. :MEASure:CURRent

説明	電流測定値を返します。		
クエリ構文	:MEASure:CURRent?		
戻り値	<nr2> 電流測定值(A)</nr2>		
例	:MEAS:CURR?		
	>0.50		
	電流測定値は 0.5A です。		

5-4-3. :MEASure:POWer

説明	電力測定値を返します。		
クエリ構文	:MEASure:POWer?		
戻り値	<nr2></nr2>	電力測定値(W)	
例	:MEAS:POW?		
	>300		
	電力測定	値は 300W です。	

5-4-4. :MEASure:ACPOWer



説明	AC 電力測定値を返します。		
クエリ構文	:MEASure:ACPOWer?		
 戻り値	<nr2> AC 電力測定值(W)</nr2>		
例	:MEAS:ACPOW?		
	>270		
	AC 電力測定値は 270W です。		

5-5. 非常停止コマンド

5-5-1. :EMERgency:STOP		<u>Set</u> →
説明	非常停止します。	
構文	:EMERgency:STOP	
例	:EMER:STOP	
	非常停止指令を送信します。	



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 https://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