

DLM2000 シリーズ
デジタルオシロスコープ
ミックスドシグナルオシロスコープ
通信インタフェース

U S E R ' S M A N U A L

ユーザーズマニュアル

はじめに

このたびは、デジタルオシロスコープ/ミックスドシグナルオシロスコープ DLM2000 シリーズをお買い上げいただきましてありがとうございます。

この通信インタフェースユーザーズマニュアルは、下記の各インタフェースの機能やコマンドについて説明したものです。

- USB インタフェース
- イーサネットインタフェース (オプション)
- GP-IB インタフェース (オプション)

ご使用前にこのマニュアルをよくお読みいただき、正しくお使いください。

お読みになったあとは、大切に保存してください。ご使用中に操作がわからなくなったときなどにきっとお役に立ちます。

なお、DLM2000 シリーズのマニュアルとして、このマニュアルを含め、次のものがあります。あわせてお読みください。

マニュアル名	マニュアル No.	内容
DLM2000 シリーズ デジタルオシロスコープ ミックスドシグナルオシロスコープ ユーザーズマニュアル (機能編)	IM 710105-01	付属の CD に pdf データが納められています。 通信インタフェースの機能を除く、本機器の全機能について説明しています。
DLM2000 シリーズ デジタルオシロスコープ ミックスドシグナルオシロスコープ ユーザーズマニュアル (操作編)	IM 710105-02	付属の CD に pdf データが納められています。 本機器の各設定操作について説明しています。
DLM2000 シリーズ デジタルオシロスコープ ミックスドシグナルオシロスコープ オペレーションガイド (基本操作)	IM 710105-03	本機器の取り扱い上の注意や基本的な操作について、説明しています。
DLM2000 シリーズ デジタルオシロスコープ ミックスドシグナルオシロスコープ 通信インタフェースユーザーズマニュアル	IM 710105-17	本書です。付属の CD に pdf データが納められています。本機器の通信インタフェースの機能について、その操作方法を説明しています。
DLM2000 Series Digital Oscilloscope Mixed Signal Oscilloscope	IM 710105-92	中国向け文書

各国や地域の当社営業拠点の連絡先は、下記のシートに記載されています。

ドキュメント No.	内容
PIM 113-01Z2	国内海外の連絡先一覧

ご注意

- 本書の内容は、性能・機能の向上などにより、将来予告なしに変更することがあります。また、実際の画面表示内容が本書に記載の画面表示内容と多少異なることがあります。
- 本書の内容に関しては万全を期していますが、万一ご不審の点や誤りなどお気づきのことがありましたら、お手数ですが、お買い求め先か、当社支社・支店・営業所までご連絡ください。
- 本書の内容の全部または一部を無断で転載、複製することは禁止されています。
- 保証書が付いています。再発行はいたしません。よくお読みいただき、ご理解のうえ大切に保存してください。
- 本製品の TCP/IP ソフトウェア、および TCP/IP ソフトウェアに関するドキュメントは、カリフォルニア大学からライセンスされた BSD Networking Software, Release 1 をもとに当社で開発/作成したものです。

商標

- Microsoft、Internet Explorer、MS-DOS、Windows、Windows 7、Windows 8、Windows 8.1、および Windows 10 は、米国 Microsoft Corporation の、米国およびその他の国における登録商標または商標です。
- Adobe、Acrobat は、アドビシステムズ社の登録商標または商標です。
- DLM は横河電機株式会社の登録商標です。
- 本文中の各社の登録商標または商標には、®、TM マークは表示していません。
- その他、本文中に使われている会社名、商品名は、各社の登録商標または商標です。

USB インタフェースおよびイーサネットインタフェースについて

- USB インタフェースによる通信機能を使用するには、PC 側に下記が必要です。
 - DLM シリーズ用ライブラリ (TMCTL)
 - PC-DLM2000 シリーズ間の USB 接続デバイスドライバ
- イーサネットインタフェースによる通信機能を使用するには、PC 側に下記が必要です。
 - DLM シリーズ用ライブラリ (TMCTL)

上記のライブラリおよびドライバは、下記ホームページからダウンロードできます。

<http://www.yokogawa.com/jp-ymi/tm/F-SOFT/>

サンプルプログラム

サンプルプログラムは、下記ホームページからダウンロードできます。

<http://www.yokogawa.com/jp-ymi/tm/F-SOFT>

履歴

- 2008 年 11 月 初版発行
- 2009 年 3 月 2 版発行
- 2010 年 2 月 3 版発行
- 2011 年 4 月 4 版発行
- 2012 年 7 月 5 版発行
- 2013 年 12 月 6 版発行
- 2014 年 8 月 7 版発行
- 2015 年 5 月 8 版発行
- 2016 年 1 月 9 版発行
- 2016 年 10 月 10 版発行
- 2017 年 10 月 11 版発行

このマニュアルの利用方法

このマニュアルの構成

このユーザーズマニュアルは、以下に示す第 1 章～第 6 章および付録で構成されています。

第 1 章 USB インタフェースについて

USB インタフェースの機能・仕様などについて説明しています。

第 2 章 イーサネットインタフェースについて (オプション)

イーサネットインタフェースの機能・仕様などについて説明しています。

第 3 章 GP-IB インタフェースについて (オプション)

GP-IB インタフェースの機能・仕様などについて説明しています。

第 4 章 プログラムを組む前に

コマンドを送るときの書式などについて説明しています。

第 5 章 コマンド

使用できる全コマンドについて 1 つずつ説明しています。

第 6 章 ステータスレポート

ステータスバイトや各種レジスタ、キューなどについて説明しています。

付 録

ASCII キャラクタコード表などの参考資料を紹介しています。

索 引

50 音順、アルファベット順の 2 種類の索引があります。

このマニュアルで使用しているシンボルと表記法

注記

このマニュアルでは、注記を以下のようなシンボルで区別しています。

警告

取り扱いを誤った場合に、使用者が死亡または重傷を負う危険があるときに、その危険を避けるための注意事項が記載されています。

注意

取り扱いを誤った場合に、使用者が軽傷を負うか、または物的損害のみが発生する危険があるときに、それを避けるための注意事項が記載されています。

Note

本機器を取り扱ううえで重要な情報が記載されています。

文字の表記法

太文字の操作キー名とソフトキー名

操作対象になるパネル上の操作キーの文字や、画面に表示されるソフトキー/メニューの文字を示します。

SHIFT+ 操作キー

SHIFT キーを押して、SHIFT キーを点灯させてから、操作キーを押すという意味です。押した操作キーの下に紫色で記されている項目の設定メニューが画面に表示されます。

単位

k	「1000」の意味です。使用例：100kS/s(サンプルレート)
K	「1024」の意味です。使用例：720K バイト (ファイルのデータサイズ)

構文の記号

主に第 4、5 章の構文で使用している記号を下表に示します。なお、これは BNF(Backus-Naur Form) 記号と呼ばれるものです。詳細データについては、4-6 ～ 4-7 ページを参照してください。

記号	意味	例	入力例
<>	定義された値	CHANnel<x> <x> = 1 ～ 4	CHANNEL2
{ } 	{ } 内から 1 つを選択 排他的論理和	COUPling {AC DC DC50 GND}	COUPLING AC
[]	省略可能	TRIGGer [:SIMPlE]:SLOPe	TRIGGer:SLOPe

目次

	はじめに	i
	このマニュアルの利用方法	iii
第 1 章	USB インタフェースについて	
	1.1 各部の名称と機能	1-1
	1.2 USB インタフェースの機能と仕様	1-2
	1.3 USB インタフェースによる接続	1-4
	1.4 本体の設定 (USB)	1-5
第 2 章	イーサネットインタフェースについて (オプション)	
	2.1 各部の名称と機能	2-1
	2.2 イーサネットインタフェースの機能と仕様	2-2
	2.3 イーサネットインタフェースによる接続 (オプション)	2-4
	2.4 本体の設定 (ネットワーク)	2-5
第 3 章	GP-IB インタフェースについて (オプション)	
	3.1 各部の名称と機能	3-1
	3.2 GP-IB ケーブルの接続方法 (オプション)	3-2
	3.3 GP-IB インタフェースの機能	3-3
	3.4 GP-IB インタフェースの仕様	3-4
	3.5 本体の設定 (GP-IB)	3-5
	3.6 インタフェースメッセージに対する応答	3-6
第 4 章	プログラムを組む前に	
	4.1 メッセージ	4-1
	4.2 命令	4-3
	4.3 応答	4-5
	4.4 データ	4-6
	4.5 コントローラとの同期	4-8
第 5 章	コマンド	
	5.1 コマンド一覧表	5-1
	5.2 ACQuire グループ	5-56
	5.3 ANALysis グループ	5-57
	5.4 ASETup グループ	5-75
	5.5 CALibrate グループ	5-76
	5.6 CHANnel グループ	5-77
	5.7 CLear グループ	5-80
	5.8 COMMunicate グループ	5-81
	5.9 CURSor グループ	5-83
	5.10 DISPlay グループ	5-89
	5.11 FFT グループ	5-91
	5.12 FILE グループ	5-98
	5.13 GONogo グループ	5-102
	5.14 HCOPy グループ	5-108
	5.15 HISTory グループ	5-110
	5.16 IMAGe グループ	5-116
	5.17 INITialize グループ	5-118
	5.18 LOGic グループ	5-119

目次

5.19	MATH グループ	5-122
5.20	MEASure グループ	5-127
5.21	RECall グループ	5-143
5.22	REFeRence グループ	5-144
5.23	SEARch グループ	5-145
5.24	SERialbus グループ	5-151
5.25	SNAP グループ	5-230
5.26	SSTart グループ	5-231
5.27	STARt グループ	5-232
5.28	STATus グループ	5-233
5.29	STOP グループ	5-234
5.30	STORe グループ	5-235
5.31	SYSTem グループ	5-236
5.32	TIMEbase グループ	5-238
5.33	TRIGger グループ	5-239
5.34	WAVEform グループ	5-286
5.35	WPARameter グループ	5-289
5.36	XY グループ	5-292
5.37	ZOOM グループ	5-295
5.38	共通コマンドグループ	5-297

第 6 章

ステータスレポート

6.1	ステータスレポートについて	6-1
6.2	ステータスバイト	6-3
6.3	標準イベントレジスタ	6-4
6.4	拡張イベントレジスタ	6-5
6.5	出力キューとエラーキュー	6-6

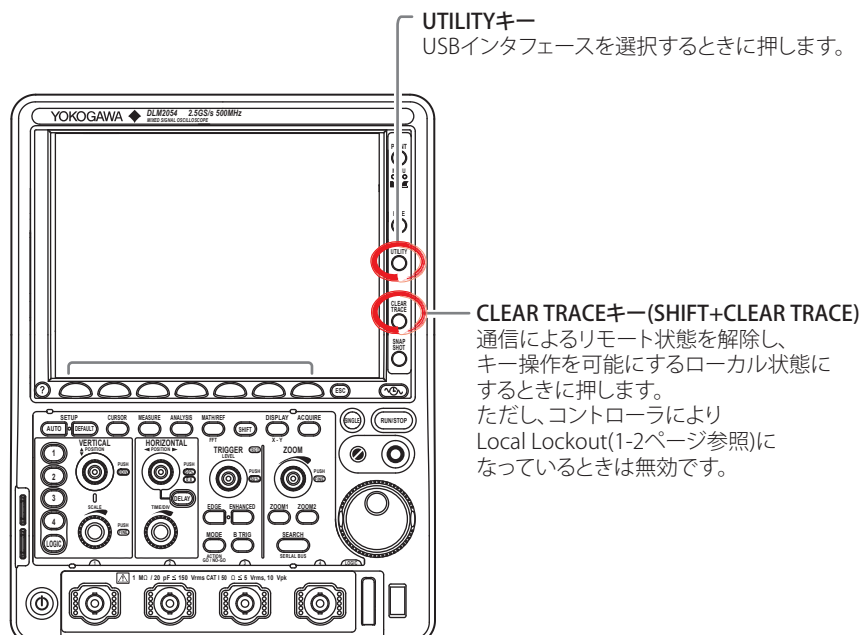
付録

付録 1	ASCII キャラクタコード	付 -1
付録 2	エラーメッセージ	付 -2

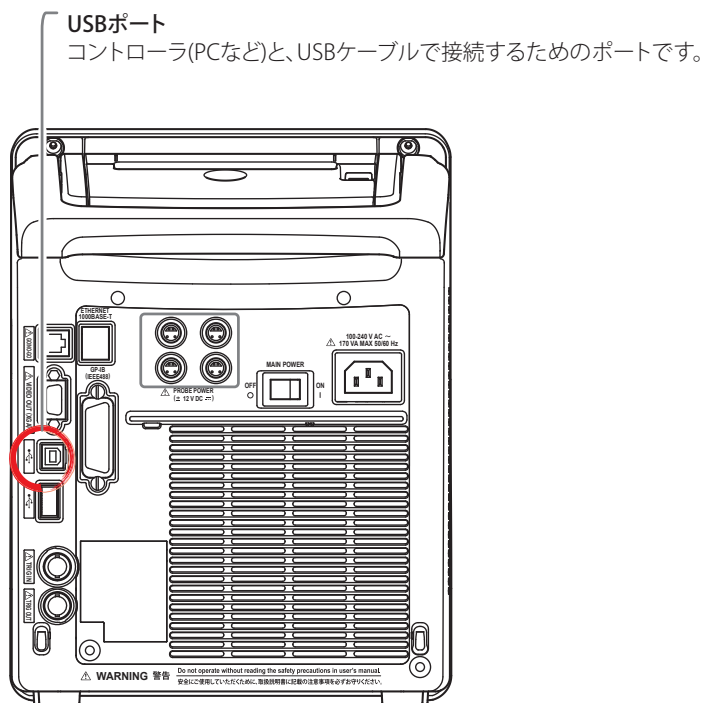
索引

1.1 各部の名称と機能

フロントパネル



リアパネル



1.2 USB インタフェースの機能と仕様

USB インタフェースの機能

受信機能

フロントパネルのキー操作による設定と同じ設定ができます。

測定 / 演算データ、パネルの設定情報、エラーコードの出力要求を受けられます。

送信機能

測定 / 演算データを出力できます。

パネルの設定情報、ステータスバイトを出力できます。

発生したエラーコードを出力できます。

USB インタフェースの仕様

電氣的・機械的仕様：USB Rev.2.0 に準拠

コネクタ：タイプ B コネクタ (レセプタクル)

ポート数：1

電源：セルフパワー

対応システム環境：Windows 7(32bit、64bit)、Windows 8(32bit、64bit)、Windows 8.1(32bit、64bit)、または Windows 10(32bit、64bit) の日本語版または英語版が動作する PC (別途デバイスドライバが必要)

データ転送速度

波形データを出力するときの応答時間の目安を次に示します。

対象モデル：本体 710130

コントローラ：PC(Intel(R) Core(TM) i5 CPU 650@3.20GHz 3.33GHz),USB2.0(ICH7),OS(Windows 7 Enterprise 32bit)

使用言語：Visual C++

データ点数	バイトデータ	ワードデータ	アスキーデータ
1250	約 13ms	約 12ms	約 0.70s
12500	約 21ms	約 14ms	約 0.67s
125000	約 109ms	約 34ms	約 6.65s
1250000	約 981ms	約 221ms	約 66.45s
12500000	約 9690ms	約 2126ms	約 666.40s
125000000	約 96173ms	約 20730ms	約 6647.052s

リモート / ローカル切り替え時の動作

ローカル→リモート切り替え時

ローカル状態のときにコンピュータから「:COMMunicate:REMOte ON」コマンドを受け取ると、リモート状態になります。

- ・画面上部中央に REMOTE と表示されます。
- ・ **SHIFT+CLEAR TRACE** キー以外はキーが効かなくなります。
- ・ローカル状態での設定は、リモート状態になっても保持されます。

リモート→ローカル切り替え時

リモート状態のときに **SHIFT+CLEAR TRACE** キーを押すと、ローカル状態になります。ただし、コンピュータから「:COMMunicate:LOCKout ON」コマンドを受信しているときは無効です。コンピュータから「:COMMunicate:REMOte OFF」コマンドを受信したときは、ローカルロック状態に関係なくローカル状態になります。

- ・画面上部中央の REMOTE 表示が消えます。
- ・キー操作が可能になります。
- ・リモート状態での設定は、ローカル状態になっても保持されます。

Note

USB インタフェースは、他のインタフェース (GP-IB、イーサネットインタフェース) と同時に使用できません。

1.3 USB インタフェースによる接続

接続時の注意

- USB ケーブルは、USB コネクタに奥までしっかりと差し込んで接続してください。
- USB ハブを使って複数の機器を接続する場合は、本機器をコントローラに最も近い USB ハブに接続してください。
- GO/NO-GO 出力端子に、誤って USB ケーブルを挿入しないでください。本機器を損傷する恐れがあります。

1.4 本体の設定 (USB)

ここでは、USB インタフェースでリモートコントロールをするときの次の設定について説明しています。

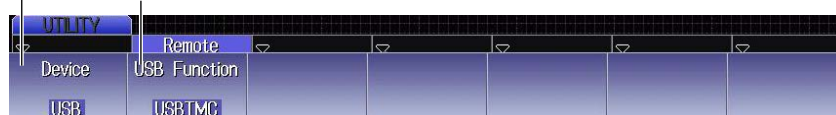
- ・ 通信インタフェースの選択

UTILITY_REMOTE CONTROL メニュー

UTILITY キー > REMOTE CONTROL のソフトキーを押します。次のメニューが表示されます。

通信インタフェースを USB に設定

モードを USB TMC に設定

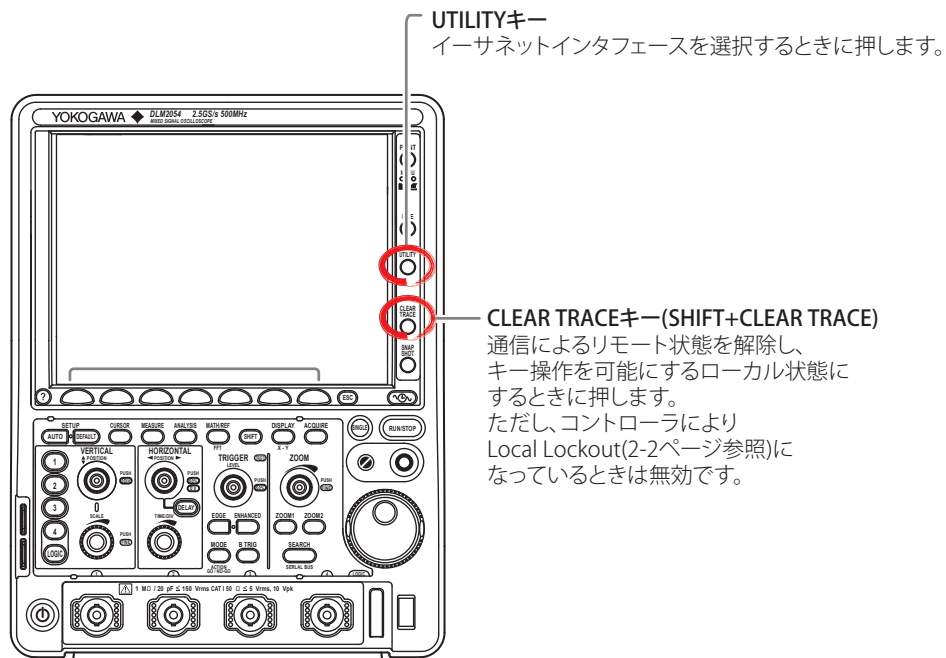


Note

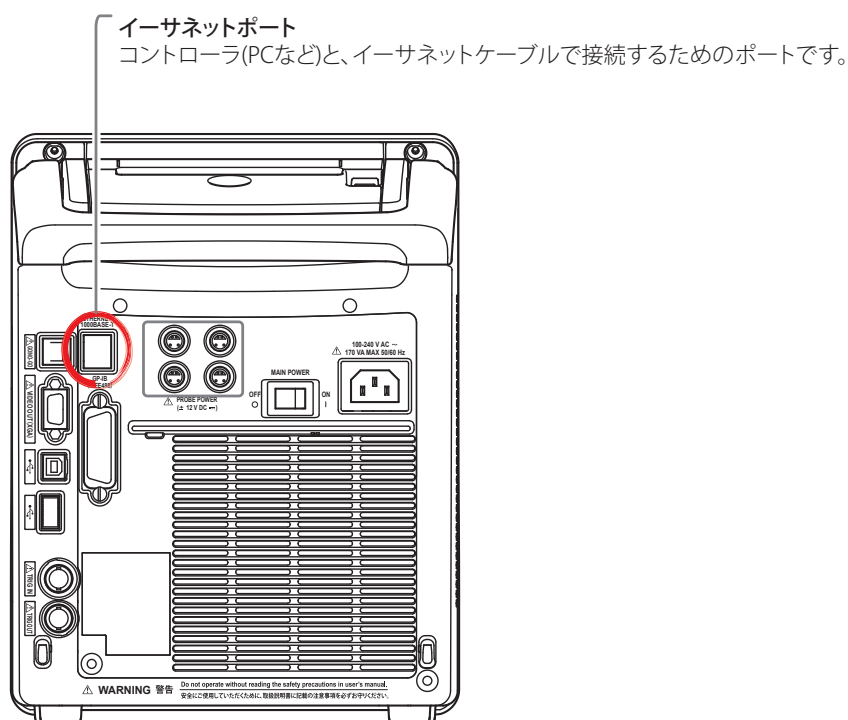
- ・ 選択した通信インタフェースだけを使用してください。選択していない他の通信インタフェースも同時にコマンドを送信すると、コマンドが正常に実行されません。
- ・ USB ポートを使って、通信コマンドで本機器をコントロール (リモートコントロール) するには、上記メニューの USB Function を「USB TMC」に設定し、次の事項を実行してください。
 - USB Function の設定を有効にするには、本機器を再起動する必要があります。本機器の電源スイッチをオフにしてから、10 秒以上待ったあとにオンにしてください。
 - 当社の USB ドライバ (YKMUSB) を PC にインストールしてください。当社の USB ドライバ (YKMUSB) の入手方法については、お買い求め先にお問い合わせいただくか、下記の当社 Web サイトから USB ドライバ提供ページにアクセスし、USB ドライバ (YKMUSB) をダウンロードしてください。
<http://www.yokogawa.com/jp-ymi/>
- ・ 当社以外の USB ドライバ (またはソフトウェア) は、使用しないでください。

2.1 各部の名称と機能

フロントパネル



リアパネル



2.2 イーサネットインタフェースの機能と仕様

イーサネットインタフェースの機能

受信機能

フロントパネルのキー操作による設定と同じ設定ができます。

測定 / 演算データ、パネルの設定情報、エラーコードの出力要求を受けられます。

送信機能

測定 / 演算データを出力できます。

パネルの設定情報、ステータスバイトを出力できます。

発生したエラーコードを出力できます。

イーサネットインタフェースの仕様

電氣的・機械的仕様：IEEE802.3 に準拠

同時接続数：1

プロトコル：VXI-11

対応システム環境：Windows 7(32bit、64bit)、Windows 8(32bit、64bit)、Windows 8.1(32bit、64bit)、または Windows 10(32bit、64bit) の日本語版または英語版が動作する PC

データ転送速度

波形データを出力するときの応答時間の目安を次に示します。

対象モデル：本体 710130

コントローラ：PC(Intel(R) Core(TM) i5 CPU 650@3.2GHz 3.33GHz), Ether(Intel(R) 82578DM Gigabit Network Connection), OS(Windows 7 Enterprise 32bit)

使用言語：Visual C++

データ点数	バイトデータ	ワードデータ	アスキーデータ
1250	約 14ms	約 13ms	約 0.80s
12500	約 23ms	約 16ms	約 0.68s
125000	約 115ms	約 43ms	約 6.68s
1250000	約 1017ms	約 288ms	約 64.34s
12500000	約 10063ms	約 2760ms	約 659.26s
125000000	約 100055ms	約 27141ms	約 6676.55s

リモート / ローカル切り替え時の動作

ローカル→リモート切り替え時

ローカル状態のときにコンピュータから「:COMMunicate:REMOte ON」コマンドを受け取ると、リモート状態になります。

- ・画面上部中央に REMOTE と表示されます。
- ・ **SHIFT+CLEAR TRACE** キー以外はキーが効かなくなります。
- ・ローカル状態での設定は、リモート状態になっても保持されます。

リモート→ローカル切り替え時

リモート状態のときに **SHIFT+CLEAR TRACE** キーを押すと、ローカル状態になります。ただし、コンピュータから「:COMMunicate:LOCKout ON」コマンドを受信しているときは無効です。コンピュータから「:COMMunicate:REMOte OFF」コマンドを受信したときは、ローカルロック状態に関係なくローカル状態になります。

- ・画面上部中央の REMOTE 表示が消えます。
- ・キー操作が可能になります。
- ・リモート状態での設定は、ローカル状態になっても保持されます。

Note

イーサネットインタフェースは、他のインタフェース (GP-IB、USB インタフェース) と同時に使用できません。

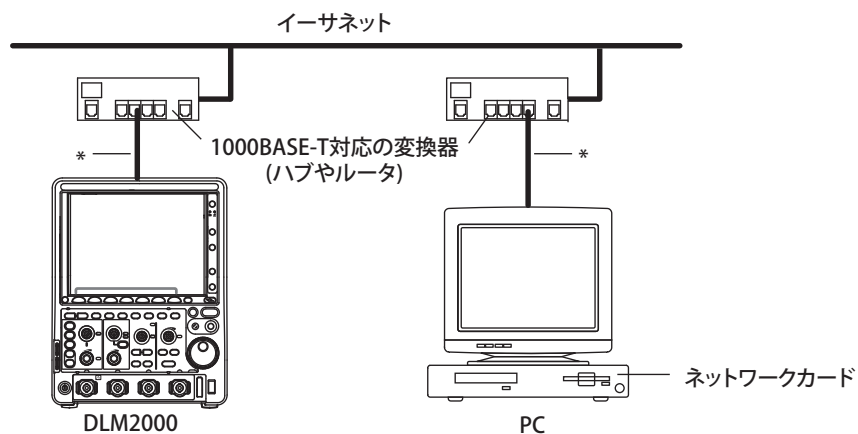
タイムアウト時間の設定

ある一定時間 (タイムアウト時間) 過ぎても本機器へのアクセスがない場合、本機器がネットワークとの接続を閉じます。0 ~ 3600s の範囲で設定できます。初期値は 0s です。設定の方法については、「2.4 本体の設定 (ネットワーク)」をご覧ください。

2.3 イーサネットインタフェースによる接続 (オプション)

接続方法

ハブなどに接続された UTP(Unshielded Twisted-Pair) ケーブルまたは STP(Shielded Twisted-Pair) ケーブルを本機器のリアパネルにあるイーサネットポートに接続します。



* UTPケーブルまたはSTPケーブル (いずれもストレートケーブル)

接続時の注意

- ・ 本機器と PC との接続には、必ずハブやルータを介してストレートケーブルを使用してください。クロスケーブルでの 1 対 1 の接続では、動作を保証することができません。
- ・ ご使用のネットワーク環境 (伝送速度) に対応したケーブルを使用してください。

Note

接続方法の詳細については、DLM2000 シリーズユーザーズマニュアル (操作編) (IM710105-02) の「18.1 本機器をネットワークに接続する」をご覧ください。

2.4 本体の設定（ネットワーク）

ここでは、イーサネットインタフェースでリモートコントロールをするときの次の設定について説明しています。

- ・ 通信インタフェースの選択
- ・ ネットワーク接続のタイムアウト時間の設定

UTILITY_REMOTE CONTROL メニュー

UTILITY キー> REMOTE CONTROL のソフトキーを押します。次のメニューが表示されます。



Note

選択した通信インタフェースだけを使用してください。選択していない他の通信インタフェースも同時にコマンドを送信すると、コマンドが正常に実行されません。

TCP/IP の設定

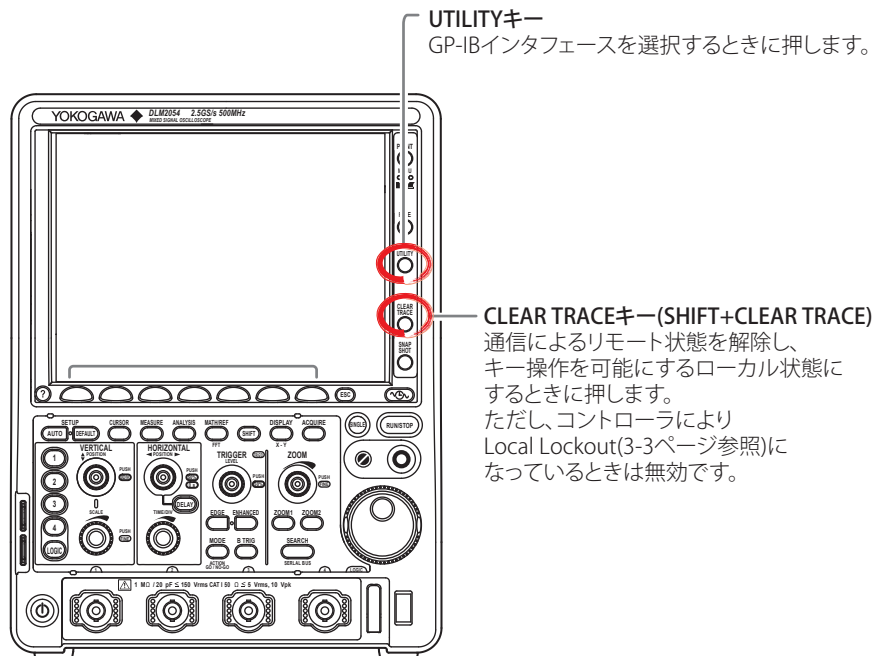
イーサネットインタフェース機能を利用するには、TCP/IP の以下の設定が必要です。

- ・ IP アドレス
- ・ サブネットマスク
- ・ デフォルトゲートウェイ

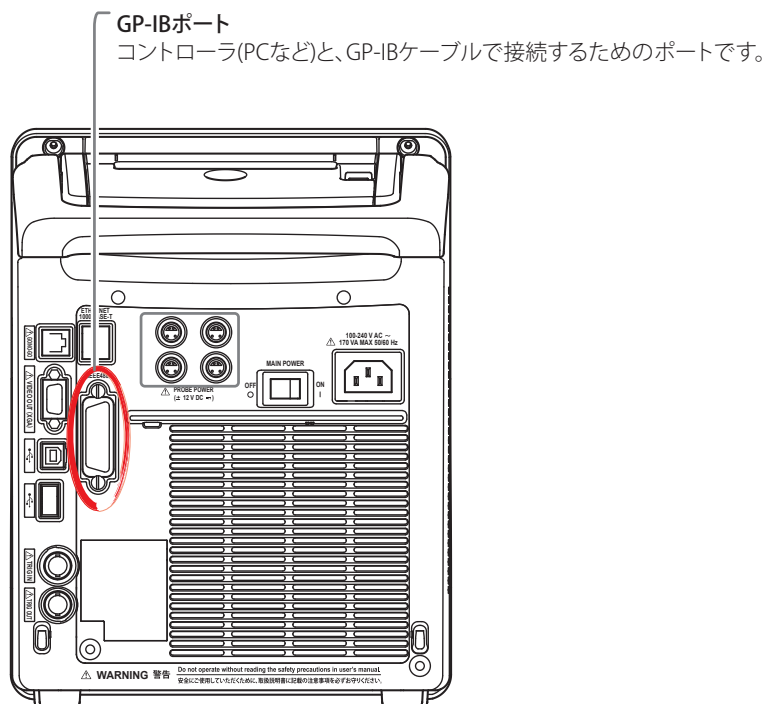
これらの設定方法の詳細については、DLM2000 シリーズユーザーズマニュアル（操作編）（IM710105-02）の「18.2 TCP/IP の設定をする」をご覧ください。

3.1 各部の名称と機能

フロントパネル



リアパネル



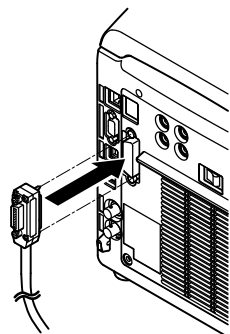
3.2 GP-IB ケーブルの接続方法 (オプション)

GP-IB ケーブル

本機器の GP-IB コネクタは、IEEE St'd 488-1978 規格の 24 ピンコネクタです。GP-IB ケーブルは、IEEE St'd 488-1978 に合ったものを使用してください。

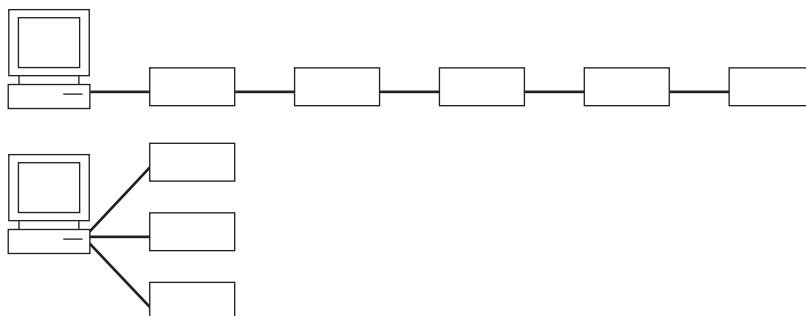
接続方法

下図のように接続してください。



接続時の注意

- ・ GP-IB ケーブルのコネクタに付いているねじは、しっかりと固定してください。
- ・ PC 側の GP-IB ボード (またはカード) には、N.I (ナショナルインスツルメンツ) 社製をご使用ください。詳細については、3.4 節をご覧ください。
- ・ DLM2000 本体と PC 間を接続する通信ケーブルの途中に変換器を介した場合 (たとえば、GP-IB と USB 変換のように)、正常に動作しないときがあります。詳細については、お買い求め先にお問い合わせください。
- ・ 複数のケーブルを接続して、複数の機器を接続することができます。ただし、1 つのバス上にコントローラを含め 15 台以上の機器を接続することはできません。
- ・ 複数の機器を接続するときは、それぞれのアドレスを同じに設定することはできません。
- ・ 機器間をつなぐケーブルは 2m 以下のものを使用してください。
- ・ ケーブルの長さは合計で 20m を超えないようにしてください。
- ・ 通信を行っているときは、少なくとも全体の 2/3 以上の機器の電源を ON にしておいてください。
- ・ 複数の機器を接続するときは、下図に示すようなりニア形またはスター形の結線にしてください。その組み合わせも可能です。ループ形の結線はできません。



注 意

通信ケーブルを接続したり、取り外したりするときは、必ず PC および本機器の電源を OFF にしてください。OFF にしないと、誤動作を生じたり、内部回路を破損することがあります。

3.3 GP-IB インタフェースの機能

GP-IB インタフェースの機能

リスナー機能

- ・ 電源の ON/OFF と通信の設定を除き、本機器のキー操作で設定できる同じ内容の設定ができます。
- ・ 測定 / 演算データ、パネルの設定情報、エラーコードの出力要求を受けられます。
- ・ その他、ステータスレポートに関するコマンドなどを受けることができます。

トーカー機能

測定 / 演算データを出力できます。
パネルの設定情報、ステータスバイトを出力できます。
発生したエラーコードを出力できます。

Note

リスンオンリー、トークオンリー、およびコントローラ機能はありません。

リモート / ローカル切り替え時の動作

ローカル→リモート切り替え時

ローカル状態のときにコンピュータから REN(Remote Enable) のメッセージを受け取ると、リモート状態になります。

- ・ 画面上部中央に REMOTE と表示されます。
- ・ **SHIFT+CLEAR TRACE** キー以外はキーが効かなくなります。
- ・ ローカル状態での設定は、リモート状態になっても保持されます。

リモート→ローカル切り替え時

リモート状態のときに **SHIFT+CLEAR TRACE** キーを押すと、ローカル状態になります。ただし、コントローラにより Local Lockout(3-6 ページ参照) になっているときは無効です。

- ・ 画面上部中央の REMOTE 表示が消えます。
- ・ キー操作が可能になります。
- ・ リモート状態での設定は、ローカル状態になっても保持されます。

Note

GP-IB インタフェースは、他のインタフェース (USB、イーサネットインタフェース) と同時に使用できません。

3.4 GP-IB インタフェースの仕様

GP-IB インタフェースの仕様

電氣的・機械的仕様	：IEEE St'd 488-1978 に準拠
機能的仕様	：下表
プロトコル	：IEEE St'd 488.2-1992 に準拠
使用コード	：ISO(ASCII) コード
モード	：アドレスサブルモード
アドレス設定	：UTILITY メニューの GP-IB の設定画面で、0 ～ 30 のアドレスを設定可能。
リモート状態解除	：SHIFT+CLEAR TRACE キーを押すことで、リモート状態の解除可能。 ただし、コントローラにより Local Lockout されているときは無効。

機能的仕様

機能	サブセット名	内容
ソースハンドシェーク	SH1	送信ハンドシェークの全機能あり
アクセプタハンドシェーク	AH1	受信ハンドシェークの全機能あり
トーカー	T6	基本トーカー機能、シリアルポーラ、MLA(My Listen Address) によるトーカー解除機能あり、トークオンリー機能なし
リスナー	L4	基本リスナー機能、MTA(My Talk Address) によるリスナー解除機能あり、リスンオンリー機能なし
サービスリクエスト	SR1	サービスリクエストの全機能あり
リモートローカル	RL1	リモート / ローカルの全機能あり
パラレルポーラ	PP0	パラレルポーラ機能なし
デバイスクリア	DC1	デバイスクリアの全機能あり
デバイストリガ	DT0	デバイストリガ機能なし
コントローラ	C0	コントローラ機能なし
電気特性	E1	オープンコレクタ

データ転送速度

波形データを出力するときの応答時間の目安を次に示します。

対象モデル：本体 710130

コントローラ：PC(Intel(R) Core(TM) i5 CPU 650@3.20GHz 3.33GHz),GP-IB(NI PCIe-GP-IB),
OS(Windows 7 Enterprise 32bit)

使用言語：Visual C++

データ点数	バイトデータ	ワードデータ	アスキーデータ
1250	約 14ms	約 15ms	約 0.13s
12500	約 32ms	約 35ms	約 0.76s
125000	約 211ms	約 237ms	約 7.45s
1250000	約 2005ms	約 2267ms	約 74.31s
12500000	約 19982ms	約 22614ms	約 744.53s
125000000	約 199146ms	約 225424ms	約 7438.84s

3.5 本体の設定 (GP-IB)

ここでは、GP-IB インタフェースでリモートコントロールをするときの次の設定について説明しています。

- ・ 通信インタフェースの選択
- ・ GP-IB アドレスの設定

UTILITY_REMOTE CONTROL メニュー

UTILITY キー > REMOTE CONTROL のソフトキーを押します。次のメニューが表示されます。

通信インタフェースを GP-IB に設定

アドレスの設定 (0 ~ 30)



Note

- ・ 選択した通信インタフェースだけを使用してください。選択していない他の通信インタフェースも同時にコマンドを送信すると、コマンドが正常に実行されません。
- ・ GP-IB を介してコントローラが GP-IB で本機器または他のデバイスと通信しているときは、アドレスを変更しないでください。
- ・ GP-IB で接続できる各装置は、GP-IB システム内で固有のアドレスを持ちます。このアドレスによって他の装置と識別されます。したがって、本機器を PC などに接続するときは、本機器のアドレスを他の機器と重ならないように設定する必要があります。

3.6 インタフェースメッセージに対する応答

インタフェースメッセージに対する応答

ユニラインメッセージに対する応答

- **IFC(Interface Clear)**
トーカー、リスナーを解除します。データ出力中のときは出力を中止します。
- **REN(Remote Enable)**
リモート状態 / ローカル状態を切り替えます。

IDY(Identify) はサポートしていません。

マルチラインメッセージ (アドレスコマンド) に対する応答

- **GTL(Go To Local)**
ローカル状態へ移行します。
- **SDC(Selected Device Clear)**
 - 受信中のプログラムメッセージ (コマンド) と、出力キュー (6-6 ページ参照) をクリアします。
 - 実行中の *OPC、*OPC? は無効になります。
 - *WAI、COMMunicate:WAIT は直ちに終了します。
PPC(Parallel Poll Configure)、GET(Group Execute Trigger)、TCT(Take Control) はサポートしていません。

マルチラインメッセージ (ユニバーサルコマンド) に対する応答

- **LLO(Local Lockout)**
フロントパネルの **SHIFT+CLEAR TRACE** キーの操作を無効にし、ローカル状態への移行を禁止します。
- **DCL(Device Clear)**
SDC と同じ動作をします。
- **SPE(Serial Poll Enable)**
バス上のすべての機器のトーカー機能をシリアルポールモードにします。コントローラは各機器を順番にポーリングします。
- **SPD(Serial Poll Disable)**
バス上のすべての機器のトーカー機能のシリアルポールモードを解除します。

PPU(Parallel Poll Unconfigure) はサポートしていません。

インタフェースメッセージとは

インタフェースメッセージは、インタフェースコマンドまたはバスコマンドとも呼ばれ、コントローラから発せられるコマンドのことです。次のような分類になっています。

ユニラインメッセージ

1 本の管理ラインを経由してメッセージを送ります。次の 3 種類があります。

- IFC(Interface Clear)
- REN(Remote Enable)
- IDY(Identify)

マルチラインメッセージ

8本のデータラインを経由してメッセージを送ります。次のように分類されます。

・ アドレスコマンド

機器がリスナーあるいはトーカに指定されているときに有効なコマンドです。次の5種類があります。

リスナーに指定している機器に有効なコマンド

- ・ GTL(Go To Local)
- ・ SDC(Selected Device Clear)
- ・ PPC(Parallel Poll Configure)
- ・ GET(Group Execute Trigger)

トーカに指定している機器に有効なコマンド

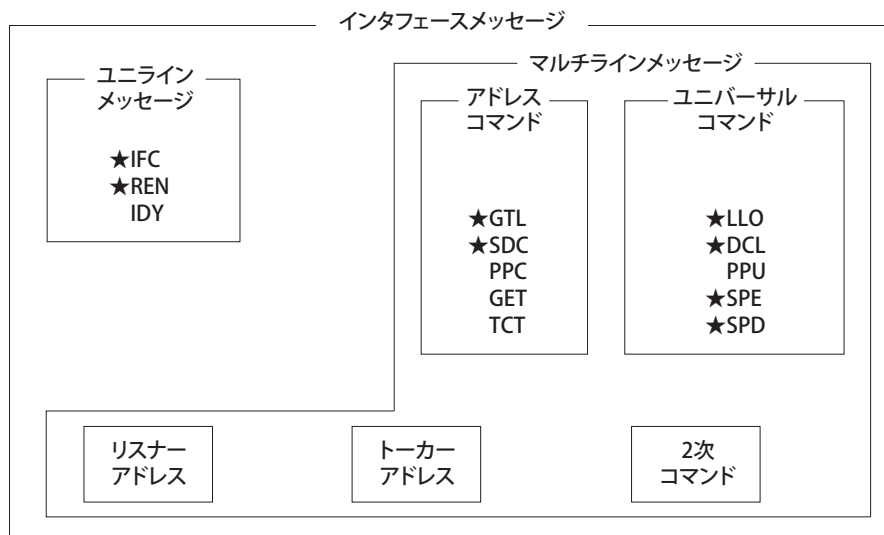
- ・ TCT(Take Control)

・ ユニバーサルコマンド

リスナー・トーカの指定の有無に関わらず、すべての機器に有効です。次の5種類があります。

- ・ LLO(Local Lockout)
- ・ DCL(Device Clear)
- ・ PPU(Parallel Poll Unconfigure)
- ・ SPE(Serial Poll Enable)
- ・ SPD(Serial Poll Disable)

その他、インタフェースメッセージとして、リスナーアドレス、トーカアドレス、2次コマンドがあります。



★印は本機器でサポートしているインタフェースメッセージです。

Note

SDC と DCL の違い

マルチラインメッセージのうち、SDC はトーカ・リスナーの指定が必要なアドレスコマンド、DCL はトーカ・リスナーの指定が不要なユニバーサルコマンドです。したがって、SDC はある特定の機器を対象にしますが、DCL はバス上のすべての機器を対象にします。

4.1 メッセージ

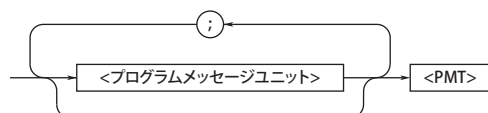
メッセージ

コントローラと本機器の間の送受信は、メッセージという単位で行います。コントローラから本機器に送信するメッセージをプログラムメッセージといい、コントローラが本機器から受信するメッセージを応答メッセージといいます。

プログラムメッセージの中に応答を要求する命令(クエリといいます)があるときは、本機器はプログラムメッセージを受信したあとに、応答メッセージを送信します。1つのプログラムメッセージに対する応答は、必ず1つの応答メッセージになります。

プログラムメッセージ

プログラムメッセージの書式は次のようになります。



＜プログラムメッセージユニット＞

プログラムメッセージは、1 つ以上のプログラムメッセージユニットをつないだものです。プログラムメッセージユニットが 1 つの命令に相当します。本機器は受信した順序で命令を実行していきます。

プログラムメッセージユニットは「;」(セミコロン)で区切ります。

プログラムメッセージの書式については、次項を参照してください。

例 `:ACQuire:MODE NORMAL;HRMode 1<PMT>`

└──────────┘
└──────────┘

ユニット
ユニット

<PMT>

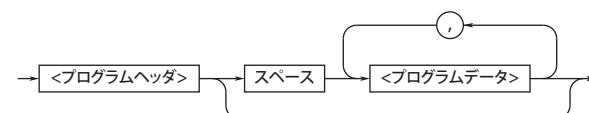
プログラムメッセージのターミネータです。次の3種類があります。

NL(ニューライン)：LF(ラインフィード)と同じ、ASCIIコード「0AH」の一文字
^EOM：USBTMCで定義されているENDメッセージ
(ENDメッセージと同時に送信されたデータバイトは、プログラムメッセージの最後のデータになります)

NL^EOM : END メッセージが付加された NL
 (NL はプログラムメッセージには
 含まれません)

プログラムメッセージユニットの書式

プログラムメッセージユニットの書式は次のようになります。



< プログラムヘッダ >

プログラムヘッダは命令の種類を表わします。詳しくは、4-3 ページを参照してください。

< プログラムデータ >

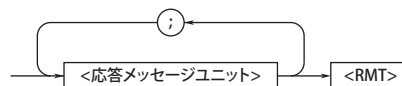
命令を実行するときに必要な条件などがあるときは、プログラムデータを付けます。プログラムデータを付けるときは、ヘッダとデータをスペース (ASCII コード「20H」) で区切ります。複数のデータがあるときは、データとデータの間に「,」（カンマ）で区切ります。

詳しくは、4-5 ページを参照してください。

例) :ACQuire:MODE NORMAl<PMT>
ヘッダ データ

応答メッセージ

応答メッセージの書式は次のようになります。



< 応答メッセージユニット >

応答メッセージは、1 つ以上の応答メッセージユニットをつないだものです。応答メッセージユニットが1 つの応答に相当します。

応答メッセージユニットは「;」(セミコロン)で区切られます。

応答メッセージの書式については、次ページを参照してください。

例 :ACQUIRE:MODE NORMAL; HRMode 1<RMT>
 ユニット ユニット

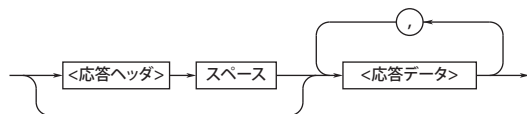
<RMT>

応答メッセージのターミネータで、NL^EOM です。

4.1 メッセージ

応答メッセージユニットの書式

応答メッセージユニットの書式は次のようになります。



< 応答ヘッダ >

応答データの前に応答ヘッダが付くことがあります。ヘッダとデータの間は、1文字のスペースで区切られます。詳しくは、4-5 ページを参照してください。

< 応答データ >

応答データは、応答の内容を示します。複数のデータがあるときは、データとデータの間は「,」（カンマ）で区切られます。詳しくは、4-5 ページを参照してください。

例

1.25E-02<RMT>	:ACQUIRE:MODE	NORMAL<RMT>
データ	ヘッダ	データ

プログラムメッセージに複数のクエリがある場合、応答の順序はクエリの順序に従います。クエリの多くは1つの応答メッセージユニットを返しますが、複数のユニットを返すものもあります。1番目のクエリの応答は1番目のユニットですが、n番目の応答はn番目のユニットとは限りません。確実に応答を取り出したときは、プログラムメッセージを分けるようにしてください。

メッセージの送受信時の注意

- クエリを含まないプログラムメッセージを送信したときは、いつでも次のプログラムメッセージを送信できます。
- クエリを含むプログラムメッセージを送信したときは、次のプログラムメッセージを送信する前に応答メッセージを受信しなければなりません。もし、応答メッセージを受信しないか、途中までしか受信せずに次のプログラムメッセージを送信したときは、エラーになります。受信されなかった応答メッセージは捨てられます。
- コントローラが応答メッセージがないのに受信しようとしたときは、エラーになります。もし、コントローラがプログラムメッセージを送信し終わる前に応答メッセージを受信しようすると、エラーになります。

- メッセージにユニットが複数あるプログラムメッセージを送信したときに、その中に不完全なプログラムユニットが存在すると、本機器は完全と思われるプログラムメッセージユニットを拾い上げて実行を試みますが、必ずしも成功するとは限りません。また、その中にクエリが含まれていても、必ずしも応答が返るとは限りません。

デッドロック状態

本機器は、送受信とも最低 1024 バイトのメッセージをバッファに蓄えておくことができます（バイト数は、動作状態によって増減することがあります）。このバッファが送受信と同時にいっぱいになると、本機器は動作不能状態になります。これをデッドロック状態といいます。このときは、応答メッセージを捨てることで動作不能から回復します。

プログラムメッセージを <PMT> も含めて 1024 バイト以下にしておけば、デッドロックすることはありません。また、クエリがないプログラムメッセージは、デッドロックすることはありません。

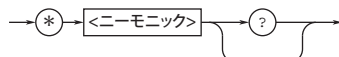
4.2 命令

命令

コントローラから本機器に送信される命令 (プログラムヘッダ) には、以下に示す 3 種類があります。それぞれプログラムヘッダの書式が異なります。

共通コマンドヘッダ

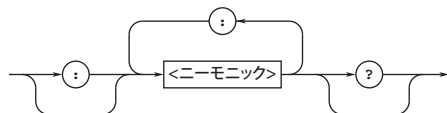
USBTMC-USB488 で規定されている命令を共通コマンドといいます。共通コマンドのヘッダの書式は次のようになります。先頭に必ず「*」(アスタリスク) 付けます。



共通コマンドの例 *CLS

複合ヘッダ

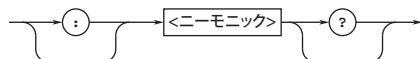
共通コマンド以外の本機器固有の命令は、機能ごとに分類されて、階層化されています。複合ヘッダの書式は次のようになります。下の階層を記述するときは、必ず「:」(コロン) 付けます。



複合ヘッダの例 :ACQUIRE:MODE

単純ヘッダ

機能的に独立した、階層を持たない命令です。ヘッダの書式は次のようになります。



単純ヘッダの例 :START

Note

<ニーマモニック> とは、アルファベットと数字からなる文字列です。

命令を続けて記述する場合

• グループについて

ヘッダが階層化された共通の複合ヘッダを持つコマンド群をグループといいます。グループの中にさらに小さいグループが存在することもあります。

例 アクイジションに関するグループ

```
:ACQUIRE: AVERAGE: COUNT
:ACQUIRE: MODE
:ACQUIRE: AVERAGE: EWEIGHT
:ACQUIRE: REPETITIVE
:ACQUIRE: RLENGTH
:ACQUIRE: INTERLEAVE
```

• 同じグループの命令を続けて記述する場合

本機器は、実行している命令がどの階層の命令であるかを記憶し、次に送信した命令も同じ階層に属しているものと仮定して解析を行っています。したがって、同じグループの命令は、共通のヘッダの部分を省略することができます。

```
例 :ACQUIRE: MODE NORMAL;
INTERLEAVE 1<PMT>
```

• 違うグループの命令を続けて記述する場合

グループが違う命令を後ろに記述するときは、ヘッダの先頭に「:」(コロン) を付けます (省略することはできません)。

```
例 :ACQUIRE: MODE NORMAL; :DISPLAY:
FORMAT SINGLE<PMT>
```

• 単純ヘッダを続けて記述する場合

他の命令に単純ヘッダを続けるときは、単純ヘッダの先頭に「:」(コロン) を付けます (省略することはできません)。

```
例 :ACQUIRE: MODE NORMAL; :START<PMT>
```

• 共通コマンドを続けて記述する場合

USBTMC-USB488 で定義された共通コマンドは、階層には無関係です。「:」(コロン) はつける必要はありません。

```
例 :ACQUIRE: MODE NORMAL; *CLS;
INTERLEAVE 1<PMT>
```

• コマンド間を <PMT> で区切った場合

ターミネータで区切ると、2 つのプログラムメッセージを送信することになります。したがって、同じグループでのコマンドを続ける場合でも、共通のヘッダを省略することはできません。

```
例 :ACQUIRE: MODE NORMAL<PMT>: ACQUIRE:
INTERLEAVE 1<PMT>
```

4.2 命令

上位クエリ

グループの上位のコマンドに「?」を付けたクエリを上位クエリといいます。最上位クエリを実行すると、そのグループで設定できるすべての設定をまとめて受信できます。階層が3階層以上あるグループで、下の階層をすべて出力するものもあります。

```
例 :ACQUIRE? -> :ACQUIRE:AVERAGE:COUNT 2;  
    EWEIGHT 16;:ACQUIRE:HRMODE 0;  
    INTERLEAVE 0;INTERPOLATE 1;  
    MODE NORMAL;REPETITIVE 0;RLENGTH 12500
```

上位クエリの応答は、そのまま本機器にプログラムメッセージとして送信することができます。送信すると、上位クエリを行ったときの設定を再現できます。ただし、上位クエリでは現在使われていない設定情報を返さないものもあります。必ずしもそのグループのすべての情報が応答として出力されるわけではないので、注意してください。

ヘッダの解釈の規則

本機器は、受信したヘッダを次の規則に従って解釈します。

- ・ ニーモニックのアルファベットの太文字 / 小文字は区別しません。
例 「CURSor」 -> 「cursor」「Cursor」でも可
- ・ 小文字の部分は省略できます。
例 「CURSor」 -> 「CURSO」「CURS」でも可
- ・ ヘッダの最後の「?」(クエスションマーク)は、クエリであることを示します。「?」は省略できません。
例 「CURSor?» -> 最小の省略形は「CURS?»
- ・ ニーモニックの最後に付いている<x>(数値)を省略すると、 $x = 1$ と解釈します。
例 「CHANnel<x>」 -> 「CHAN」とすると「CHANnel1」の意味
- ・ [] で囲まれた部分は省略できます。
例 TRIGger[:ATRigger]:SIMPlE:LEVel -> 「TRIG:SIMP:LEV」でも可
ただし、上位クエリの場合、最後の部分は省略できません。
例 「TRIGger?»と「TRIGger:ATRigger?»は別のクエリになる。

4.3 応答

応答

コントローラが「?」の付いた命令であるクエリを送信すると、本機器はそのクエリに対する応答メッセージを返します。返される形式は、次の2つに分けられます。

- ヘッダ+データの応答

応答をそのままプログラムメッセージとして利用できるものは、命令のヘッダを付けて返されます。

例 :ACQUire:MODE?<PMT> -> :ACQUire
:MODE NORMAL<RMT>

- データだけの応答

そのままプログラムメッセージとして利用できないもの(クエリ専用の命令)は、ヘッダを付けずにデータだけで返されます。ただし、ヘッダを付けて返すクエリ専用の命令もあります。

例 :MEASure:CHANnel1:PTOPeak:
VALue?<PMT> -> 10.0E+00<RMT>

ヘッダを付けない応答を返したい場合

「ヘッダ+データ」で返されるものでも、ヘッダを強制的に付けないようにすることができます。これには、「COMMunicate:HEADer」命令を使用します。

省略形について

応答のヘッダは、通常は小文字の部分を省略した形で返されます。これを省略しないフルスペルにすることもできます。これには、「COMMunicate:VERBoSe」命令を使用します。また、省略形のときは[]で囲まれた部分も省略されます。

4.4 データ

データ

データとは、ヘッダの後ろにスペースを空けて記述する条件や数値です。データは次のように分類されます。

データ	意味
<10 進数>	10 進数で表された数値 (例: CH1 のプローブの減衰比 -> CHANnel1:PROBe 100)
< 電圧>< 時間> < 周波数>< 電流>	物理的な次元を持った数値 (例: 時間軸レンジ -> TIMEbase:TDIV 1US)
<Register>	2、8、10、16 進数のどれかで表されたレジスタ値 (例: 拡張イベントレジスタ値 -> STATUS:EESe #HFE)
< 文字データ>	規定された文字列 (ニーモニック)。{} 内から選択 (例: CH1 の入力カップリングの選択 -> CHANnel1:COUPling {AC DC DC50 GND})
<Boolean>	ON/OFF を表す。「ON」「OFF」または数値で設定 (例: CH1 の表示を ON -> CHANnel1:DISPlay ON)
< 文字列データ>	任意の文字列 (例: 画面データの出力のコメント -> HCOpy:COMMeNt "ABCDEFGH")
<Filename>	ファイル名を表す (例: 保存ファイル名 -> FILE:SAVe:WAVeform:NAME "CASE1")
< ブロックデータ>	任意の 8 ビットの値を持つデータ (例: 取り込んだ波形データの応答 -> #800000010ABCDEFGHIJ)

<10 進数>

<10 進数> は下表のように 10 進数で表現された数値です。なお、これは ANSI X3.42-1975 で規定されている NR 形式で記述します。

記号	意味	例
<NR1>	整数	125 -1 +1000
<NR2>	固定小数点数	125.0 -.90 +001.
<NR3>	浮動小数点数	125.0E+0 -9E-1 +.1E4
<NRf>	<NR1> ~ <NR3> のどれでも可能	

- 本機器がコントローラから送られた 10 進数を受け取るときは、<NR1> ~ <NR3> のどの形式でも受け付けます。これを <NRf> で表します。
- 本機器からコントローラに返される応答メッセージは、<NR1> ~ <NR3> のどれを使用するかはクエリごとに決められています。値の大きさによって使用する形式が変わることはありません。
- <NR3> 形式の場合、「E」のあとの「+」は省略できます。「-」は省略できません。
- 設定範囲外の値を記述したときは、設定できる値でいちばん近い値になります。
- 精度以上の値を記述したときは、四捨五入します。

< 電圧>、< 時間>、< 周波数>、< 電流>

< 電圧>、< 時間>、< 周波数>、< 電流> は、<10 進数> のうち物理的な次元を持ったデータです。前述の <NRf> 形式に < 乗数> および < 単位> を付けることができます。次の書式のどれかで記述します。

書式	例
<NRf>< 乗数>< 単位>	5MV
<NRf>< 単位>	5E-3V
<NRf>	5E-3

< 乗数>

使用できる < 乗数> は下表のとおりです。

記号	読み	乗数
EX	エクサ	10 ¹⁸
PE	ペタ	10 ¹⁵
T	テラ	10 ¹²
G	ギガ	10 ⁹
MA	メガ	10 ⁶
K	キロ	10 ³
M	ミリ	10 ⁻³
U	マイクロ	10 ⁻⁶
N	ナノ	10 ⁻⁹
P	ピコ	10 ⁻¹²
F	フェムト	10 ⁻¹⁵
A	アト	10 ⁻¹⁸

< 単位>

使用できる < 単位> は下表のとおりです。

記号	読み	意味
V	ボルト	電圧
S	セカンド	時間
HZ	ヘルツ	周波数
MHZ	メガヘルツ	周波数
A	アンペア	電流

- < 乗数> と < 単位> は、大文字 / 小文字の区別がありません。
- マイクロの「μ」は「U」で表します。
- メガの「M」はミリと区別するため、「MA」で表します。ただし、メガヘルツだけは例外で、「MHZ」で表します。したがって、周波数のときは乗数に「M(ミリ)」は使用できません。
- < 乗数> も < 単位> も省略したときは、デフォルトの単位になります。
- 応答メッセージは必ず <NR3> 形式になります。また、< 乗数> および < 単位> をつけずにデフォルトの単位で返します。

<Register>

<Register> は整数ですが、<10 進数> のほかに <16 進数> <8 進数> <2 進数> でも表現できるデータです。数値がビットごとに意味を持つときに使用します。次の書式のどれかで記述します。

書式	例
<Nrf>	1
#H<0～9、A～Fからなる 16 進数>	#H0F
#Q<0～7からなる 8 進数>	#Q777
#B<0 または 1 からなる 2 進数>	#B001100

- ・ <Register> は、大文字 / 小文字の区別はありません。
- ・ 応答メッセージは必ず <NR1> で返されます。

<文字データ>

<文字データ> は、規定された文字 (ニーモニック) のデータです。主に選択肢を表現するときに使用され、{} 内の文字列からどれか 1 つを選んで記述します。データの解釈のしかたは、4-4 ページの「ヘッダ解釈の規則」と同様です。

書式	例
{AC DC DC50 GND}	AC

- ・ 応答メッセージでは、ヘッダと同様に「COMMunicate:VERBoSe」を使って、フルスペルで返すか、省略形で返すかを選ぶことができます。
- ・ 「COMMunicate:HEADer」の設定は <文字データ> には影響しません。

<Boolean>

<Boolean> は、ON または OFF を示すデータです。次の書式のどれかで記述します。

書式	例
{ON OFF <Nrf>}	ON OFF 1 0

- ・ <Nrf> で表す場合は、整数に四捨五入した値が「0」のときが OFF、「0 以外」のときが ON になります。
- ・ 応答メッセージは必ず、ON のときは「1」、OFF のときは「0」で返されます。

<文字列データ>

<文字列データ> は、<文字データ> のように規定された文字列ではなく、任意の綴りの文字列です。次のように、「'」(シングルクォーテーション) または「"」(ダブルクォーテーション) で囲った書式で記述します。

書式	例
<文字列データ>	'ABC' "IEEE488.2-1987"

- ・ 「"」内に文字列として「"」があるときは、「" "」で表します。「'」のときも同様です。

- ・ 応答メッセージは、必ず「"」(ダブルクォーテーション) で囲って返されます。
- ・ <文字列データ> は任意の綴りなので、最後の「'」(シングルクォーテーション) または「"」(ダブルクォーテーション) がないと、本機器は残りのプログラムメッセージユニットを <文字列データ> の一部と解釈してしまい、エラーが正しく検出できない場合があります。

<Filename>

<Filename> は、ファイル名を表すデータです。次の書式のどれかで記述します。

書式	例
{<Nrf> <文字データ> <文字列データ>}	1 CASE "CASE"

- ・ <Nrf> は整数に丸めた 8 桁の値を ASCII コードに直したものがファイル名になります (例: 1 → "00000001")。ただし、負の値は使えません。
- ・ <文字データ> は、先頭の 12 文字がファイル名になります。
- ・ <文字列データ> は、先頭から 259 文字までがファイル名になります。
- ・ 応答メッセージは、必ず <文字列データ> で返されます。
- ・ <文字列データ> のファイル名の文字数に関しては、本体ユーザーズマニュアルをご覧ください。

<ブロックデータ>

<ブロックデータ> は、任意の 8 ビットの値を持つデータです。本機器では、応答メッセージだけに使用されます。書式は次のとおりです。

書式	例
#N<N 桁の 10 進数><データバイトの並び>	#800000010ABCDEFGHJIJ

- ・ #N
<ブロックデータ>であることを表します。「N」は次に続くデータバイト数を表わす ASCII コードの文字数 (桁) を示します。
- ・ <N 桁の 10 進数>
データのバイト数を表します (例: 00000010 = 10 バイト)。
- ・ <データバイトの並び>
実際のデータを表します (例: ABCDEFGHIJ)。
- ・ データは 8 ビットでとり得る値 (0 ~ 255) です。したがって、「NL」を示す ASCII コード「0AH」もデータになることがありますので、コントローラ側では注意が必要です。

4.5 コントローラとの同期

オーバーラップコマンドとシーケンシャルコマンド

コマンドには、オーバーラップコマンドとシーケンシャルコマンドの2種類があります。オーバーラップコマンドの場合は、先に送信したコマンドによる動作が完了する前に、次のコマンドによる動作が開始される場合があります。

たとえば、V/div を指定してその結果を問い合わせるときに、次のプログラムメッセージを送信すると、応答は常に最新の設定値 (この場合は 5V) を返します。

```
:CHANnel1:VDIV 5V;VDIV?<PMT>
```

これは、「CHANnel1:VDIV」が自身の処理を終えるまで、次の命令を待たせているためです。このような命令をシーケンシャルコマンドといいます。

これに対して、たとえばファイルロードを実行して、その結果の V/div 値を問い合わせたいときに、次のプログラムメッセージを送信すると、

```
:FILE:LOAD:SETup:EXECute "CASE1";:  
CHANnel1:VDIV?
```

「CHANnel1:VDIV?」はファイルロードが終了する前に実行されてしまい、応答される V/div はファイルロードする前の値になってしまいます。

「FILE:LOAD:SETup:EXECute "CASE1"」のように、自身の処理が終わる前に次の命令を実行させることをオーバーラップ動作といい、オーバーラップ動作する命令を、オーバーラップコマンドといいます。

このようなときは、以下に示す方法でオーバーラップ動作を回避できます。

オーバーラップコマンドとの同期をとる方法

• *WAI コマンドを使う

*WAI コマンドは、オーバーラップコマンドが終了するまで、*WAI に続く命令を待つコマンドです。

```
例 :COMMunicate:OPSE #H0040;:FILE:LOAD:  
SETup:EXECute "CASE1";*WAI;:  
CHANnel1:VDIV?<PMT>
```

「COMMunicate:OPSE」は「*WAI」の対象を選ぶ命令です。ここではメディアアクセスだけを対象に指定しています。

「CHANnel1:VDIV?」の直前で「*WAI」を実行しているので、「CHANnel1:VDIV?」は、ファイルロードが終了するまで実行されません。

• COMMunicate:OVERlap コマンドを使う

COMMunicate:OVERlap コマンドは、オーバーラップ動作を許可 (または禁止) する命令です。

```
例 :COMMunicate:OVERlap #HFFBF;:FILE  
:LOAD:SETup:EXECute "CASE1";:  
CHANnel1:VDIV?<PMT>
```

「COMMunicate:OVERlap #HFFBF」は、メディアアクセス以外のオーバーラップ動作を許可しています。ファイルロードはオーバーラップ動作を許可されていないので、次の「FILE:LOAD:SETup:EXECute "CASE1"」は、シーケンシャルコマンドと同じ動作をします。したがって、「CHANnel1:VDIV?」は、ファイルロードが終了するまで実行されません。

• *OPC コマンドを使う

*OPC コマンドは、オーバーラップ動作が終了したときに、標準イベントレジスタ (6-4 ページ参照) のビット 0 である OPC ビットを 1 にする命令です。

```
例 :COMMunicate:OPSE #H0040;*ESE 1;  
*ESR?;*SRE 32;:FILE:LOAD:SETup:  
EXECute "CASE1";*OPC<PMT>  
(*ESR? の応答を読む)  
(サービスリクエストの発生を待つ)  
:CHANnel1:VDIV?<PMT>
```

「COMMunicate:OPSE」は「*OPC」の対象を選ぶ命令です。ここではメディアアクセスだけを対象に指定しています。

「*ESE 1」と「*SRE 32」は、OPC ビットが 1 になったときだけ、サービスリクエストを発生することを示しています。

「*ESR?」は、標準イベントレジスタをクリアします。上の例では、「CHANnel1:VDIV?」は、サービスリクエストが発生するまで実行されません。

• *OPC? クエリを使う

*OPC? クエリは、オーバーラップ動作が終了したときに応答を生成する命令です。

例 :COMMunicate:OPSE #H0040;:FILE:LOAD:
SETup:EXECute "CASE1";*OPC?<PMT>
(*OPC? の応答を読む)

:CHANnel1:VDIV?<PMT>

「COMMunicate:OPSE」は「*OPC?」の対象を選ぶ命令です。ここではメディアアクセスだけを対象に指定しています。

「*OPC?」はオーバーラップ動作が終了するまで応答を作成しないので、「*OPC?」の応答を読み終えたときには、ファイルロードは終了しています。

Note

命令のほとんどはシーケンシャルコマンドです。オーバーラップコマンドは、第5章でオーバーラップコマンドと明記しています。それ以外はすべてシーケンシャルコマンドです。

オーバーラップコマンド以外の同期をとる方法

シーケンシャルコマンドの場合でも、トリガの発生などのように通信以外の要因で同期をとる必要がある場合もあります。

たとえば、トリガモードがシングルで取り込んだ波形データを問い合わせるときに、次のプログラムメッセージを送信すると、波形の取り込みの終了いかにかわらず「WAVEform:SEND?」が実行され、コマンド実行エラーになる可能性があります。

TRIGger:MODE SINGLE;:START;:WAVEform:
SEND?<PMT>

このときは、次に示す方法で取り込みが終了したときのタイミングをとる必要があります。

• STATUS:CONDition? クエリを使う

「STATUS:CONDition?」は状態レジスタ (6-5 ページ参照) の内容を問い合わせる命令です。波形の取り込み中かそうでないかは、状態レジスタのビット 0 を読むことで判断できます。状態レジスタのビット 0 が「1」なら波形の取り込み中、「0」なら取り込みストップ中を示します。

例 TRIGger:MODE SINGLE;:START<PMT>

:STATus:CONDition?<PMT>

(応答を読んでビット 0 が 1 なら 1 つ前に戻る)

:WAVEform:SEND?<PMT>

「WAVEform:SEND?」は、状態レジスタのビット 0 が「0」になるまで実行されません。

• 拡張イベントレジスタを使う

状態レジスタの変化は、拡張イベントレジスタ (6-5 ページ) に反映させることができます。

例 :STATus:FILTer1 FALL;:STATus:EESR 1;
EESR?;*SRE 8;:TRIGger:MODE SINGLE;:
START<PMT>

(STATus:EESR? の応答を読む)

(サービスリクエストの発生を待つ)

:WAVEform:SEND?<PMT>

「STATus:FILTer1 FALL」は、状態レジスタのビット 0 が「1」から「0」に変化したときに、拡張イベントレジスタのビット 0 (FILTer1) を「1」にセットするように、遷移フィルターを設定することを示しています。

「STATus:EESR 1」は、拡張イベントレジスタのビット 0 だけをステータスバイトに反映するようにする命令です。

「STATus:EESR?」は、拡張イベントレジスタをクリアするために行っています。

「*SRE 8」は、拡張イベントレジスタの原因だけでサービスリクエストが発生するようにする命令です。

「WAVEform:SEND?」は、サービスリクエストが発生するまで実行されません。

• COMMunicate:WAIT コマンドを使う

「COMMunicate:WAIT」は、特定のイベントが発生するのを待つ命令です。

例 :STATus:FILTer1 FALL;:STATus:EESR;:
TRIGger:MODE SINGLE<PMT>

(STATus:EESR? の応答を読む)

:COMMunicate:WAIT 1;:WAVEform:SEND?
<PMT>

「STATus:FILTer1 FALL」および「STATus:EESR?」の意味は、前述の拡張イベントレジスタの場合と同一です。

「COMMunicate:WAIT 1」は、拡張イベントレジスタのビット 0 が「1」にセットされるのを待つことを示しています。

「WAVEform:SEND?」は、拡張イベントレジスタのビット 0 が「1」になるまで実行されません。

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
ACQuire グループ		
:ACQuire?	波形の取り込みに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-56
:ACQuire:AVERage?	アベレーシングおよび波形の取り込み回数に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-56
:ACQuire:AVERage:COUNT	アベレーシングモード時の、指数化平均の減衰定数、または単純平均のアベレーシング回数を設定 / 問い合わせします。	5-56
:ACQuire:COUNT	ノーマルモード・エンベロープモード・アベレーシングモード時の波形の取り込み回数を設定 / 問い合わせします。	5-56
:ACQuire:INterleave	インタリーブの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-56
:ACQuire:MODE	波形の取り込みモードを設定 / 問い合わせします。	5-56
:ACQuire:RESolution	高分解能モードの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-56
:ACQuire:RLENgth	レコード長を設定 / 問い合わせします。	5-56
:ACQuire:SAMPling	サンプリングモードを設定 / 問い合わせします。	5-56
ANALysis グループ		
:ANALysis?	解析機能に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>?	波形のヒストグラム機能に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:DISPlay	波形のヒストグラムの表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:HORizontal	波形のヒストグラムの水平軸方向範囲を設定 / 問い合わせします。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure?	波形のヒストグラムの測定 (モードの ON/OFF を含む) に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:MODE	波形のヒストグラムの測定モードを設定 / 問い合わせします。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter?	モードが Param のときの波形のヒストグラムの測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter:ALL	波形のヒストグラムのすべての測定項目を一斉に ON/OFF します。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter:<パラメータ>?	波形のヒストグラムの指定した測定項目に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-57
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter:<パラメータ>:STATe	波形のヒストグラムの指定した測定項目の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter:<パラメータ>:VALue?	波形のヒストグラムの指定した測定項目の自動測定値を問い合わせます。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter:HPOSITION<y>	波形のヒストグラムの波形 Cursor1 または Cursor2 水平位置を設定 / 問い合わせします。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:MEASure:PARAmeter:VPOSITION<y>	波形のヒストグラムの Cursor1 または Cursor2 の垂直位置を設定 / 問い合わせします。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:MODE	波形のヒストグラムの対象軸を設定 / 問い合わせします。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:RANGe	波形のヒストグラムの測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:TRACe	波形のヒストグラムの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-58
:ANALysis:AHIStogram<x>:VERTical	波形のヒストグラムの垂直範囲を設定 / 問い合わせします。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>?	電源解析に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T?	ジュール積分に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MATH	ジュール積分波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure?	ジュール積分の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T?	ジュール積分に関する設定を問い合わせます。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:COUNT?	ジュール積分の継続統計処理の回数を問い合わせします。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:{MAXimum MEAN MINimum SD EViation}?	ジュール積分の各統計値を問い合わせします。	5-59
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:STATe	ジュール積分の測定を行う (ON)/ 行わない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-59

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:VAlue?	ジュール積分の自動測定値を問い合わせします。	5-60
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:RANGe	測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-60
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALe?	スケーリングに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-60
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALe:CENTer	マニュアルスケーリング時の中心値を設定 / 問い合わせします。	5-60
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALe:MODE	スケーリングの方法を設定 / 問い合わせします。	5-60
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALe:SENSitivity	マニュアルスケーリング時の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。	5-60
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:TRANge (Time Range)	測定範囲を設定 / 問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics?	高調波解析機能に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CClass?	高調波解析のクラス C に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CClass:GETLambda	高調波解析のクラス C の現在の力率を設定します。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CClass:LAMBda	高調波解析のクラス C の力率を設定 / 問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CClass:MAXCurrent	高調波解析のクラス C の基本波の電流値を設定 / 問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CClass:OPower	高調波解析のクラス C の有効電力 25W を超える / 超えないを設定 / 問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CLAss	高調波解析の対象機器の適用クラスを設定 / 問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass?	高調波解析のクラス D に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-61
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass:POWer	高調波解析のクラス D の電力値を設定 / 問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DMode	高調波解析の表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETail?	高調波解析の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETail:DISPlay	高調波解析の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETail:LIST:ITEM?	高調波解析の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETail:LIST:VAlue?	高調波解析の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:GROuping	高調波解析のグルーピングを設定 / 問い合わせします。	5-62
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:SPOint	高調波解析の演算開始点を設定 / 問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:SVOLtage	高調波解析の電源電圧を設定 / 問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup?	電源解析の入力に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:ADESkew	電源解析のオートスキュー補正を実行します。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:I?	電源解析の電流入力チャンネルに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:I:DESKew	電源解析の電流入力チャンネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:I:INPut	電源解析の電流入力チャンネルを設定 / 問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:I:PROBe	電源解析の電流入力チャンネルのプロープの電流 - 電圧換算比に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U?	電源解析の電圧入力チャンネルに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-63
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:DESKew	電源解析の電圧入力チャンネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:INPut	電源解析の電圧入力チャンネルを設定 / 問い合わせします。	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:PROBe	電源解析の電圧入力チャンネルのプロープの減衰比を設定 / 問い合わせします。	5-64

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:RTRace	電源解析のスキュー補正の対象トレースを設定 / 問い合わせします。	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA?	XY 表示 (安全動作領域) に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor?	XY 表示 (安全動作領域) のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせ	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>?	XY 表示 (安全動作領域) の水平カーソルに関するすべての設定値を問い合わせ	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:POSition	XY 表示 (安全動作領域) の水平カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:VALue?	XY 表示 (安全動作領域) の水平カーソルの電圧値を問い合わせます。	5-64
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>?	XY 表示 (安全動作領域) の垂直カーソルに関するすべての設定値を問い合わせ	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:POSition	XY 表示 (安全動作領域) の垂直カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:VALue?	XY 表示 (安全動作領域) の垂直カーソルの電圧値を問い合わせます。	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:MODE	XY 表示 (安全動作領域) の自動測定モードを設定 / 問い合わせます。	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:TRANge (Time Range)	XY 表示 (安全動作領域) する T-Y 波形の範囲を設定 / 問い合わせします。	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:VTDisplay	XY 表示 (安全動作領域) の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせし	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss?	スイッチング損失に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:Cycle	サイクルモードの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-65
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal?	ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせし	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:MODE	ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:PERCent	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を % で設定 / 問い合わせします。	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:UNIT	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DTYPE	トータル損失のデバイスタイプを設定 / 問い合わせします。	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ILEvel	トータル損失の損失ゼロ区間と判定する電流レベルを設定 / 問い合わせしま	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MA TH	電力波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-66
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure?	電源解析項目 (パラメータ) の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせ	5-67
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>?	電源解析項目 (パラメータ) に関する設定を問い合わせます。	5-67
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:COUNT?	電源解析項目 (パラメータ) の継続統計処理の回数を問い合わせします。	5-67
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:{MAXimum MEAN MINimum SDEVIation}?	電源解析項目 (パラメータ) の各統計値を問い合わせします。	5-67
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:STATe	電源解析項目 (パラメータ) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-67
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:VALue?	電源解析項目 (パラメータ) の自動測定値を問い合わせします。	5-67
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ME Thod	High・Low 点の算出方法を設定 / 問い合わせします。	5-68
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RANGe	測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-68
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RDS	トータル損失のオン抵抗値を設定 / 問い合わせします。	5-68
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALe?	スケーリングに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-68
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALe:CENTer	マニュアルスケーリング時の中心値を設定 / 問い合わせします。	5-68
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALe:MODE	スケーリングの方法を設定 / 問い合わせします。	5-68

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALe:SENSitivity	マニュアルスケーリング時の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。	5-68
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:TRANge (Time Range)	測定範囲を設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ULeVel	トータル損失の損失計算区間と判定する電圧レベルを設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:UNIT	電力量の単位を設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:VCE	トータル損失のコレクタ - エミッタ間飽和電圧値を設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PANalyze<x>:TYPE	電源解析の種類を設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PMEasure<x>?	電力測定に関するすべての設定を問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PMEasure<x>:IDPRoximal?	ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PMEasure<x>:IDPRoximal:MODE	ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PMEasure<x>:IDPRoximal:PERCent	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を%で設定 / 問い合わせします。	5-69
:ANALysis:PMEasure<x>:IDPRoximal:UNIT	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:IMETHod	High・Low 点を設定 / 問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:INDicator	測定箇所の表示を設定 / 問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure?	電力測定項目 (パラメータ) の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure:<パラメータ>?	電力測定項目 (パラメータ) に関する設定を問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure:<パラメータ>:COUNT?	電力測定項目 (パラメータ) の通常の統計処理の回数を問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure:<パラメータ>:{MAXimum MEAN MINimum SDEVIation}?	電力測定項目 (パラメータ) の各統計値を問い合わせします。	5-70
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure:<パラメータ>:STATe	電力測定項目 (パラメータ) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure:<パラメータ>:VALue?	電力測定項目 (パラメータ) の自動測定値を問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:MEASure:ALL	電力測定項目 (パラメータ) を一括 ON/OFF します。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:MODE	電力測定の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:RANGe	測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup?	電力測定の入力に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:ADESkew	電力測定のオートスキュー補正を実行します。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:I?	電力測定の電流入力チャンネルに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:I:DESkew	電力測定の電流入力チャンネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。	5-71
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:I:PROBe	電力測定の電流入力チャンネルのプロープの電流 - 電圧換算比に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:RTRace	電力測定のスキュー補正の対象トレースを設定 / 問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:U?	電力測定の電圧入力チャンネルに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:U:DESkew	電力測定の電圧入力チャンネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:SETup:U:PROBe	電力測定の電圧入力チャンネルのプロープの電圧 - 電圧換算比に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:TRANGe	測定範囲を設定 / 問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:UDPRoximal?	ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:UDPRoximal:MODE	ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。	5-72
:ANALysis:PMEasure<x>:UDPRoximal:PERCent	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を%で設定 / 問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEasure<x>:UDPRoximal:UNIT	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEasure<x>:UMETHod	High・Low 点を設定 / 問い合わせします。	5-73

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:ANALysis:PMEASURE<x>:UNIT	電力量の単位を設定 / 問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>?	Calc アイテムの自動測定に関するすべての設定を問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:COUNT?	Calc アイテムの自動測定値の統計処理の回数を問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:DEFine	Calc アイテムの自動測定値の演算式を設定 / 問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:{MAXimum MEAN MINimum SDEVIation}?	Calc アイテムの自動測定値の各統計値を問い合わせします。	5-73
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:NAME	Calc アイテムの名称を設定 / 問い合わせします。	5-74
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:STATE	Calc アイテムの自動測定の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-74
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:UNIT	Calc アイテムの単位を設定 / 問い合わせします。	5-74
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:VALUE?	Calc アイテムの自動測定値の測定値を問い合わせします。	5-74
:ANALysis:WAIT?	タイムアウト付きで自動測定実行の終了を待ちます。	5-74

ASETup グループ

:ASETup:EXECute	オートセットアップを実行します。	5-75
:ASETup:UNDO	実行したオートセットアップを取り消します。	5-75

CALibrate グループ

:CALibrate?	キャリブレーションに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-76
:CALibrate[:EXECute]	キャリブレーションを実行します。	5-76
:CALibrate:MODE	オートキャリブレーションの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-76

CHANnel グループ

:CHANnel<x>?	各チャンネルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:ASCale[:EXECute]	各チャンネルのオートスケールを実行します。	5-77
:CHANnel<x>:BWIDth	各チャンネルの入力フィルターを設定 / 問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:COUPling	各チャンネルの入力カップリングを設定 / 問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:DESKew	各チャンネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:DISPlay	各チャンネルの表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:INVert	インバートモード (波形の反転表示) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:LABel?	各チャンネルの波形ラベル名に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:LABel[:DEFine]	各チャンネルの波形ラベル名を設定 / 問い合わせします。	5-77
:CHANnel<x>:LABel:DISPlay	各チャンネルの波形ラベル名の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:LSCale?	各チャンネルのリニアスケールに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:LSCale:AVALue	スケール係数 A を設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:LSCale:BVALue	オフセット値 B を設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:LSCale:MODE	リニアスケールリングの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:LSCale:UNIT	リニアスケールリング結果に付加する単位を設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:OFFSet	各チャンネルのオフセット電圧を設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:POSition	各チャンネルの垂直ポジションを設定 / 問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:PROBe?	各チャンネルのプロープの減衰比に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-78
:CHANnel<x>:PROBe:DZCalibrate	各チャンネルの消磁とゼロ補正を実行します。	5-78
:CHANnel<x>:PROBe[:MODE]	各チャンネルのプロープの減衰比を設定 / 問い合わせします。	5-79
:CHANnel<x>:PROBe:PZCalibrate	各チャンネルの電流プロープのゼロ補正を実行します。	5-79
:CHANnel<x>:VARIable	各チャンネルの電圧軸感度を V/div の 0.01 ステップで設定 / 問い合わせします。	5-79
:CHANnel<x>:VDIV	各チャンネルの電圧軸感度 (V/div) を設定 / 問い合わせします。	5-79

CLEar グループ

:CLEar	クリアトレースを実行します。	5-80
--------	----------------	------

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
COMMunicate グループ		
:COMMunicate?	通信に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-81
:COMMunicate:HEADer	クエリに対する応答を、ヘッダを付けて返送するか (例 CHANNEL1:PROBE:MODE 10)、付けずに返送するか (例 10) を設定 / 問い合わせします。	5-81
:COMMunicate:LOCKout	ローカルロックアウトを設定 / 解除します。	5-81
:COMMunicate:OPSE (Operation Pending Status Enable register)	*OPC、*OPC?、*WAI の対象となるオーバーラップコマンドを設定 / 問い合わせします。	5-81
:COMMunicate:OPSR? (Operation Pending Status Register)	オペレーションペンディングステータスレジスタの値を問い合わせます。	5-81
:COMMunicate:OVERlap	オーバーラップ動作にするコマンドを設定 / 問い合わせします。	5-81
:COMMunicate:REMOte	リモート / ローカルを設定します。ON のときにリモートになります。	5-81
:COMMunicate:VERBose	クエリに対する応答を、フルスペルで返送するか (例 CHANNEL1:PROBE:MODE 10)、省略形で返送するか (例 CHAN:PROB 10) を設定 / 問い合わせします。	5-82
:COMMunicate:WAIT	指定された拡張イベントのどれかが発生するのを待ちます。	5-82
:COMMunicate:WAIT?	指定された拡張イベントのどれかが発生したときに応答を作成します。	5-82

CURSor グループ

:CURSor?	カーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]?	カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee?	角度カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:ALL	T-Y 表示の角度カーソルの測定値を一括 ON/OFF します。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:D<x>?	角度カーソルの角度に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:D<x>:STATe	角度カーソルの角度の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:D<x>:VALue?	角度カーソルの角度を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:DD?	角度カーソル間の角度差に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:DD:STATe	角度カーソル間の角度差 ΔD 値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:DD:VALue?	角度カーソル間の角度差 ΔD 値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:DV?	角度カーソル間の ΔV に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:DV:STATe	角度カーソル間の ΔV 値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:DV:VALue?	角度カーソル間の ΔV 値を問い合わせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:JUMP	T-Y 表示の角度カーソルを指定したズーム波形上にジャンプさせます。	5-83
:CURSor[:TY]:DEGRee:POSition<x>	角度カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:REFerence<x>	基準角度の始点 (Reference1) または終点 (Reference2) の位置を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:RVALue	基準角度を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:TRACe	角度カーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:UNIT	角度カーソルの単位を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>?	角度カーソルの電圧に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:STATe	角度カーソルの電圧の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:VALue?	角度カーソルの電圧値を問い合わせます。	5-84
:CURSor[:TY]:HORizontal?	ΔV カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-84
:CURSor[:TY]:HORizontal:ALL	T-Y 表示の ΔV カーソルの測定値を一括 ON/OFF します。	5-84
:CURSor[:TY]:HORizontal:DV?	ΔV カーソル間の垂直軸値に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-84
:CURSor[:TY]:HORizontal:DV:STATe	ΔV カーソル間の垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-84
:CURSor[:TY]:HORizontal:DV:VALue?	ΔV カーソル間の垂直軸値を問い合わせます。	5-85
:CURSor[:TY]:HORizontal:POSition<x>	ΔV カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-85
:CURSor[:TY]:HORizontal:TRACe	ΔV カーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-85
:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>?	ΔV カーソルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-85
:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:STATe	ΔV カーソルの垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-85
:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:VALue?	ΔV カーソルの垂直軸値を問い合わせます。	5-85
:CURSor[:TY]:MARKer?	マーカーカーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-85
:CURSor[:TY]:MARKer:FORM	マーカーカーソルの表示形式を設定 / 問い合わせします。	5-85
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>?	指定したマーカーカーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-85
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:ALL	T-Y 表示のマーカーカーソルの測定値を一括 ON/OFF します。	5-85

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>?	マーカーカーソル間の時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-85
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:STATe	マーカーカーソル間の時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-85
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:VALue?	マーカーカーソル間の時間軸値を問い合わせます。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>?	マーカーカーソル間の垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:STATe	マーカーカーソル間の垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:VALue?	マーカーカーソル間の垂直軸値を問い合わせます。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:JUMP	T-Y 表示のマーカーカーソルを指定したズーム波形上にジャンプさせます。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:POSiti on	マーカーカーソルの時間軸値を設定 / 問い合わせします。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T?	マーカーカーソルの時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:STA Te	マーカーカーソルの時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:VAL ue?	マーカーカーソルの時間軸値を問い合わせます。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:TRACe	マーカーカーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-86
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V?	マーカーカーソルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:STA Te	マーカーカーソルの垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-87
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:VAL ue?	マーカーカーソルの垂直軸値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:TYPE	カーソルの種類を設定 / 問い合わせします。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical?	ΔT カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:ALL	T-Y 表示の ΔT カーソルの測定値を一括 ON/OFF します。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:DT?	ΔT カーソル間の時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:DT:STATe	ΔT カーソル間の時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:DT:VALue?	ΔT カーソル間の時間軸値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:DV?	ΔT カーソル間の垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:DV:STATe	ΔT カーソル間の垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:DV:VALue?	ΔT カーソル間の垂直軸値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:JUMP	T-Y 表示の垂直カーソルを指定したズーム波形上にジャンプさせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt?	ΔT カーソル間の $1/\Delta T$ に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-87
:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:STA Te	ΔT カーソル間の $1/\Delta T$ 値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:VAL ue?	ΔT カーソル間の $1/\Delta T$ 値を問い合わせます。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:POSiti on<x>	ΔT カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>?	ΔT カーソルの時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:STA Te	ΔT カーソルの時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:VAL ue?	ΔT カーソルの時間軸値を問い合わせます。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:TRACe	ΔT カーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>?	ΔT カーソルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:STA Te	ΔT カーソルの垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-88
:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:VAL ue?	ΔT カーソルの垂直軸値を問い合わせます。	5-88

DISPlay グループ

:DISPlay?	表示に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-89
:DISPlay:ACCumulate?	波形の重ね書き表示に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-89
:DISPlay:ACCumulate:MODE	アキュムレートモードを設定 / 問い合わせします。	5-89
:DISPlay:ACCumulate:PERsistence	アキュムレート時間を設定 / 問い合わせします。	5-89
:DISPlay:COLor?	波形の表示色に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-89
:DISPlay:COLor:{CHANnel<x> MATH <x>}	各々の波形の色を設定 / 問い合わせします。	5-89
:DISPlay:COLor:LState	ロジック波形のステート表示の色を設定 / 問い合わせします。	5-89
:DISPlay:COLor:SERialbus<x>?	シリアルバスごとの全トレンドの色設定を問い合わせます。	5-89

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:DISPlay:COlor:SErIalbus<x>:TRENd<y>	シリアルバストレンドの色を設定 / 問い合わせします。	5-89
:DISPlay:FORMat	表示フォーマットを設定 / 問い合わせします。	5-89
:DISPlay:FGRId	ファイングリッド表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:GRATicule	グラティクル (目盛り) を設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:INTENSity?	表示アイテムの輝度に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-90
:DISPlay:INTENSity[:WAVEform]	波形の輝度を設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:INTENSity:{CURSor GRID MARKer ZBOX}	各表示アイテムの輝度を設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:INTERpolate	補間方式を設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:MAPPING	分割フォーマットへの波形の割り当てのモードを設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:SMAPPING?	分割フォーマットへの全波形の割り当てを問い合わせます。	5-90
:DISPlay:SMAPPING:{CHANnel<x> MATH<x>} (Set Mapping)	分割フォーマットへの各波形の割り当てを設定 / 問い合わせします。	5-90
:DISPlay:SVALue (Scale VALUE)	スケール値表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-90

FFT グループ

:FFT<x>?	FFT 解析機能に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-91
:FFT<x>:AVERage?	FFT 解析のアベレージングに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-91
:FFT<x>:AVERage:EWEight	FFT 解析の指数化平均の減衰定数を設定 / 問い合わせします。	5-91
:FFT<x>:DATA?	送信する FFT 波形データのすべての情報を問い合わせます。	5-91
:FFT<x>:DATA:BYTeorder	FFT 波形データのフォーマットがバイナリのとときの送信順序を設定 / 問い合わせします。	5-91
:FFT<x>:DATA:END	送信する FFT 波形データの終了点を設定 / 問い合わせします。	5-91
:FFT<x>:DATA:FORMat	送信する FFT 波形データのフォーマットを設定 / 問い合わせします。	5-91
:FFT<x>:DATA:LENGth?	送信する FFT 波形の全データ点数を問い合わせます。	5-91
:FFT<x>:DATA:SEND?	FFT 波形データを問い合わせます。	5-91
:FFT<x>:DATA:STARt	送信する FFT 波形データの開始点を設定 / 問い合わせします。	5-91
:FFT<x>:DISPlay	FFT 解析をする (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-92
:FFT<x>:HORizontal?	FFT 解析の横軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-92
:FFT<x>:HORizontal:CSPan?	FFT 解析の横軸の中心点 / スパンに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-92
:FFT<x>:HORizontal:CSPan:CENTer	FFT 解析の横軸の中心値を設定 / 問い合わせします。	5-92
:FFT<x>:HORizontal:CSPan:SPAN	FFT 解析の横軸のスパンを設定 / 問い合わせします。	5-92
:FFT<x>:HORizontal:LRIGHt?	FFT 解析の横軸の左右端に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-92
:FFT<x>:HORizontal:LRIGHt:RANGe	FFT 解析の横軸の左右端の範囲を設定 / 問い合わせします。	5-92
:FFT<x>:HORizontal:MODE	FFT 解析の横軸のモードを設定 / 問い合わせします。	5-92
:FFT<x>:LENGth	FFT 解析の FFT 点数を設定 / 問い合わせします。	5-92
:FFT<x>:MEASure?	FFT 解析の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-92
:FFT<x>:MEASure:MARKer?	FFT 解析のマーカーカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-92
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]?	FFT 解析のマーカーカーソルの Basic アイテムに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-92
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:ALL	FFT 解析のマーカーカーソルのすべての Basic アイテムを一斉に ON/OFF します。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency?	FFT 解析のマーカーカーソル間の周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:STATe	FFT 解析のマーカーカーソル間の周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:VALue?	FFT 解析のマーカーカーソル間の周波数を問い合わせます。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV?	FFT 解析のマーカーカーソル間のレベルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:STATe	FFT 解析のマーカーカーソル間のレベルの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:VALue?	FFT 解析のマーカーカーソル間のレベルを問い合わせます。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>?	FFT 解析の各マーカーカーソルの周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:STATe	FFT 解析の各マーカーカーソルの周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-93
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:VALue?	FFT 解析の各マーカーカーソルの周波数を問い合わせます。	5-94

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:POSition<y>	FFT 解析の各マーカーカーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-94
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>?	FFT 解析の各マーカーカーソルのレベルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-94
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:STATe	FFT 解析の各マーカーカーソルのレベルの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-94
:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:VALue?	FFT 解析の各マーカーカーソルのレベルを問い合わせます。	5-94
:FFT<x>:MEASure:MODE	FFT 解析の自動測定モードを設定 / 問い合わせします。	5-94
:FFT<x>:MEASure:PEAK?	FFT 解析のピーク値測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-94
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]?	FFT 解析のピーク値の Basic アイテムに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-94
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:ALL	FFT 解析のピーク値のすべての Basic アイテムを一斉に ON/OFF します。	5-94
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency?	FFT 解析のピーク値間の周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-94
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:STATe	FFT 解析のピーク値間の周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:VALue?	FFT 解析のピーク値間の周波数を問い合わせます。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV?	FFT 解析のピーク値間のパワーに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:STATe	FFT 解析のピーク値間のパワーの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:VALue?	FFT 解析のピーク値間のパワーを問い合わせます。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>?	FFT 解析の各ピーク周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:STATe	FFT 解析の各ピーク周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:VALue?	FFT 解析の各ピーク周波数を問い合わせます。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:RANGe<y>	FFT 解析の各ピーク値の各測定範囲を設定 / 問い合わせします。	5-95
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>?	FFT 解析の各ピーク値に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-96
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:STATe	FFT 解析の各ピーク値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-96
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:VALue?	FFT 解析の各ピーク値を問い合わせます。	5-96
:FFT<x>:MODE	FFT 解析の波形の表示方式を設定 / 問い合わせします。	5-96
:FFT<x>:RANGe	FFT 解析の測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-96
:FFT<x>:RPOsition	FFT 解析の縦軸の拡大中心点を設定 / 問い合わせします。	5-96
:FFT<x>:TRACe	FFT 解析の対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-96
:FFT<x>:TYPE	FFT 解析のスペクトラムを設定 / 問い合わせします。	5-96
:FFT<x>:UNIT?	FFT 演算単位に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-97
:FFT<x>:UNIT[:DEfine]	FFT 演算単位を設定 / 問い合わせします。	5-97
:FFT<x>:UNIT:MODE	FFT 演算単位の自動 / 手動付加を設定 / 問い合わせします。	5-97
:FFT<x>:VERTical?	FFT 解析の縦軸に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-97
:FFT<x>:VERTical:LEVel	FFT 解析の縦軸の表示位置を設定 / 問い合わせします。	5-97
:FFT<x>:VERTical:MODE	FFT 解析の縦軸のモードを設定 / 問い合わせします。	5-97
:FFT<x>:VERTical:SENSitivity	FFT 解析の縦軸感度を設定 / 問い合わせします。	5-97
:FFT<x>:VTDisplay	FFT 解析の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-97
:FFT<x>:WINDow	FFT 解析の窓関数を設定 / 問い合わせします。	5-97

FILE グループ

:FILE?	データストレージに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-98
:FILE:COpy:ABORt	ファイルのコピーを中止します。	5-98
:FILE:COpy:CDIRectory	ファイルのコピー先のディレクトリを変更します。	5-98
:FILE:COpy:DRive	ファイルのコピー先のメディアを設定します。	5-98
:FILE:COpy[:EXECute]	ファイルのコピーを実行します。オーバーラップコマンドです。	5-98
:FILE:COpy:PATH?	ファイルのコピー先のディレクトリを問い合わせます。	5-98

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:FILE:DELEte:{AHIStoqram ASCIi BINArY BMP FFT HLISt JPEg MEASure PNG SBUS SETup SNAP ZPOLYgon ZWAVE}{:EXECute}	各種データのファイルの削除を実行します。オーバーラップコマンドです。	5-98
:FILE[:DIRectory]:CDIRectory	カレントのディレクトリを変更します。	5-98
:FILE[:DIRectory]:DRIVE	カレントのメディアを設定します。	5-98
:FILE[:DIRectory]:FREE?	カレントのメディアの空き容量をバイト数で問い合わせます。	5-98
:FILE[:DIRectory]:MDIRectory	カレントにディレクトリを作成します。オーバーラップコマンドです。	5-98
:FILE[:DIRectory]:PATH?	カレントのディレクトリを問い合わせます。	5-99
:FILE:LOAD:BINArY:ABORt	波形データの呼び出しを中止します。	5-99
:FILE:LOAD:BINArY[:EXECute]	波形データの呼び出しを実行します。オーバーラップコマンドです。	5-99
:FILE:LOAD:{SETup SNAP ZPOLYgon<x> ZWAVE<x>}:ABORt	各種データの呼び出しを中止します。	5-99
:FILE:LOAD:{SETup SNAP ZPOLYgon<x> ZWAVE<x>}:EXECute	各種データの呼び出しを実行します。オーバーラップコマンドです。	5-99
:FILE:MOVE:ABORt	ファイルの移動を中止します。	5-99
:FILE:MOVE:CDIRectory	ファイルの移動先のディレクトリを変更します。	5-99
:FILE:MOVE:DRIVE	ファイルの移動先のメディアを設定します。	5-99
:FILE:MOVE[:EXECute]	ファイルの移動を実行します。オーバーラップコマンドです。	5-99
:FILE:MOVE:PATH?	ファイルの移動先のディレクトリを問い合わせます。	5-99
:FILE:PROtect[:EXECute]	ファイルのプロテクトの ON/OFF を設定します。	5-99
:FILE:REName[:EXECute]	ファイルのリネームを設定します。	5-99
:FILE:SAVE?	ファイルの保存に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-99
:FILE:SAVE:{AHIStoqram ASCIi BINArY FFT HLISt HARMonics SBUS ZWAVE}?	各種データの保存に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-99
:FILE:SAVE:{AHIStoqram ASCIi BINArY FFT HLISt HARMonics MEASure SBUS SETup SNAP ZWAVE}:ABORt	各種データの保存を中止します。	5-100
:FILE:SAVE:{AHIStoqram ASCIi BINArY FFT HLISt HARMonics MEASure SBUS SETup SNAP ZWAVE}:EXECute	各種データのファイルへの保存を実行します。オーバーラップコマンドです。	5-100
:FILE:SAVE:{AHIStoqram FFT HARMonics SBUS ZWAVE}:SElect	各種データの保存するエリアを設定 / 問い合わせます。	5-100
:FILE:SAVE:ANAMing	保存するファイル名の自動作成の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-100
:FILE:SAVE:{ASCIi BINArY}:COMPrESSION	各種データの圧縮保存方法を設定 / 問い合わせます。	5-100
:FILE:SAVE:{ASCIi BINArY}:HISToRY	各種ヒストリ波形の保存方法を設定 / 問い合わせします。	5-100
:FILE:SAVE:{ASCIi BINArY}:LENGth	各種のデータを圧縮保存または間引き保存するときのデータ点数を設定 / 問い合わせします。	5-100
:FILE:SAVE:{ASCIi BINArY}:RANGe	各種データで保存するウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-100
:FILE:SAVE:{ASCIi BINArY}:TRACe	各種データで保存する波形を設定 / 問い合わせします。	5-100
:FILE:SAVE:ASCIi:TINformation (Time Information)	保存する波形データの時刻情報の有り (ON)/ 無し (OFF) を設定 / 問い合わせをします。	5-101
:FILE:SAVE:COMMeNt	保存するデータのコメントを設定 / 問い合わせします。	5-101
:FILE:SAVE:FFT:FINformation (Frequency Information)	保存する FFT データの周波数情報の有り (ON)/ 無し (OFF) を設定 / 問い合わせをします。	5-101
:FILE:SAVE:NAME	保存するデータのファイル名を設定 / 問い合わせします。	5-101
:FILE:SAVE:SBUS:COMPrESSION	SENT データの圧縮保存方法を設定 / 問い合わせします。	5-101
:FILE:SAVE:SBUS:HISToRY	シリアルバスデータを保存するときの対象ヒストリを設定 / 問い合わせします。	5-101
:FILE:SAVE:SBUS:LENGth	SENT データを圧縮保存または間引き保存するときのデータ点数を設定 / 問い合わせします。	5-101
:FILE:SAVE:SBUS:TINformation (Time Information)	保存する SENT 波形データの時刻情報の有り (ON)/ 無し (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-101
:FILE:SAVE:SBUS:TYPe	SENT データの保存方法を設定 / 問い合わせします。	5-101
GONogo グループ		
:GONogo?	GO/NO-GO 判定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-102
:GONogo:ABORt	GO/NO-GO 判定を中止します。	5-102

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:GONogo:ACTion?	判定が NO-GO 時の動作およびその基準に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-102
:GONogo:ACTion:BUZZer	判定が NO-GO 時に警告音を鳴らすか鳴らさないかを設定 / 問い合わせします。	5-102
:GONogo:ACTion:HCOPy	判定が NO-GO 時に内蔵プリンタ (オプション) または外部プリンタへハードコピーをとるかとらないかを設定 / 問い合わせします。	5-102
:GONogo:ACTion:MAIL?	判定が NO-GO 時のメール通知に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-102
:GONogo:ACTion:MAIL:COUNT	判定が NO-GO 時のメールで通知時にメール件数の上限を設定 / 問い合わせします。	5-102
:GONogo:ACTion:MAIL:MODE	判定が NO-GO 時にメールで通知するかしないかを設定 / 問い合わせします。	5-102
:GONogo:ACTion:SAVE	判定が NO-GO 時にメディアに保存するかしないかを設定 / 問い合わせします。	5-102
:GONogo:COUNT?	実際に行った GO/NO-GO の判定回数を問い合わせます。	5-102
:GONogo:EXECute	GO/NO-GO 判定を実行します。オーバーラップコマンドです。	5-102
:GONogo:LOGic	GO/NO-GO 判定の種類を設定 / 問い合わせします。	5-102
:GONogo:NGCount?	GO/NO-GO 判定の NO-GO 回数を問い合わせます。	5-102
:GONogo:NGStopcount	判定終了 NO-GO 回数を設定 / 問い合わせします。	5-103
:GONogo:STOPcount	判定終了取り込み回数を設定 / 問い合わせします。	5-103
:GONogo:WAIT?	GO/NO-GO 判定の終了をタイムアウト付きで待ちます。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]?	ゾーン / パラメータ判定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>?	ゾーン / パラメータ判定の各条件に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:CAUSE?	ゾーン / パラメータ判定の各波形パラメータが NO-GO の原因がそうでないかを問い合わせます。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:CONDition	ゾーン / パラメータ判定の各波形パラメータの判定基準を設定 / 問い合わせします。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:MODE	各条件のモードを設定 / 問い合わせします。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:PARameter?	各条件のパラメータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-103
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:PARameter:ITEM	パラメータ判定の各波形パラメータのアイテムを設定 / 問い合わせします。	5-104
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:PARameter:LIMit	パラメータ判定の各波形パラメータの上下限値を設定 / 問い合わせします。	5-104
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:PARameter:TRACe	パラメータ判定の各波形パラメータの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-104
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:PARameter:VALue?	パラメータ判定の各波形パラメータの測定値を問い合わせます。	5-104
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:POLYgon?	ポリゴンゾーン判定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-104
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:POLYgon:HPOSition	ポリゴンゾーン判定で用いる水平位置を設定 / 問い合わせします。	5-105
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:POLYgon:RANGe	ポリゴンゾーン判定で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-105
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:POLYgon:TRACe	ポリゴンゾーン判定で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-105
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:POLYgon:VPOSition	ポリゴンゾーン判定で用いる垂直位置を設定 / 問い合わせします。	5-105
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:POLYgon:ZNUMBer	ポリゴンゾーン判定で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。	5-105
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:RECTangle?	方形ゾーン判定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-105
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:RECTangle:HORizontal	方形ゾーン判定で用いる四角形の水平位置を設定 / 問い合わせします。	5-106
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:RECTangle:RANGe	方形ゾーン判定で用いる四角形の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-106
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:RECTangle:TRACe	方形ゾーン判定で用いる四角形の対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-106
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:RECTangle:VERTical	方形ゾーン判定で用いる四角形の垂直位置を設定 / 問い合わせします。	5-106
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:WAVE?	波形ゾーン判定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-106
:GONogo[:ZPARameter]:NUMBer<x>:WAVE:EDIT:EXIT	波形ゾーンの編集メニューから抜けます。	5-106

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:EDIT:NEW	波形ゾーンの編集で、基本波形を設定します。	5-106
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:EDIT:PART	波形ゾーンの編集で、部分編集を実行します。	5-107
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:EDIT:WHOLe	波形ゾーンの編集で、波形全体のゾーンを設定します。	5-107
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:RANGe	波形ゾーン判定で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-107
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:TRACe	波形ゾーン判定で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-107
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:TRANgE	波形ゾーン判定で用いる判定区間を設定 / 問い合わせします。	5-107
:GONogo[:ZPARAmeter]:NUMBer<x>: WAVE:ZNUMBer	波形ゾーン判定で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。	5-107

HCOPy グループ

:HCOPy?	画面データの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-108
:HCOPy:ABORt	データ出力、紙送りを中止します。	5-108
:HCOPy:COMMeNt	画面右下のコメントを設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:DIRection	データ出力先を設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:EXECute	データ出力を実行します。	5-108
:HCOPy:EXTPrinter?	外部プリンタへの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-108
:HCOPy:EXTPrinter:MODE	外部プリンタへ出力するときのノーマルコピー / ハードコピーを設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:EXTPrinter:TONE	外部プリンタ出力のカラーを設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:EXTPrinter:TYPE	外部プリンタへの出力コマンドの種類を設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:MULTitarget?	マルチターゲットに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-108
:HCOPy:MULTitarget:EXTPrinter	マルチターゲットの外部プリンタへの出力を設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:MULTitarget:PRINter	マルチターゲットの内部プリンタへの出力を設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:MULTitarget:NETPrinter	マルチターゲットのネットワークプリンタへの出力を設定 / 問い合わせします。	5-108
:HCOPy:MULTitarget:FILE	マルチターゲットのファイルへの出力を設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:MULTitarget:WAVEform	マルチターゲットの波形ファイルへの出力を設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:NETPrint?	ネットワークプリンタへの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-109
:HCOPy:NETPrint:MODE	ネットワークプリンタへ出力するときのノーマルコピー / ハードコピーを設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:NETPrint:TONE	ネットワークプリンタ出力のカラーを設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:NETPrint:TYPE	ネットワークプリンタへの出力コマンドの種類を設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:PRINter?	内蔵プリンタへの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-109
:HCOPy:PRINter:MAG	内蔵プリンタへロングコピーで出力するときのズーム率を設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:PRINter:MODE	内蔵プリンタへ出力するときのショートコピー / ロングコピー / ハードコピーを設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:PRINter:RANGe	内蔵プリンタへロングコピーで出力するときの出力対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:PRINter:REPort	内蔵プリンタへ付加情報を出力する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-109
:HCOPy:PRINter:TRANgE	内蔵プリンタへロングコピーで出力するときの出力範囲を設定 / 問い合わせします。	5-109

HISTory グループ

:HISTory?	ヒストリ機能に関するすべての設定を問い合わせます。	5-110
:HISTory:AVERage	ヒストリ波形のハイライト表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-110
:HISTory:DISPlay	表示レコードの開始番号と終了番号を設定 / 問い合わせします。	5-110
:HISTory:DMODE	ヒストリ波形の表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-110
:HISTory:RECOrd	ヒストリ波形の対象レコードを設定 / 問い合わせします。	5-110
:HISTory:RECOrd? MINimum	ヒストリ波形の最小のレコード番号を問い合わせます。	5-110
:HISTory:REPLay?	ヒストリ波形のリプレイ機能に関するすべての設定を問い合わせます。	5-110
:HISTory:REPLay:JUMP	ヒストリ波形を指定のレコード番号へジャンプさせます。	5-110
:HISTory:REPLay:SPEEd	ヒストリ波形のリプレイ速度を設定 / 問い合わせします。	5-110
:HISTory:REPLay:STARt	ヒストリ波形のリプレイを指定方向へ開始します。	5-110
:HISTory:REPLay:STOP	ヒストリ波形のリプレイを停止します。	5-110
:HISTory[:SEARCh]?	ヒストリ波形の検索に関するすべての設定を問い合わせます。	5-111

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:HISTory[:SEARch]:ABORt	検索を中止します。	5-111
:HISTory[:SEARch]:EXECute	検索を実行します。オーバーラップコマンドです。	5-111
:HISTory[:SEARch]:LOGic	ヒストリ波形の検索の論理を設定 / 問い合わせします。	5-111
:HISTory[:SEARch]:RESet	ヒストリ波形の検索条件をリセットします。	5-111
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>?	各検索条件に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-111
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:CON Dition	各検索条件の判定基準を設定 / 問い合わせします。	5-111
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:MO DE	各検索条件のモードを設定 / 問い合わせします。	5-111
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:PAR ameter?	パラメータ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-111
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:PAR ameter:ITEM	パラメータ検索の各波形パラメータのアイテムを設定 / 問い合わせします。	5-111
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:PAR ameter:LIMit	パラメータ検索の各波形パラメータの上下限值を設定 / 問い合わせします。	5-112
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:PAR ameter:TRACe	パラメータ検索の各波形パラメータの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-112
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:PAR ameter:VALue?	パラメータ検索の各波形パラメータの測定値を問い合わせます。	5-112
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:POL Ygon?	ポリゴンゾーン検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-112
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:POL Ygon:HPOSition	ポリゴンゾーン検索で用いる水平位置を設定 / 問い合わせします。	5-112
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:POL Ygon:RANGe	ポリゴンゾーン検索で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-112
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:POL Ygon:TRACe	ポリゴンゾーン検索で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-113
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:POL Ygon:VPOSition	ポリゴンゾーン検索で用いる垂直位置を設定 / 問い合わせします。	5-113
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:POL Ygon:ZNUMber	ポリゴンゾーン検索で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。	5-113
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:REC Tangle?	方形ゾーン検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-113
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:REC Tangle:HORizontal	方形ゾーン検索で用いる四角形の水平位置を設定 / 問い合わせします。	5-113
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:REC Tangle:RANGe	方形ゾーン検索で用いる四角形の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせしま す。	5-113
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:REC Tangle:TRACe	方形ゾーン検索で用いる四角形の対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-114
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:REC Tangle:VERTical	方形ゾーン検索で用いる四角形の垂直位置を設定 / 問い合わせします。	5-114
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WA VE?	波形ゾーン検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-114
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAV E:RANGe	波形ゾーン検索で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-114
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAV E:TRACe	波形ゾーン検索で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-114
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAV E:TRANge	波形ゾーン検索で用いる判定区間を設定 / 問い合わせします。	5-114
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAV E:ZNUMber	波形ゾーン検索で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。	5-115
:HISTory[:SEARch]:SIMPlE?	簡易検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-115
:HISTory[:SEARch]:SIMPlE:HORIZo ntal	簡易検索で用いる四角形の水平位置を設定 / 問い合わせします。	5-115
:HISTory[:SEARch]:SIMPlE:RANGe	簡易検索で用いる四角形の対象ウインドウを設定 / 問い合わせします。	5-115
:HISTory[:SEARch]:SIMPlE:TRACe	簡易検索で用いる四角形の対象トレースを設定 / 問い合わせします。	5-115
:HISTory[:SEARch]:SIMPlE:VERTic al	簡易検索で用いる四角形の垂直位置を設定 / 問い合わせします。	5-115
:HISTory:TIME?	対象レコード番号の時間を問い合わせます。	5-115

IMAGe グループ

:IMAGe?	画面イメージデータ出力に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-116
:IMAGe:ABORt	画面イメージデータをメディアに保存するのを中止します。	5-116
:IMAGe:BACKground	画面イメージデータのバックグラウンドを設定 / 問い合わせします。	5-116

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:IMAGe:COMMeNt	画面右下のコメントを設定 / 問い合わせします。	5-116
:IMAGe:EXECute	画面イメージデータをメディアに保存します。	5-116
:IMAGe:FORMAt	画面イメージデータの出力形式を設定 / 問い合わせします。	5-116
:IMAGe:INfORMation	画面イメージデータに設定情報を付加する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-116
:IMAGe:MODE	画面イメージデータの出力方式を設定 / 問い合わせします。	5-116
:IMAGe:SAVE?	ファイル出力に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-116
:IMAGe:SAVE:ANAMing	出力ファイル名の自動作成の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-116
:IMAGe:SAVE:CDIRectory	ファイルのディレクトリを変更します。	5-116
:IMAGe:SAVE:DRIVE	作成するファイルのメディアを設定します。	5-116
:IMAGe:SAVE:NAME	作成するファイルのファイル名を設定 / 問い合わせします。	5-116
:IMAGe:SEND?	画面イメージデータの値を問い合わせます。	5-117
:IMAGe:TONE	出力する画面イメージデータの色調を設定 / 問い合わせします。	5-117

INITialize グループ

:INITialize:EXECute	イニシャライズを実行します。	5-118
:INITialize:UNDO	実行したイニシャライズを取り消します。	5-118

LOGic グループ

:LOGic?	ロジック入力波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-119
:LOGic:MODE	ロジック入力の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-119
:LOGic[:PODA]?	ロジック入力のすべての設定値を問い合わせます。	5-119
:LOGic[:PODA]:ALL?	ロジック入力の全ビットのすべての設定値を問い合わせます。	5-119
:LOGic[:PODA]:ALL:DISPlay	ロジック入力の指定ボッドごとの全ビットの表示の ON/OFF を設定します。	5-119
:LOGic[:PODA]:ALL:LEVel	ロジック入力の指定ボッドごとのユーザー定義でのスレシヨルドレベルを設定 / 問い合わせします。	5-119
:LOGic[:PODA]:ALL:TYPE	ロジック入力の指定ボッドごとのスレシヨルドレベルの選択を実行します。	5-119
:LOGic[:PODA]:BIT<x>?	ロジック入力の指定ボッドごとの各ビットのすべての設定値を問い合わせます。	5-119
:LOGic[:PODA]:BIT<x>:DISPlay	ロジック入力の指定ボッドごとの全ビットの表示の ON/OFF を設定します。	5-119
:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LABel	ロジック入力の指定ボッドごとの各ビットのラベル名を設定 / 問い合わせします。	5-119
:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LEVel	ロジック入力の指定ボッドごとの各ビットのユーザー定義でのスレシヨルドレベルを設定 / 問い合わせします。	5-119
:LOGic[:PODA]:BIT<x>:TYPE	ロジック入力の指定ボッドごとの各ビットのスレシヨルドレベルの選択を実行します。	5-119
:LOGic[:PODA]:DESKew	ロジック入力の指定ボッドごとのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic[:PODA]:HYSTeresis	ロジック入力の指定ボッドごとのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup?	ロジックのすべての設定値を問い合わせます。	5-120
:LOGic:GROup:BITOrder	ロジックのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup:BUNdle?	ロジックのバンドルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-120
:LOGic:GROup:BUNdle[:MODE]	ロジックのバンドルのモードを設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup:FORMAt	ロジックのバンドル値の表示形式 (パス表示) を設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup:STATe?	ロジック入力のステート表示のすべての設定値を問い合わせます。	5-120
:LOGic:GROup:STATe:CLOCK	ロジック入力のステート表示の基準クロック波形を設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup:STATe:HYSTeresis	ロジック入力のステート表示の基準クロック波形のヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup:STATe:MODE	ロジック入力のステート表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-120
:LOGic:GROup:STATe:POLarity	ロジック入力のステート表示の基準クロック波形の極性を設定 / 問い合わせします。	5-121
:LOGic:GROup:STATe:THReshold	ロジック入力のステート表示の基準クロック波形の検出レベルを設定 / 問い合わせします。	5-121
:LOGic:POSition	ロジック信号の垂直ポジションを設定 / 問い合わせします。	5-121
:LOGic:SIZE	ロジック信号の表示サイズを設定 / 問い合わせします。	5-121

MATH グループ

:MATH<x>?	演算に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-122
:MATH<x>:DISPlay	演算波形を表示する (ON) / 表示しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:ECounT?	エッジカウントに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-122
:MATH<x>:ECounT:HYSTeresis	エッジカウントのエッジ検出レベルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-122

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:MATH<x>:ECOUNT:POLarity	エッジカウントのエッジ検出極性を設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:ECOUNT:THReshold	エッジカウント演算のエッジ検出レベルを設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:FILTer?	フィルターに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-122
:MATH<x>:FILTer:FORDER	IIR フィルターのフィルター次数を設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:FILTer:HCUTOFF	IIR ハイパスフィルターのカットオフ周波数を設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:FILTer:LCUTOFF	IIR ローパスフィルターのカットオフ周波数を設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:FILTer:TIME	位相シフトの遅延時間を設定 / 問い合わせします。	5-122
:MATH<x>:FILTer:TYPE	フィルターのタイプを設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH<x>:FILTer:WEIGHT	移動平均の重みを設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH<x>:INTEgral?	積分に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-123
:MATH<x>:INTEgral:SPOint	積分の開始位置を設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH<x>:LABel?	演算波形のラベル名に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-123
:MATH<x>:LABel[:DEFine]	演算波形のラベル名を設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH<x>:LABel:MODE	演算波形のラベル名表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH<x>:OPERation	演算子を設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH:RCOUNT?	ロータリカウント演算に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-123
:MATH<x>:RCOUNT:THReshold<y>	ロータリカウント演算の判定レベルを設定 / 問い合わせします。	5-123
:MATH<x>:SCALE?	スケーリングに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-123
:MATH<x>:SCALE:CENTER	マニュアルスケーリング時の中心値を設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:SCALE:MODE	スケーリングの方法を設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:SCALE:SENSitivity	マニュアルスケーリング時の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:UNIT?	演算単位に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-124
:MATH<x>:UNIT[:DEFine]	演算単位を設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:UNIT:MODE	演算単位の自動 / 手動付加を設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:USERdefine?	ユーザー定義演算に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-124
:MATH<x>:USERdefine:AVERage?	ユーザー定義演算のアベレージングに関するすべての設定値を問い合わせま	5-124
:MATH<x>:USERdefine:AVERage:EWE ight	ユーザー定義演算の指数化平均の減衰定数を設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:USERdefine:AVERage:MO DE	ユーザー定義演算のアベレージングモードを設定 / 問い合わせします。	5-124
:MATH<x>:USERdefine:CONSitant <y>	ユーザー定義演算の定数を設定 / 問い合わせします。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:DEFine	ユーザー定義演算の演算式を設定 / 問い合わせします。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>?	ユーザー定義演算のフィルターに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:B AND	ユーザー定義演算のフィルターのバンド (周波数帯) を設定 / 問い合わせし	5-125
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:C UTOFF<z>	ユーザー定義演算のカットオフ周波数を設定 / 問い合わせします。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:T YPE	ユーザー定義演算のフィルターのタイプを設定 / 問い合わせします。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:HISTory:ABO Rt	ヒストリ波形のユーザー定義演算 (Math on History) を取り消します。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:HISTory:EXE Cute	ヒストリ波形のユーザー定義演算 (Math on History) を実行します。	5-125
:MATH<x>:USERdefine:SCALE?	ユーザー定義演算のスケール変換に関するすべての設定値を問い合わせま	5-125
:MATH<x>:USERdefine:SCALE:ARANG ing	ユーザー定義演算のオートレンジを実行します。	5-126
:MATH<x>:USERdefine:SCALE:CENT er	ユーザー定義演算のスケール変換の中心値を設定 / 問い合わせします。	5-126
:MATH<x>:USERdefine:SCALE:SENSi tivity	ユーザー定義演算のスケール変換の中心からのスパンを設定 / 問い合わせし	5-126
MEASure グループ		
:MEASure?	波形パラメータの自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-127
:MEASure:BIT<x>?	各ロジック波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。	5-127
:MEASure:BIT<x>:ALL	各ロジック波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。	5-127
:MEASure:BIT<x>:AREA2?	Area2 の各ロジック波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせま	5-127
:MEASure:BIT<x>:AREA2:ALL	Area2 の各ロジック波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定し	5-127

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>?	Area2 の各ロジック波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。	5-127
:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:COUNT?	Area2 の各ロジック波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。	5-127
:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:{MAXimum MEAN MINimum SDEVIation}?	Area2 の各ロジック波形パラメータの各統計値を問い合わせます。	5-127
:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:STATe	Area2 の各ロジック波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。	5-127
:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:VALue?	Area2 の各ロジック波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:COpy	Area2 のあるロジック波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay?	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure?	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:COUnT	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFerence?	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFerence:COUnT	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-128
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFerence:SLOPe	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-129
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFerence:SOURce	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。	5-129
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFerence:TRACe	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。	5-129
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:STATe	Area2 のディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。	5-129
:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>?	各ロジック波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。	5-129
:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:COUNT?	各ロジック波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。	5-129
:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:{MAXimum MEAN MINimum SDEVIation}?	各ロジック波形パラメータの各統計値を問い合わせます。	5-129
:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:STATe	各ロジック波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。	5-130
:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:VALue?	各ロジック波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。	5-130
:MEASure:BIT<x>:COpy	あるロジック波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。	5-130
:MEASure:BIT<x>:DElay?	各ロジック波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-130
:MEASure:BIT<x>:DElay:MEASure?	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-130
:MEASure:BIT<x>:DElay:MEASure:COUnT	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-130
:MEASure:BIT<x>:DElay:MEASure:SLOPe	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-130
:MEASure:BIT<x>:DElay:REFerence?	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-130
:MEASure:BIT<x>:DElay:REFerence:COUnT	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-131
:MEASure:BIT<x>:DElay:REFerence:SLOPe	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-131
:MEASure:BIT<x>:DElay:REFerence:SOURce	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。	5-131
:MEASure:BIT<x>:DElay:REFerence:TRACe	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。	5-131
:MEASure:BIT<x>:DElay:STATe	ディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。	5-131
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}?	各波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。	5-131

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:ALL	各波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。	5-131
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2?	Area2 の各波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。	5-132
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:ALL	Area2 の各波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。	5-132
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:</パラメータ>?	Area2 の各波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。	5-132
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:</パラメータ>:COUNT?	Area2 の各波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。	5-132
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:</パラメータ>:{MAXimum MEAN MINimum SDEviation}?	Area2 の各波形パラメータの各統計値を問い合わせます。	5-132
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:</パラメータ>:STATE	Area2 の各波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。	5-133
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:</パラメータ>:VALUE?	Area2 の各波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。	5-133
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:COPY	Area2 のある波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:CYCLE	Area2 のサイクルモードを設定 / 問い合わせします。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY?	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:MEASure?	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:MEASure:COUNt	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:MEASure:SLOPe	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:REFeRence?	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-134
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:REFeRence:COUNt	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-135
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:REFeRence:SLOPe	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-135
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:REFeRence:SOURce	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。	5-135
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:REFeRence:TRACe	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。	5-135
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2:DELAY:STATE	Area2 のディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。	5-136
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:</パラメータ>?	各波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。	5-136
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:</パラメータ>:COUNT?	各波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。	5-136
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:</パラメータ>:{MAXimum MEAN MINimum SDEviation}?	各波形パラメータの各統計値を問い合わせます。	5-136
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:</パラメータ>:STATE	各波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。	5-136
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:</パラメータ>:VALUE?	各波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。	5-137
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:COPY	ある波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。	5-137
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:CYCLE	サイクルモードを設定 / 問い合わせします。	5-137
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DELAY?	各波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-137
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DELAY:MEASure?	各波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-137
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DELAY:MEASure:COUNt	各波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-138
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DELAY:MEASure:SLOPe	各波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-138

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay:REfERENCE?	各波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-138
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay:REfERENCE:COUNT	各波形のチャンネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。	5-138
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay:REfERENCE:SLOPe	各波形のチャンネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-138
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay:REfERENCE:SOURce	各波形のチャンネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。	5-138
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay:REfERENCE:TRACe	各波形のチャンネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。	5-139
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay:STATe	ディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。	5-139
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DPRoximal?	ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。	5-139
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DPRoximal:MODE	ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。	5-139
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DPRoximal:PERCent	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を % で設定 / 問い合わせします。	5-139
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DPRoximal:UNIT	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。	5-140
:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:METHod	High・Low 点を設定 / 問い合わせします。	5-140
:MEASure:CONTInuous?	波形パラメータの自動測定の通常の統計処理に関するすべての設定を問い合わせます。	5-140
:MEASure:CONTInuous:REStArt	波形パラメータの自動測定の通常の統計処理を再スタートします。	5-140
:MEASure:CONTInuous:TLCChange (Trigger Level Change)	トリガレベル変更時に、波形パラメータの自動測定の通常の統計処理を再スタートするか否かを設定 / 問い合わせします。	5-140
:MEASure:CYCLe?	自動測定のサイクル統計処理に関するすべての設定を問い合わせます。	5-140
:MEASure:CYCLe:ABORT	自動測定のサイクル統計処理の実行を中止します。	5-140
:MEASure:CYCLe:EXECute	自動測定のサイクル統計処理を実行します。	5-140
:MEASure:CYCLe:TRACe	自動測定のサイクル統計処理の周期対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-140
:MEASure:HISTory:ABORT	自動測定のヒストリ波形の統計処理の実行を中止します。	5-140
:MEASure:HISTory:EXECute	自動測定のヒストリ波形の統計処理を実行します。	5-140
:MEASure:INDicator	測定箇所の表示を設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:MODE	自動測定の ON/OFF/ 統計処理を設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:RANGe<x>	測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:TRANGe<x> (Time Range)	測定範囲を設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:USER<x>?	Calc アイテムの自動測定に関するすべての設定を問い合わせます。	5-141
:MEASure:USER<x>:COUNT?	Calc アイテムの自動測定値の統計処理の回数を問い合わせます。	5-141
:MEASure:USER<x>:DEFine	Calc アイテムの自動測定値の演算式を設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:USER<x>:{MAXimum MEAN MINimum SDEviation}?	Calc アイテムの自動測定値の各統計値を問い合わせます。	5-141
:MEASure:USER<x>:NAME	Calc アイテムの名称を設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:USER<x>:STATe	Calc アイテムの自動測定の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-141
:MEASure:USER<x>:UNIT	Calc アイテムの単位を設定 / 問い合わせします。	5-142
:MEASure:USER<x>:VALue?	Calc アイテムの自動測定値の測定値を問い合わせます。	5-142
:MEASure:WAIT?	タイムアウト付きで、自動測定実行の終了を待ちます。	5-142

RECall グループ

:RECall:SETup<x>:EXECute	内部メモリに保存されている設定データを読み出します。	5-143
--------------------------	----------------------------	-------

REfERENCE グループ

:REfERENCE<x>?	リファレンス波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-144
:REfERENCE<x>:DISPlay	リファレンス波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-144
:REfERENCE<x>:LABel?	各リファレンスのラベル名に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-144
:REfERENCE<x>:LABel[:DEFine]	各リファレンスのラベル名を設定 / 問い合わせします。	5-144
:REfERENCE<x>:LABel:MODE	各リファレンスのラベル名表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-144
:REfERENCE<x>:LOAD	リファレンス波形をロードします。	5-144
:REfERENCE<x>:POSition	リファレンス波形の垂直ポジションを設定 / 問い合わせします。	5-144

コマンド	機能	ページ
SEARCH グループ		
:SEARCH?	波形の検索に関するすべての設定を問い合わせます。	5-145
:SEARCH:ABORT	検索を中止します。	5-145
:SEARCH:ASCROLL<x>?	オートスクロールに関するすべての設定を問い合わせます。	5-145
:SEARCH:ASCROLL<x>:JUMP	ズームの中心位置をメイン画面の左端、右端に移動します。	5-145
:SEARCH:ASCROLL<x>:SPEED	オートスクロールのズームボックスの移動速度を設定 / 問い合わせします。	5-145
:SEARCH:ASCROLL<x>:START	オートスクロールを開始します。	5-145
:SEARCH:ASCROLL<x>:STOP	オートスクロールを停止します。	5-145
:SEARCH:EDGE?	エッジ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-145
:SEARCH:EDGE:HYSteresis	エッジ検索レベルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-145
:SEARCH:EDGE:LEVEL	エッジ検索レベルを設定 / 問い合わせします。	5-145
:SEARCH:EDGE:SLOPe	エッジ検索のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-145
:SEARCH:EDGE:SOURce	エッジ検索の対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-146
:SEARCH:EPoiNt	検索終了位置を設定 / 問い合わせします。	5-146
:SEARCH:EXECute	検索を実行します。オーバーラップコマンドです。	5-146
:SEARCH:MARK	検索点マークの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-146
:SEARCH:MAG<x>	ズーム画面のズーム率を設定 / 問い合わせします。	5-146
:SEARCH:POSition<x>	ズームボックスの位置を設定 / 問い合わせします。	5-146
:SEARCH:PPATtern?	ステートまたはステート幅検索に関するすべての設定を問い合わせます。	5-146
:SEARCH:PPATtern:BITS?	ステートまたはステート幅検索のビットに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-146
:SEARCH:PPATtern:BITS:HEXa	ステートまたはステート幅検索のビットの成立条件を HEXA で設定します。	5-146
:SEARCH:PPATtern:BITS:PATtern	ステートまたはステート幅検索のビットの成立条件を BINARY で設定 / 問い合わせします。	5-146
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x> MA TH<x>}?	ステートまたはステート幅検索の各波形に関するすべての設定を問い合わせます。	5-146
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x> MA TH<x>}:HYSteresis	ステートまたはステート幅検索の対象波形のヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-147
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x> MA TH<x>}:LEVEL	ステートまたはステート幅検索の対象波形の検索レベルを設定 / 問い合わせします。	5-147
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x> MA TH<x>}:PATtern	ステートまたはステート幅検索の対象波形の検索パターンを設定 / 問い合わせします。	5-147
:SEARCH:PPATtern:CLOCK?	ステートまたはステート幅検索のクロックチャンネルに関するすべての設定を問い合わせます。	5-147
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:HYSteresis	ステートまたはステート幅検索のクロックチャンネルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-147
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:LEVEL	ステートまたはステート幅検索のクロックチャンネルの検索レベルを設定 / 問い合わせします。	5-147
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:SLOPe	ステートまたはステート幅検索のクロックチャンネルのスロープを設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:SOURce	ステートまたはステート幅検索のクロックチャンネルの対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:PPATtern:LOGic	ステートまたはステート幅検索のロジックを設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:PPATtern:POLarity	ステートまたはステート幅検索の極性を設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:PPATtern:TIME<x>	ステートまたはステート幅検索のパルス幅を設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:PPATtern:TYPE	ステートまたはステート幅検索の検索種類を設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:QUALify?	条件付エッジ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-148
:SEARCH:QUALify:CONDition	条件付エッジ検索のときのコンディションを設定 / 問い合わせします。	5-148
:SEARCH:SElect?	ズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-148
:SEARCH:SElect? MAXimum	検索点の総数を問い合わせます。	5-149
:SEARCH:SKIP?	スキップモードに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-149
:SEARCH:SKIP:DECimation	スキップモードの間引き検出の設定 / 問い合わせます。	5-149
:SEARCH:SKIP:HOLDoff	ホールドオフ検出の設定 / 問い合わせます。	5-149
:SEARCH:SKIP:MODE	スキップモードのモードの設定 / 問い合わせます。	5-149
:SEARCH:SPOiNt	検索開始位置を設定 / 問い合わせします。	5-149
:SEARCH:TWINdow	検索された部分を表示するズーム画面を設定 / 問い合わせします。	5-149
:SEARCH:TYPE	検索タイプを設定 / 問い合わせします。	5-149
:SEARCH:WIDTh?	パルス幅検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-149
:SEARCH:WIDTh:HYSteresis	パルス幅検索レベルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。	5-149
:SEARCH:WIDTh:LEVEL	パルス幅検索レベルを設定 / 問い合わせします。	5-149

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SEARCh:WIDTh:POLarity	パルス幅検索レベルの極性を設定 / 問い合わせします。	5-149
:SEARCh:WIDTh:SOURce	パルス幅検索の対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-150
:SEARCh:WIDTh:TIME<x>	パルス幅検索のパルス幅を設定 / 問い合わせします。	5-150
:SEARCh:WIDTh:TYPE	パルス幅検索の検索種類を設定 / 問い合わせします。	5-150

SERialbus グループ

:SERialbus<x>?	シリアルバス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-151
:SERialbus<x>:ASETup:ABORT	シリアルバス信号のオートセットアップを中止します。	5-151
:SERialbus<x>:ASETup:EXECute	シリアルバス信号のオートセットアップを実行します。	5-151
:SERialbus<x>:CAN?	CAN バス信号に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-151
:SERialbus<x>:CAN:ANALyze?	CAN バス信号解析の関するすべての設定値を問い合わせます。	5-151
:SERialbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup?	CAN バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-151
:SERialbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:BRATe	CAN バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-151
:SERialbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:RECCessive	CAN バス信号解析のリセッスビ電位を設定 / 問い合わせします。	5-152
:SERialbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:SOURce	CAN バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。	5-152
:SERialbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:SPOint	CAN バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:DETail?	CAN バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:DETail:DISPlay	CAN バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:DETail:LIST:ITEM?	CAN バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:DETail:LIST:VALue?	CAN バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh?	CAN バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:ABORT	CAN バス信号の検索を中止します。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:EXECute	CAN バス信号の検索を実行します。	5-152
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:FJUMP:ACK	CAN バス信号検索の結果の ACK Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:FJUMP:CONTrol	CAN バス信号検索の結果の Control Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:FJUMP:CRC	CAN バス信号検索の結果の CRC Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:FJUMP:DATA	CAN バス信号検索の結果の Data Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:FJUMP:IDENTifier	CAN バス信号検索の結果の Identifier へのフィールドジャンプを実行します。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:FJUMP:SOF	CAN バス信号検索の結果の SOF へのフィールドジャンプを実行します。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SElect	CAN バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SElect?MAXimum	CAN バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup?	CAN バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:EFRame?	CAN バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:EFRame[:MODE]	CAN バス信号検索の Error Frame を設定 / 問い合わせします。	5-153
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:EFRame:CRC	CAN バス信号検索の CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-154
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:EFRame:STUFF	CAN バス信号検索の STUFF Error を設定 / 問い合わせします。	5-154
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:IDData?	CAN バス信号検索の ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-154
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[IDData]:ACK?	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-154
:SERialbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[IDData]:ACK:MODE	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。	5-154

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:ACK:TYPE	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。	5-154
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA?	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-154
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:CONDition	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータ判定条件の設定 / 問い合わせします。	5-154
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:DECimal<y>	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定します。	5-155
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:DLC	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の有効バイト数 (DLC) の設定 / 問い合わせします。	5-155
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:ENDian	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の判定データのエンディアンの設定 / 問い合わせします。	5-155
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y>	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。	5-155
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:MODE	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-155
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-155
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:PFORMat	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:DATA:SIGN	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:IDENTifier?	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:IDENTifier:HEXa	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID を 16 進数で設定します。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:IDENTifier:MFORMat	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:IDENTifier:MODE	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の識別子条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-156
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:IDENTifier:PATtern	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:IDENTifier:PFORMat	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal?	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のメッセージシグナルに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal:MESSAge:ITEM	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のメッセージのアイテムを設定します。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal:SElect	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のメッセージシグナルの条件を設定 / 問い合わせします。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal:SIGnal?	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:CONDition	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルのデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-157
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:DECimal<y>	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルの判定データを 10 進数で設定します。	5-158
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:ITEM	CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルのアイテムを設定します。	5-158
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup[:IDData]:RTR	CAN バス信号検索の ID とデータ条件の RTR を設定 / 問い合わせします。	5-158
:Serialbus<x>:CAN:SEARch:SETup:MODE	CAN バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。	5-158
:Serialbus<x>:CANFD?	CAN FD バス信号に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-158
:Serialbus<x>:CANFD:ANALyze?	CAN FD バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-158
:Serialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup?	CAN FD バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-158
:Serialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:BRATe	CAN FD バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-158
:Serialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DBRate	CAN FD バス信号解析のデータビットレート (データフェーズのデータ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-159

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SEtup:DSPoint	CAN FD バス信号解析のデータフェーズのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-159
:SERialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SEtup:FDStandard	解析する CAN FD バス信号が、ISO 標準か否かを設定 / 問い合わせします。	5-159
:SERialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SEtup:RECCessive	CAN FD バス信号解析のリセシブ電位を設定 / 問い合わせします。	5-159
:SERialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SEtup:SOURce	CAN FD バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。	5-159
:SERialbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SEtup:SPOint	CAN FD バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-159
:SERialbus<x>:CANFD:DETail?	CAN FD バス信号の解析結果リスト関するすべての設定値を問い合わせます。	5-159
:SERialbus<x>:CANFD:DETail:DISP lay	CAN FD バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:DETail:LIST :ITEM?	CAN FD バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:DETail:LIST :VALue?	CAN FD バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh?	CAN FD バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:ABORt	CAN FD バス信号の検索を中止します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:EXEC ute	CAN FD バス信号の検索を実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUM p:ACK	CAN FD バス信号検索の結果の ACK Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUM p:CONTRol	CAN FD バス信号検索の結果の Control Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUM p:CRC	CAN FD バス信号検索の結果の CRC Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUM p:DATA	CAN FD バス信号検索の結果の Data Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUM p:IDENtifier	CAN FD バス信号検索の結果の Identifier へのフィールドジャンプを実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUM p:SOF	CAN FD バス信号検索の結果の SOF へのフィールドジャンプを実行します。	5-160
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SELe ct	CAN FD バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SELe ct? MAXimum	CAN FD バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SET up?	CAN FD バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame?	CAN FD バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame:CRC	CAN FD バス信号検索の CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame:CRCEFactor?	CAN FD バス信号検索の CRC エラー要因に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame:CRCEFactor:CRCSequenc e	CAN FD バス信号検索の CRC エラー要因である CRC Sequence を設定 / 問い合わせします。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame:CRCEFactor:SCount	CAN FD バス信号検索の CRC エラー要因である Stuff Count を設定 / 問い合わせします。	5-161
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame:FSTuff	CAN FD バス信号検索の固定 STUFF Error を設定 / 問い合わせします。	5-162
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame[:MODE]	CAN FD バス信号検索の Error Frame を設定 / 問い合わせします。	5-162
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:EFRame:STUFF	CAN FD バス信号検索の STUFF Error を設定 / 問い合わせします。	5-162
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:FDF:CONDition	CAN FD バス信号検索の FDF の判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-162
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p:IDData?	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-162
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETu p[:IDData]:ACK?	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-162

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:ACK:MODE	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。	5-162
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:ACK:TYPE	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA?	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:BCount	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:CONDition	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータ判定条件の設定 / 問い合わせします。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DBYTE	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DECimal<y>	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の判定データを 10 進数で設定します。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:ENDian	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の判定データのエンディアンを設定 / 問い合わせします。	5-163
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:HEXa<y>	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の判定データを 16 進数で設定します。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:MODE	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:MSBLSb	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:PATtern<y>	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:PFORmat	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:SIGN	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDenTifier?	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-164
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDenTifier:HEXa	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID を 16 進数で設定します。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDenTifier:MFORmat	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDenTifier:MODE	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の識別子条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDenTifier:PATtern	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDenTifier:PFORmat	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal?	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のメッセージシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:MESSAge:ITEM	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のメッセージのアイテムを設定します。	5-165
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:SElect	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のメッセージシグナルの条件を設定 / 問い合わせします。	5-166
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:SIGnal?	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-166
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:CONDition	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のシグナルのデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-166
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:DECimal<y>	CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のシグナルの判定データを 10 進数で設定します。	5-166
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:ITEM	CAN FD バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルのアイテムを設定します。	5-166
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:RTR	CAN FD バス信号検索の ID とデータ条件の RTR を設定 / 問い合わせします。	5-166
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:MODE]	CAN FD バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。	5-167
:Serialbus<x>:CXPI?	CXPI バス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-167
:Serialbus<x>:CXPI:ANALyze?	CXPI バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-167
:Serialbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup?	CXPI バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-167

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SE Tup:BRATe	CXPI バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせし ます。	5-167
:SERialbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SE Tup:CEDetection	CXPI バス信号解析の Counter Error 検出の有効 / 無効を設定 / 問い合わせし ます。	5-167
:SERialbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SE Tup:CTOLerance	CXPI バス信号解析のクロック許容差を設定 / 問い合わせします。	5-167
:SERialbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SE Tup:SOURce	CXPI バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。	5-167
:SERialbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SE Tup:TSAMple	CXPI バス信号解析の論理値 1/0 判定の閾値を設定 / 問い合わせします。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:DETAil?	CXPI バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:DETAil:DISPl ay	CXPI バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:DETAil:LIST: ALL?	CXPI バス信号の解析結果リストのすべての解析番号の全データを問いわ せます。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:DETAil:LIST: ITEM?	CXPI バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:DETAil:LIST: VALue?	CXPI バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問いわ せます。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh?	CXPI バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:ABORt	CXPI バス信号の検索を中止します。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:EXECu te	CXPI バス信号の検索を実行します。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SELe ct	CXPI バス信号検索のズームウインドウに表示する検索点の設定とその検索 点のズーム位置を問い合わせます。	5-168
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SELe ct? MAXimum	CXPI バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SET up?	CXPI バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせま す。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor?	CXPI バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:CLOCK	CXPI バス信号検索の Clock Error を設定 / 問い合わせします。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:COUNter	CXPI バス信号検索の Counter Error を設定 / 問い合わせします。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:CRC	CXPI バス信号検索の CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:DLENgth	CXPI バス信号検索の Data Length Error を設定 / 問い合わせします。	5-169
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:FRAMing	CXPI バス信号検索の Framing Error を設定 / 問い合わせします。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:IBS	CXPI バス信号検索の IBS Error を設定 / 問い合わせします。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :ERRor:PARity	CXPI バス信号検索の Parity Error を設定 / 問い合わせします。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup :IDData?	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件に関するすべての設定値を問いわ せます。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA?	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を問 い合わせます。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:BCOunt	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のパターン比較する位置を設定 / 問 い合わせします。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:CONDition	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータ判定条件の設定 / 問いわ せします。	5-170
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:DBYTe	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータのバイト数を設定 / 問いわ せします。	5-171
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:DECimal<y>	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定します。	5-171
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:ENDian	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データのエンディアンの設定 / 問い合わせします。	5-171
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:HEXa<y>	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。	5-171
:SERialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup [:IDData]:DATA:MODE	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせし ます。	5-171

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLSb	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-171
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 2 進数で設定します。	5-172
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PFOrmat	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-172
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:SIGN	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-172
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:FINformation?	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-172
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:FINformation:CT	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報のカウンタ値を設定 / 問い合わせします。	5-172
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:FINformation:MODE	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-172
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:FINformation:SLEEP	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報の Sleep ビットを設定 / 問い合わせします。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:FINformation:WAKEup	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報の Wakeup ビットを設定 / 問い合わせします。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:ID?	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:ID:HEXa	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID を 16 進数で設定します。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:ID:MODE	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:ID:PATtern	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:ID:PFOrmat	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-173
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup[:IDData]:ID:PTYPE	CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の PTYPE の判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup:MODE	CXPI バス信号検索の種類を設定 / 問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup:WAKEupsleep?	CXPI バス信号検索の Wakeup と Sleep に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup:WAKEupsleep:SFRame	CXPI バス信号検索の Sleep フレームを設定 / 問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup:WAKEupsleep:SLEEP	CXPI バス信号検索の Sleep (クロックが無い状態) を設定 / 問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup:WAKEupsleep:WAKEup	CXPI バス信号検索の Wakeup (クロック有り状態) を設定 / 問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:CXPI:SEARCh:SETup:WAKEupsleep:WPULse	CXPI バス信号検索の Wakeup パルスを設定 / 問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:DECode?	シリアルバス信号のデコードに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-174
:Serialbus<x>:DECode[:FORMat]	シリアルバス信号のデコード表示形式を設定 / 問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:DECode:SSCMode	I2C のシリアルバス信号の Start/Stop コンディションのデコード表示を設定 / 問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:DISPlay	シリアルバス信号の解析をする (ON) / しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray?	FLEXRAY バス信号に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray:ANALyze?	FLEXRAY バス信号に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup?	FLEXRAY バス信号解析の関するすべての設定値を問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:BCHannel	FLEXRAY バス信号解析のチャンネルのバスタイプを設定 / 問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:BRATe	FLEXRAY バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:SOURce	FLEXRAY バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。	5-175
:Serialbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:SPOint	FLEXRAY バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-176
:Serialbus<x>:FLEXray:DETail?	FLEXRAY バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-176
:Serialbus<x>:FLEXray:DETail:DISPlay	FLEXRAY バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-176

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:FLEXray:DETail:LI ST:ITEM?	FLEXRAY バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:DETail:LI ST:VALue?	FLEXRAY バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い 合わせします。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh?	FLEXRAY バス信号サーチに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:AB ORt	FLEXRAY バス信号サーチを中止します。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:EX ECute	FLEXRAY バス信号サーチを実行します。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJ UMp:CCount	FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Cycle Count Field へのフィールドジャ ンプを実行します。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJ UMp:CRC	FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に CRC Field へのフィールドジャンプを 実行します。	5-176
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJ UMp:FRAMEid	FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Frame ID Field へのフィールドジャン プを実行します。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJ UMp:HCRC	FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Header CRC Field へのフィールドジャ ンプを実行します。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJ UMp:PLENgtH	FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Payload Length Field へのフィール ドジャンプを実行します。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Lect	FLEXRAY バス信号サーチによる検出波形番号を設定し、検出波形番号に相 当するズーム位置を問い合わせします。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup?	FLEXRAY バス信号サーチのセットアップに関するすべての設定値を問い合 わせします。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup:ERRor?	FLEXRAY バス信号サーチの Error に関するすべての設定値を問い合わせしま す。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup:ERRor:BSS	FLEXRAY バス信号サーチの BSS Error を設定 / 問い合わせします。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup:ERRor:CRC	FLEXRAY バス信号サーチの CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup:ERRor:FES	FLEXRAY バス信号サーチの FES Error を設定 / 問い合わせします。	5-177
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup:ERRor:HCRC	FLEXRAY バス信号サーチの Header CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-178
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup:IDData?	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い 合わせします。	5-178
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:CCount?	FLEXRAY バス信号サーチの Cycle Count に関するすべての設定値を問い合 わせます。	5-178
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:CCount:CONDition	FLEXRAY バス信号サーチの Cycle Count のデータ条件を設定 / 問い合わせし ます。	5-178
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:CCount:COUNT<y>	FLEXRAY バス信号サーチの Cycle Count を設定 / 問い合わせします。	5-178
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:CCount:MODE	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Cycle Count モードを設定 / 問い合わせします。	5-178
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA?	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータに関するすべての設定 値を問い合わせします。	5-179
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:BCount	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。	5-179
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:CONDition	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータ判定条件を設定 / 問い 合わせします。	5-179
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:DBYTe	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータのバイト数を設定 / 問 い合わせします。	5-179
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:DECimal<y>	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-179
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:ENDian	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の判定データのエンディアンを 設定 / 問い合わせします。	5-179
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:HEXa<y>	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定 します。	5-180
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:MODE	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータ条件 (有効 / 無効) の 設定 / 問い合わせします。	5-180
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:MSBLsb	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを 設定 / 問い合わせします。	5-180
:SERialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SE Tup[:IDData]:DATA:PATtern<y>	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い 合わせします。	5-180

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PFORMAT	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-180
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:SIGN	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-180
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:FID?	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-181
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:FID:CONDition	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID のデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-181
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:FID:ID<y>	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID の値を設定 / 問い合わせします。	5-181
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:FID:MODE	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-181
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:INDicator?	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-181
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:INDicator:MODE	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-181
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:INDicator:NFrame	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Null frame を設定 / 問い合わせします。	5-182
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:INDicator:PPreamble	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Payload preamble を設定 / 問い合わせします。	5-182
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:INDicator:STFrame	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Start frame を設定 / 問い合わせします。	5-182
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:IDData]:INDicator:SYFrame	FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Sync frame を設定 / 問い合わせします。	5-182
:Serialbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup:MODE	FLEXRAY バス信号サーチのサーチモードを設定 / 問い合わせします。	5-182
:Serialbus<x>:I2C?	I ² C バス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-182
:Serialbus<x>:I2C:ANALyze?	I ² C バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-182
:Serialbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup?	I ² C バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-182
:Serialbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:CLOCK?	I ² C バス信号解析のクロックに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-182
:Serialbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:CLOCK:SOURce	I ² C バス信号解析のクロックを設定 / 問い合わせします。	5-183
:Serialbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:DATA?	I ² C バス信号解析のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-183
:Serialbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:DATA:SOURce	I ² C バス信号解析のデータを設定 / 問い合わせします。	5-183
:Serialbus<x>:I2C:DETail?	I ² C バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-183
:Serialbus<x>:I2C:DETail:DISPlay	I ² C バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-183
:Serialbus<x>:I2C:DETail:LIST:ITEM?	I ² C バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。	5-183
:Serialbus<x>:I2C:DETail:LIST:VAlue?	I ² C バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。	5-183
:Serialbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:INCLuderw	I ² C バス信号解析のアドレス R/W の有効 (ON) / 無効 (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-183
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh?	I ² C バス信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-183
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh:ABORt	I ² C バス信号検索を中止します。	5-184
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh:EXECute	I ² C バス信号検索を実行します。	5-184
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh:SElect	I ² C バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-184
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh:SElect?MAXimum	I ² C バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-184
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh:SETup?	I ² C バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-184
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRess?	I ² C バス信号検索のアドレスパターンに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-184
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRess:ADDRess?	I ² C バス信号検索のアドレスパターンのアドレスに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-184

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address?	I ² C バス信号検索の 10bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-184
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:HEXa	I ² C バス信号検索の 10bit アドレスを 16 進数で設定します。	5-184
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:PATtern	I ² C バス信号検索の 10bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-184
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]:HEXa	I ² C バス信号検索の 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-184
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]:HEXa	I ² C バス信号検索の 7bit アドレスを 16 進数で設定します。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]:PATtern	I ² C バス信号検索の 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub?	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS?	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:HEXa	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 16 進数で設定します。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATtern	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADress?	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADress:HEXa	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 16 進数で設定します。	5-185
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADress:PATtern	I ² C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:MODE	I ² C バス信号検索のアドレス条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT	I ² C バス信号検索のアドレス条件のアドレスの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:TYPE	I ² C バス信号検索のアドレス条件のアドレス形式を設定 / 問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA?	I ² C バス信号検索のアドレスパターンのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:BCount	I ² C バス信号検索のデータのパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:BMODE	I ² C バス信号検索のデータのパターンを比較する位置の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-186
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:CONDition	I ² C バス信号検索のデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。	5-187
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:DBYTE	I ² C バス信号検索の判定データ数を設定 / 問い合わせします。	5-187
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:HEXa<y>	I ² C バス信号検索のデータ条件のデータを 16 進数で設定します。	5-187
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:MODE	I ² C バス信号検索のデータ条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。	5-187
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:PATtern<y>	I ² C バス信号検索のデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-187
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:ADDRESS:DATA:PFORMAT	I ² C バス信号検索のデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-187
:SERialbus<x>:I2C:SEARch[:SETup]:GENERALcall?	I ² C バス信号検索のゼネラルコールに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-187

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:GENeralcall:BIT7Maddress?	I ² C バス信号検索のゼネラルコールの 7bit マスタアドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:GENeralcall:BIT7Maddress:HEXa	I ² C バス信号検索のゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 16 進数で設定します。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:GENeralcall:BIT7Maddress:PATtern	I ² C バス信号検索のゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:GENeralcall:SBYTe	I ² C バス信号検索のゼネラルコールのセカンドバイトのタイプを設定 / 問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:MODE	I ² C バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONack?	I ² C バス信号検索の NON ACK 無視モードに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONack:HSMoDe	I ² C バス信号検索のハイスピードモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONack:READaccess	I ² C バス信号検索のリードアクセスモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-188
:Serialbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONack:STARtbyte	I ² C バス信号検索のスタートバイトで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-189
:Serialbus<x>:LIN?	LIN バス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-189
:Serialbus<x>:LIN:ANALyze?	LIN バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-189
:Serialbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup?	LIN バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-189
:Serialbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:BRATe	LIN バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-189
:Serialbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:REVisioN	LIN バス信号解析のレビジョン番号を設定 / 問い合わせします。	5-189
:Serialbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SOURce	LIN バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。	5-189
:Serialbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SPOint	LIN バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-189
:Serialbus<x>:LIN:DETail?	LIN バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-189
:Serialbus<x>:LIN:DETail:DISPlay	LIN バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:DETail:LIST:ITEM?	LIN バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:DETail:LIST:VALue?	LIN バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh?	LIN バス信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:ABORt	LIN バス信号検索を中止します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:EXECute	LIN バス信号検索を実行します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:BReak	LIN バス信号検索の結果の Break Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:CSUM	LIN バス信号検索の結果の Checksum Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:DATA	LIN バス信号検索の結果の Data Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:IDENtifier	LIN バス信号検索の結果の Identifier Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:SYNCh	LIN バス信号検索の結果の Sync Field へのフィールドジャンプを実行します。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SElect	LIN バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-190
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SElect?MAXimum	LIN バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-191
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup?	LIN バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-191
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:ERRor?	LIN バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-191
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:ERRor:ChECksum	LIN バス信号検索の Checksum Error を設定 / 問い合わせします。	5-191
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:ERRor:FRAMing	LIN バス信号検索の Framing Error を設定 / 問い合わせします。	5-191

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:ERRor:PARity	LIN バス信号検索の Parity Error を設定 / 問い合わせします。	5-191
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:ERRor:SYNCh	LIN バス信号検索の Synch Error を設定 / 問い合わせします。	5-191
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:ERRor:TIMEout	LIN バス信号検索の Timeout Error を設定 / 問い合わせします。	5-191
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData?	LIN バス信号検索の ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-191
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA?	LIN バス信号検索のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-192
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:CONDition	LIN バス信号検索のデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-192
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:DBYTe	LIN バス信号検索のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。	5-192
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:DECima<y>	LIN バス信号検索のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-192
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:ENDian	LIN バス信号検索のデータのエンディアンを設定 / 問い合わせします。	5-192
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:HEXa<y>	LIN バス信号検索のデータを 16 進数で設定します。	5-192
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:MODE	LIN バス信号検索のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:MSBLsb	LIN バス信号検索のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:PATtern<y>	LIN バス信号検索のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:PFORmat	LIN バス信号検索のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:DATA:SIGN	LIN バス信号検索のデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:IDENtifier?	LIN バス信号検索の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:IDENtifier:ID?	LIN バス信号検索の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:IDENtifier:ID:HEXa	LIN バス信号検索の ID を 16 進数で設定します。	5-193
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:IDENtifier:ID:MODE	LIN バス信号検索の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:IDENtifier:ID:PATtern	LIN バス信号検索の ID を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:IDData:IDENtifier:PFORmat	LIN バス信号検索の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:LIN:SEARch:SETup:MODE	LIN バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:PSI5?	PSI5 信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:PSI5:ANALyze?	PSI5 信号解析に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup?	PSI5 信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA?	PSI5 信号解析のデータ信号に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:BRATe	PSI5 信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-194
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:CTOLerance	PSI5 信号解析のクロック許容差を設定 / 問い合わせします。	5-195
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:DBITs	PSI5 信号解析のデータ長を設定 / 問い合わせします。	5-195
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:EDETection	PSI5 信号解析のエラー検出方式を設定 / 問い合わせします。	5-195
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SNRejection	PSI5 信号解析のノイズ除去のすべての設定値を問い合わせします。	5-195
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SNRejection:ETIMe	PSI5 信号解析のノイズ除去の終端時間を設定 / 問い合わせします。	5-195
:SERialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SNRejection:MODE	PSI5 信号解析のノイズ除去の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-195

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SE Tup:DATA:SOURce	PSI5 信号解析のデータソースを設定 / 問い合わせします。	5-195
:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SE Tup:NUMBerofslot	PSI5 信号解析のスロット数を設定 / 問い合わせします。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SE Tup:SLOT<y>	PSI5 信号解析のスロットの開始 / 終了時間を設定 / 問い合わせします。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SE Tup:SYNC	PSI5 信号解析の同期信号を設定 / 問い合わせします。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5:DETail?	PSI5 信号解析の解析リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5:DETail:DISPl ay	PSI5 信号解析の解析リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5:DETail:LIST: ALL?	PSI5 信号の解析結果リストのすべての解析番号の全データを問い合わせま す。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5:DETail:LIST: ITEM?	PSI5 信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。	5-196
:Serialbus<x>:PSI5:DETail:LIST: VALue?	PSI5 信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせま す。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh?	PSI5 信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh:ABORt	PSI5 信号検索を中止します。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh:EXECu te	PSI5 信号検索を実行します。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh:SELe ct	PSI5 信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点の ズーム位置を問い合わせます。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh:SET up?	PSI5 信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA?	PSI5 信号のデータ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:DATA?	PSI5 信号のデータ検索のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:DATA:CONDItion	PSI5 信号のデータ検索の判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:DATA:DECimal<y>	PSI5 信号のデータ検索のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-197
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:DATA:HEXa	PSI5 信号のデータ検索のデータを 16 進数で設定します。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:DATA:PATtern	PSI5 信号のデータ検索のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:DATA:PFORMat	PSI5 信号のデータ検索のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:FRAMeinslot?	PSI5 信号のデータ検索のスロット指定に関するすべての設定値を問い合わ せします。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:FRAMeinslot:MODE	PSI5 信号のデータ検索のスロット指定条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わ せします。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:DATA:FRAMeinslot:SNUMber	PSI5 信号のデータ検索のスロット番号を設定 / 問い合わせします。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor?	PSI5 信号の Error 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor:CLOCK	PSI5 信号の Clock Error 検索を設定 / 問い合わせします。	5-198
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor:FNUMber	PSI5 信号の Frame Number Error 検索を設定 / 問い合わせします。	5-199
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor:FRAME	PSI5 信号の Frame Error 検索を設定 / 問い合わせします。	5-199
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor:PCRC	PSI5 信号の Parity/CRC Error 検索を設定 / 問い合わせします。	5-199
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor:SBIT	PSI5 信号の Start Bit Error 検索を設定 / 問い合わせします。	5-199
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:ERRor:SBOundary	PSI5 信号の Slot Boundary Error 検索を設定 / 問い合わせします。	5-199
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:FRAMeinslot?	PSI5 信号のスロット指定検索のすべての設定値を問い合わせます。	5-199
:Serialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETu p]:FRAMeinslot:SNUMber	PSI5 信号のスロット指定検索のスロット番号を設定 / 問い合わせします。	5-199

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:MODE	PSI5 信号検索の種類を設定 / 問い合わせします。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>?	PSI5 信号解析のトレンド表示に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:ASCale	PSI5 信号解析のトレンド表示のオートスケールを実行します。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor?	PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor:DT:VALue?	PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソル間の時間軸値を問い合わせます。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor:DV:VALue?	PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソル間の垂直軸値を問い合わせます。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor:MODE	PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソルのモードを設定 / 問い合わせします。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor:POSition<z>	PSI5 信号解析のトレンド表示の各カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor:T<z>:VALue?	PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソルの時間軸値を問い合わせます。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:CURSor:V<z>:VALue?	PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソルの垂直軸値を問い合わせます。	5-200
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:DISPlay	PSI5 信号解析のトレンドの表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-201
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:HRAnge	PSI5 信号解析のトレンド表示の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-201
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:SOURce	PSI5 信号解析のトレンド表示の対象スロット番号を設定 / 問い合わせします。	5-201
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:VERTical	PSI5 信号解析のトレンド表示の垂直レンジを設定 / 問い合わせします。	5-201
:SERialbus<x>:PSI5:TREnd<y>:VTDisplay	PSI5 信号解析のトレンド表示の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-201
:SERialbus<x>:RWIndow	検索点を拡大表示するウィンドウで検索された部分を表示するズーム画面を設定 / 問い合わせします。	5-201
:SERialbus<x>:SENT?	SENT 信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-201
:SERialbus<x>:SENT:ANALyze?	SENT 信号解析の関するすべての設定値を問い合わせます。	5-201
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup?	SENT 信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:DISPlay	SENT 信号解析の解析結果の表示方法を設定 / 問い合わせします。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST?	SENT 信号解析の Fast CH に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:DTYPE	SENT 信号解析の Fast CH のデータ形式を設定 / 問い合わせします。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup?	SENT 信号解析の Fast CH のユーザー定義データに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>?	SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:MODE	SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データの有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:ORDER	SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データのエンディアンを設定 / 問い合わせします。	5-202
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:SIZE	SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データのデータサイズを設定 / 問い合わせします。	5-203
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat?	SENT 信号解析の解析フォーマットに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-203
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CEFactor?	SENT 信号解析のエラー要因に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-203
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CEFactor:SAComm?	SENT 信号解析の Status and Communication のエラー要因に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-203
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CEFactor:SAComm:BIT<y>?	SENT 信号解析の Status and Communication のエラー要因のビットに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-203
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CEFactor:SCPulses	SENT 信号解析の連続キャリブレーションパルスのエラー要因を設定 / 問い合わせします。	5-203
:SERialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CRCType	SENT 信号解析の CRC 演算方式を設定 / 問い合わせします。	5-203

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:FORMat:CTICK	SENT 信号解析のクロックティック値を設定 / 問い合わせします。	5-203
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:FORMat:CTOLerance	SENT 信号解析のクロック許容差を設定 / 問い合わせします。	5-204
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:FORMat:DNIBbles	SENT 信号解析のデータニブル数を設定 / 問い合わせします。	5-204
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:FORMat:PPULse	SENT 信号解析のポーズパルスの有無を設定 / 問い合わせします。	5-204
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:FORMat:VERSion	SENT 信号解析の仕様バージョンを設定 / 問い合わせします。	5-204
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:STYPe	SENT 信号解析の Slow CH 形式を設定 / 問い合わせします。	5-204
:Serialbus<x>:SENT[:ANALyze]:SE Tup:SOURce	SENT 信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。	5-204
:Serialbus<x>:SENT:DETail?	SENT 信号解析の解析リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:DETail:DISPl ay	SENT 信号解析の解析リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:DETail:LIST: ALL?	SENT 信号の解析結果リストのすべての解析番号の全データを問い合わせま す。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:DETail:LIST: ITEM?	SENT 信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:DETail:LIST: VALue?	SENT 信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせま す。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh?	SENT 信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh:ABORt	SENT 信号検索を中止します。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh:EXECu te	SENT 信号検索を実行します。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh:SELe ct	SENT 信号検索のズームウインドウに表示する検索点の設定とその検索点の ズーム位置を問い合わせます。	5-205
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh:SELe ct? MAXimum	SENT 信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh:SET up?	SENT 信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor?	SENT 信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor:FCRC	SENT 信号検索の Fast CH の CRC エラーを設定 / 問い合わせします。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor:NDValue	SENT 信号検索のニブルデータバリュエラーを設定 / 問い合わせします。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor:NNUmber	SENT 信号検索のニブルデータ数エラーを設定 / 問い合わせします。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor:SAComm	SENT 信号検索の Status and Communication エラーを設定 / 問い合わせしま す。	5-206
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor:SCRC	SENT 信号検索の Slow CH の CRC エラーを設定 / 問い合わせします。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:ERRor:SCPulses	SENT 信号検索の連続キャリブレーションパルスエラーを設定 / 問い合わせ します。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa?	SENT 信号検索の Fast CH のデータに関するすべての設定値を問い合わせま す。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DATA<y>?	SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータに関するすべての設定値を問 い合わせます。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DATA<y>:CONDition	SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータの判定条件を設定 / 問いわ せします。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DATA<y>:DECimal<z>	SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータのデータを 10 進数で設定 / 問 い合わせします。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DATA<y>:MODE	SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータのデータ条件 (有効 / 無効) を 設定 / 問い合わせします。	5-207
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DNIBbles?	SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータに関するすべての設定値を問 い合わせます。	5-208
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DNIBbles:CONDition	SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータの判定条件を設定 / 問いわ せします。	5-208
:Serialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDAa:DNIBbles:HEXa	SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータのデータを 16 進数で設定します。	5-208

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDATa:DNIBbles:PATtern	SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータのデータを 2 進数で設定 / 問い合 わせします。	5-208
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FDATa:DNIBbles:PFORmat	SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-208
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FSAComm?	SENT 信号検索の Fast CH の Status and Communication ニブルに関するすべ ての設定値を問い合わせます。	5-208
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FSAComm:HEXa	SENT 信号検索の Fast CH Status and Communication ニブルのデータを 16 進数で設定します。	5-208
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FSAComm:PATtern	SENT 信号検索の Fast CH Status and Communication ニブルのデータを 2 進 数で設定 / 問い合わせします。	5-208
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:FSAComm:PFORmat	SENT 信号検索の Fast CH Status and Communication ニブルのデータ条件の 入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:MODE	SENT 信号検索のモードを設定 / 問い合わせします。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa?	SENT 信号検索の Slow CH のデータに関するすべての設定値を問い合わせま す。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプに関するすべての設定値を問 い合わせます。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:CBIT	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの Configuration ビットを設 定 / 問い合わせします。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:C ONDition	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-209
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:D ECimal<y>	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-210
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:H EXa	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータを 16 進数で設定します。	5-210
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:M ODE	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-210
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:P ATtern	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータを 2 進数で設定します。	5-210
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:P FORmat	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-210
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:ID?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-210
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:ID:CON Dition	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID 判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-211
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:ID:DEC imal<y>	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID を 10 進数で設定します。	5-211
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D12Bit:ID:MO DE	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-211
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D16Bit?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-211
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-211
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:C ONDition	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-211
:SERialbus<x>:SENT:SEARCh[:SETu p]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:D ECimal<y>	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-211

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:DATA:HEXa	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータを 16 進数で設定します。	5-212
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:DATA:MODE	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-212
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:DATA:PATtern	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータを 2 進数で設定します。	5-212
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:DATA:PFORMAT	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-212
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:ID?	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-212
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:ID:CONdition	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID 判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-212
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:ID:DECimal<y>	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID を 10 進数で設定します。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:ENHanced:D16Bit:ID:MODE	SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT?	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA?	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA:CONdition	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA:DECimal<y>	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA:HEXa	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータを 16 進数で設定します。	5-213
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA:MODE	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA:PATtern	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータを 2 進数で設定します。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:DATA:PFORMAT	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:ID?	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:ID:CONdition	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID 判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:ID:DECimal<y>	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID を 10 進数で設定します。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDaTa:SHORT:ID:MODE	SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-214
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>?	SENT 信号解析のトレンド表示に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:ASCale	SENT 信号解析のトレンド表示のオートスケールを実行します。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor?	SENT 信号解析のトレンド表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor:DT:VALue?	SENT 信号解析のトレンド表示のカーソル間の時間軸値を問い合わせます。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor:DV:VALue?	SENT 信号解析のトレンド表示のカーソル間の垂直軸値を問い合わせます。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor:MODE	SENT 信号解析のトレンド表示の自動測定モードを設定 / 問い合わせします。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor:POSition<z>	SENT 信号解析のトレンド表示の各カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor:T<z>:VALue?	SENT 信号解析のトレンド表示のカーソルの時間軸値を問い合わせます。	5-215
:Serialbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSor:V<z>:VALue?	SENT 信号解析のトレンド表示のカーソルの垂直軸値を問い合わせます。	5-215

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:DISPlay	SENT 信号解析のトレンドを表示する (ON)/ 表示しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-215
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:HRA Nge	SENT 信号解析のトレンド表示の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-216
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:SID	SENT 信号解析のトレンド表示の Slow CH の ID を 16 進数で設定 / 問い合わせします。	5-216
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:SOU Rce	SENT 信号解析のトレンド表示の対象チャンネルを設定 / 問い合わせします。	5-216
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:UDA Ta	SENT 信号解析のトレンド表示の Fast CH のユーザー定義データを設定 / 問い合わせします。	5-216
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:VER Tical	SENT 信号解析のトレンド表示の垂直レンジを設定 / 問い合わせします。	5-216
:SERialbus<x>:SENT:TREnd<y>:VTD isplay	SENT 信号解析のトレンド表示の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-216
:SERialbus<x>:SOURce?	解析 / 検索に関する全設定を問い合わせます。	5-216
:SERialbus<x>:SOURce:{CHANnel<y>}> MATH<y>)?	対象波形に関する全設定を問い合わせます。	5-216
:SERialbus<x>:SOURce:{CHANnel<y>}> MATH<y>}:HYSteresis	対象波形のヒステリシスに関する設定 / 問い合わせをします。	5-217
:SERialbus<x>:SOURce:{CHANnel<y>}> MATH<y>}:LEVel	対象波形のレベルに関する設定 / 問い合わせをします。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern?	ユーザー定義バス信号解析 / 検索機能に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern:ANALyze?	ユーザー定義バス信号解析実行に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup?	ユーザー定義バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:BRATe	ユーザー定義バス信号解析のビットレートを設定 / 問い合わせします。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CLOCK?	ユーザー定義バス信号解析のクロック信号のすべての設定値を問い合わせます。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CLOCK:MODE	ユーザー定義バス信号解析のクロック信号の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。	5-217
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CLOCK:POLarity	ユーザー定義バス信号解析のクロック信号のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CLOCK:SOURce	ユーザー定義バス信号解析のクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CS?	ユーザー定義バス信号解析のチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせます。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CS:ACTive	ユーザー定義バス信号解析のチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:CS:SOURce	ユーザー定義バス信号解析のチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:DATA?	ユーザー定義バス信号解析のデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:DATA:ACTive	ユーザー定義バス信号解析のデータ信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。	5-218
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:DATA:SOURce	ユーザー定義バス信号解析のデータ信号を設定 / 問い合わせします。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:LATCh?	ユーザー定義バス信号解析のラッチ信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:LATCh:POLarity	ユーザー定義バス信号解析のラッチ信号のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:LATCh:SOURce	ユーザー定義バス信号解析のラッチ信号を設定 / 問い合わせします。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup:SPOint	ユーザー定義バス信号解析の解析開始点を設定 / 問い合わせします。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern:SEARch?	ユーザー定義バス信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern:SEARch:ABORT	ユーザー定義バス信号検索を中止します。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern:SEARch:EXECute	ユーザー定義バス信号検索を実行します。	5-219
:SERialbus<x>:SPATtern:SEARch:SELECT	ユーザー定義バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-220

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:SPATtern:SEARch:SElect? Maximum	ユーザー定義バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-220
:Serialbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup?	ユーザー定義バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-220
:Serialbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize	ユーザー定義バス信号検索のビット長を設定 / 問い合わせします。	5-220
:Serialbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:HEXa	ユーザー定義バス信号検索のデータ条件を 16 進数で設定 / 問い合わせします。	5-220
:Serialbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern	ユーザー定義バス信号検索のデータ条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-220
:Serialbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT	ユーザー定義バス信号検索のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-220
:Serialbus<x>:SPI?	SPI バス信号解析 / 検索機能に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-220
:Serialbus<x>:SPI:ANALyze?	SPI バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-220
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup?	SPI バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:BITorder	SPI バス信号解析データのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CLOCK?	SPI バス信号解析のクロック信号のすべての設定値を問い合わせます。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CLOCK:POLarity	SPI バス信号解析のクロック信号のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CLOCK:SOURce	SPI バス信号解析のクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS?	SPI バス信号解析のチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせます。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS:ACTive	SPI バス信号解析のチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。	5-221
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS:SOURce	SPI バス信号解析のチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。	5-222
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>?	SPI バス信号解析のデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-222
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>:SOURce	SPI バス信号解析のデータ信号を設定 / 問い合わせします。	5-222
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:FIELD	SPI バス信号解析のデータの Field Size を設定 / 問い合わせします。	5-222
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:GROUPing	SPI バス信号解析のチップセレクト信号がない場合のグルーピングの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-222
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:ITIME	SPI バス信号解析のチップセレクト信号がない場合のアイドルタイムを設定 / 問い合わせします。	5-222
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:MODE	SPI バス信号解析のデータ信号の結線方式 (3 線式 / 4 線式) を設定 / 問い合わせします。	5-223
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:MSBLsb	SPI バス信号解析のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:DETail?	SPI バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:DETail:DISPlay	SPI バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:DETail:LIST:ITEM?	SPI バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:DETail:LIST:VALue?	SPI バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:SEARch?	SPI バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:SEARch:ABORt	SPI バス信号検索を中止します。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:SEARch:EXECute	SPI バス信号検索を実行します。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:SEARch:SElect	SPI バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-223
:Serialbus<x>:SPI:SEARch:SElect? MAXimum	SPI バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-224
:Serialbus<x>:SPI:SEARch:SETup?	SPI バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-224
:Serialbus<x>:SPI:SEARch[:SETup]:DATA<y>?	SPI バス信号検索の各データに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-224

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:BCOuNt	SPI バス信号サーチの各データのパターン比較先頭位置を設定 / 問い合わせします。	5-224
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:CONDiTion	SPI バス信号検索の各データの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。	5-224
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:DBYTe	SPI バス信号検索の各データのデータサイズ (バイト数) を設定 / 問い合わせします。	5-224
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:HEXa<z>	SPI バス信号検索の各データを 16 進数で設定します。	5-224
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:MODE	SPI バス信号検索のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-225
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:PATTeRn<z>	SPI バス信号検索の各データを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-225
:SERialbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:PFORmat	SPI バス信号検索のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-225
:SERialbus<x>:TYPE	検索タイプを設定 / 問い合わせします。	5-225
:SERialbus<x>:UART?	UART 信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-225
:SERialbus<x>:UART:ANALyze?	UART 信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-225
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup?	UART 信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-225
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BITOrder	UART 信号解析のビットオーダーを設定 / 問い合わせします。	5-225
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BRATe	UART 信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-226
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BSpace	UART 信号解析のバイトスペースを設定 / 問い合わせします。	5-226
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:GRouping	UART 信号解析のグルーピングの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-226
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:POLarity	UART 信号解析の極性を設定 / 問い合わせします。	5-226
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SOURce	UART 信号解析の信号を設定 / 問い合わせします。	5-226
:SERialbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SPOint	UART 信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-226
:SERialbus<x>:UART:DETail?	UART 信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-227
:SERialbus<x>:UART:DETail:DISPlay	UART 信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。	5-227
:SERialbus<x>:UART:DETail:LIST:ITEM?	UART 信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。	5-227
:SERialbus<x>:UART:DETail:LIST:VALue?	UART 信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh?	UART 信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:ABORT	UART 信号検索を中止します。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:EXECute	UART 信号検索を実行します。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SELeCt	UART 信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SELeCt? Maximum	UART 信号検索の検索点の総数を問い合わせます。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup?	UART 信号検索の検索条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA?	UART 信号検索のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-227
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA:ASCIi	UART 信号サーチのデータを ASCII で設定します。	5-228
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA:CONDiTion	UART 信号検索のデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。	5-228
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA:CSENSitive	UART 信号サーチの ASCII データの大文字、小文字を区別する / しないの設定 / 問い合わせします。	5-228
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA:DBYTe	UART 信号サーチのデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。	5-228
:SERialbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA:HEXa<y>	UART 信号検索のデータを 16 進数で設定します。	5-228

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :DATA:PATtern<y>	UART 信号検索のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-228
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :DATA:PFORMAT	UART 信号検索の ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-228
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :ERROR?	UART 信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-228
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :ERROR:FRAMing	UART 信号検索の Framing Error を設定 / 問い合わせします。	5-229
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :ERROR:PARity	UART 信号検索の Parity Error を設定 / 問い合わせします。	5-229
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :ERROR:PMODE	UART 信号検索の Parity モードを設定 / 問い合わせします。	5-229
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :FORMAT	UART 信号検索のフォーマットを設定 / 問い合わせします。	5-229
:Serialbus<x>:UART:SEARCh:SETup :MODE	UART 信号検索のモードを設定 / 問い合わせします。	5-229
:Serialbus<x>:ZLINKage	シリアルバス信号解析の解析結果の解析番号とズーム位置との連動 (ON/OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-229
SNAP グループ		
:SNAP	スナップショットを実行します。	5-230
SSTart グループ		
:SSTart?	トリガモードをシングルにして START し、指定時間内に STOP した場合にその時点で 0 を返します。指定時間内に STOP しなかった場合は、1 を返します。	5-231
START グループ		
:START	波形の取り込みをスタートします。	5-232
STATus グループ		
:STATus?	通信のステータス機能に関連する設定をすべて問い合わせます。	5-233
:STATus:CONDition?	状態レジスタの内容の問い合わせます。	5-233
:STATus:EES	拡張イベントイネーブルレジスタを設定 / 問い合わせします。	5-233
:STATus:EESR?	拡張イベントレジスタの内容の問い合わせ、レジスタをクリアします。	5-233
:STATus:ERROR?	発生したエラーのコードとメッセージの内容 (エラーキューの先頭) を問い合わせます。	5-233
:STATus:FILTer<x>	遷移フィルターを設定 / 問い合わせします。	5-233
:STATus:QENable	エラー以外のメッセージをエラーキューに格納するかしないかを設定 / 問い合わせします。	5-233
:STATus:QMESsage	「STATus:ERROR?」の応答にメッセージ内容を付けるか付けないかを設定 / 問い合わせします。	5-233
:STATus:SPOLl? (Serial Poll)	シリアルポールを実行します。	5-233
STOP グループ		
:STOP	波形の取り込みをストップします。	5-234
STORe グループ		
:STORe?	内部メモリへ保存された設定データに関するすべての情報を問い合わせます。	5-235
:STORe:SETup<x>?	指定された番号の内部メモリに保存された設定データに関する情報を問い合わせます。	5-235
:STORe:SETup<x>:COMMENT	指定された番号の内部メモリに保存する設定データのコメントを設定 / 問い合わせします。	5-235
:STORe:SETup<x>:DATE?	指定された番号の内部メモリに保存した設定データの日付 / 時間を問い合わせます。	5-235
:STORe:SETup<x>:EXECute	指定された番号の内部メモリに設定データを保存します。	5-235
:STORe:SETup<x>:LOCK	指定された番号の内部メモリに保存した設定データの保護の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-235

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
SYSTem グループ		
:SYSTem?	システムに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-236
:SYSTem:BEEP	ビーブ音を鳴らします。	5-236
:SYSTem:CLICk	クリック音の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:CLOCk?	日付・時刻に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-236
:SYSTem:CLOCk:DATE	日付を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:CLOCk:FORMat	日付の表示順を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:CLOCk:MODE	日付・時刻表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:CLOCk:SNTP?	SNTP による日付時刻設定を問い合わせします。	5-236
:SYSTem:CLOCk:SNTP:EXECute	SNTP による日付時刻を設定します。	5-236
:SYSTem:CLOCk:SNTP:GMTTime	グリニッジ標準時との時差を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:CLOCk:TIME	時刻を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:DCANcel (Delay Cancel)	設定した遅延時間を時間測定値に反映する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-236
:SYSTem:FSize? (Font Size)	文字サイズに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-236
:SYSTem:FSize:MEASure	波形パラメータの自動測定値・カーソル測定値の表示文字の大きさを設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:LANGuage	メッセージの言語を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:LCD?	液晶画面に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-237
:SYSTem:LCD:AUTO?	液晶画面のバックライトのオートオフに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-237
:SYSTem:LCD:AUTO:MODE	液晶画面のバックライトのオートオフの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:LCD:AUTO:TIME	液晶画面のバックライトのオートオフまでの時間を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:LCD:BRIGhtness	液晶画面の輝度を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:LCD:MODE	液晶画面のバックライトの消灯 (OFF)/ 点灯 (ON) を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:LMOde (Legacy Mode)	Default Setup 実行時に、旧機種互換の初期値に設定する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:MLanguage	メニューの言語を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:OCANcel (Offset Cancel)	設定したオフセット電圧を測定結果や演算結果に反映する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:TOUT?	トリガアウトに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-237
:SYSTem:TOUT:POLarity	トリガアウトの極性を設定 / 問い合わせします。	5-237
:SYSTem:USBKeyboard	USB キーボードの種類を設定 / 問い合わせします。	5-237
TIMEbase グループ		
:TIMEbase?	タイムベースに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-238
:TIMEbase:SRATE? (Sample RATE)	サンプルレートを問い合わせます。	5-238
:TIMEbase:TDIV	Time/div 値を設定 / 問い合わせします。	5-238
TRIGger グループ		
:TRIGger?	トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-239
:TRIGger:ABN?	A->B(n) トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-239
:TRIGger:ABN:COUNT	A->B(n) トリガの条件 B の成立回数を設定 / 問い合わせします。	5-239
:TRIGger:ACTion?	アクションオントリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-239
:TRIGger:ACTion:ACQCount	アクションオントリガのアクション回数を設定 / 問い合わせします。	5-239
:TRIGger:ACTion:BUZZer	アクション時に、警告音を鳴らす (ON)/ 鳴らさない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-239
:TRIGger:ACTion:HCOPy	アクション時に、画面イメージデータを出力する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-240
:TRIGger:ACTion:MAIL?	アクション時のメール通知に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-240
:TRIGger:ACTion:MAIL:COUNT	アクション時のメール通知のメール件数の上限を設定 / 問い合わせします。	5-240
:TRIGger:ACTion:MAIL:MODE	アクション時にメールで通知するかしないかを設定 / 問い合わせします。	5-240
:TRIGger:ACTion:SAVE	アクション時に、波形データをメディアに保存する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-240
:TRIGger:ACTion:STARt	アクションオントリガを開始します。	5-240
:TRIGger:ACTion:STOP	アクションオントリガを中止します。	5-240
:TRIGger:ADB?	A Delay B トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-240
:TRIGger:ADB:DElay	A Delay B トリガの条件 B のディレイ時間を設定 / 問い合わせします。	5-240
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}?	トリガ条件に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-240

コマンド	機能	ページ
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN?	CAN バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-240
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:BRATe	CAN バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせ します。	5-240
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:EFrAmE?	CAN バス信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-240
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:EFrAmE:CRC	CAN バス信号トリガの CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:EFrAmE[:MODE]	CAN バス信号トリガの Error Frame を設定 / 問い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:EFrAmE:STUFF	CAN バス信号トリガの STUFF Error を設定 / 問い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問 い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:ACK?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ACK に関するすべての設定値を問 い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:ACK:MODE	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ACK モードの設定 / 問 い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:ACK:TYPE	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ACK 条件の設定 / 問 い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を 問い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:CONDition	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータ判定条件の設定 / 問 い合わせします。	5-241
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:DECimal<x>	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定しま す。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:DLC	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の有効バイト数 (DLC) の設定 / 問 い合わせします。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:ENDian	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データのエンディアン の設定 / 問い合わせします。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:HEXa<x>	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定しま す。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:MODE	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:MSBLSb	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設 定 / 問い合わせします。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:PATtern<x>	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問 い合わせします。	5-242
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:PFOrmat	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問 い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:DATA:SIGN	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータの符号を設定 / 問 い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の識別子に関するすべての設定値を 問い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier:ID?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID に関するすべての設定値を問 い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier:ID:HE Xa	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID を 16 進数で設定しま す。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier:ID:MO DE	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問 い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier:ID:PAT Tern	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問 い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier:MFOrm at	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。	5-243
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:IDENtifier:PFORm at	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問 い合わせします。	5-244
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のメッセージングシグナルに関するすべ ての設定値を問い合わせします。	5-244

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal:MESSAge:ITEM	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のメッセージのアイテムを設定します。	5-244
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal:SElect	CAN バス信号トリガのメッセージシグナルの条件を設定 / 問い合わせします。	5-244
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGNAL?	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-244
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGNAL:CONDition	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルのデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-244
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGNAL:DECimal<x>	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルの判定データを 10 進数で設定します。	5-244
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGNAL:ITEM	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルのアイテムを設定します。	5-244
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN[:IDData]:RTR	CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の RTR を設定 / 問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR?	CAN バス信号トリガの IDOR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:ACK?	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:ACK:MODE	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:ACK:TYPE	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:DATA?	CAN バス信号トリガの IDOR 条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:DATA[:MODE]	CAN バス信号トリガの IDOR 条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier?	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>?	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>:HEXa	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID を 16 進数で設定します。	5-245
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>:MODE	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>:PATTERN	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:MODE	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の識別子条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:MFORMAT	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:IDENTifier:PFORMAT	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:MSIGnal<x>:MESSAge:ITEM	CAN バス信号トリガの IDOR 条件のメッセージのアイテムを設定します。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:IDOR:RTR	CAN バス信号トリガの IDOR 条件の RTR を設定 / 問い合わせします。	5-246
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:MODE	CAN バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。	5-247
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:REcessive	CAN バス信号トリガのリセッスブ電位を設定 / 問い合わせします。	5-247
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:SOURce	CAN バス信号トリガの信号を設定 / 問い合わせします。	5-247
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :CAN:SPOint	CAN バス信号トリガのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-247
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray?	FLEXRAY バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-247
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:BChannel	FLEXRAY バス信号トリガのチャンネルのバスタイプを設定 / 問い合わせします。	5-247

コマンド	機能	ページ
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray:BRATe	FLEXRAY バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-247
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray:ERROr?	FLEXRAY バス信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-247
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray:ERROr:BSS	FLEXRAY バス信号トリガの BSS Error を設定 / 問い合わせします。	5-247
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray:ERROr:CRC	FLEXRAY バス信号トリガの CRC Error を設定 / 問い合わせします。	5-248
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray:ERROr:FES	FLEXRAY バス信号トリガの FES Error を設定 / 問い合わせします。	5-248
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray:IDData?	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-248
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:CCOunt?	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-248
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:CCOunt:CONDi tion	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count のデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-248
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:CCOunt:COUn t<x>	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count を設定 / 問い合わせします。	5-248
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:CCOunt:MODE	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-249
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>?	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-249
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:BCO unt	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータのパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。	5-249
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:CONDi tion	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-249
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:DBYTe	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。	5-249
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:DECi mal<y>	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。	5-249
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:ENDi an	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のエンディアンを設定 / 問い合わせします。	5-250
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:HEXa <y>	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field の判定データを 16 進数で設定します。	5-250
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:MODE	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-250
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:MSBL sb	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-250
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:PATTe rn<y>	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータを BINARY で設定 / 問い合わせします。	5-250
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:PFORm at	FLEXRAY バス信号トリガ ID とデータ条件の Data Field のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-250
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:DATA<x>:SIGN	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-251
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:FID?	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-251
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:FID:CONDi tion	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID のデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-251
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:FID:ID<x>	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID の値を設定 / 問い合わせします。	5-251
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:FID:MODE	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-251
:TRIGger{:ATriGger} :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:INDicator?	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-251

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:INDicator:MO DE	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-251
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:INDicator:NFR ame	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Null frame を設定 / 問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:INDicator:PPR eamble	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Payload preamble を設定 / 問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:INDicator:STF Rame	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Start frame を設定 / 問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray[:IDData]:INDicator:SYF Rame	FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Sync frame を設定 / 問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR?	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>?	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:CCount?	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の Cycle Count に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-252
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:CCount:COND ition	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の Cycle Count の判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-253
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:CCount:COUN t<y>	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の Cycle Count の判定データを設定 / 問い合わせします。	5-253
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:FID?	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の ID 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-253
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:FID:CONDiti on	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の ID の判定条件を設定 / 問い合わせします。	5-253
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:FID:ID<y>	FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。	5-253
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:IDOR:ID<x>:MODE	FLEXRAY バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :FLEXray:MODE	FLEXRAY バス信号トリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C?	I ² C バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS?	I ² C バス信号トリガのアドレスパターンに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS:ADDResS?	I ² C バス信号トリガの 10bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS:ADDResS:BIT10Addre ss?	I ² C バス信号トリガの 10bit アドレスを 16 進数で設定します。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS:ADDResS:BIT10Addre ss:HEXa	I ² C バス信号トリガの 10bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS:ADDResS:BIT7Addre ss]?	I ² C バス信号トリガの 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS:ADDResS:BIT7Addre ss]:HEXa	I ² C バス信号トリガの 7bit アドレスを 16 進数で設定します。	5-254
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDResS:ADDResS:BIT7Addre ss]:PATtern	I ² C バス信号トリガの 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-255

コマンド	機能	ページ
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub?	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-255
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub: ADDRESS?	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-255
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub: ADDRESS:HEXa	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 16 進数で設定します。	5-255
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub: ADDRESS:PATtern	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-255
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub: SADDRESS?	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-255
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub: SADDRESS:HEXa	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 16 進数で設定します。	5-255
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub: SADDRESS:PATtern	I ² C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:MODE	I ² C バス信号トリガのアドレス条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:PFORmat	I ² C バス信号トリガのアドレス条件のアドレスの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:ADDRESS:TYPE	I ² C バス信号トリガのアドレス条件のアドレス形式を設定 / 問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA?	I ² C バス信号トリガのアドレスパターンのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:BCount	I ² C バス信号トリガのデータのパターンを比較する位置を設定 / 問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:BMODE	I ² C バス信号トリガのデータのパターン比較する位置の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-256
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:CONDition	I ² C バス信号トリガのデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:DBYTe	I ² C バス信号トリガの設定データ数を設定 / 問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:HEXa<x>	I ² C バス信号トリガのデータを 16 進数で設定します。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:MODE	I ² C バス信号トリガのデータ条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:PATtern<x>	I ² C バス信号トリガのデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:ADDRESS:DATA:PFORmat	I ² C バス信号トリガのデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:GENeralcall?	I ² C バス信号トリガのゼネラルコールに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:GENeralcall:BIT7Maddress?	I ² C バス信号トリガのゼネラルコールの 7bit マスタアドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:GENeralcall:BIT7Maddress:H EXa	I ² C バス信号トリガのゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 16 進数で設定します。	5-257
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:GENeralcall:BIT7Maddress:P ATtern	I ² C バス信号トリガのゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-258
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:GENeralcall:SBYTe	I ² C バス信号トリガのゼネラルコールのセカンドバイトのタイプを設定 / 問い合わせします。	5-258
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:INCLuderw	I ² C バス信号トリガのアドレス R/W の有効 (ON) / 無効 (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-258
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:MODE	I ² C バス信号トリガのトリガの種類を設定 / 問い合わせします。	5-258
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:NONack?	I ² C バス信号トリガの NON ACK 無視モードに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-258
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:NONack:HSMODE	I ² C バス信号トリガのハイスピードモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-258

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:NONAck:READAccess	I ² C バス信号トリガのリードアクセスモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-258
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:NONAck:STArTbyte	I ² C バス信号トリガのスタートバイトで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:SCL	I ² C バス信号トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :I2C:SDA	I ² C バス信号トリガのデータ信号を設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN?	LIN バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:BLENgth	LIN バス信号トリガの Break length を設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:BRATe	LIN バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:ERRor?	LIN バス信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:ERRor:PARity	LIN バス信号トリガの Parity Error を設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:ERRor:SYNCh	LIN バス信号トリガの Synch Error を設定 / 問い合わせします。	5-259
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData?	LIN バス信号トリガの ID とデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA?	LIN バス信号トリガのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:CONDition	LIN バス信号トリガのデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:DBYTe	LIN バス信号トリガのデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:DECimal<x>	LIN バス信号トリガのデータを 10 進数で設定します。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:ENDian	LIN バス信号トリガのデータのエンディアンを設定 / 問い合わせします。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:HEXa<x>	LIN バス信号トリガのデータを 16 進数で設定します。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:MODE	LIN バス信号トリガのデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-260
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:MSBLsb	LIN バス信号トリガのデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:PATtern<x>	LIN バス信号トリガのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:PFORmat	LIN バス信号トリガのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:DATA:SIGN	LIN バス信号トリガのデータの符号を設定 / 問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:IDENtifier?	LIN バス信号トリガの識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:IDENtifier:ID?	LIN バス信号トリガの ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:IDENtifier:ID:HEXa	LIN バス信号トリガの ID を 16 進数で設定します。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:IDENtifier:ID:MODE	LIN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-261
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:IDENtifier:ID:PATtern	LIN バス信号トリガの ID を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-262
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDData:IDENtifier:ID:PFORmat	LIN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-262
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR?	LIN バス信号トリガの IDOR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-262
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier?	LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-262
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier:ID<x>?	LIN バス信号トリガの IDOR 条件のそれぞれの ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-262
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:HEXa	LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID を 16 進数で設定します。	5-262

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:MODE	LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-262
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:PATT ern	LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-262
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier:MODE	LIN バス信号トリガの ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-262
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:IDOR:IDENtifier:PFORMAT	LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:MODE	LIN バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:SOURce	LIN バス信号トリガの信号を設定 / 問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :LIN:SPOint	LIN バス信号トリガのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern?	ステートトリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:BITS?	ステートトリガのロジック入力に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:BITS:HEXa	ステートトリガのロジック入力のステートを 16 進数で設定します。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:BITS:PATTern	ステートトリガのロジック入力のステートをパターンで設定 / 問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:CHANnel<x>	ステートトリガのときの各チャンネルのステートを設定 / 問い合わせします。	5-263
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:CLOCK?	ステートトリガのときのクロック信号に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:CLOCK:SLOPe	ステートトリガのときのクロック信号のスロープを設定 / 問い合わせします。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:CLOCK:SOURce	ステートトリガのときのクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:CONDition	ステートトリガのときのトリガ条件を設定 / 問い合わせします。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :PATTern:LOGic	ステートトリガのときの組み合わせ条件を設定 / 問い合わせします。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :QUALify?	条件付エッジトリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :QUALify:CHANnel<x>	条件付エッジトリガの各波形の条件を設定 / 問い合わせします。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :QUALify:CONDition	条件付エッジトリガのトリガソースの成立条件を設定 / 問い合わせします。	5-264
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE?	エッジトリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:COUPling	エッジトリガのトリガソースのトリガカップリングを設定 / 問い合わせします。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTR igger}:SIMPlE:HFRejection (HighFrequencyREJECTION)	エッジトリガのトリガソースのローパスフィルタ (HF リジェクション) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:HYSteresis	エッジトリガのトリガソースのレベルのノイズリジェクションを設定 / 問い合わせします。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:LEVel	エッジトリガのトリガソースのトリガレベルを設定 / 問い合わせします。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:PROBe	エッジトリガの外部トリガソースの、プローブを設定 / 問い合わせします。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:RANGe	エッジトリガの外部トリガソースの入力レンジを設定 / 問い合わせします。	5-265
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:SLOPe	エッジトリガのトリガソースのトリガスロープ (ウィンドウが ON の場合は 極性) を設定 / 問い合わせします。	5-266
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:SOURce	エッジトリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。	5-266
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:WIDTh	エッジトリガのトリガソースのウィンドウ幅を設定 / 問い合わせします。	5-266
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SIMPlE:WINDow	エッジトリガのトリガソースのウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-266

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern?	ユーザー定義バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-266
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:BITSize	ユーザー定義バス信号トリガのビット長を設定 / 問い合わせします。	5-266
TRIGger[:ATRigger] :BTRigger): SPATtern:BRATe	ユーザー定義バス信号トリガのビットレートを設定 / 問い合わせします。	5-266
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CLOCK?	ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-266
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CLOCK:MODE	ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号を使用する / しないを設定 / 問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CLOCK:POLarity	ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号の極性を設定 / 問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CLOCK:SOURce	ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CS?	ユーザー定義バス信号トリガのチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CS:ACTive	ユーザー定義バス信号トリガのチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:CS:SOURce	ユーザー定義バス信号トリガのチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:DATA?	ユーザー定義バス信号トリガのデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:DATA:ACTive	ユーザー定義バス信号トリガのデータ信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。	5-267
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:DATA:SOURce	ユーザー定義バス信号トリガのデータ信号を設定 / 問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:HEXa	ユーザー定義バス信号トリガのデータ条件を 16 進数で設定 / 問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:LATCh?	ユーザー定義バス信号トリガのラッチ信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:LATCh:POLarity	ユーザー定義バス信号トリガのラッチ信号の極性を設定 / 問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:LATCh:SOURce	ユーザー定義バス信号トリガのラッチ信号を設定 / 問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:PATtern	ユーザー定義バス信号トリガのデータ条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPATtern:PFOrmat	ユーザー定義バス信号トリガのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI?	SPI バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-268
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:BITOrder	SPI バス信号トリガデータのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:CLOCK?	SPI バス信号トリガのクロック信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:CLOCK:POLarity	SPI バス信号トリガのクロック信号の極性を設定 / 問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:CLOCK:SOURce	SPI バス信号トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:CS?	SPI バス信号トリガのチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:CS:ACTive	SPI バス信号トリガのチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:CS:SOURce	SPI バス信号トリガのチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>?	SPI バス信号トリガのデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:BCOunt	SPI バス信号トリガの各データのパターン比較先頭位置を設定 / 問い合わせします。	5-269
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:CONdiTion	SPI バス信号トリガの各データの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。	5-270
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:DBYte	SPI バス信号トリガの各データのデータサイズ (バイト数) を設定 / 問い合わせします。	5-270
:TRIGger[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:HEXa<y>	SPI バス信号トリガの各データを 16 進数で設定します。	5-270

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:MODE	SPI バス信号トリガのデータ信号の有効 (ON)/ 無効 (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-270
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:PATtern<y>	SPI バス信号トリガの各データを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-270
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:PFormat	SPI バス信号トリガのデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-270
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:DATA<x>:SOURCE	SPI バス信号トリガのデータ信号を設定 / 問い合わせします。	5-270
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :SPI:MODE	SPI バストリガの結線方式 (3 線式 / 4 線式) を設定 / 問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :TYPE	トリガの種類を設定 / 問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART?	UART 信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:BITorder	UART 信号トリガのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:BRATE	UART 信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA?	UART 信号トリガのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA:ASCIi	UART 信号トリガのデータを ASCII で設定します。	5-271
:Tger{[:ATRigger] :BTRigger}:UA RT:DATA:CONDition	UART 信号トリガのデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。	5-271
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA:CSENSitive	UART 信号トリガの ASCII データの大文字、小文字を区別する / しないの設定 / 問い合わせします。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA:DBYTE	UART 信号トリガのデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA:HEXa<x>	UART 信号トリガのデータを 16 進数で設定します。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA:PATtern<x>	UART 信号トリガのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:DATA:PFormat	UART 信号トリガの ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:ERROR?	UART 信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:ERROR:FRAMing	UART 信号トリガの Framing Error を設定 / 問い合わせします。	5-272
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:ERROR:PARity	UART 信号トリガの Parity Error を設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:ERROR:PMODE	UART 信号トリガの Parity モードを設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:FORMat	UART 信号トリガのフォーマットを設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:MODE	UART 信号トリガのトリガの種類を設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:POLarity	UART 信号解析の極性を設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:SOURce	UART 信号解析の信号を設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger} :UART:SPOint	UART 信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-273
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD?	CAN FD バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-273
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:BRATE	CAN FD バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DBRate	CAN FD バス信号トリガのデータフェーズのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DSPoint	CAN FD バス信号トリガのデータフェーズのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:ID?	CAN FD バス信号トリガの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]: DATA:MODE	CAN FD バス信号トリガの ID 条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-274

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier?	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID?	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:HEXa	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID を 16 進数で設定します。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:MODE	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-274
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:PATtern	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:MFormat	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:PFormat	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:MSIGnal:MESSAge:ITEM	CAN FD バス信号トリガの ID 条件のメッセージのアイテムを設定します。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:RTR	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の RTR を設定 / 問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR?	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:DATA[:MODE]	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier?	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>?	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-275
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:HEXa	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID を 16 進数で設定します。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:MODE	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:PATtern	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MODE	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の識別子条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MFormat	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:PFormat	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:MSIGnal<x>:MESSAge:ITEM	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件のメッセージのアイテムを設定します。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:RTR	CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の RTR を設定 / 問い合わせします。	5-276
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:MODE	CAN FD バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:RECsive	CAN FD バス信号トリガのリセッショ電位を設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SOURce	CAN FD バス信号トリガの信号を設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SPOi nt	CAN FD バス信号トリガのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:OR?	エッジ OR トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:OR:CHANnel<x>	エッジ OR トリガの各チャンネルのエッジを設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5?	PSI5 信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA?	PSI5 信号トリガのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDition	PSI5 信号トリガのデータ条件を設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:DECimal	PSI5 信号トリガのデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。	5-277
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:HEXa	PSI5 信号トリガのデータを 16 進数で設定します。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:PATtern	PSI5 信号トリガのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:PFORMAT	PSI5 信号トリガのデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。	5-278

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:MODE	PSI5 信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup?	PSI5 信号トリガのバスに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA?	PSI5 信号トリガのデータ信号のすべての設定値を問い合わせます。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:BRATe	PSI5 信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:DBITs	PSI5 信号トリガのデータ長を設定 / 問い合わせします。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:EDETection	PSI5 信号トリガのエラー検出方式を設定 / 問い合わせします。	5-278
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:SOURce	PSI5 信号トリガのデータソースを設定 / 問い合わせします。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:SYNC	PSI5 信号トリガの同期信号を設定 / 問い合わせします。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:PULSe?	パルス幅トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:PULSe:POLarity	パルス幅トリガのトリガソースの、極性を設定 / 問い合わせします。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:PULSe:SOURce	パルス幅トリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:SENT?	SENT 信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:SENT:CTICk	SENT 信号トリガのクロックティック値を設定 / 問い合わせします。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:SENT:FLENgth	SENT 信号トリガのフレーム長 (tick) を設定 / 問い合わせします。	5-279
:TRIGger[:ATRigger]:SENT:PPULSe	SENT 信号トリガのポーズパルスの有無を設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:SENT:SOURce	SENT 信号トリガのソースを設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:SENT:VERSi on	SENT 信号解析の仕様/バージョンを設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV?	TV トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV:FIELD	TV トリガをかけるフィールドを設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV:FRAMe	TV トリガのフレームスキップ機能を設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV NTSC PAL SDTV USERdefine}?	TV トリガのモードに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV NTSC PAL SDTV USERdefine}:LINE	TV トリガをかけるラインを設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV NTSC PAL SDTV USERdefine}:POLarity	TV トリガの入力の極性を設定 / 問い合わせします。	5-280
:TRIGger[:ATRigger]:TV:LEVel	TV トリガのトリガレベルを設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:LFORMat	TV トリガをかけるラインの指定方式の設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:SOURce	TV トリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:TYPE	TV トリガの入力の種類を設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine?	ユーザー定義 TV トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:DEFinition	ユーザー定義 TV トリガの解像度を設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HFRejection (HighFrequencyREJECTION)	ユーザー定義 TV トリガのローパスフィルター (HF リジェクション) を設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HSYNc (Hsync Freq)	ユーザー定義 TV トリガの水平同期信号の周波数を設定 / 問い合わせします。	5-281
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:LINE	ユーザー定義 TV トリガのライン番号を設定 / 問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:POLarity	ユーザー定義 TV トリガの入力の極性を設定 / 問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:SGUard	ユーザー定義 TV トリガの Sync Guard を設定 / 問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh?	ステート幅トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:BITs?	ステート幅トリガのロジック入力に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:BITs:HEXa	ステート幅トリガのロジック入力のステートを 16 進数で設定します。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:BITs:PATtern	ステート幅トリガのロジック入力のステートをパターンで設定 / 問い合わせします。	5-282

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:CHANnel<x>	ステート幅トリガのときの各チャンネルのトリガ条件を設定 / 問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:CLOCK?	ステート幅トリガのクロック信号に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-282
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:CLOCK:POLarity	ステート幅トリガのクロック信号の極性を設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:CLOCK:SOURce	ステート幅トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:CONDi tion	ステート幅トリガのトリガ条件を設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:LOGic	ステート幅トリガの組み合わせ条件を設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:TIME<x>	ステート幅トリガのときのパルス幅を設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTh:TYPE	ステート幅トリガのときの時間幅モードを設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger:COMBination	トリガの組み合わせを設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger:DELAy?	ディレイに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-283
:TRIGger:DELAy:TIME	ディレイ (トリガ点からトリガポジションまでの時間) を設定 / 問い合わせします。	5-283
:TRIGger:HOLDoff?	ホールドオフに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-284
:TRIGger:HOLDoff:TIME	ホールドオフ時間を設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:MODE	トリガモードを設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:POSition	トリガポジションを設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SCount	トリガモードが Single(N) のときのトリガ成立回数を設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SOURce?	Enhanced トリガのトリガソースに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>?	Enhanced トリガの指定トリガソースに関するすべての設定値を問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:COUPling	Enhanced トリガのときの指定トリガソースのトリガカップリングを設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:HFRejection (HighFrequencyREJECTION)	Enhanced トリガのときの指定トリガソースのローパスフィルタを設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:HYSTeresis	Enhanced トリガのときの指定トリガソースのノイズリジェクションを設定 / 問い合わせします。	5-284
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:LEVel	Enhanced トリガのときの指定トリガソースのトリガレベルを設定 / 問い合わせします。	5-285
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WIDTh	Enhanced トリガのときの指定トリガソースのウィンドウの幅を設定 / 問い合わせします。	5-285
:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WINDow	Enhanced トリガのときの指定トリガソースのウィンドウの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-285

WAVeform グループ

:WAVeform?	波形データのすべての情報を問い合わせします。	5-286
:WAVeform:ALL?	「:WAVeform:ALL:SEND?」に関するすべての設定を問い合わせします。	5-286
:WAVeform:ALL:SEND?	「:WAVeform:ALL:TRACe」で指定した波形データを問い合わせします。	5-286
:WAVeform:ALL:TRACe	「:WAVeform:ALL:SEND?」で対象となる波形を設定 / 問い合わせします。	5-287
:WAVeform:BITS?	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形データのビット長を問い合わせします。	5-287
:WAVeform:BYTeorder	波形データが 2 バイト以上のワードフォーマットのときの送信順序を設定 / 問い合わせします。	5-287
:WAVeform:END	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形の、どの点を最後のデータとするかを設定 / 問い合わせします。	5-287
:WAVeform:FORMat	送信する波形データのフォーマットを設定 / 問い合わせします。	5-287
:WAVeform:LENGth?	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形の全データ点数を問い合わせします。	5-287
:WAVeform:OFFSet?	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形データを物理値に変換するときのオフセット値を問い合わせします。	5-287
:WAVeform:POSition?	「:WAVeform:FORMat」で「RBYTe」を指定した場合の、電圧に換算するとき使用する垂直軸ポジションを問い合わせします。	5-287
:WAVeform:RANGe?	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形データを物理値に換算するときのレンジ値を問い合わせします。	5-287
:WAVeform:RECOrd	WAVeform グループで対象となるレコード番号を設定 / 問い合わせします。	5-287
:WAVeform:RECOrd? MINimum	対象チャンネルのヒストリの最小レコード番号を問い合わせします。	5-288
:WAVeform:SEND?	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形データを問い合わせします。	5-288

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:WAVeform:SIGN?	「:WAVeform:TRACe」で指定した対象波形をバイナリデータで問い合わせる場合の、符号の有無を問い合わせます。	5-288
:WAVeform:SRATe? (Sample RATE)	「:WAVeform:RECOrd」で指定したレコードのサンプルレートを問い合わせます。	5-288
:WAVeform:STARt	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形の、どの点を最初のデータとするかを設定 / 問い合わせします。	5-288
:WAVeform:TRACe	WAVeform グループで対象となる波形を設定 / 問い合わせします。	5-288
:WAVeform:TRIGger?	「:WAVeform:RECOrd」で指定したレコードのトリガポジションを問い合わせます。	5-288
:WAVeform:TYPE?	「:WAVeform:TRACe」で指定した波形のアクイジションモードを問い合わせます。	5-288

WPARameter グループ

:WPARameter<x>?	波形パラメータ測定機能に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-289
:WPARameter<x>:DISPlay	波形パラメータ測定の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram?	波形パラメータ測定のヒストグラム表示に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure?	波形パラメータ測定のヒストグラム表示の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせします。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:MODE	波形パラメータ測定のヒストグラム表示の自動測定モードを設定 / 問い合わせします。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter?	波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータの自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:ALL	波形パラメータ測定のすべてのヒストグラムパラメータを一斉に ON/OFF します。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>?	波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>:STATe	波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-289
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>:VALue?	波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータの測定値を問い合わせます。	5-290
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:POSition<y>	波形パラメータ測定のヒストグラムの各パラメータの位置を設定 / 問い合わせします。	5-290
:WPARameter<x>:ITEM	波形パラメータ測定の波形パラメータを設定 / 問い合わせします。	5-290
:WPARameter<x>:MODE	波形パラメータ測定のモードを設定 / 問い合わせします。	5-290
:WPARameter<x>:TREND?	波形パラメータ測定のトレンド表示に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-290
:WPARameter<x>:TREND:AScale	波形パラメータ測定のトレンド表示のオートスケールを実行します。	5-290
:WPARameter<x>:TREND:CUSor?	波形パラメータ測定のトレンド表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-290
:WPARameter<x>:TREND:CUSor:C<y>?	波形パラメータ測定のトレンドの各カーソルの測定値を問い合わせます。	5-291
:WPARameter<x>:TREND:CUSor:DC?	波形パラメータ測定のトレンドのカーソル間の測定値を問い合わせます。	5-291
:WPARameter<x>:TREND:CUSor:MODE	波形パラメータ測定のトレンドの自動測定モードを設定 / 問い合わせします。	5-291
:WPARameter<x>:TREND:CUSor:POSition<y>	波形パラメータ測定のトレンドの各カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。	5-291
:WPARameter<x>:TREND:HRANge	波形パラメータ測定のトレンド表示の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。	5-291
:WPARameter<x>:TREND:HSPan	波形パラメータ測定のトレンド表示の水平スパンを設定 / 問い合わせします。	5-291
:WPARameter<x>:TREND:VERTical	波形パラメータ測定のトレンドの垂直レンジを設定 / 問い合わせします。	5-291
:WPARameter<x>:VTDisplay	VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-291
:WPARameter<x>:WAIT?	タイムアウト付きで自動測定実行の終了を待ちます。	5-291

XY グループ

:XY<x>?	XY 表示に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:DISPlay	XY 表示を画面に表示する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。	5-292
:XY<x>:MEASure?	XY 表示の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CUSor?	XY 表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CUSor:DX?	X-Y 表示の水平カーソル間の電圧差に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CUSor:DX:STATe	X-Y 表示の水平カーソル間の電圧差の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-292

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
:XY<x>:MEASure:CURSor:DX:VALue?	X-Y 表示の水平カーソル間の電圧差を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CURSor:DY?	X-Y 表示の垂直カーソル間の電圧差に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CURSor:DY:STATe	X-Y 表示の垂直カーソル間の電圧差の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-292
:XY<x>:MEASure:CURSor:DY:VALue?	X-Y 表示の垂直カーソル間の電圧差を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>?	XY 表示の水平カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:POSi tion	XY 表示の水平カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。	5-292
:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:STA Te	X-Y 表示の水平カーソルの電圧値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-293
:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:VAL ue?	XY 表示の水平カーソルの電圧値を問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>?	XY 表示の垂直カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:POSi tion	XY 表示の垂直カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:STA Te	X-Y 表示の垂直カーソルの電圧値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-293
:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:VAL ue?	XY 表示の垂直カーソルの電圧値を問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:INTeg?	XY 表示の積分に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:INTeg:LOOP	XY 表示の積分方法を設定 / 問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:INTeg:POLarity	XY 表示の積分方向を設定 / 問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:INTeg:VALue?	XY 表示の積分値を問い合わせます。	5-293
:XY<x>:MEASure:MODE	XY 表示の自動測定モードを設定 / 問い合わせます。	5-293
:XY<x>:SPLit	XY 表示で XY1/XY2 の表示画面を分割する / しないを、設定 / 問い合わせます。	5-294
:XY<x>:TRANge (Time Range)	XY 表示する T-Y 波形の範囲を設定 / 問い合わせします。	5-294
:XY<x>:VTDisplay	XY 表示の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-294
:XY<x>:XTRace	XY 表示の X 軸に割り当てるチャンネルを設定 / 問い合わせします。	5-294
:XY<x>:YTRace	XY 表示の Y 軸に割り当てるチャンネルを設定 / 問い合わせします。	5-294

ZOOM グループ

:ZOOM<x>?	波形のズームに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-295
:ZOOM<x>:ALLocation?	ズーム対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。	5-295
:ZOOM<x>:ALLocation:{CHANnel<y> MATH<y>}	ズーム対象波形を設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:DISPlay	ズーム波形表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:FORMat	ズーム波形表示フォーマットを設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:MAG	対象ズーム波形表示画面の倍率を設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:MAGFine	対象ズーム波形表示画面の倍率 (Fine) を設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:MAIN	ズーム波形表示の表示比率を設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:POSition	対象ズームボックスの位置を設定 / 問い合わせします。	5-295
:ZOOM<x>:VERTical?	垂直軸方向のズームに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-295
:ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y> M ATH<y>}?	垂直軸方向のズームの各トレースに関するすべての設定値を問い合わせます。	5-296
:ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y> M ATH<y>}:MAG	垂直軸方向のズーム倍率を設定 / 問い合わせします。	5-296
:ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y> M ATH<y>}:POSition	垂直軸方向のズームポジションを設定 / 問い合わせします。	5-296
:ZOOM<x>:VERTical:TRACe	垂直軸方向のズーム画面に表示するトレースを設定 / 問い合わせします。	5-296

共通コマンドグループ

*CAL? (CALibrate)	キャリブレーションを実行し、結果を問い合わせます。	5-297
*CLS (CLear Status)	標準イベントレジスタ、拡張イベントレジスタ、エラーキューをクリアします。	5-297
*ESE (standard Event Status Enable register)	標準イベントイネーブルレジスタの値を設定 / 問い合わせします。	5-297
*ESR? (standard Event Status Register)	標準イベントレジスタの値を問い合わせ、同時にクリアします。	5-297
*IDN? (IDeNtify)	機種を問い合わせます。	5-297
*OPC (OPeration Complete)	指定したオーバーラップコマンドが終了したときに、標準イベントレジスタのビット 0(OPC ビット) を 1 にセットします。	5-297

5.1 コマンド一覧表

コマンド	機能	ページ
*OPC? (OPeration Complete)	*OPC?を送信すると、指定したオーバーラップコマンドが終了していれば、ASCIIコードの「1」を返します。	5-298
*OPT? (OPTion)	装備しているオプションを問い合わせます。	5-298
*RST (ReSeT)	設定の初期化 (イニシャライズ) をします。	5-298
*SRE (Service Request Enable register)	サービスリクエストイネーブルレジスタの値を設定 / 問い合わせします。	5-298
*STB? (STatus Byte)	ステータスバイトレジスタの値を問い合わせます。	5-298
*TST?	セルフテストを実行し、結果を問い合わせます。セルフテストの内容は、内 5-298 部の各メモリテストです。	
*WAI (WAIIt)	指定したオーバーラップコマンドが終了するまで、*WAI に続く命令を待ちます。	5-299

5.2 ACQuire グループ

:ACQuire?

機能 波形の取り込みに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ACQuire?

:ACQuire:AVERAge?

機能 アベレーシングおよび波形の取り込み回数に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ACQuire:AVERAge?

:ACQuire:AVERAge:COUNT

機能 アベレーシングモード時の、指数化平均の減衰定数、または単純平均のアベレージ回数を設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:AVERAge:COUNT {<NRf>}
<NRf> = 2 ~ 1024(2n ステップ)

例 :ACQUIRE:AVERAGE:COUNT 2
:ACQUIRE:AVERAGE:COUNT?
-> :ACQUIRE:AVERAGE:COUNT 2

:ACQuire:COUNT

機能 ノーマルモード・エンベロープモード・アベレーシングモード時の波形の取り込み回数を設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:COUNT {<NRf>|INFinity}
<NRf> = 1 ~ 65536

例 :ACQUIRE:COUNT 1
:ACQUIRE:COUNT?
-> :ACQUIRE:COUNT 1

:ACQuire:INTERleave

機能 インタリーブの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:INTERleave {<Boolean>}

例 :ACQUIRE:INTERLEAVE ON
:ACQUIRE:INTERLEAVE?
-> :ACQUIRE:INTERLEAVE 1

:ACQuire:MODE

機能 波形の取り込みモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:MODE {AVERAge|ENVELOpe|NORMal}

例 :ACQUIRE:MODE AVERAGE
:ACQUIRE:MODE?
-> :ACQUIRE:MODE AVERAGE

:ACQuire:RESolution

機能 高分解能モードの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:RESolution {<Boolean>}

例 :ACQUIRE:RESOLUTION ON
:ACQUIRE:RESOLUTION?
-> :ACQUIRE:RESOLUTION 1

解説 ハイレゾリューションモードを ON にすると、最大レコード長が半分になります。

:ACQuire:RLENgth

機能 レコード長を設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:RLENgth {<NRf>}
<NRf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :ACQUIRE:RLENGTH 1250
:ACQUIRE:RLENGTH?
-> :ACQUIRE:RLENGTH 1250

:ACQuire:SAMPling

機能 サンプリングモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :ACQuire:SAMPling {REAL|INTERporate|REPetitive}

例 :ACQUIRE:SAMPLING REAL
:ACQUIRE:SAMPLING?
-> :ACQUIRE:SAMPLING REAL

5.3 ANALysis グループ

電源解析機能 (:ANALysis:PANalyze や :ANALysis:PMEASure 系コマンド) は、4ch モデルだけのオプションです。2ch モデルや電源解析機能のオプション付でない 4ch モデルでは、電源解析に関するコマンドは使用できません。

:ANALysis?

機能 解析機能に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis?

:ANALysis:AHISTogram<x>?

機能 波形のヒストグラム機能に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:ANALysis:AHISTogram<x>:DISPlay

機能 波形のヒストグラムの表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:DISPlay {<Boolean>}

:ANALysis:AHISTogram<x>:DISPlay?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:DISPLAY ON

:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:DISPLAY?

-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:DISPLAY 1

:ANALysis:AHISTogram<x>:HORizontal

機能 波形のヒストグラムの水平軸方向範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:HORizontal {<NRf>,<NRf>}

:ANALysis:AHISTogram<x>:HORizontal?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<NRf> = -4 ~ 4(div)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:HORIZONTAL 0,1

:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:HORIZONTAL?

-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:HORIZONTAL

AL 1.000E+00,0.000E+00

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure?

機能 波形のヒストグラムの測定 (モードの ON/OFF を含む) に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:MODE

機能 波形のヒストグラムの測定モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:MODE {OFF|PARAMeter}

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:MODE OFF

:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:MODE?

-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:MODE OFF

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter?

機能 モードが Param のときの波形のヒストグラムの測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:ALL

機能 波形のヒストグラムのすべての測定項目を一斉に ON/OFF します。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:ALL {<Boolean>}

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:ALL ON

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:<パラメータ>?

機能 波形のヒストグラムの指定した測定項目に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:<パラメータ>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<パラメータ> = {C1|C2|DC|MAXimum|MEAN|MEDian|MINimum|PEAK|SD2integ|SD3integ|SDEviation|SDINteg}

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:< / パラメータ >:STATe

機能 波形のヒストグラムの指定した測定項目の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:< / パラメータ >:STATe {<Boolean>}
:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:< / パラメータ >:STATe?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
< / パラメータ > = {C1|C2|DC|MAXimum|MEAN|MEDian|MINimum|PEAK|SD2integ|SD3integ|SDEVIation|SDINtegr}

例 以下は、最大値についての例です。
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:MAXIMUM:STATE ON
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:MAXIMUM:STATE?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:MAXIMUM:STATE 1

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:< / パラメータ >:VALue?

機能 波形のヒストグラムの指定した測定項目の自動測定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:< / パラメータ >:VALue?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
< / パラメータ > = {C1|C2|DC|MAXimum|MEAN|MEDian|MINimum|PEAK|SD2integ|SD3integ|SDEVIation|SDINtegr}

例 以下は、最大値についての例です。
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:MAXIMUM:VALUE?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:MAXIMUM:VALUE 1.000E+00

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:HPOSition<y>

機能 波形のヒストグラムの波形 Cursor1 または Cursor2 水平位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:HPOSition<y> {<Nrf>}
:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:HPOSition<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2
<Nrf> = - 5 ~ 5(div)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:HPOSITION1 1
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:HPOSITION1?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:HPOSITION 1.000E+00

:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:VPOSition<y>

機能 波形のヒストグラムの Cursor1 または Cursor2 の垂直位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:VPOSition<y> {<Nrf>}
:ANALysis:AHISTogram<x>:MEASure:PARAMeter:VPOSition<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2
<Nrf> = - 4 ~ 4(div)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:VPOSITION1 1
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:VPOSITION1?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MEASURE:PARAMETER:VPOSITION 1.000E+00

:ANALysis:AHISTogram<x>:MODE

機能 波形のヒストグラムの対象軸を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:MODE {HORIZo ntal|VERTical}
:ANALysis:AHISTogram<x>:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MODE HORIZONTAL
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MODE?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:MODE HORIZONTAL

:ANALysis:AHISTogram<x>:RANGe

機能 波形のヒストグラムの測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:RANGe {MAIN|Z1|Z2}
:ANALysis:AHISTogram<x>:RANGe?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:RANGE MAIN
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:RANGE?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:RANGE MAIN

:ANALysis:AHISTogram<x>:TRACe

機能 波形のヒストグラムの対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:TRACe {<Nrf>|MATH<y>}
:ANALysis:AHISTogram<x>:TRACe?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:TRACE 1
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:TRACE?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:TRACE 1

:ANALysis:AHISTogram<x>:VERTical

機能 波形のヒストグラムの垂直範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:AHISTogram<x>:VERTical {<NRf>,<NRf>}
:ANALysis:AHISTogram<x>:VERTical?
<x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = - 4 ~ 4(div)

例 :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:VERTICAL 0,1
:ANALYSIS:AHISTOGRAM1:VERTICAL?
-> :ANALYSIS:AHISTOGRAM1:VERTICAL 1.000E+00,0.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>?

機能 電源解析に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>?
<x> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T?

機能 ジュール積分に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T?
<x> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MATH

機能 ジュール積分波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MATH {I2T|OFF}
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MATH?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MATH I2T
:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MATH?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MATH I2T

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure?

機能 ジュール積分の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure?
<x> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T?

機能 ジュール積分に関する設定を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T?
<x> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:COUNT?

機能 ジュール積分の継続統計処理の回数を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:COUNT?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:COUNT?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:COUNT 100

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?

機能 ジュール積分の各統計値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:MAXIMUM?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:MAXIMUM 10.0000E+03

解説 統計値を取得できない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:STATE

機能 ジュール積分の測定を行う (ON)/ 行わない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:STATE {<Boolean>}
:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:STATE?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:STATE ON
:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:STATE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:STATE 1

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:VALue?

機能	ジュール積分の自動測定値を問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:MEASure:I2T:VALue? [{<NRf>}] <x> = 1、2 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:VALUE? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:MEASURE:I2T:VALUE 10.0000E+03
解説	- 測定不可能な場合は、「NaN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。 <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。 - 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NaN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。 - 自動測定のサイクル統計処理をしている場合、<NRf> を設定すると、表示されている波形で画面の左から <NRf> 回目の 1 周期の測定値を問い合わせます。<NRf> を省略すると、表示されている波形で最後に測定された 1 周期の測定値を問い合わせます。

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:RANGe

機能	測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:RANGe {MAIN Z1 Z2} :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:RANGe? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:RANGE MAIN :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:RANGE? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:RANGE MAIN

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE?

機能	スケーリングに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE? <x> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:CENTER

機能	マニュアルスケーリング時の中心値を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:CENTER {<NRf>} :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:CENTER? <x> = 1、2 <NRf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:CENTER 1 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:CENTER? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:CENTER 1.00000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:MODE

機能	スケーリングの方法を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:MODE {AUTO MANual} :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:MODE? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:MODE AUTO :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:MODE? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:MODE AUTO

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:SENSitivity

機能	マニュアルスケーリング時の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:SENSitivity {<NRf>} :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:SCALE:SENSitivity? <x> = 1、2 <NRf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:SENSITIVITY 10 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:SENSITIVITY? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:SCALE:SENSITIVITY 10.0000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:TRANge (Time Range)

機能 測定範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:I2T:TRANge {<NRf>,<NRf>}

:ANALysis:PANalyze<x>:I2T:TRANge?

<x> = 1, 2

<NRf> = -5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長さ
トップ)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:TRANGE -4,4

:ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:TRANGE?

-> :ANALYSIS:PANALYZE1:I2T:

TRANGE -4.00E+00,4.00E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics?

機能 高調波解析機能に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics?

<x> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass?

機能 高調波解析のクラス C に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass?

<x> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:GETLambda

機能 高調波解析のクラス C の現在の力率を設定します。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:GETLambda

<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CCLASS

:GETLAMBDA

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:LAMBda

機能 高調波解析のクラス C の力率を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:LAMBda {<NRf>}

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:LAMBda?

<x> = 1, 2

<NRf> = 0.001 ~ 1

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:

CCLASS:LAMBDA 0.10

:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:

CCLASS:LAMBDA?

-> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CCL

ASS:LAMBDA 100.0E-03

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:MAXCurrent

機能 高調波解析のクラス C の基本波の電流値を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:MAXCurrent {<NRf>|<電流>}

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:MAXCurrent?

<x> = 1, 2

<NRf>、<電流> = 0.001 ~ 100(A)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:

CCLASS:MAXCURRENT 50A

:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:

CCLASS:MAXCURRENT?

-> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CCL

ASS:MAXCURRENT 50.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:OPower

機能 高調波解析のクラス C の有効電力 25W を超える / 超えないを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:OPower {FALSE|TRUE}

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CCLass:OPower?

<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:

CCLASS:OPower FALSE

:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:

CCLASS:OPower?

-> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CCL

ASS:OPower FALSE

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CLAss

機能 高調波解析の対象機器の適用クラスを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CLAss {A|B|C|D}

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:CLAss?

<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CLA

SS A

:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CLAss?

-> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:CLA

SS A

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass?

機能 高調波解析のクラス D に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass?

<x> = 1, 2

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass:Power

機能	高調波解析のクラス D の電力値を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass:Power {<Nrf>} :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DCLass:Power? <x> = 1、2 <Nrf> = - 1.0000E+31 ~ 1.0000E+31
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS: DCLASS:POWER 1V :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS: DCLASS:POWER? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DCLASS:POWER 1.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DMODE

機能	高調波解析の表示モードを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DMODE {LINear LOG} :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DMODE? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DMODE LINEAR :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DMODE? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DMODE LINEAR

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL?

機能	高調波解析の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL? <x> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:DISPlay

機能	高調波解析の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:DISPlay {FULL LOWer UPPer} :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:DISPlay? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS: DETAIL:DISPLAY FULL :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS: DETAIL:DISPLAY? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DETAIL:DISPLAY FULL

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:LIST:ITEM?

機能	高調波解析の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:LIST:ITEM? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS: DETAIL:LIST:ITEM? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DETAIL:LIST:ITEM "Order.,Measure(A),Limit(A),Measure(%),Limit(%),Info,"

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:LIST:VALue?

機能	高調波解析の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:DETAIL:LIST:VALue? {<Nrf>} <x> = 1、2 <Nrf> = 1 ~ 40(高調波の次数)
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS: DETAIL:LIST:VALUE? 2 -> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:DETAIL:LIST:VALUE " 2, 0.031, 0.020, 3.149, 2.000,NG,"

:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:GRouping

機能	高調波解析のグルーピングを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:GRouping {OFF TYPE1 TYPE2} :ANALysis:PANalyze<x>:HARMonics:GRouping? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:GROUPING OFF :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:GROUPING? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:GROUPING OFF

:ANALYSIS:PANalyze<x>:HARMonics:SPOi
nt

機能 高調波解析の演算開始点を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:HARMonics:SPOi
nt {<Nrf>}
:ANALYSIS:PANalyze<x>:HARMonics:SPOi
nt?
<x> = 1, 2
<Nrf> = - 5 ~ 5(div)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:SPOI
NT 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:SPOI
NT?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:SPO
INT 1.000E+00

:ANALYSIS:PANalyze<x>:HARMonics:SVOLt
age

機能 高調波解析の電源電圧を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:HARMonics:SVOL
tage {<Nrf>|< 電圧 >}
:ANALYSIS:PANalyze<x>:HARMonics:SVOL
tage?
<x> = 1, 2
<Nrf>、< 電圧 > = 90 ~ 440V

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:SVOLTA
GE 230
:ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:SVOLTA
GE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:HARMONICS:SVO
LTAGE 230.00000E+00

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup?

機能 電源解析の入力に関するすべての設定値を問
合わせします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup?
<x> = 1, 2

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:ADESkew

機能 電源解析のオートスキュー補正を実行します。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:ADESkew
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:ADESKEW

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I?

機能 電源解析の電流入力チャネルに関するすべての
設定値を問い合わせします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I?
<x> = 1, 2

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:DESkew

機能 電源解析の電流入力チャネルのスキュー補正を
設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:DESK
ew {< 時間 >}
:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:DESK
ew?
<x> = 1, 2
< 時間 > = - 100.0ns ~ 100.0ns(10ps ステップ)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:DESK
EW 1NS
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:DESKEW?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:DESK
EW 1.000E-09

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:INPut

機能 電源解析の電流入力チャネルを設定 / 問い合わ
せします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:INP
ut {2|4}
:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:INPut?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:INPUT 2
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:INPUT?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:INPU
T 2

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:PROBe

機能 電源解析の電流入力チャネルのプロブの電流 -
電圧換算比に関するすべての設定値を問い合わ
せします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:PRO
Be {C0_001|C0_002|C0_005|C0_01|
C0_02|C0_05|C0_1|C0_2|C0_5|C1|C2|C5|
C10|C20|C50|C100|C200|C500|C1000|
C2000}}
:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:I:PROBe?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:PROBE C0
_001
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:PROBE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:I:PROB
E C0_001

:ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:U?

機能 電源解析の電圧入力チャネルに関するすべての
設定値を問い合わせします。

構文 :ANALYSIS:PANalyze<x>:SETup:U?
<x> = 1, 2

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:DESKew

機能 電源解析の電圧入力チャネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:DESKew {<時間>}

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:DESKew?

<x> = 1、2

<時間> = - 100.0ns ~ 100.0ns(10ps ステップ)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:DESK
EW 1NS
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:DESKEW?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:DESK
EW 1.000E-09

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:INPut

機能 電源解析の電圧入力チャネルを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:INPut {1|3}

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:INPut?

<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:INPUT 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:INPUT?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:INPUT
T 1

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:PROBe

機能 電源解析の電圧入力チャネルのプロープの減衰比を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:PROBe {<NRF>}

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:U:PROBe?

<x> = 1、2

<NRF> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:PROBE 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:PROBE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:U:PROB
E 1.000

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:RTRace

機能 電源解析のスキュー補正の対象トレースを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SETup:RTRace {I|U}

:ANALysis:PANalyze<x>:SETup:RTRace?

<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:RTRACE I
:ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:RTRACE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SETUP:RTRA
CE I

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA?

機能 XY 表示 (安全動作領域) に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA?

<x> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor?

機能 XY 表示 (安全動作領域) のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor?

<x> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>?

機能 XY 表示 (安全動作領域) の水平カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>?

<x> = 1、2

<y> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:POSition

機能 XY 表示 (安全動作領域) の水平カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:POSition {<NRF>}

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:POSition?

<x> = 1、2

<y> = 1、2

<NRF> = - 4 ~ 4(div)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:Cursors:X1:PO
SITION 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:Cursors:X1:PO
SITION?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:Cursors:X:
POSITION 1.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:VALue?

機能 XY 表示 (安全動作領域) の水平カーソルの電圧値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:X<y>:VALue?

<x> = 1、2

<y> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:Cursors:X1:VA
LUE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:Cursors:
X1:VALUE 1.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>?

機能 XY 表示 (安全動作領域) の垂直カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>?
<x> = 1, 2
<y> = 1, 2

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:POSition

機能 XY 表示 (安全動作領域) の垂直カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:POSition {<NRf>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:POSition?
<x> = 1, 2
<y> = 1, 2
<NRf> = -4 ~ 4(div)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:CURSOR:Y1:POSITION 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:CURSOR:Y1:POSITION?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:CURSOR:Y:POSITION 1.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:VALue?

機能 XY 表示 (安全動作領域) の垂直カーソルの電圧値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:CURSor:Y<y>:VALue?
<x> = 1, 2
<y> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:CURSOR:Y1:VALUE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:CURSOR:Y1:VALUE 1.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:MODE

機能 XY 表示 (安全動作領域) の自動測定モードを設定 / 問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:MODE {CURSor|OFF}
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:MODE?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:MODE CURSOR
:ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:MODE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:MODE CURSOR

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:TRANge (Time Range)

機能 XY 表示 (安全動作領域) する T-Y 波形の範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:TRANge {<NRf>,<NRf>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:TRANge?
<x> = 1, 2
<NRf> = -5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:TRANGE -4, 4
:ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:TRANGE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:TRANGE -4.00, 4.00

:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:VTDisPlay

機能 XY 表示 (安全動作領域) の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SOA:VTDisPlay {<Boolean>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SOA:VTDisplay?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:VTDISPLAY ON
:ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:VTDISPLAY?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SOA:VTDISPLAY 1

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss?

機能 スイッチング損失に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss?
<x> = 1, 2

解説 トータル損失を求めるための基準レベル (ディスタル / メシアル / プロキシマなど) は、次のコマンドで設定します。

```
:MEASure: {CHANnel<x>|MATH<x>} :
DPRoximal?
:MEASure: {CHANnel<x>|MATH<x>} :
DPRoximal:MODE
:MEASure: {CHANnel<x>|MATH<x>} :
DPRoximal:PERCent
:MEASure: {CHANnel<x>|MATH<x>} :
DPRoximal:UNIT
:MEASure: {CHANnel<x>|MATH<x>} :METHOD
```

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:CYCLE

機能 サイクルモードの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:CYCLE {<Boolean>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:CYCLE?
<x> = 1, 2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:CYCLE ON
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:CYCLE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:CYCLE 1

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal?

機能	ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL?

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:MODE

機能	ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:MODE {PERCent UNIT} :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:MODE? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:MODE PERCENT :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:MODE? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:MODE PERCENT

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:PERCent

機能	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を%で設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:PERCent {<Nrf>,<Nrf>,<Nrf>} :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:PERCent? <x> = 1、2 <Nrf>、<Nrf>、<Nrf> = 0 ~ 100(%, 1 ステップ)
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:PERCENT 10,50,90 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:PERCENT? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:PERCENT 10,50,90

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:UNIT

機能	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:UNIT {<Nrf>,<Nrf>,<Nrf>} :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DPROximal:UNIT? <Nrf>、<Nrf>、<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。 <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:UNIT -1,0,1 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:UNIT? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DPROXIMAL:UNIT -1.0000000E+00,0.0000000E+00,1.0000000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DTYPE

機能	トータル損失のデバイスタイプを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DTYPE {IGBT MOSFET OFF} :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:DTYPE? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DTYPE IGBT :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DTYPE? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:DTYPE

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ILEvel

機能	トータル損失の損失ゼロ区間と判定する電流レベルを設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ILEvel {<Nrf> <電流>} :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ILEvel? <x> = 1、2 <Nrf>、<電流> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:ILEVEL 1 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:ILEVEL? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:ILEVEL 1.0000000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MATH

機能	電力波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MATH {OFF Power} :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MATH? <x> = 1、2
例	:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:MATH OFF :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:MATH? -> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:MATH OFF

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure?

機能 電源解析項目 (パラメータ) の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure?
 <x> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>?

機能 電源解析項目 (パラメータ) に関する設定を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>?
 <x> = 1、2
 <パラメータ> = {P|PABS|PN|PP|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:COUNT?

機能 電源解析項目 (パラメータ) の継続統計処理の回数を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:P:COUNt?
 <x> = 1、2
 <パラメータ> = {P|PABS|PN|PP|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}

例 :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: COUNT?
 -> :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: COUNT 100

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEviation}?

機能 電源解析項目 (パラメータ) の各統計値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEviation}?
 <x> = 1、2
 <パラメータ> = {P|PABS|PN|PP|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}

例 :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: MAXIMUM?
 -> :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: MAXIMUM 1.000E+00

解説 統計値を取得できない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:STATE

機能 電源解析項目 (パラメータ) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:STATE {<Boolean>}
 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:STATE?
 <x> = 1、2
 <パラメータ> = {P|PABS|PN|PP|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}

例 :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: STATE ON
 :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: STATE?
 -> :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: STATE 1

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:VALue?

機能 電源解析項目 (パラメータ) の自動測定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:MEASure:<パラメータ>:VALue? [{<NRf>}]
 <x> = 1、2
 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
 <パラメータ> = {P|PABS|PN|PP|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}

例 :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: VALUE?
 -> :ANALYSIS: PANALYZE1: SWLOSS: MEASURE: P: VALUE 10.0000E+03

解説

- 測定不可能な場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。
- <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。
- <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。
- 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NAN(Not A Number)」が返されます。
- <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。
- 自動測定のサイクル統計処理をしている場合、<NRf> を設定すると、表示されている波形で画面の左から <NRf> 回目の 1 周期の測定値を問い合わせます。<NRf> を省略すると、表示されている波形で最後に測定された 1 周期の測定値を問い合わせます。

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:METHod

機能 High・Low 点の算出方法を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:METHod {AUTO|MAXimum|HISTogram}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:METHod?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:METHOD AUTO
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:METHOD?<x> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:METHOD AUTO

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RANGe

機能 測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RANGe {MAIN|Z1|Z2}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RANGe?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:RANGE MAIN
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:RANGE?<x> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:RANGE MAIN

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RDS

機能 トータル損失のオン抵抗値を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RDS {<Nrf>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:RDS?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:RDS 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:RDS?<x> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:RDS 1.000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE?

機能 スケーリングに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE?<x> = 1、2

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:CENTer

機能 マニュアルスケーリング時の中心値を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:CENTer {<Nrf>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:CENTer?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:CENTer 1
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:CENTer?<x> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:CENTer 1.00000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:MODE

機能 スケーリングの方法を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:MODE {AUTO|MANual}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:MODE?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:MODE AUTO
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:MODE?<x> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:MODE AUTO

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:SENSitivity

機能 マニュアルスケーリング時の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:SENSitivity {<Nrf>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:SCALE:SENSitivity?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:SENSitivity 10
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:SENSitivity?<x> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:SCALE:SENSitivity 10.0000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:TRANge (Time Range)

機能 測定範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:TRANge {<Nrf>,<Nrf>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:TRANge?<x> = 1、2
<Nrf> = -5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:TRANGE -4,4
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:TRANGE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:TRANGE -4.00E+00,4.00E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ULEVel

機能 トータル損失の損失計算区間と判定する電圧レベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ULEVel {<Nrf>|<電圧>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:ULEVel?<x> = 1、2
<Nrf>、<電圧> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:ULEVEL 1V
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:ULEVEL?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:ULEVEL 1.0000000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:UNIT

機能 電力量の単位を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:UNIT {J|WH}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:UNIT?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:UNIT WH
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:UNIT?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:UNIT WH

:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:VCE

機能 トータル損失のコレクタ - エミッタ間飽和電圧値を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:VCE {<Nrf>|<電圧>}
:ANALysis:PANalyze<x>:SWLoss:VCE?<x> = 1、2
<Nrf>、<電圧> = 0 ~ 50V(100mV ステップ)

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:VCE 1V
:ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:VCE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:SWLOSS:VCE 1.0000000E+00

:ANALysis:PANalyze<x>:TYPE

機能 電源解析の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PANalyze<x>:TYPE {HARMONICS|I2T|OFF|SOA|SWLoss}
:ANALysis:PANalyze<x>:TYPE?<x> = 1、2

例 :ANALYSIS:PANALYZE1:TYPE HARMONICS
:ANALYSIS:PANALYZE1:TYPE?
-> :ANALYSIS:PANALYZE1:TYPE HARMONICS

:ANALysis:PMEasure<x>?

機能 電力測定に関するすべての設定を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEasure<x>?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1

:ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal?

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL?

:ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal:MODE

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal:MODE {PERCent|UNIT}
:ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal:MODE?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:MODE PERCENT
:ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:MODE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:MODE PERCENT

:ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal:PERCent

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点を%で設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal:PERCent {<Nrf>,<Nrf>,<Nrf>}
:ANALysis:PMEasure<x>:IDPROximal:PERCent?<x> = 1 ~ 2
<Nrf>、<Nrf>、<Nrf> = 0 ~ 100(%、1 ステップ)

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:PERCENT 10,50,90
:ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:PERCENT?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:PERCENT 10,50,90

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PMEASURE<x>:IDPROximal:UNIT
 機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:IDPROximal:UNIT {<NRf>, <NRf>, <NRf>}
 :ANALysis:PMEASURE<x>:IDPROximal:UNIT?
 <x> = 1 ~ 2
 <NRf>, <NRf>, <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:UNIT -1,0,1
 :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:UNIT?
 -> :ANALYSIS:PMEASURE1:IDPROXIMAL:UNIT -1.0000000E+00,0.0000000E+00,1.0000000E+00

:ANALysis:PMEASURE<x>:IMETHod
 機能 High・Low 点を設定 / 問い合わせします。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:IMETHod {AUTO|MAXimum|HISTogram}
 :ANALysis:PMEASURE<x>:IMETHod?
 <x> = 1 ~ 2
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:IMETHOD AUTO
 :ANALYSIS:PMEASURE1:IMETHOD?
 -> :ANALYSIS:PMEASURE1:IMETHOD AUTO

:ANALysis:PMEASURE<x>:INDicator
 機能 測定箇所の表示を設定 / 問い合わせします。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:INDicator <パラメータ>
 :ANALysis:PMEASURE<x>:INDicator?
 <x> = 1 ~ 2
 <パラメータ> = {AH|AHABs|AHN|AHP|IAC|IAVGfreq|IDC|IMN|INPeak|IPPeak|IPTopeak|IRMN|IRMS|LAMBda|P|Q|S|UAC|UAVGfreq|UDC|UMN|UNPeak|UPPeak|UPTopeak|URMN|URMS|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:INDICATOR AH
 :ANALYSIS:PMEASURE1:INDICATOR?
 -> :ANALYSIS:PMEASURE1:INDICATOR AH

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE?
 機能 電力測定項目 (パラメータ) の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE?
 <x> = 1 ~ 2
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE?

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>?
 機能 電力測定項目 (パラメータ) に関する設定を問い合わせます。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>?
 <x> = 1 ~ 2
 <パラメータ> = {AH|AHABs|AHN|AHP|IAC|IAVGfreq|IDC|IMN|INPeak|IPPeak|IPTopeak|IRMN|IRMS|LAMBda|P|Q|S|UAC|UAVGfreq|UDC|UMN|UNPeak|UPPeak|UPTopeak|URMN|URMS|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH?

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>:COUNT?
 機能 電力測定項目 (パラメータ) の通常の統計処理の回数を問い合わせします。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>:COUNT?
 <x> = 1 ~ 2
 <パラメータ> = {AH|AHABs|AHN|AHP|IAC|IAVGfreq|IDC|IMN|INPeak|IPPeak|IPTopeak|IRMN|IRMS|LAMBda|P|Q|S|UAC|UAVGfreq|UDC|UMN|UNPeak|UPPeak|UPTopeak|URMN|URMS|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH:COUNT?

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?
 機能 電力測定項目 (パラメータ) の各統計値を問い合わせします。
 構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?
 <x> = 1 ~ 2
 <パラメータ> = {AH|AHABs|AHN|AHP|IAC|IAVGfreq|IDC|IMN|INPeak|IPPeak|IPTopeak|IRMN|IRMS|LAMBda|P|Q|S|UAC|UAVGfreq|UDC|UMN|UNPeak|UPPeak|UPTopeak|URMN|URMS|WH|WHABs|WHN|WHP|Z}
 例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH:MAXIMUM?

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>:STATE

機能 電力測定項目 (パラメータ) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:
<パラメータ>:STATE {<Boolean>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:
<パラメータ>:STATE?
<x> = 1 ~ 2
<パラメータ> = {AH|AHABS|AHN|AHP|IAC|
IAVGfreq|IDC|IMN|INPeak|IPPeak|
IPTOpeak|IRMN|IRMS|LAMBda|P|Q|S|UAC|
UAVGfreq|UDC|UMN|UNPeak|UPPeak|
UPTOpeak|URMN|URMS|WH|WHABS|WHN|WHP|
Z}

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH:STA
TE ON
:ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH:STA
TE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH:ST
ATE 1

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:<パラメータ>:VALUE?

機能 電力測定項目 (パラメータ) の自動測定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:
<パラメータ>:VALUE?
<x> = 1 ~ 2
<パラメータ> = {AH|AHABS|AHN|AHP|IAC|
IAVGfreq|IDC|IMN|INPeak|IPPeak|
IPTOpeak|IRMN|IRMS|LAMBda|P|Q|S|UAC|
UAVGfreq|UDC|UMN|UNPeak|UPPeak|
UPTOpeak|URMN|URMS|WH|WHABS|WHN|WHP|
Z}

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:AH:VAL
UE?

:ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:ALL

機能 電力測定項目 (パラメータ) を一括 ON/OFF します。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MEASURE:ALL {<
Boolean>}
<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MEASURE:ALL ON

:ANALysis:PMEASURE<x>:MODE

機能 電力測定の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:MODE {<Boolean>
>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:MODE?
<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:MODE ON
:ANALYSIS:PMEASURE1:MODE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:MODE 1

:ANALysis:PMEASURE<x>:RANGE

機能 測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:RANGE {MAIN|
Z1|Z2}
:ANALysis:PMEASURE<x>:RANGE?
<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:RANGE MAIN
:ANALYSIS:PMEASURE1:RANGE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:RANGE MAIN

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP?

機能 電力測定の入力に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP?
<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP?

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:ADESkew

機能 電力測定のオートスキュー補正を実行します。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:ADESkew
<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:ADESKEW

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:I?

機能 電力測定の電流入力チャネルに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:I?
<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I?

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:I:DESKew

機能 電力測定の電流入力チャネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:I:DESK
ew {<時間>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:SETUP:I:DESK
ew?
<x> = 1 ~ 2

<時間> = 100.0ns ~ 100.0ns(10ps ステップ)
例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I:DESK
EW 1NS
:ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I:DESKew?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I:DESK
EW 1.000E-09

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:I:PROBe

機能 電力測定の入力チャネルのプロープの電流 - 電圧換算比に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:I:PROBe {C0_001|C0_002|C0_005|C0_01|C0_02|C0_05|C0_1|C0_2|C0_5|C1|C2|C5|C10|C20|C50|C100|C200|C500|C1000|C2000}
:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:I:PROBe?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I:PROBE C0_001
:ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I:PROBE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:I:PROBE C0_001

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:RTRace

機能 電力測定のスキュー補正の対象トレースを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:RTRace {I|U}
:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:RTRace?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:RTRACE I
:ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:RTRACE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:RTRACE I

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U?

機能 電力測定の電圧入力チャネルに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U?

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U:DESKew

機能 電力測定の電圧入力チャネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U:DESKew {<時間>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U:DESKew?<x> = 1 ~ 2
<時間> = - 100.0ns ~ 100.0ns(10ps ステップ)

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U:DESKEW 1NS
:ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U:DESKEW?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U:DESKEW 1.000E-09

:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U:PROBe

機能 電力測定の電圧入力チャネルのプロープの電圧 - 電圧換算比に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U:PROBe {<NRf>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:SETup:U:PROBe?<x> = 1 ~ 2
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U:PROBE 1
:ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U:PROBE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:SETUP:U:PROBE 1.000

:ANALysis:PMEASURE<x>:TRANge

機能 測定範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:TRANge {<NRf>,<NRf>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:TRANge?<x> = 1 ~ 2
<NRf>、<NRf> = - 5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:TRANGE 5,-5
:ANALYSIS:PMEASURE1:TRANGE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:TRANGE 5.000000E+00,-5.0000000E+00

:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal?

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL?

:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:MODE

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:MODE {PERCent|UNIT}
:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:MODE?<x> = 1 ~ 2

例 :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:MODE PERCENT
:ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:MODE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:MODE PERCENT

:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:PERCent

機能	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を%で設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:PERCent {<NRf>,<NRf>,<NRf>} :ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:PERCent?
例	<x> = 1 ~ 2 <NRf>、<NRf>、<NRf> = 0 ~ 100(%、1 ステップ) :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:PERCENT 10,50,90 :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:PERCENT? -> :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:PERCENT 10,50,90

:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:UNIT

機能	ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:UNIT {<NRf>,<NRf>,<NRf>} :ANALysis:PMEASURE<x>:UDPROximal:UNIT?
例	<x> = 1 ~ 2 <NRf>、<NRf>、<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照 :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:UNIT -1,0,1 :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:UNIT? -> :ANALYSIS:PMEASURE1:UDPROXIMAL:UNIT -1.0000000E+00,0.0000000E+00,1.0000000E+00

:ANALysis:PMEASURE<x>:UMETHOD

機能	High・Low 点を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:UMETHOD {AUTO MAXimum HISTogram} :ANALysis:PMEASURE<x>:UMETHOD?
例	<x> = 1 ~ 2 :ANALYSIS:PMEASURE1:UMETHOD AUTO :ANALYSIS:PMEASURE1:UMETHOD? -> :ANALYSIS:PMEASURE1:UMETHOD AUTO

:ANALysis:PMEASURE<x>:UNIT

機能	電力量の単位を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:UNIT {J WH} :ANALysis:PMEASURE<x>:UNIT?
例	<x> = 1 ~ 2 :ANALYSIS:PMEASURE1:UNIT J :ANALYSIS:PMEASURE1:UNIT? -> :ANALYSIS:PMEASURE1:UNIT J

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>?

機能	Calc アイテムの自動測定に関するすべての設定を問い合わせます。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>? <x> = 1 ~ 2 <y> = 1 ~ 4
例	:ANALYSIS:PMEASURE:USER?

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:COUNT?

機能	Calc アイテムの自動測定値の統計処理の回数を問い合わせます。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:COUNT? <x> = 1 ~ 2 <y> = 1 ~ 4
例	:ANALYSIS:PMEASURE:USER:COUNT? -> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:COUNT 1

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:DEFINE

機能	Calc アイテムの自動測定値の演算式を設定 / 問い合わせします。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:DEFINE {<文字列>} :ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:DEFINE?
例	<x> = 1 ~ 2 <y> = 1 ~ 4 <文字列> = 128 文字以内 :ANALYSIS:PMEASURE:USER:DEFINE "ABC" :ANALYSIS:PMEASURE:USER:DEFINE? -> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:DEFINE "ABC"

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?

機能	Calc アイテムの自動測定値の各統計値を問い合わせます。
構文	:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:{MAXimum MEAN MINimum SDEVIation}? <x> = 1 ~ 2 <y> = 1 ~ 4
例	:ANALYSIS:PMEASURE:USER:MAXIMUM? -> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:MAXIMUM 0.0
解説	統計値がとれない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

5.3 ANALysis グループ

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:NAME

機能 Calc アイテムの名称を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:NAME
ME {<文字列>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:NAME?
<x> = 1 ~ 2
<y> = 1 ~ 4
<文字列> = 8 文字以内

例 :ANALYSIS:PMEASURE:USER:NAME "ABC"
:ANALYSIS:PMEASURE:USER:NAME?
-> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:
NAME "ABC"

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:STATE

機能 Calc アイテムの自動測定の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:STATE
Te {<Boolean>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:STATE?
<x> = 1 ~ 2
<y> = 1 ~ 4

例 :ANALYSIS:PMEASURE:USER:STATE ON
:ANALYSIS:PMEASURE:USER:STATE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:STATE 1

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:UNIT

機能 Calc アイテムの単位を設定 / 問い合わせします。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:UNIT
IT {<文字列>}
:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:UNIT?
<x> = 1 ~ 2
<y> = 1 ~ 4
<文字列> = 4 文字以内

例 :ANALYSIS:PMEASURE:USER:UNIT "ABC"
:ANALYSIS:PMEASURE:USER:UNIT?
-> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:
UNIT "ABC"

:ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:VALUE?

機能 Calc アイテムの自動測定値の測定値を問い合わせます。

構文 :ANALysis:PMEASURE<x>:USER<y>:VALUE?
<NRf> {<NRf>}
<x> = 1 ~ 2
<y> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 100000

例 :ANALYSIS:PMEASURE:USER:VALUE?
-> :ANALYSIS:PMEASURE:USER:VALUE 0.0

解説

- 測定不可能な場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。
- <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。
- <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。
- 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NAN(Not A Number)」が返されます。
- <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。

:ANALysis:WAIT?

機能 タイムアウト付きで自動測定実行の終了を待ちます。

構文 :ANALysis:WAIT? {<NRf>}
<NRf> = 1 ~ 36000(タイムアウト時間、100ms)

例 :ANALYSIS:WAIT?
-> :ANALYSIS:WAIT 1

解説

タイムアウト時間内に自動測定の実行が終了すると「0」、終了してないか自動測定が行われていない場合は「1」を返します。タイムアウト時間を長く設定しても、自動測定実行が終了した時点で「0」を返します。

5.4 ASETup グループ

:ASETup:EXECute

機能 オートセットアップを実行します。

構文 :ASETup:EXECute

例 :ASETUP:EXECUTE

:ASETup:UNDO

機能 実行したオートセットアップを取り消します。

構文 :ASETup:UNDO

例 :ASETUP:UNDO

5.5 CALibrate グループ

:CALibrate?

機能 キャリブレーションに関するすべての設定値を
 問い合わせます。

構文 :CALibrate?

:CALibrate[:EXECute]

機能 キャリブレーションを実行します。

構文 :CALibrate[:EXECute]

例 :CALIBRATE:EXECUTE

:CALibrate:MODE

機能 オートキャリブレーションの ON/OFF を設定 / 問
 い合わせします。

構文 :CALibrate:MODE {AUTO|OFF}

例 :CALIBRATE:MODE AUTO

 :CALIBRATE:MODE?

 -> :CALIBRATE:MODE AUTO

5.6 CHANnel グループ

:CHANnel<x>?

機能 各チャンネルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CHANnel<x>?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

:CHANnel<x>:AScale[:EXECute]

機能 各チャンネルのオートスケールを実行します。

構文 CHANnel<x>:AScale[:EXECute]
<x> = 1 ~ 4

例 CHANNEL1:ASCALE:EXECUTE

解説 チャンネルごとにオートスケーリングが設定できます。

- V/div
垂直ポジションの位置を変えずに、波形の全振幅が見えるように表示されます。
- Offset
入力カップリングが AC のとき
0V
入力カップリングが DC のとき
Center = (Max+Min)/2
- Trig Level
DC オフセット位置

:CHANnel<x>:BWIDth

機能 各チャンネルの入力フィルターを設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:BWIDth {FULL|<周波数>}
:CHANnel<x>:BWIDth?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
{<周波数>} = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :CHANNEL1:BWIDTh FULL
:CHANNEL1:BWIDTh?
-> :CHANNEL1:BWIDTh FULL

:CHANnel<x>:COUPling

機能 各チャンネルの入力カップリングを設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:COUPling {AC|DC|DC50|GND}
:CHANnel<x>:COUPling?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :CHANNEL1:COUPLING AC
:CHANNEL1:COUPLING?
-> :CHANNEL1:COUPLING AC

:CHANnel<x>:DESKew

機能 各チャンネルのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:DESKew {<時間>}
:CHANnel<x>:DESKew?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<時間> = - 100.0ns ~ 100.0ns(10ps ステップ)
例 :CHANNEL1:DESKEW 1NS
:CHANNEL1:DESKEW?
-> :CHANNEL1:DESKEW 1.000E-09

:CHANnel<x>:DISPlay

機能 各チャンネルの表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:DISPlay {<Boolean>}
:CHANnel<x>:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
例 :CHANNEL1:DISPLAY ON
:CHANNEL1:DISPLAY?
-> :CHANNEL1:DISPLAY 1

:CHANnel<x>:INVert

機能 インバートモード (波形の反転表示) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:INVert {<Boolean>}
:CHANnel<x>:INVert?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
例 :CHANNEL1:INVERT ON
:CHANNEL1:INVERT?
-> :CHANNEL1:INVERT 1

:CHANnel<x>:LABel?

機能 各チャンネルの波形ラベル名に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CHANnel<x>:LABel?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

:CHANnel<x>:LABel[:DEFine]

機能 各チャンネルの波形ラベル名を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:LABel[:DEFine] {<文字列>}
:CHANnel<x>:LABel[:DEFine]?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<文字列> = 8 文字以内
例 :CHANNEL1:LABEL:DEFINE "CH1"
:CHANNEL1:LABEL:DEFINE?
-> :CHANNEL1:LABEL:DEFINE "CH1"

解説 本体画面に表示されるキーボード以外の文字や記号は使用できません。

5.6 CHANnel グループ

:CHANnel<x>:LABel:DISPlay

機能 各チャンネルの波形ラベル名の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:LABel:
DISPlay {<Boolean>}
:CHANnel<x>:LABel:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :CHANNEL1:LABEL:DISPLAY ON
:CHANNEL1:LABEL:DISPLAY?
-> :CHANNEL1:LABEL:DISPLAY 1

:CHANnel<x>:LSCale?

機能 各チャンネルのリニアスケールに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CHANnel<x>:LSCale?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

:CHANnel<x>:LSCale:AVALue

機能 スケーリング係数 A を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:LSCale:AVALue {<NRf>}
:CHANnel<x>:LSCale:AVALue?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<NRf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :CHANNEL1:LSCALE:AVALUE 10
:CHANNEL1:LSCALE:AVALUE?
-> :CHANNEL1:LSCALE:AVALUE 10.0000E+00

:CHANnel<x>:LSCale:BVALue

機能 オフセット値 B を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:LSCale:BVALue {<NRf>}
:CHANnel<x>:LSCale:BVALue?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<NRf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :CHANNEL1:LSCALE:BVALUE 10
:CHANNEL1:LSCALE:BVALUE?
-> :CHANNEL1:LSCALE:BVALUE 10.0000E+00

:CHANnel<x>:LSCale:MODE

機能 リニアスケールリングの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:LSCale:MODE {<Boolean>}
:CHANnel<x>:LSCale:MODE?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :CHANNEL1:LSCALE:MODE ON
:CHANNEL1:LSCALE:MODE?
-> :CHANNEL1:LSCALE:MODE 1

:CHANnel<x>:LSCale:UNIT

機能 リニアスケールリング結果に付加する単位を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:LSCale:UNIT {<文字列>}
:CHANnel<x>:LSCale:UNIT?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<文字列> = 4 文字以内

例 :CHANNEL1:LSCALE:UNIT "EU"
:CHANNEL1:LSCALE:UNIT?
-> :CHANNEL1:LSCALE:UNIT "EU"

解説 本体画面に表示されるキーボード以外の文字や記号は使用できません。単位によってスケール値に影響をおよぼすことはありません。

:CHANnel<x>:OFFSet

機能 各チャンネルのオフセット電圧を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:OFFSet {<電圧>|<電流>}:
CHANnel<x>:OFFSet?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<電圧>、<電流> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :CHANNEL1:OFFSET 0V
:CHANNEL1:OFFSET?
-> :CHANNEL1:OFFSET 0.000E+00

:CHANnel<x>:POSition

機能 各チャンネルの垂直ポジションを設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:POSition {<NRf>}
:CHANnel<x>:POSition?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<NRf> = -4 ~ 4div

例 :CHANNEL1:POSITION 1
:CHANNEL1:POSITION?
-> :CHANNEL1:POSITION 1.00E+00

:CHANnel<x>:PROBe?

機能 各チャンネルのプロープの減衰比に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CHANnel<x>:PROBe?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

:CHANnel<x>:PROBe:DZCalibrate

機能 各チャンネルの消磁とゼロ補正を実行します。

構文 :CHANnel<x>:PROBe:DZCalibrate
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
例 :CHANNEL1:PROBE:DZCALIBRATE

:CHANnel<x>:PROBe[:MODE]

機能 各チャンネルのプロープの減衰比を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:PROBe[:MODE] {<NRf>|
C0_001|C0_002|C0_005|C0_01|C0_02|
C0_05|C0_1|C0_2|C0_5|C1|C2|C5|C10|
C20|C50|C100|C200|C500|C1000|C2000}
:CHANnel<x>:PROBe[:MODE]?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :CHANNEL1:PROBE:MODE <NRF>

:CHANNEL1:PROBE:MODE?

-> :CHANNEL1:PROBE:MODE <NRF>

:CHANnel<x>:PROBe:PZCalibrate

機能 各チャンネルの電流プロープのゼロ補正を実行します。

構文 :CHANnel<x>:PROBe:PZCalibrate

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :CHANNEL1:PROBE:PZCALIBRATE

:CHANnel<x>:VARiable

機能 各チャンネルの電圧軸感度を V/div の 0.01 ステップで設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:VARiable {<電圧>|<電流>}
:CHANnel<x>:VARiable?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<電圧>、<電流> = 本体ユーザズマニュアル
操作編参照。

例 :CHANNEL1:VARIABLE 1V:CHANNEL1

:VARIABLE?

-> :CHANNEL1:VARIABLE 1.000E+00

:CHANnel<x>:VDIV

機能 各チャンネルの電圧軸感度 (V/div) を設定 / 問い合わせします。

構文 :CHANnel<x>:VDIV {<電圧>|<電流>}
:CHANnel<x>:VDIV?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<電圧>、<電流> = 本体ユーザズマニュアル
操作編参照。

例 :CHANNEL1:VDIV 2V:CHANNEL1:VDIV?

-> :CHANNEL1:VDIV 2.000E+00

5.7 CLEar グループ

:CLEar

機能 クリアトレースを実行します。

構文 :CLEar

例 :CLEAR

5.8 COMMunicate グループ

COMMunicate グループは、通信に関するグループです。このグループに相当するフロントパネルのキーはありません。

:COMMunicate?

機能 通信に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文 :COMMunicate?

:COMMunicate:HEADer

機能 クエリに対する応答を、ヘッダを付けて返送するか(例 CHANNEL1:PROBE:MODE 10)、付けずに返送するか(例 10)を設定/問い合わせします。
構文 :COMMunicate:HEADer {<Boolean>}
:COMMunicate:HEADer?
例 :COMMUNICATE:HEADER ON
:COMMUNICATE:HEADER?
-> :COMMUNICATE:HEADER 1

:COMMunicate:LOCKout

機能 ローカルロックアウトを設定/解除します。
構文 :COMMunicate:LOCKout {<Boolean>}
:COMMunicate:LOCKout?
例 :COMMUNICATE:LOCKOUT ON
:COMMUNICATE:LOCKOUT?
-> :COMMUNICATE:LOCKOUT 1

:COMMunicate:OPSE(Operation Pending Status Enable register)

機能 *OPC、*OPC?、*WAI の対象となるオーバーラップコマンドを設定/問い合わせします。
構文 :COMMunicate:OPSE <Register>
:COMMunicate:OPSE?
<Register> = 0 ~ 65535(:COMMunicate:WAIT? コマンドの図参照)
例 :COMMUNICATE:OPSE 65535
:COMMUNICATE:OPSE?
-> :COMMUNICATE:OPSE 2400
解説 上の例では、全ビットを 1 にして、すべてのオーバーラップコマンドを対象にしています。ただし、0 固定のビットは 1 にならないので、問い合わせに対してはビット 5、6、8、11 だけが 1 になっています。

:COMMunicate:OPSR? (Operation Pending Status Register)

機能 オペレーションペンディングステータスレジスタの値を問い合わせます。
構文 :COMMunicate:OPSR?
例 :COMMUNICATE:OPSR?
-> 0
解説 オペレーションペンディングステータスレジスタについては、:COMMunicate:WAIT? コマンドの図を参照してください。

:COMMunicate:OVERlap

機能 オーバーラップ動作にするコマンドを設定/問い合わせします。
構文 :COMMunicate:OVERlap <Register>
:COMMunicate:OVERlap?
<Register> = 0 ~ 65535
例 :COMMUNICATE:OVERLAP 65535
:COMMUNICATE:OVERLAP?
-> :COMMUNICATE:OVERLAP 2400
解説
・上の例では、全ビットを 1 にして、すべてのオーバーラップコマンドを対象にしています。ただし、0 固定のビットは 1 にならないので、問い合わせに対してはビット 5、6、8、11 だけが 1 になっています。
・:COMMunicate:OVERlap を使った同期のとり方については、4-8 ページを参照してください。
・上の例では、ビット 5、6、8、11 を 1 にして、すべてのオーバーラップコマンドを対象にしています(:COMMunicate:WAIT? コマンドの図参照)。

:COMMunicate:REMOte

機能 リモート/ローカルを設定します。ON のときにリモートになります。
構文 :COMMunicate:REMOte {<Boolean>}
:COMMunicate:REMOte?
例 :COMMUNICATE:REMOTE ON
:COMMUNICATE:REMOTE?
-> :COMMUNICATE:REMOTE 1

5.8 COMMunicate グループ

:COMMunicate:VERBose

機能 クエリに対する応答を、フルスペルで返送するか
(例 CHANNEL1:PROBE:MODE 10)、省略形で返
送するか(例 CHAN:PROB 10)を設定/問いわ
せします。

構文 :COMMunicate:VERBose {<Boolean>}
:COMMunicate:VERBose?

例 :COMMUNICATE:VERBOSE ON
:COMMUNICATE:VERBOSE?
-> :COMMUNICATE:VERBOSE 1

:COMMunicate:WAIT

機能 指定された拡張イベントのどれかが発生するの
を待ちます。

構文 :COMMunicate:WAIT <Register>
<Register> = 0 ~ 65535 (拡張イベントレジス
タ、6-5 ページ参照)

例 :COMMUNICATE:WAIT 65535

解説 :COMMunicate:WAIT を使った同期のとり方に
ついては、4-9 ページを参照してください。

:COMMunicate:WAIT?

機能 指定された拡張イベントのどれかが発生したと
きに応答を作成します。

構文 :COMMunicate:WAIT? <Register>
<Register> = 0 ~ 65535 (拡張イベントレジス
タ、6-5 ページ参照)

例 :COMMUNICATE:WAIT? 65535
-> 1

オペレーションペンディングステータスレジス
タ / オーバーラップイネーブルレジスタ

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	0	0	SCH	0	0	HST	0	ACS	PRN	0	0	0	0	0

ビット 5(PRN) = 1 のとき:

内蔵プリンタ動作未完了

ビット 6(ACS) = 1 のとき:

メディアへのアクセス未完了

ビット 8(HST) = 1 のとき:

ヒストリ検索実行未完了

ビット 11(SCH) = 1 のとき:

エッジ / パターン検索実行未完了

5.9 CURSor グループ

:CURSor?

機能 カーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor?

:CURSor[:TY]?

機能 カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]?

:CURSor[:TY]:DEGREE?

機能 角度カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE?

:CURSor[:TY]:DEGREE:ALL

機能 T-Y 表示の角度カーソルの測定値を一括 ON/OFF します。

構文 :CURSor:TY:DEGREE:ALL {<Boolean>}

例 :CURSOR:TY:DEGREE:ALL ON

:CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>?

機能 角度カーソルの角度に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>?

<x> = 1 ~ 2

:CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>:STATE

機能 角度カーソルの角度の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>:STATE {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>:STATE?

<x> = 1 ~ 2

例 :CURSOR:TY:DEGREE:D1:STATE ON

:CURSOR:TY:DEGREE:D1:STATE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:D1:STATE 1

:CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>:VALUE?

機能 角度カーソルの角度を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:D<x>:VALUE?

<x> = 1 ~ 2

例 :CURSOR:TY:DEGREE:D1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:D1:VALUE -120.0

0000E+00

:CURSor[:TY]:DEGREE:DD?

機能 角度カーソル間の角度差に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:DD?

:CURSor[:TY]:DEGREE:DD:STATE

機能 角度カーソル間の角度差 ΔD 値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:DD:STATE {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:DEGREE:DD:STATE?

例 :CURSOR:TY:DEGREE:DD:STATE ON

:CURSOR:TY:DEGREE:DD:STATE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:DD:STATE 1

:CURSor[:TY]:DEGREE:DD:VALUE?

機能 角度カーソル間の角度差 ΔD 値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:DD:VALUE?

例 :CURSOR:TY:DEGREE:DD:VALUE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:DD:VALUE 180.00

000E+00

:CURSor[:TY]:DEGREE:DV?

機能 角度カーソル間の ΔV に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:DV?

:CURSor[:TY]:DEGREE:DV:STATE

機能 角度カーソル間の ΔV 値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:DV:STATE {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:DEGREE:DV:STATE?

例 :CURSOR:TY:DEGREE:DV:STATE ON

:CURSOR:TY:DEGREE:DV:STATE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:DV:STATE 1

:CURSor[:TY]:DEGREE:DV:VALUE?

機能 角度カーソル間の ΔV 値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:DV:VALUE?

例 :CURSOR:TY:DEGREE:DV:VALUE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:DV:VALUE 6.2500

000E-03

:CURSor[:TY]:DEGREE:JUMP

機能 T-Y 表示の角度カーソルを指定したズーム波形上にジャンプさせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGREE:JUMP {C1_Z1|C1_Z2|C2_Z1|C2_Z2}

例 :CURSOR:TY:DEGREE:JUMP C1_Z1

解説 ズーム波形の中央位置にジャンプします。C1、C2 は、Cursor1、Cursor2 を示します。

5.9 CURSor グループ

:CURSor[:TY]:DEGRee:POSition<x>

機能 角度カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。
構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:POSition<x> {<NRf>
f>}

:CURSor[:TY]:DEGRee:POSition<x>?

<x> = 1 ~ 2

<NRf> = - 5 ~ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :CURSOR:TY:DEGREE:POSITION1 2

:CURSOR:TY:DEGREE:POSITION1?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:POSITION1 2.000
0000

:CURSor[:TY]:DEGRee:REFeRence<x>

機能 基準角度の始点 (Reference1) または終点 (Reference2) の位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:REFeRence

<x> {<NRf>}

:CURSor[:TY]:DEGRee:REFeRence<x>?

<x> = 1 ~ 2

<NRf> = - 5 ~ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :CURSOR:TY:DEGREE:REFERENCE1 -1

:CURSOR:TY:DEGREE:REFERENCE1?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:REFERENCE1 -1.0
000000

:CURSor[:TY]:DEGRee:RVALue

機能 基準角度を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:RVALue {<NRf>}

:CURSor[:TY]:DEGRee:RVALue?

<NRf> = 1 ~ 720

例 :CURSOR:TY:DEGREE:RVALUE 180

:CURSOR:TY:DEGREE:RVALUE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:RVALUE 180

:CURSor[:TY]:DEGRee:TRACe

機能 角度カーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:TRACe {<NRf>|
ALL|MATH<x>}

:CURSor[:TY]:DEGRee:TRACe?

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :CURSOR:TY:DEGREE:TRACE 1

:CURSOR:TY:DEGREE:TRACE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:TRACE 1

:CURSor[:TY]:DEGRee:UNIT

機能 角度カーソルの単位を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:UNIT {<文字列>}

:CURSor[:TY]:DEGRee:UNIT?

<文字列> = 4 文字以内

例 :CURSOR:TY:DEGREE:UNIT "DEG"

:CURSOR:TY:DEGREE:UNIT?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:UNIT "DEG"

:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>?

機能 角度カーソルの電圧に関するすべての設定値を
問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>?

<x> = 1 ~ 2

:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:STATe

機能 角度カーソルの電圧の ON/OFF を設定 / 問い合わ
せします。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:STATe {<Boo
lean>}

:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:STATe?

<x> = 1 ~ 2

例 :CURSOR:TY:DEGREE:V1:STATE ON

:CURSOR:TY:DEGREE:V1:STATE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:V1:STATE 1

:CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:VALue?

機能 角度カーソルの電圧値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:DEGRee:V<x>:VALue?

<x> = 1 ~ 2

例 :CURSOR:TY:DEGREE:V1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:DEGREE:V1:VALUE 10.000
000E-03

:CURSor[:TY]:HORizontal?

機能 ΔV カーソルに関するすべての設定値を問い合わ
せします。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal?

:CURSor[:TY]:HORizontal:ALL

機能 T-Y 表示の Δ V カーソルの測定値を一括 ON/OFF
します。

構文 :CURSor:TY:HORizontal:

ALL {<Boolean>}

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:ALL ON

:CURSor[:TY]:HORizontal:DV?

機能 ΔV カーソル間の垂直軸値に関するすべての設定
値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:DV?

:CURSor[:TY]:HORizontal:DV:STATe

機能 ΔV カーソル間の垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問
い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:DV:STA

Te {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:HORizontal:DV:STATe?

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:DV:STATE ON

:CURSOR:TY:HORIZONTAL:DV:STATE?

-> :CURSOR:TY:HORIZONTAL:DV:STATE 1

:CURSor[:TY]:HORizontal:DV:VALue?

機能 ΔV カーソル間の垂直軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:DV:VALue?

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:DV:VALUE?

-> :CURSOR:TY:HORIZONTAL:DV:VALUE 3.0000000E+00

解説 リニアスケールリングが ON のときは、スケールリング値の問い合わせになります。

:CURSor[:TY]:HORizontal:POSition<x>

機能 ΔV カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:POSition<x> {<NRF>}

:CURSor[:TY]:HORizontal:POSition<x>?

<x> = 1 ~ 2

<NRF> = -4 ~ 4(1/100 ステップ)

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:POSITION1 -4

:CURSOR:TY:HORIZONTAL:POSITION1?

-> :CURSOR:TY:HORIZONTAL:POSITION1 -4

解説 <NRF> は、小数点以下 2 桁まで有効です。

:CURSor[:TY]:HORizontal:TRACe

機能 ΔV カーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:TRACe {<NRF>|MATH<x>}

:CURSor[:TY]:HORizontal:TRACe?

<NRF> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:TRACE 1

:CURSOR:TY:HORIZONTAL:TRACE?

-> :CURSOR:TY:HORIZONTAL:TRACE 1

:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>?

機能 ΔV カーソルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>?

<x> = 1 ~ 2

:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:STATe

機能 ΔV カーソルの垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:STATe {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:STATe?

<x> = 1 ~ 2

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:V1:STATE ON

:CURSOR:TY:HORIZONTAL:V1:STATE?

-> :CURSOR:TY:HORIZONTAL:V1:STATE 1

:CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:VALue?

機能 ΔV カーソルの垂直軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:HORizontal:V<x>:VALue?

<x> = 1 ~ 2

例 :CURSOR:TY:HORIZONTAL:V1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:HORIZONTAL:V1:VALUE -1.5000000E+00

解説 リニアスケールリングが ON のときはスケールリング値の問い合わせになります。

:CURSor[:TY]:MARKer?

機能 マーカーカーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer?

:CURSor[:TY]:MARKer:FORM

機能 マーカーカーソルの表示形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:FORM {LINE|MARK}

:CURSor[:TY]:MARKer:FORM?

例 :CURSOR:TY:MARKER:FORM LINE

:CURSOR:TY:MARKER:FORM?

-> :CURSor[:TY]:MARKER:FORM LINE

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>?

機能 指定したマーカーカーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>?

<x> = 1 ~ 4

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:ALL

機能 T-Y 表示のマーカーカーソルの測定値を一括 ON/OFF します。

構文 :CURSor:TY:MARKer:M<x>:ALL {<Boolean>}

<x> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:ALL ON

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>?

機能 マーカーカーソル間の時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:STATe

機能 マーカーカーソル間の時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:STATe {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:STATe?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M:DT1:STATE ON

:CURSOR:TY:MARKER:M:DT1:STATE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M:DT1:STATE 1

5.9 CURSor グループ

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:VALue?

機能 マーカーカーソル間の時間軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DT<y>:VALue?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M:DT1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M:DT1:VALUE 0.000000E+00

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>?

機能 マーカーカーソル間の垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:STATE

機能 マーカーカーソル間の垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:STATE {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:STATE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M:DV1:STATE ON

:CURSOR:TY:MARKER:M:DV1:STATE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M:DV1:STATE 1

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:VALue?

機能 マーカーカーソル間の垂直軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:DV<y>:VALue?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M:DV1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M:DV1:

VALUE 500.000000E-03

解説 リニアスケールリングが ON のときはスケールリング値の問い合わせになります。

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:JUMP

機能 T-Y 表示のマーカーカーソルを指定したズーム波形上にジャンプさせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:

JUMP {Z1|Z2}

<x> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:JUMP Z1

解説 ズーム波形の中央位置にジャンプします。

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:POSition

機能 マーカーカーソルの時間軸値を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:POSition {<NRf>}

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:POSition?

<x> = 1 ~ 4

<NRf> = -5 ~ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:POSITION -1

:CURSOR:TY:MARKER:M1:POSITION?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M1:POSITION -1.000000

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T?

機能 マーカーカーソルの時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T?

<x> = 1 ~ 4

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:STATE

機能 マーカーカーソルの時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:STATE

Te {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:STATE?

<x> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:T:STATE ON

:CURSOR:TY:MARKER:M1:T:STATE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M1:T:STATE 1

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:VALue?

機能 マーカーカーソルの時間軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:T:VALue?

<x> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:T:VALUE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M1:T:VALUE -4.5000E-03

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:TRACe

機能 マーカーカーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:

TRACe {<NRf>|MATH<y>|OFF}

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:TRACe?

<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:TRACE 1

:CURSOR:TY:MARKER:M1:TRACE?

-> :CURSOR:TY:MARKER:M1:TRACE 1

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V?

機能 マーカーカーソルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V?
<x> = 1 ~ 4

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:STATE

機能 マーカーカーソルの垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:STATE {<Boolean>}
:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:STATE?
<x> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:V:STATE ON
:CURSOR:TY:MARKER:M1:V:STATE?
-> :CURSOR:TY:MARKER:M1:V:STATE 1

:CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:VALue?

機能 マーカーカーソルの垂直軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:MARKer:M<x>:V:VALue?
<x> = 1 ~ 4

例 :CURSOR:TY:MARKER:M1:V:VALUE?
-> :CURSOR:TY:MARKER:M1:V:VALUE 1.50
00E-03

解説 リニアスケールリングが ON のときはスケールリング値の問い合わせになります。

:CURSor[:TY]:TYPE

機能 カーソルの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:TYPE {OFF|HORizontal|HAvertical|MARKer|VERTical|DEGREE}
:CURSor[:TY]:TYPE?

例 :CURSOR:TY:TYPE HORizontal
:CURSOR:TY:TYPE?
-> :CURSOR:TY:TYPE HORizontal

:CURSor[:TY]:VERTical?

機能 ΔT カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical?

:CURSor[:TY]:VERTical:ALL

機能 T-Y 表示の Δ T カーソルの測定値を一括 ON/OFF します。

構文 :CURSor:TY:VERTical:ALL {<Boolean>}
例 :CURSOR:TY:VERTICAL:ALL ON

:CURSor[:TY]:VERTical:DT?

機能 ΔT カーソル間の時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:DT?

:CURSor[:TY]:VERTical:DT:STATE

機能 ΔT カーソル間の時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:DT:STATE {<Boolean>}

例 :CURSor[:TY]:VERTical:DT:STATE?
:CURSOR:TY:VERTICAL:DT:STATE ON
:CURSOR:TY:VERTICAL:DT:STATE?
-> :CURSOR:TY:VERTICAL:DT:STATE 1

:CURSor[:TY]:VERTical:DT:VALue?

機能 ΔT カーソル間の時間軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:DT:VALue?
例 :CURSOR:TY:VERTICAL:DT:VALUE?
-> :CURSOR:TY:VERTICAL:DT:VALUE 2.50
E-06

:CURSor[:TY]:VERTical:DV?

機能 ΔT カーソル間の垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:DV?

:CURSor[:TY]:VERTical:DV:STATE

機能 ΔT カーソル間の垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:DV:STATE {<Boolean>}

例 :CURSor[:TY]:VERTical:DV:STATE?
:CURSOR:TY:VERTICAL:DV:STATE ON
:CURSOR:TY:VERTICAL:DV:STATE?
-> :CURSOR:TY:VERTICAL:DV:STATE 1

:CURSor[:TY]:VERTical:DV:VALue?

機能 ΔT カーソル間の垂直軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:DV:VALue?
例 :CURSOR:TY:VERTICAL:DV:VALUE?
-> :CURSOR:TY:VERTICAL:DV:VALUE 1.50
E+03

解説 リニアスケールリングが ON のときはスケールリング値の問い合わせになります。

:CURSor[:TY]:VERTical:JUMP

機能 T-Y 表示の垂直カーソルを指定したズーム波形上にジャンプさせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:JUMP {C1_Z1|C1_Z2|C2_Z1|C2_Z2}

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:JUMP C1_Z1
解説 ズーム波形の中央位置にジャンプします。C1、C2 は、V カーソルの Cursor1、Cursor2 を示します。

:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt?

機能 ΔT カーソル間の 1/ΔT に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:PERDt?

5.9 CURSor グループ

:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:STATE

機能 ΔT カーソル間の $1/\Delta T$ 値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:STATE {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:STATE?

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:PERDT:STATE ON

:CURSOR:TY:VERTICAL:PERDT:STATE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:PERDT:STATE 1

:CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:VALue?

機能 ΔT カーソル間の $1/\Delta T$ 値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:PERDt:VALue?

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:PERDT:VALUE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:PERDT:

VALUE 2.50E+06

:CURSor[:TY]:VERTical:POSition<x>

機能 ΔT カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:POSition

<x> {<NRf>}

:CURSor[:TY]:VERTical:POSition<x>?

<x> = 1, 2

<NRf> = -5 ~ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:POSITION1 2

:CURSOR:TY:VERTICAL:POSITION1?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:POSITION1 2.00E+00

:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>?

機能 ΔT カーソルの時間軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:T<x>?

<x> = 1, 2

:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:STATE

機能 ΔT カーソルの時間軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:STA

Te {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:STATE?

<x> = 1, 2

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:T1:STATE ON

:CURSOR:TY:VERTICAL:T1:STATE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:T1:STATE 1

:CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:VALue?

機能 ΔT カーソルの時間軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:T<x>:VALue?

<x> = 1, 2

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:T1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:T1:VALUE -2.50E-06

:CURSor[:TY]:VERTical:TRACe

機能 ΔT カーソルの対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:TRACe {<NRf>|ALL|MATH<x>}

:CURSor[:TY]:VERTical:TRACe?

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:TRACE 1

:CURSOR:TY:VERTICAL:TRACE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:TRACE 1

:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>?

機能 ΔT カーソルの垂直軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:V<x>?

<x> = 1, 2

:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:STATE

機能 ΔT カーソルの垂直軸値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:STA

Te {<Boolean>}

:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:STATE?

<x> = 1, 2

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:V1:STATE ON

:CURSOR:TY:VERTICAL:V1:STATE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:V1:STATE 1

:CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:VALue?

機能 ΔT カーソルの垂直軸値を問い合わせます。

構文 :CURSor[:TY]:VERTical:V<x>:VALue?

<x> = 1, 2

例 :CURSOR:TY:VERTICAL:V1:VALUE?

-> :CURSOR:TY:VERTICAL:V1:VALUE 2.50E+03

5.10 DISPlay グループ

:DISPlay?

機能 表示に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :DISPlay?

:DISPlay:ACCumulate?

機能 波形の重ね書き表示に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :DISPlay:ACCumulate?

:DISPlay:ACCumulate:MODE

機能 アキュムレートモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:ACCumulate:MODE {COLor|OFF|PERSistence}

:DISPlay:ACCumulate:MODE?

例 :DISPLAY:ACCUMULATE:MODE COLOR

:DISPLAY:ACCUMULATE:MODE?

-> :DISPLAY:ACCUMULATE:MODE COLOR

:DISPlay:ACCumulate:PERSistence

機能 アキュムレート時間を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:ACCumulate:PERSistence {<時間>|INFINITY}

:DISPlay:ACCumulate:PERSistence?

<時間> = 100ms ~ 100s

例 :DISPLAY:ACCUMULATE:

PERSISTENCE 100ms

:DISPLAY:ACCUMULATE:PERSISTENCE?

-> :DISPLAY:ACCUMULATE:PERSISTENCE 100ms

:DISPlay:COLor?

機能 波形の表示色に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :DISPlay:COLor?

:DISPlay:COLor:{CHANnel<x>|MATH<x>}

機能 各々の波形の色を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:COLor:{CHANnel<x>|MATH<x>}
MATH<x> {BLUE|BGREEN|CYAN|DBLue|GRAY|GREEN|LBLue|LGREEN|MAGenta|MGREEN|ORANGE|PINK|PURPLE|RED|SPINK|YELLOW}
:DISPlay:COLor:{CHANnel<x>|MATH<x>}?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1, 2)
MATH<x> の <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)

例 :DISPLAY:COLOR:CHANNEL1 BLUE

:DISPLAY:COLOR:CHANNEL1?

-> :DISPLAY:COLOR:CHANNEL1 BLUE

:DISPlay:COLor:LState

機能 ロジック波形のステート表示の色を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:COLor:LState {BLUE|BGREEN|CYAN|DBLue|GRAY|GREEN|LBLue|LGREEN|MAGenta|MGREEN|ORANGE|PINK|PURPLE|RED|SPINK|YELLOW}

:DISPlay:COLor:LState?

例 :DISPLAY:COLOR:LSTATE BLUE

:DISPLAY:COLOR:LSTATE?

-> :DISPLAY:COLOR:LSTATE BLUE

:DISPlay:COLor:SERialbus<x>?

機能 シリアルバスごとの全トレンドの色設定を問い合わせます。

構文 :DISPlay:COLor:SERialbus<x>?

<x> = 1 ~ 4

解説トレンド表示をサポートしたシリアルバスオプション付きのモデルで使用できます。

:DISPlay:COLor:SERialbus<x>:TREND<y>

機能 シリアルバストレンドの色を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:COLor:SERialbus<x>:TREND<y> {BLUE|BGREEN|CYAN|DBLue|GRAY|GREEN|LBLue|LGREEN|MAGenta|MGREEN|ORANGE|PINK|PURPLE|RED|SPINK|YELLOW}

:DISPlay:COLor:SERialbus<x>:TREND<y>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :DISPLAY:COLOR:SERIALBUS1:TREND1 BLUE

:DISPLAY:COLOR:SERIALBUS1:TREND1?

-> :DISPLAY:COLOR:SERIALBUS1:TREND1 BLUE

解説トレンド表示をサポートしたシリアルバスオプション付きのモデルで使用できます。

:DISPlay:FORMat

機能 表示フォーマットを設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:FORMat {AUTO|SINGLE|DUAL|TRIad|QUAD|HEXa}

:DISPlay:FORMat?

例 :DISPLAY:FORMAT AUTO

:DISPLAY:FORMAT?

-> :DISPLAY:FORMAT AUTO

解説DLM2022、DLM2032、DLM2052 では

{QUAD|HEXa} は使えません。

5.10 DISPlay グループ

:DISPlay:FGRId

機能 ファイングリッド表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:FGRId {<Boolean>}

例 :DISPlay:FGRId?

:DISPLAY:FGRID ON

:DISPLAY:FGRID?

-> :DISPLAY:FGRID 1

:DISPlay:GRATicule

機能 グラティクル (目盛り) を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:GRATicule {CROSShair|FRAMe|GRID|line}

:DISPlay:GRATicule?

例 :DISPLAY:GRATICULE CROSSHAIR

:DISPLAY:GRATICULE?

-> :DISPLAY:GRATICULE CROSSHAIR

:DISPlay:INTENSity?

機能 表示アイテムの輝度に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :DISPlay:INTENSity?

:DISPlay:INTENSity[:WAVEform]

機能 波形の輝度を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:INTENSity[:WAVEform] {<NRf>}

:DISPlay:INTENSity[:WAVEform]?

<NRf> = 1 ~ 64

例 :DISPLAY:INTENSITY:WAVEFORM 10

:DISPLAY:INTENSITY:WAVEFORM?

-> :DISPLAY:INTENSITY:WAVEFORM 10

:DISPlay:INTENSity:{CURSor|GRID|MARKer|ZBOX}

機能 各表示アイテムの輝度を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:INTENSity:{CURSor|GRID|MARKer|ZBOX} {<NRf>}

:DISPlay:INTENSity:{CURSor|GRID|MARKer|ZBOX}?

<NRf> = 0 ~ 31

例 以下は、カーソルについての例です。

:DISPLAY:INTENSITY:CURSOR 10

:DISPLAY:INTENSITY:CURSOR?

-> :DISPLAY:INTENSITY:CURSOR 10

:DISPlay:INTERpolate

機能 補間方式を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:INTERpolate {OFF|LINE|PULSe|SINE}

:DISPlay:INTERpolate?

例 :DISPLAY:INTERPOLATE OFF

:DISPLAY:INTERPOLATE?

-> :DISPLAY:INTERPOLATE OFF

:DISPlay:MAPPing

機能 分割フォーマットへの波形の割り当てのモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:MAPPing {AUTO|MANual}

:DISPlay:MAPPing?

例 :DISPLAY:MAPPING AUTO

:DISPLAY:MAPPING?

-> :DISPLAY:MAPPING AUTO

:DISPlay:SMAPPing?

機能 分割フォーマットへの全波形の割り当てを問い合わせます。

構文 :DISPlay:SMAPPing?

:DISPlay:SMAPPing:{CHANnel<x>|MATH<x>}(Set Mapping)

機能 分割フォーマットへの各波形の割り当てを設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:SMAPPing:CHANnel<x> {<NRf>}

:DISPlay:SMAPPing:CHANnel<x>?

CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<NRf> = 1 ~ 4

例 :DISPLAY:SMAPPING:CHANNEL1 1

:DISPLAY:SMAPPING:CHANNEL1?

-> :DISPLAY:SMAPPING:CHANNEL1 1

:DISPlay:SVALue (Scale VALUE)

機能 スケール値表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :DISPlay:SVALue {<Boolean>}

:DISPlay:SVALue?

例 :DISPLAY:SVALUE ON:DISPLAY:SVALUE?

-> :DISPLAY:SVALUE 1

5.11 FFT グループ

:FFT<x>?

機能 FFT 解析機能に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:AVERage?

機能 FFT 解析のアベレージングに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:AVERage?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:AVERage:EWEight

機能 FFT 解析の指数化平均の減衰定数を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:AVERage:EWEight {<NRf>}
:FFT<x>:AVERage:EWEight?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 2 ~ 1024(2n ステップ)

例 :FFT1:AVERAGE:EWEIGHT 2
:FFT1:AVERAGE:EWEIGHT?
-> :FFT1:AVERAGE:EWEIGHT 2

:FFT<x>:DATA?

機能 送信する FFT 波形データのすべての情報を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:DATA?
<x> = 1 ~ 2

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

:FFT<x>:DATA:BYTeorder

機能 FFT 波形データのフォーマットがバイナリのとときの送信順序を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:DATA:BYTeorder {LSBFirst|MSBFirst}
:FFT<x>:DATA:BYTeorder?
<x> = 1 ~ 2

例 :FFT1:DATA:BYTEORDER LSBFIRST
:FFT1:DATA:BYTEORDER?
-> :FFT1:DATA:BYTEORDER LSBFIRST

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

:FFT<x>:DATA:END

機能 送信する FFT 波形データの終了点を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:DATA:END {<NRf>}
:FFT<x>:DATA:END?
<x> = 1 ~ 2

<NRf> = 0 ~ 125000
例 :FFT1:DATA:END 125000
:FFT1:DATA:END?

-> :FFT1:DATA:END 125000

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

:FFT<x>:DATA:FORMat

機能 送信する FFT 波形データのフォーマットを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:DATA:FORMat {ASCIi|BINary}
:FFT<x>:DATA:FORMat?
<x> = 1 ~ 2

例 :FFT1:DATA:FORMAT ASCII
:FFT1:DATA:FORMAT?
-> :FFT:DATA:FORMAT ASCII

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

:FFT<x>:DATA:LENGth?

機能 送信する FFT 波形の全データ点数を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:DATA:LENGth?
<x> = 1 ~ 2

例 :FFT1:DATA:LENGTH?
-> :FFT1:DATA:LENGTH 6251

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

:FFT<x>:DATA:SEND?

機能 FFT 波形データを問い合わせます。

構文 :FFT<x>:DATA:SEND?
<x> = 1 ~ 2

例 :FFT1:DATA:SEND?
-> :FFT1:DATA:SEND #6

(6 桁のバイト数)(データ列)または、
<NRf>,<NRf>,...

解説 「:FFT<x>:DATA:FORMat」の設定によって、「:FFT<x>:DATA:SEND?」の出力形式が変わります。

- (1) 「ASCIi」にしたとき <NRf>、<NRf>、...<NRf> の形式で返されます。
- (2) 「BINARy」にしたとき <ブロックデータ> の形式で返されます。1 点のデータは 4 バイトであり、<ブロックデータ> は FLOAT 型変換で換算できます。

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

:FFT<x>:DATA:STARt

機能 送信する FFT 波形データの開始点を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:DATA:STARt {<NRf>}
:FFT<x>:DATA:STARt?
<x> = 1 ~ 2

<NRf> = 0 ~ 125000

例 :FFT1:DATA:START 0
:FFT1:DATA:START?

-> :FFT1:DATA:START 0

解説 ファームウェアバージョン 2.10 以降有効。

5.11 FFT グループ

:FFT<x>:DISPlay

機能 FFT 解析をする (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:DISPlay {<Boolean>}
:FFT<x>:DISPlay?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:DISPLAY ON
:FFT1:DISPLAY?
-> :FFT1:DISPLAY 1

:FFT<x>:HORizontal?

機能 FFT 解析の横軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:HORizontal?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:HORizontal:CSPan?

機能 FFT 解析の横軸の中心点 / スパンに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:HORizontal:CSPan?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:HORizontal:CSPan:CENTer

機能 FFT 解析の横軸の中心値を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:HORizontal:CSPan:CENTer {<周波数>}
:FFT<x>:HORizontal:CSPan:CENTer?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<周波数> = 0 ~ 62.5G(Hz)
例 :FFT1:HORIZONTAL:CSPAN:CENTER 1HZ
:FFT1:HORIZONTAL:CSPAN:CENTer?
-> :FFT1:HORIZONTAL:CSPAN:CENTER 1.000E+00

:FFT<x>:HORizontal:CSPan:SPAN

機能 FFT 解析の横軸のスパンを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:HORizontal:CSPan:SPAN {<周波数>}
:FFT<x>:HORizontal:CSPan:SPAN?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<周波数> = 0 ~ 62.5G(Hz)

例 :FFT1:HORIZONTAL:CSPAN:SPAN 1HZ
:FFT1:HORIZONTAL:CSPAN:SPAN?
-> :FFT1:HORIZONTAL:CSPAN:SPAN 1.000E+00

:FFT<x>:HORizontal:LRIGht?

機能 FFT 解析の横軸の左右端に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:HORizontal:LRIGht?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:HORizontal:LRIGht:RANGe

機能 FFT 解析の横軸の左右端の範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:HORizontal:LRIGht:RANGe {<周波数>, <周波数>}
:FFT<x>:HORizontal:LRIGht:RANGe?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<周波数> = 0 ~ 62.5G(Hz)

例 :FFT1:HORIZONTAL:LRIGHT:
RANGE 1HZ, 2HZ
:FFT1:HORIZONTAL:LRIGHT:RANGe?
-> :FFT1:HORIZONTAL:LRIGHT:RANGE 2.000E+00, 1.000E+00

:FFT<x>:HORizontal:MODE

機能 FFT 解析の横軸のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:HORizontal:MODE {AUTO|CSPan|LRIGht}

:FFT<x>:HORizontal:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:HORIZONTAL:MODE AUTO
:FFT1:HORIZONTAL:MODE?
-> :FFT1:HORIZONTAL:MODE AUTO

:FFT<x>:LENGth

機能 FFT 解析の FFT 点数を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:LENGth {<NRF>}
:FFT<x>:LENGth?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRF> = 1250、12500、125000、250000
例 :FFT1:LENGTH 1250
:FFT1:LENGTH?
-> :FFT1:LENGTH 1250

:FFT<x>:MEASure?

機能 FFT 解析の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:MARKer?

機能 FFT 解析のマーカーカーソルの測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]?

機能 FFT 解析のマーカーカーソルの Basic アイテムに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer:BASic?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:ALL

機能 FFT 解析のマーカーカーソルのすべての Basic アイテムを一斉に ON/OFF します。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:ALL {<Boolean>}

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:ALL ON

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency?

機能 FFT 解析のマーカーカーソル間の周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:STATE

機能 FFT 解析のマーカーカーソル間の周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:STATE {<Boolean>}

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:STATE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DFREQUENCY:STATE ON

:FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DFREQUENCY:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DFREQUENCY:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:VALue?

機能 FFT 解析のマーカーカーソル間の周波数を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DFRequency:VALue?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DFREQUENCY:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DFREQUENCY:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV?

機能 FFT 解析のマーカーカーソル間のレベルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:STATE

機能 FFT 解析のマーカーカーソル間のレベルの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:STATE {<Boolean>}

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:STATE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DV:STATE ON

:FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DV:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DV:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:VALUE?

機能 FFT 解析のマーカーカーソル間のレベルを問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:DV:VALUE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DV:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:DV:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>?

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルの周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:STATE

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルの周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:STATE {<Boolean>}

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:STATE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:FREQUENCY1:STATE ON

:FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:FREQUENCY1:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:FREQUENCY1:STATE 1

5.11 FFT グループ

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:VALue?

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルの周波数を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:FREQuency<y>:VALue?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:FREQUENCY:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:FREQUENCY:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:POSition<y>

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルの位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:POSITION<y> {<NRf>} :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:POSITION<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

<NRf> = -5 ~ 5(div)

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:POSITION1

:FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:POSITION1?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:POSITION1 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>?

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルのレベルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:STATe

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルのレベルの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:STATe {<Boolean>}

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:STATe?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:V1:STATE ON

:FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:V1:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:V1:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:VALue?

機能 FFT 解析の各マーカーカーソルのレベルを問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:MARKer[:BASic]:V<y>:VALue?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:V1:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:MARKER:BASIC:V1:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:MODE

機能 FFT 解析の自動測定モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:MODE {MARKer|OFF|PEAK}

:FFT<x>:MEASure:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:MODE MARKER

:FFT1:MEASURE:MODE?

-> :FFT1:MEASURE:MODE MARKER

:FFT<x>:MEASure:PEAK?

機能 FFT 解析のピーク値測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]?

機能 FFT 解析のピーク値の Basic アイテムに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK:BASIC?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:ALL

機能 FFT 解析のピーク値のすべての Basic アイテムを一斉に ON/OFF します。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:ALL {<Boolean>}

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:ALL ON

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency?

機能 FFT 解析のピーク値間の周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:STATE

機能 FFT 解析のピーク値間の周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:STATE {<Boolean>}
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:STATE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DFREQUENCY:STATE ON

:FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DFREQUENCY:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DFREQUENCY:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:VALUE?

機能 FFT 解析のピーク値間の周波数を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DFRequency:VALUE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DFREQUENCY:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DFREQUENCY:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV?

機能 FFT 解析のピーク値間のパワーに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:STATE

機能 FFT 解析のピーク値間のパワーの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:STATE {<Boolean>}
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:STATE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DV:STATE ON

:FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DV:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DV:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:VALUE?

機能 FFT 解析のピーク値間のパワーを問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:DV:VALUE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DV:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:DV:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>?

機能 FFT 解析の各ピーク周波数に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:STATE

機能 FFT 解析の各ピーク周波数の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:STATE {<Boolean>}
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:STATE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:FREQUENCY1:STATE ON

:FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:FREQUENCY1:STATE?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:FREQUENCY1:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:VALUE?

機能 FFT 解析の各ピーク周波数を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:FREQuency<y>:VALUE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:FREQUENCY1:VALUE?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:FREQUENCY1:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:RANGe<y>

機能 FFT 解析の各ピーク値の各測定範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:RANGe<y> {<NRF>}

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:RANGe<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

<NRF> = -5 ~ 5(div)

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:RANGE1 0,1

:FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:RANGE1?

-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:RANGE1 1.000E+00,0.000E+00

5.11 FFT グループ

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>?

機能 FFT 解析の各ピーク値に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:STATe

機能 FFT 解析の各ピーク値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:STATe {<Boolean>}
:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:STATe?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:V1:STATE ON
:FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:V1:STATE?
-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:V1:STATE 1

:FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:VALUE?

機能 FFT 解析の各ピーク値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:MEASure:PEAK[:BASic]:V<y>:VALUE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2

例 :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:V1:VALUE?
-> :FFT1:MEASURE:PEAK:BASIC:V1:VALUE 1.000E+00

:FFT<x>:MODE

機能 FFT 解析の波形の表示方式を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:MODE {AVERage|MAXHold|NORMAL}
:FFT<x>:MODE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:MODE AVERAGE
:FFT1:MODE?
-> :FFT1:MODE AVERAGE

:FFT<x>:RANGE

機能 FFT 解析の測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:RANGE {MAIN|Z1|Z2}
:FFT<x>:RANGE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:RANGE MAIN
:FFT1:RANGE?
-> :FFT1:RANGE MAIN

:FFT<x>:RPOSition

機能 FFT 解析の縦軸の拡大中心点を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:RPOSition {<Nrf>}
:FFT<x>:RPOSition?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = -4 ~ 4(div)

例 :FFT1:RPOSITION 1
:FFT1:RPOSITION?
-> :FFT1:RPOSITION 1.000E+00

:FFT<x>:TRACe

機能 FFT 解析の対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:TRACe {<Nrf>|MATH<y>}
:FFT<x>:TRACe?
FFT<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:TRACE 1
:FFT1:TRACE?
-> :FFT1:TRACE 1

:FFT<x>:TYPE

機能 FFT 解析のスペクトラムを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:TYPE {CH_MAG|CS_IMAG|CS_LOGMAG|CS_MAG|CS_PHASE|CS_REAL|LS_IMAG|LS_LOGMAG|LS_MAG|LS_PHASE|LS_REAL|PS_LOGMAG|PS_MAG|PSD_LOGMAG|PSD_MAG|RS_LOGMAG|RS_MAG|TF_IMAG|TF_LOGMAG|TF_MAG|TF_PHASE|TF_REAL[,<Nrf>|MATH<y>]}
:FFT<x>:TYPE?

FFT<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例 :FFT1:TYPE CH_MAG,1
:FFT1:TYPE?

解説

- ・ ユーザー定義演算 (オプション) に対応していないと、エラーになります。
- ・ (CH_MAG|CS_IMAG|CS_LOGMAG|CS_MAG|CS_PHASE|CS_REAL|TF_IMAG|TF_LOGMAG|TF_MAG|TF_PHASE|TF_REAL) の場合は、<Nrf> に 2 項目の対象波形を選択します。

:FFT<x>:UNIT?

機能 FFT 演算単位に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:UNIT?
<x> = 1, 2 (DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

:FFT<x>:UNIT[:DEFine]

機能 FFT 演算単位を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:UNIT[:DEFine] {<文字列>}
:FFT<x>:UNIT[:DEFine]?
<x> = 1, 2 (DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

例 :FFT1:UNIT:DEFINE "EU"
:FFT1:UNIT:DEFINE?
-> :FFT1:UNIT:DEFINE "EU"

解説 単位は、スケール値に反映されます。演算結果に影響を及ぼすことはありません。

:FFT<x>:UNIT:MODE

機能 FFT 演算単位の自動 / 手動付加を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:UNIT:MODE {AUTO|USERdefine}
:FFT<x>:UNIT:MODE?
<x> = 1, 2 (DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

例 :FFT1:UNIT:MODE AUTO
:FFT1:UNIT:MODE?
-> :FFT1:UNIT:MODE AUTO

:FFT<x>:VERTical?

機能 FFT 解析の縦軸に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FFT<x>:VERTical?
<x> = 1, 2 (2ch モデルでは 1)

:FFT<x>:VERTical:LEVel

機能 FFT 解析の縦軸の表示位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:VERTical:LEVel {<Nrf>}
:FFT<x>:VERTical:LEVel?
<x> = 1, 2 (2ch モデルでは 1)
<Nrf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :FFT1:VERTICAL:LEVEL 1
:FFT1:VERTICAL:LEVEL?
-> :FFT1:VERTICAL:LEVEL 1.000E+00

:FFT<x>:VERTical:MODE

機能 FFT 解析の縦軸のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:VERTical:MODE {AUTO|MANual}
:FFT<x>:VERTical:MODE?
<x> = 1, 2 (2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:VERTICAL:MODE AUTO
:FFT1:VERTICAL:MODE?
-> :FFT1:VERTICAL:MODE AUTO

:FFT<x>:VERTical:SENSitivity

機能 FFT 解析の縦軸感度を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:VERTical:SENSitivity {<Nrf>}
:FFT<x>:VERTical:SENSitivity?
<x> = 1, 2 (2ch モデルでは 1)
<Nrf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :FFT1:VERTICAL:SENSITIVITY 1
:FFT1:VERTICAL:SENSITIVITY?
-> :FFT1:VERTICAL:SENSITIVITY 1.000E+00

:FFT<x>:VTDisplay

機能 FFT 解析の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:VTDisplay {<Boolean>}
:FFT<x>:VTDisplay?
<x> = 1, 2 (2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:VTDISPLAY ON
:FFT1:VTDISPLAY?
-> :FFT1:VTDISPLAY 1

:FFT<x>:WINDow

機能 FFT 解析の窓関数を設定 / 問い合わせします。

構文 :FFT<x>:WINDow {FLATtop|HANNing|RECTangle}
:FFT<x>:WINDow?
<x> = 1, 2 (2ch モデルでは 1)

例 :FFT1:WINDOW FLATTOP
:FFT1:WINDOW?
-> :FFT1:WINDOW FLATTOP

5.12 FILE グループ

:FILE?

機能 データストレージに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :FILE?

:FILE:COPY:ABORT

機能 ファイルのコピーを中止します。

構文 :FILE:COPY:ABORT

例 :FILE:COPY:ABORT

:FILE:COPY:CDIRECTORY

機能 ファイルのコピー先のディレクトリを変更します。

構文 :FILE:COPY:CDIRECTORY {<文字列>}
<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :FILE:COPY:CDIRECTORY "UTIL"
(相対パス指定)

:FILE:COPY:DRIVE

機能 ファイルのコピー先のメディアを設定します。

構文 :FILE:COPY:DRIVE {FLASHmem|
USB,<Nrf>}
<Nrf> = 0 ~ 3

例 :FILE:COPY:DRIVE FLASHMEM

解説 「USB」の<Nrf>は、パーティションまたはLUNで区切られていない場合は省略できます。

:FILE:COPY[:EXECute]

機能 ファイルのコピーを実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 :FILE:COPY[:EXECute] {<文字列>}
<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :FILE:COPY:EXECUTE "DATA.PNG"

:FILE:COPY:PATH?

機能 ファイルのコピー先のディレクトリを問い合わせます。

構文 :FILE:COPY:PATH?

例 :FILE:COPY:PATH?

-> :FILE:COPY:
PATH "PATH = FLASHMEM/UTIL"

:FILE:DELeTe:{AHIStogram|ASCii|BINary|BMP|FFT|HLISt|JPEG|MEASure|PNG|SBUS|SETup|SNAP|ZPOLygon|ZWAVe}[:EXECute]

機能 各種データのファイルの削除を実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 :FILE:DELeTe:{AHIStogram|ASCii|
BINary|BMP|FFT|HLISt|JPEG|MEASure|
PNG|SBUS|SETup|SNAP|ZPOLygon|ZWAVe}[:
EXECute] {<Filename>}

例 以下は、波形データについての例です。

:FILE:DELeTe:AHISTOGRAM:
EXECUTE "DATA"

解説 削除対象メディアは、「:FILE:DIRECTORY:DRIVE」で選択します。

:FILE[:DIRECTORY]:CDIRECTORY

機能 カレントのディレクトリを変更します。

構文 :FILE[:DIRECTORY]:
CDIRECTORY {<文字列>}
<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :FILE:DIRECTORY:CDIRECTORY "UTIL"

:FILE[:DIRECTORY]:DRIVE

機能 カレントのメディアを設定します。

構文 :FILE[:DIRECTORY]:
DRIVE {FLASHmem|NETWork|USB,<Nrf>}
<Nrf> = 0 ~ 3

例 :FILE:DIRECTORY:DRIVE FLASHMEM

解説 「USB」の<Nrf>は、パーティションまたはLUNで区切られていない場合は省略できます。

:FILE[:DIRECTORY]:FREE?

機能 カレントのメディアの空き容量をバイト数で問い合わせます。

構文 :FILE[:DIRECTORY]:FREE?

例 :FILE:DIRECTORY:FREE?
-> :FILE:DIRECTORY:FREE 65536

:FILE[:DIRECTORY]:MDIRECTORY

機能 カレントにディレクトリを作成します。オーバーラップコマンドです。

構文 :FILE[:DIRECTORY]:
MDIRECTORY {<文字列>}
<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :FILE:DIRECTORY:MDIRECTORY "DIR2"

:FILE[:DIRectory]:PATH?

機能 カレントのディレクトリを問い合わせます。

構文 **:FILE[:DIRectory]:PATH?**

例

```
:FILE:DIRECTORY:PATH?
-> :FILE:DIRECTORY:PATH "PATH
= FLASHMEM/UTIL"
```

:FILE:LOAD:BINArY:ABORt

機能 波形データの呼び出しを中止します。

構文 **:FILE:LOAD:BINArY:ABORt**

例 **:FILE:LOAD:BINArY:ABORt**

:FILE:LOAD:BINArY[:EXECute]

機能 波形データの呼び出しを実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 **:FILE:LOAD:BINArY[:EXECute]** {<Filename>{,ACQMemory|REFeRence<x>}}

<x> = 1 ~ 2

例 **:FILE:LOAD:BINArY:EXECUTE "DATA"**

:FILE:LOAD:{SETUp|SNAP|ZPOLygon<x>|ZWAVe<x>}:ABORt

機能 各種データの呼び出しを中止します。

構文 **:FILE:LOAD:{SETUp|SNAP|ZPOLygon<x>|ZWAVe<x>}:ABORt**

<x> = 1 ~ 4

例 以下は、設定データについての例です。

```
:FILE:LOAD:SETUP:ABORt
```

:FILE:LOAD:{SETUp|SNAP|ZPOLygon<x>|ZWAVe<x>}:EXECute]

機能 各種データの呼び出しを実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 **:FILE:LOAD:{SETUp|SNAP|ZPOLygon<x>|ZWAVe<x>}:EXECute]** {<Filename>}

<x> = 1 ~ 4

例 以下は、設定データについての例です。

```
:FILE:LOAD:SETUP:EXECUTE "DATA"
```

:FILE:MOVE:ABORt

機能 ファイルの移動を中止します。

構文 **:FILE:MOVE:ABORt**

例 **:FILE:MOVE:ABORt**

:FILE:MOVE:CDIRectory

機能 ファイルの移動先のディレクトリを変更します。

構文 **:FILE:MOVE:CDIRectory** {<文字列>}

<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 **:FILE:MOVE:CDIRECTORY "UTIL"**

:FILE:MOVE:DRIVE

機能 ファイルの移動先のメディアを設定します。

構文 **:FILE:MOVE:DRIVE** {FLASHmem|USB,<NRf>}

<NRf> = 0 ~ 3

例 **:FILE:MOVE:DRIVE FLASHMEM**

解説 「USB」の<NRf>は、パーティションまたはLUNで区切られていない場合は省略できます。

:FILE:MOVE[:EXECute]

機能 ファイルの移動を実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 **:FILE:MOVE[:EXECute]** {<文字列>}

<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 **:FILE:MOVE:EXECUTE "DATA.PNG"**

:FILE:MOVE:PATH?

機能 ファイルの移動先のディレクトリを問い合わせます。

構文 **:FILE:MOVE:PATH?**

例

```
-> :FILE:MOVE:PATH "PATH = FLASHMEM/
UTIL"
```

:FILE:PROTeCt[:EXECute]

機能 ファイルのプロテクトのON/OFFを設定します。

構文 **:FILE:PROTeCt[:EXECute]** {<文字列>,<Boolean>}

<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 **:FILE:PROTECT:EXECUTE "DATA.PNG",ON**

:FILE:REName[:EXECute]

機能 ファイルのリネームを設定します。

構文 **:FILE:REName[:EXECute]** {<文字列>,<文字列>}

<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 **:FILE:RENAME:EXECUTE "DATA.PNG", "000.PNG"**

:FILE:SAVE?

機能 ファイルの保存に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 **:FILE:SAVE?**

:FILE:SAVE:{AHIStogram|ASCIi|BINArY|FFT|HLISt|HARMOnics|SBUS|ZWAVe}?

機能 各種データの保存に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 **:FILE:SAVE:{AHIStogram|ASCIi|BINArY|FFT|HLISt|HARMOnics|SBUS|ZWAVe}?**

5.12 FILE グループ

:FILE:SAVE:{AHISTogram|ASCIi|BINary|FFT|HLISt|HARMonics|MEASure|SBUS|SETup|SNAP|ZWAVE}:ABORT

機能 各種データの保存を中止します。

構文 :FILE:SAVE:{AHISTogram|ASCIi|BINary|FFT|HLISt|HARMonics|MEASure|SBUS|SETup|SNAP|ZWAVE}:ABORT

例 以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:ABORT

:FILE:SAVE:{AHISTogram|ASCIi|BINary|FFT|HLISt|HARMonics|MEASure|SBUS|SETup|SNAP|ZWAVE}:EXECute]

機能 各種データのファイルへの保存を実行します。
オーバーラップコマンドです。

構文 :FILE:SAVE:{AHISTogram|ASCIi|BINary|FFT|HARMonics|MEASure|SBUS|SETup|SNAP|ZWAVE}[:EXECute] {<Filename>}

例 以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:EXECUTE "DATA"

:FILE:SAVE:{AHISTogram|FFT|HARMonics|SBUS|ZWAVE}:SELEct

機能 各種データの保存するエリアを設定 / 問い合わせます。

構文 :FILE:SAVE:AHISTogram:SELEct {<NRf>}
:FILE:SAVE:AHISTogram:SELEct?<NRf> = 1 ~ 2(ZWAVE は 1 ~ 4)

例 以下は、FFT についての例です。
:FILE:SAVE:FFT:SELECT 1
:FILE:SAVE:FFT:SELECT?
-> :FILE:SAVE:FFT:SELECT 1

:FILE:SAVE:ANAMing

機能 保存するファイル名の自動作成の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :FILE:SAVE:ANAMing {DATE|DATE2|NUMBer ing|OFF|ON}
:FILE:SAVE:ANAMing?

例 :FILE:SAVE:ANAMING DATE
:FILE:SAVE:ANAMING?
-> :FILE:SAVE:ANAMING DATE

:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:COMPression

機能 各種データの圧縮保存方法を設定 / 問い合わせます。

構文 :FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:COMPression {DECimation|OFF|PTOPeak}
:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:COMPression?

例 以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:
COMPRESSION DECIMATION
:FILE:SAVE:BINARY:COMPRESSION?
-> :FILE:SAVE:BINARY:
COMPRESSION DECIMATION

:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:HISTory

機能 各種ヒストリ波形の保存方法を設定 / 問い合わせします。

構文 :FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:HISTory {ALL|AVERage|ONE}
:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:HISTory?

例 以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:HISTORY ALL
:FILE:SAVE:BINARY:HISTORY?
-> :FILE:SAVE:BINARY:HISTORY ALL

:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:LENGth

機能 各種のデータを圧縮保存または間引き保存するときのデータ点数を設定 / 問い合わせします。

構文 :FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:LENGth {<NRf>}
:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:LENGth?<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:LENGTH 1250
:FILE:SAVE:BINARY:LENGTH?
-> :FILE:SAVE:BINARY:LENGTH 1250

:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:RANGE

機能 各種データで保存するウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:RANGE {MAIN|Z1|Z2}
:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:RANGE?

例 以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:RANGE MAIN
:FILE:SAVE:BINARY:RANGE?
-> :FILE:SAVE:BINARY:RANGE MAIN

:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:TRACe

機能 各種データで保存する波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:TRACe {<NRf>|ALL|MATH<x>}
:FILE:SAVE:{ASCIi|BINary}:TRACe?

例 <NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
以下は、波形データについての例です。
:FILE:SAVE:BINARY:TRACE 1
:FILE:SAVE:BINARY:TRACE?
-> :FILE:SAVE:ASCII:TRACE 1

:FILE:SAVE:ASCIi:TINformation (Time Information)

機能 保存する波形データの時刻情報の有り (ON)/ 無し (OFF) を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:ASCIi:TINformation {<Boolean>}

例 :FILE:SAVE:ASCIi:TINformation?
:FILE:SAVE:ASCIi:TINformation ON
:FILE:SAVE:ASCIi:TINformation?
-> :FILE:SAVE:ASCIi:TINformation 1

:FILE:SAVE:COMMeNt

機能 保存するデータのコメントを設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:COMMeNt {<文字列>}
:FILE:SAVE:COMMeNt?
<文字列>=128 文字以内

例 :FILE:SAVE:
COMMENT "THIS IS TEST."
:FILE:SAVE:COMMeNt?
-> :FILE:SAVE:COMMeNt
"THIS IS TEST."

解説 本体画面に表示されるキーボード以外の文字や記号は使用できません。

:FILE:SAVE:FFT:FINformation (Frequency Information)

機能 保存する FFT データの周波数情報の有り (ON)/ 無し (OFF) を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:FFT:FINformation {<Boolean>}
:FILE:SAVE:FFT:FINformation?

例 :FILE:SAVE:FFT:FINformation ON
:FILE:SAVE:FFT:FINformation?
-> :FILE:SAVE:FFT:FINformation 1

:FILE:SAVE:NAME

機能 保存するデータのファイル名を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:NAME {<Filename>}
:FILE:SAVE:NAME?

例 :FILE:SAVE:NAME "CASE1"
:FILE:SAVE:NAME?
-> :FILE:SAVE:NAME "CASE1"

:FILE:SAVE:SBUS:COMpression

機能 SENT データの圧縮保存方法を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:SBUS:COMpression {DECimation|OFF|PTOPeak}
:FILE:SAVE:SBUS:COMpression?

例 :FILE:SAVE:SBUS:COMPRESSION DECIMATION
:FILE:SAVE:SBUS:COMPRESSION?
-> :FILE:SAVE:SBUS:COMPRESSION DECIMATION

:FILE:SAVE:SBUS:HISTory

機能 シリアルバスデータを保存するときの対象ヒストリを設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:SBUS:HISTory {ALL|ONE}
:FILE:SAVE:SBUS:HISTory?

例 :FILE:SAVE:SBUS:HISTORY ALL
:FILE:SAVE:SBUS:HISTORY?
-> :FILE:SAVE:SBUS:HISTORY ALL

:FILE:SAVE:SBUS:LENGth

機能 SENT データを圧縮保存または間引き保存するときのデータ点数を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:SBUS:LENGth {<Nrf>}
:FILE:SAVE:SBUS:LENGth?
<Nrf> = 1250、12500、125000、1250000

例 :FILE:SAVE:SBUS:LENGTH 1250
:FILE:SAVE:SBUS:LENGTH?
-> :FILE:SAVE:SBUS:LENGTH 1250

:FILE:SAVE:SBUS:TINformation (Time Information)

機能 保存する SENT 波形データの時刻情報の有り (ON)/ 無し (OFF) を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:SBUS:TINformation {<Boolean>}
:FILE:SAVE:SBUS:TINformation?

例 :FILE:SAVE:SBUS:TINFORMATION ON
:FILE:SAVE:SBUS:TINFORMATION?
-> :FILE:SAVE:SBUS:TINFORMATION 1

:FILE:SAVE:SBUS:TYPe

機能 SENT データの保存方法を設定 / 問い合わせをします。

構文 :FILE:SAVE:SBUS:TYPe {LIST|TWAVEform}
:FILE:SAVE:SBUS:TYPe?

例 :FILE:SAVE:SBUS:TYPE LIST
:FILE:SAVE:SBUS:TYPE?
-> :FILE:SAVE:SBUS:TYPE LIST

5.13 GONogo グループ

:GONogo?

機能 GO/NO-GO 判定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :GONogo?

:GONogo:ABORt

機能 GO/NO-GO 判定を中止します。

構文 :GONogo:ABORt

例 :GONOGO:ABORT

:GONogo:ACTion?

機能 判定が NO-GO 時の動作およびその基準に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :GONogo:ACTion?

:GONogo:ACTion:BUZZer

機能 判定が NO-GO 時に警告音を鳴らすか鳴らさないかを設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo:ACTion:BUZZer {<Boolean>}

:GONogo:ACTion:BUZZer?

例 :GONOGO:ACTION:BUZZER ON

:GONOGO:ACTION:BUZZER?

-> :GONOGO:ACTION:BUZZER 1

:GONogo:ACTion:HCOPY

機能 判定が NO-GO 時に内蔵プリンタ (オプション) または外部プリンタへハードコピーをとるかをとらないかを設定 / 問い合わせします

構文 :GONogo:ACTion:HCOPY {<Boolean>}

:GONogo:ACTion:HCOPY?

例 :GONOGO:ACTION:HCOPY ON

:GONOGO:ACTION:HCOPY?

-> :GONOGO:ACTION:HCOPY 1

:GONogo:ACTion:MAIL?

機能 判定が NO-GO 時のメール通知に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :GONogo:ACTion:MAIL?

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:GONogo:ACTion:MAIL:COUNT

機能 判定が NO-GO 時のメールで通知時にメール件数の上限を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo:ACTion:MAIL:COUNT {<Nrf>}

:GONogo:ACTion:MAIL:COUNT?

<Nrf> = 1 ~ 1000

例 :GONOGO:ACTION:MAIL:COUNT 100

:GONOGO:ACTION:MAIL:COUNT?

-> :GONOGO:ACTION:MAIL:COUNT 100

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:GONogo:ACTion:MAIL:MODE

機能 判定が NO-GO 時にメールで通知するかしないかを設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo:ACTion:MAIL:MODE {<Boolean>}

:GONogo:ACTion:MAIL:MODE?

例 :GONOGO:ACTION:MAIL:MODE ON

:GONOGO:ACTION:MAIL:MODE?

-> :GONOGO:ACTION:MAIL:MODE 1

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:GONogo:ACTion:SAVE

機能 判定が NO-GO 時にメディアに保存するかしないかを設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo:ACTion:SAVE {<Boolean>}

:GONogo:ACTion:SAVE?

例 :GONOGO:ACTION:SAVE ON

:GONOGO:ACTION:SAVE?

-> :GONOGO:ACTION:SAVE 1

解説 メディアの種類の設定 / 問い合わせは「:FILE:DIRECTORY:DRIVE」で行います

:GONogo:COUNT?

機能 実際に行った GO/NO-GO の判定回数を問い合わせます。

構文 :GONogo:COUNT?

例 :GONOGO:COUNT?

-> :GONOGO:COUNT 100

:GONogo:EXECute

機能 GO/NO-GO 判定を実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 :GONogo:EXECute

例 :GONOGO:EXECUTE

:GONogo:LOGic

機能 GO/NO-GO 判定の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo:LOGic {AND|OFF|OR}

:GONogo:LOGic?

例 :GONOGO:LOGIC AND

:GONOGO:LOGIC?

-> :GONOGO:LOGIC AND

:GONogo:NGCount?

機能 GO/NO-GO 判定の NO-GO 回数を問い合わせます。

構文 :GONogo:NGCount?

例 :GONOGO:NGCOUNT?

-> :GONOGO:NGCOUNT 5

:GONogo:NGStopcount

機能 判定終了 NO-GO 回数を設定 / 問い合わせします。
 構文 :GONogo:NGStopcount {<Nrf>|INFinity}
 :GONogo:NGStopcount?
 <Nrf> = 1 ~ 1000
 例 :GONOGO:NGSTOPCOUNT 100
 :GONOGO:NGSTOPCOUNT?
 -> :GONOGO:NGSTOPCOUNT 100

:GONogo:STOPcount

機能 判定終了取り込み回数を設定 / 問い合わせします。
 構文 :GONogo:STOPcount {<Nrf>|INFinity}
 :GONogo:STOPcount?
 <Nrf> = 1 ~ 1000000
 例 :GONOGO:STOPCOUNT 1000
 :GONOGO:STOPCOUNT?
 -> :GONOGO:STOPCOUNT 1000

:GONogo:WAIT?

機能 GO/NO-GO 判定の終了をタイムアウト付きで待ちます。
 構文 :GONogo:WAIT? {<Nrf>}
 <Nrf> = 0 ~ 864000(100ms 単位)
 例 (タイムアウトを 5 秒に設定)
 :GONOGO:WAIT? 50
 -> :GONOGO:WAIT 0
 解説 タイムアウトしたときは「1」、時間内に終了したときは「0」が返ります。

:GONogo[:ZPARAMeter]?

機能 ゾーン / パラメータ判定に関するすべての設定値を問い合わせます。
 構文 :GONogo[:ZPARAMeter]?

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>?

機能 ゾーン / パラメータ判定の各条件に関するすべての設定値を問い合わせます。
 構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>?
 <x> = 1 ~ 4

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:CAUSE?

機能 ゾーン / パラメータ判定の各波形パラメータが NO-GO の原因かそうでないかを問い合わせます。
 構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
 CAUSE?
 <x> = 1 ~ 4
 例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:CAUSE?
 -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
 CAUSE 1
 解説 そのパラメータが NO-GO の原因の場合は「1」、そうでない場合は「0」が返されます。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:CONDiti on

機能 ゾーン / パラメータ判定の各波形パラメータの判定基準を設定 / 問い合わせします。
 構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:CONDiti on {IN|OFF|OUT}
 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:CONDiti on?
 <x> = 1 ~ 4
 例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:CONDITI ON IN
 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:CONDITI ON?
 -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:CONDIT ION IN

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:MODE

機能 各条件のモードを設定 / 問い合わせします。
 構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:MO DE {PARAMeter|POLYgon|RECTangle| WAVE}
 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:MODE?
 <x> = 1 ~ 4
 例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:MODE PARAmETER
 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:MODE?
 -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: MODE PARAmETER

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:PARame ter?

機能 各条件のパラメータに関するすべての設定値を問い合わせます。
 構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: PARAmeter?
 <x> = 1 ~ 4

5.13 GONogo グループ

:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:PARame ter:ITEM

機能	パラメータ判定の各波形パラメータのアイテムを設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:PARame ter:ITEM {<パラメータ>} :GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:PARame ter:ITEM? <x> = 1 ~ 4 <パラメータ> = {AMPLitude AVERage AVGFreq AVGPeriod BWiDth DELAy DT DUTYcycle ENUMber FALL FREQuency HIGH LOW MAXimum MINimum NOVershoot NWiDth PERiod PNUMber POVershoot PTOPeak PWiDth RISE RMS SDEviation TY1Integ TY2Integ V1 V2}
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:ITEM AVERAGE :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:ITEM? -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:ITEM AVERAGE

:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:PARame ter:LIMit

機能	パラメータ判定の各波形パラメータの上下限值を設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>: PARameTer:LIMit {<NRf>} :GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>: PARameTer:LIMit? <x> = 1 ~ 4 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:LIMIT 0,1 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:LIMIT? -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:LIMIT 1.000E+00,0.000E+00

:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:PARame ter:TRACe

機能	パラメータ判定の各波形パラメータの対象波形を設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>: PARameTer:TRACe {<NRf> BIT<y> FFT<y> MATH<y> XY<y>} :GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>: PARameTer:TRACe? <x> = 1 ~ 4 <NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) BIT<y> の <y> = 1 ~ 8 FFT<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1) MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1) XY<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:TRACE 1 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:TRACE? -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:TRACE 1

:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:PARame ter:VALue?

機能	パラメータ判定の各波形パラメータの測定値を問い合わせます。
構文	:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>: PARameTer:VALue? <x> = 1 ~ 4
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:VALUE? -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: PARAMETER:VALUE 1.98E-03
解説	モードが OFF など測定不可能な場合は、「NAN」(非数)が返されます。

:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>:POLYg on?

機能	ポリゴンゾーン判定に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:GONogo[:ZPArAmeter]:NuMBer<x>: POLYgon? <x> = 1 ~ 4

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:POLYgon:HPOsition

機能 ポリゴンゾーン判定で用いる水平位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:HPOsition {<NRf>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:HPOsition?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 5 ~ 5(div)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
HPOSITION 1
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
HPOSITION?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
POLYGON:HPOSITION 1.000E+00

解説 TRAcE が XY<x> のときは <NRf> = - 4 ~ 4(div)
となります。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:POLYgon:RANGe

機能 ポリゴンゾーン判定で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:RANGe {MAIN|Z1|Z2}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:RANGe?
<x> = 1 ~ 4

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
RANGE MAIN
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
RANGE?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
POLYGON:RANGE MAIN

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:POLYgon:TRAcE

機能 ポリゴンゾーン判定で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:TRAcE {<NRf>|MATH<y>|XY<y>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:TRAcE?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
XY<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
TRACE 1
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
TRACE?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
POLYGON:TRACE 1

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:POLYgon:VPOsition

機能 ポリゴンゾーン判定で用いる垂直位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:VPOsition {<NRf>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:VPOsition?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 4 ~ 4(div)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
VPOSITION 1
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
VPOSITION?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
POLYGON:VPOSITION 1.000E+00

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:POLYgon:ZNUMber

機能 ポリゴンゾーン判定で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:ZNUMber {<NRf>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
POLYgon:ZNUMber?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
ZNUMBER 1
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:POLYGON:
ZNUMBER?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
POLYGON:ZNUMBER 1

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTAng1e?

機能 方形ゾーン判定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:
RECTAngle?
<x> = 1 ~ 4

5.13 GONogo グループ

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTangle:HORizontal

機能	方形ゾーン判定で用いる四角形の水平位置を設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: RECTangle:HORizontal {<Nrf>,<Nrf>} :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: RECTangle:HORizontal? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = - 5 ~ 5(div)
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:HORIZONTAL 1,2 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:HORIZONTAL? -> :GONOGO:ZPARAMETER: NUMBER1:RECTANGLE: HORIZONTAL 2.000E+00,1.000E+00
解説	TRACe が XY<x> のときは <Nrf> = - 4 ~ 4(div) となります。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTangle:RANGE

機能	方形ゾーン判定で用いる四角形の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: RECTangle:RANGE {MAIN Z1 Z2} :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: RECTangle:RANGE? <x> = 1 ~ 4
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:RANGE MAIN :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:RANGE? -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:RANGE MAIN

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTangle:TRACE

機能	方形ゾーン判定で用いる四角形の対象波形を設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTangle:TRACE {<Nrf> MATH<y> XY<y>} :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTangle:TRACE? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1) XY<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:TRACE 1 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:TRACE? -> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:TRACE 1

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:RECTangle:VERTical

機能	方形ゾーン判定で用いる四角形の垂直位置を設定 / 問い合わせします。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: RECTangle:VERTical {<Nrf>,<Nrf>} :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>: RECTangle:VERTical? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = - 4 ~ 4(div)
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:VERTICAL 1,2 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1: RECTANGLE:VERTICAL? -> :GONOGO:ZPARAMETER: NUMBER1:RECTANGLE: VERTICAL 2.000E+00,1.000E+00

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE?

機能	波形ゾーン判定に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE? <x> = 1 ~ 4

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:EXIT

機能	波形ゾーンの編集メニューから抜けます。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE: EDIT:EXIT {QUIT STORE} <x> = 1 ~ 4
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE: EDIT:EXIT STORE
解説	STORE 指定時は、編集内容を保存して編集メニューから抜けます。 QUIT 指定時は、編集内容を保存せずに編集メニューから抜けます。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:NEW

機能	波形ゾーンの編集で、基本波形を設定します。
構文	:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE: EDIT:NEW {<Nrf> MATH<y>} <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE: EDIT:NEW 1
解説	編集が終了したら「:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:EXIT」を利用して、編集メニューから抜ける必要があります。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:PART

機能 波形ゾーンの編集で、部分編集を実行します。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
EDIT:PART {<NRF>,<NRF>,<NRF>,<NRF>}
<x> = 1 ~ 4
<NRF> = - 5.00 ~ 5.00(div、T_Range1/T_Range2)、- 8.00 ~ 8.00(div(差分)、上下)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
EDIT:PART -2.00,2.00,1.00,1.00

解説 編集が終了したら「:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:EXIT」を利用して、編集メニューから抜ける必要があります。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:WHOLE

機能 波形ゾーンの編集で、波形全体のゾーンを設定します。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
EDIT:WHOLE {<NRF>,<NRF>,<NRF>,<NRF>}
<x> = 1 ~ 4
<NRF> = - 5.00 ~ 5.00(div、左右)、0 ~ 8.00(div、上下)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
EDIT:WHOLE 0.50,0.50,1.00,1.00

解説 編集が終了したら「:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:EDIT:EXIT」を利用して、編集メニューから抜ける必要があります。

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:RANGE

機能 波形ゾーン判定で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
RANGE {MAIN|Z1|Z2}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
RANGE?
<x> = 1 ~ 4

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
RANGE MAIN
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
RANGE?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:
NUMBER1:WAVE:RANGE MAIN

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:TRACE

機能 波形ゾーン判定で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
TRACE {<NRF>|MATH<y>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
TRACE?
<x> = 1 ~ 4
<NRF> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
TRACE 1
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
TRACE?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
WAVE:TRACE 1

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:TRANGE

機能 波形ゾーン判定で用いる判定区間を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
TRANGE {<NRF>,<NRF>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
TRANGE?
<NRF> = - 5 ~ 5(div)

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
TRANGE 1,2
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
TRANGE?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:
WAVE:TRANGE 2.000E+00,1.000E+00

:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:ZNUMBER

機能 波形ゾーン判定で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
ZNUMBER {<NRF>}
:GONogo[:ZPARAMeter]:NUMBER<x>:WAVE:
ZNUMBER?
<x> = 1 ~ 4
<NRF> = 1 ~ 4

例 :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
ZNUMBER 1
:GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
ZNUMBER?
-> :GONOGO:ZPARAMETER:NUMBER1:WAVE:
ZNUMBER 1

5.14 HCOPY グループ

:HCOPY?

機能 画面データの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HCOPY?

:HCOPY:ABORT

機能 データ出力、紙送りを中止します。

構文 :HCOPY:ABORT

例 :HCOPY:ABORT

:HCOPY:COMMeNt

機能 画面右下のコメントを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:COMMeNt {<文字列>}

:HCOPY:COMMeNt?

<文字列>=32 文字以内

例 :HCOPY:COMMeNt "THIS IS TEST."

:HCOPY:COMMeNt?

-> :HCOPY:COMMeNt "THIS IS TEST."

:HCOPY:DIRection

機能 データ出力先を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:DIRection {EXTPrinter|
PRINTER|NETPrinter|FILE|MULTitarget}
:HCOPY:DIRection?

例 :HCOPY:DIRection EXTPrinter

:HCOPY:DIRection?

-> :HCOPY:DIRection EXTPrinter

解説 「NETPrint」はイーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:HCOPY:EXECute

機能 データ出力を実行します。

構文 :HCOPY:EXECute

例 :HCOPY:EXECUTE

:HCOPY:EXTPrinter?

機能 外部プリンタへの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HCOPY:EXTPrinter?

:HCOPY:EXTPrinter:MODE

機能 外部プリンタへ出力するときのノーマルコピー / ハードコピーを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:EXTPrinter:MODE {HARD|NORMAl}
:HCOPY:EXTPrinter:MODE?

例 :HCOPY:EXTPrinter:MODE HARD

:HCOPY:EXTPrinter:MODE?

-> :HCOPY:EXTPrinter:MODE HARD

:HCOPY:EXTPrinter:TONE

機能 外部プリンタ出力のカラーを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:EXTPrinter:TONE {<Boolean>}

:HCOPY:EXTPrinter:TONE?

例 :HCOPY:EXTPrinter:TONE ON

:HCOPY:EXTPrinter:TONE?

-> :HCOPY:EXTPrinter:TONE 1

:HCOPY:EXTPrinter:TYPE

機能 外部プリンタへの出力コマンドの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:EXTPrinter:TYPE {EINKjet|HINK
jet}

:HCOPY:EXTPrinter:TYPE?

例 :HCOPY:EXTPrinter:TYPE EINKJET

:HCOPY:EXTPrinter:TYPE?

-> :HCOPY:EXTPrinter:TYPE EINKJET

:HCOPY:MULTitarget?

機能 マルチターゲットに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HCOPY:MULTitarget?

:HCOPY:MULTitarget:EXTPrinter

機能 マルチターゲットの外部プリンタへの出力を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:MULTitarget:EXTPrinter {<Boolean>}

:HCOPY:MULTitarget:EXTPrinter?

例 :HCOPY:MULTITARGET:EXTPrinter ON

:HCOPY:MULTITARGET:EXTPrinter?

-> :HCOPY:MULTITARGET:EXTPrinter 1

:HCOPY:MULTitarget:PRINter

機能 マルチターゲットの内部プリンタへの出力を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:MULTitarget:
PRINter {<Boolean>}

:HCOPY:MULTitarget:PRINter?

例 :HCOPY:MULTITARGET:PRINter ON

:HCOPY:MULTITARGET:PRINter?

-> :HCOPY:MULTITARGET:PRINter 1

:HCOPY:MULTitarget:NETPrinter

機能 マルチターゲットのネットワークプリンタへの出力を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOPY:MULTitarget:NETPrinter {<Boolean>}

:HCOPY:MULTitarget:NETPrinter?

例 :HCOPY:MULTITARGET:NETPRINTER ON

:HCOPY:MULTITARGET:NETPRINTER?

-> :HCOPY:MULTITARGET:NETPRINTER 1

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:HCOpy:MULTitarget:FILE

機能 マルチターゲットのファイルへの出力を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:MULTitarget:FILE {<Boolean>}
:HCOpy:MULTitarget:FILE?

例 :HCOpy:MULTITARGET:FILE ON
:HCOpy:MULTITARGET:FILE?
-> :HCOpy:MULTITARGET:FILE 1

:HCOpy:MULTitarget:WAVeform

機能 マルチターゲットの波形ファイルへの出力を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:MULTitarget:
WAVeform {<Boolean>}
:HCOpy:MULTitarget:WAVeform?

例 :HCOpy:MULTITARGET:WAVEFORM ON
:HCOpy:MULTITARGET:WAVEFORM?
-> :HCOpy:MULTITARGET:WAVEFORM 1

:HCOpy:NETPrint?

機能 ネットワークプリンタへの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HCOpy:NETPrint?

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:HCOpy:NETPrint:MODE

機能 ネットワークプリンタへ出力するときのノーマルコピー / ハードコピーを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:NETPrint:MODE {HARD|NORMal}
:HCOpy:NETPrint:MODE?

例 :HCOpy:NETPRINT:MODE HARD
:HCOpy:NETPRINT:MODE?
-> :HCOpy:NETPRINT:MODE HARD

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:HCOpy:NETPrint:TONE

機能 ネットワークプリンタ出力のカラーを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:NETPrint:TONE {<Boolean>}
:HCOpy:NETPrint:TONE?

例 :HCOpy:NETPRINT:TONE ON
:HCOpy:NETPRINT:TONE?
-> :HCOpy:NETPRINT:TONE 1

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:HCOpy:NETPrint:TYPE

機能 ネットワークプリンタへの出力コマンドの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:NETPrint:TYPE {EINKjet|HINKjet|HLASer}
:HCOpy:NETPrint:TYPE?

例 :HCOpy:NETPRINT:TYPE EINKJET
:HCOpy:NETPRINT:TYPE?
-> :HCOpy:NETPRINT:TYPE EINKJET

解説 イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:HCOpy:PRINter?

機能 内蔵プリンタへの出力に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HCOpy:PRINter?

:HCOpy:PRINter:MAG

機能 内蔵プリンタへロングコピーで出力するときのズーム率を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:PRINter:MAG {<Nrf>}
:HCOpy:PRINter:MAG?

例 :HCOpy:PRINTER:MAG 2
:HCOpy:PRINTER:MAG?
-> :HCOpy:PRINTER:MAG 2.000E+00

:HCOpy:PRINter:MODE

機能 内蔵プリンタへ出力するときのショートコピー / ロングコピー / ハードコピーを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:PRINter:MODE {HARD|LONG|SHORT}
:HCOpy:PRINter:MODE?

例 :HCOpy:PRINTER:MODE HARD
:HCOpy:PRINTER:MODE?
-> :HCOpy:PRINTER:MODE HARD

:HCOpy:PRINter:RANGE

機能 内蔵プリンタへロングコピーで出力するときの出力対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:PRINter:RANGE {MAIN|Z1|Z2}
:HCOpy:PRINter:RANGE?

例 :HCOpy:PRINTER:RANGE MAIN
:HCOpy:PRINTER:RANGE?
-> :HCOpy:PRINTER:RANGE MAIN

:HCOpy:PRINter:REPort

機能 内蔵プリンタへ付加情報を出力する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:PRINter:REPort {<Boolean>}
:HCOpy:PRINter:REPort?

例 :HCOpy:PRINTER:REPORT ON
:HCOpy:PRINTER:REPORT?
-> :HCOpy:PRINTER:REPORT 1

:HCOpy:PRINter:TRAnge

機能 内蔵プリンタへロングコピーで出力するときの出力範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :HCOpy:PRINter:TRAnge {<Nrf>,<Nrf>}
:HCOpy:PRINter:TRAnge?
<Nrf> = -5 ~ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :HCOpy:PRINTER:TRANGE -5
:HCOpy:PRINTER:TRANGE?
-> :HCOpy:PRINTER:TRANGE -5

5.15 HISTory グループ

:HISTory?

機能 ヒストリ機能に関するすべての設定を問い合わせます。

構文 :HISTory?

:HISTory:AVERage

機能 ヒストリ波形のハイライト表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory:AVERage {<Boolean>}

:HISTory:AVERage?

例 :HISTORY:AVERAGE ON

:HISTORY:AVERAGE?

-> :HISTORY:AVERAGE 1

:HISTory:DISPlay

機能 表示レコードの開始番号と終了番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory:DISPlay {<NRf>,<NRf>}

:HISTory:DISPlay?

<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :HISTORY:DISPLAY 0,-100

:HISTORY:DISPLAY?

-> :HISTORY:DISPLAY 0,-100

:HISTory:DMODE

機能 ヒストリ波形の表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory:DMODE {ALL|COLOr|INTensity|ONE}

:HISTory:DMODE?

例 :HISTORY:DMODE ALL

:HISTORY:DMODE?

-> :HISTORY:DMODE ALL

:HISTory:RECORD

機能 ヒストリ波形の対象レコードを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory:RECORD {<NRf>|MINimum}

:HISTory:RECORD?

<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :HISTORY:RECORD 0

:HISTORY:RECORD?

-> :HISTORY:RECORD 0

解説 「MINimum」を指定すると、最小のレコード番号になります。

:HISTory:RECORD? MINimum

機能 ヒストリ波形の最小のレコード番号を問い合わせます。

構文 :HISTory:RECORD? {MINimum}

例 :HISTORY:RECORD? MINIMUM

-> :HISTORY:RECORD -1

:HISTory:REPLay?

機能 ヒストリ波形のリプレイ機能に関するすべての設定を問い合わせます。

構文 :HISTory:REPLay?

:HISTory:REPLay:JUMP

機能 ヒストリ波形を指定のレコード番号へジャンプさせます。

構文 :HISTory:REPLay:

JUMP {MAXimum|MINimum}

例 :HISTORY:REPLAY:JUMP MAXimum

:HISTory:REPLay:SPEEd

機能 ヒストリ波形のリプレイ速度を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory:REPLay:SPEEd {<NRf>|PER3|

PER10|PER30|PER60}

:HISTory:REPLay:SPEEd?

<NRf> = 1、3、10

例 :HISTORY:REPLAY:SPEED 1

:HISTORY:REPLAY:SPEED?

-> :HISTORY:REPLAY:SPEED 1

:HISTory:REPLay:START

機能 ヒストリ波形のリプレイを指定方向へ開始します。

構文 :HISTory:REPLay:

START {MAXimum|MINimum}

例 :HISTORY:REPLAY:START MAXIMUM

:HISTory:REPLay:STOP

機能 ヒストリ波形のリプレイを停止します。

構文 :HISTory:REPLay:STOP

例 :HISTORY:REPLAY:STOP

:HISTory[:SEARCh]?

機能 ヒストリ波形の検索に関するすべての設定を問い合わせます。

構文 :HISTory[:SEARCh]?

:HISTory[:SEARCh]:ABORt

機能 検索を中止します。

構文 :HISTory[:SEARCh]:ABORt

例 :HISTORY:SEARCH:ABORT

:HISTory[:SEARCh]:EXECute

機能 検索を実行します。オーバーラップコマンドです。

構文 :HISTory[:SEARCh]:EXECute

例 :HISTORY:SEARCH:EXECUTE

:HISTory[:SEARCh]:LOGic

機能 ヒストリ波形の検索の論理を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:
LOGic {AND|OR|SIMPlE}

例 :HISTory[:SEARCh]:LOGic?

例 :HISTORY:SEARCH:LOGIC AND

例 :HISTORY:SEARCH:LOGIC?

-> :HISTORY:SEARCH:LOGIC AND

:HISTory[:SEARCh]:RESet

機能 ヒストリ波形の検索条件をリセットします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:RESet

例 :HISTORY:SEARCH:RESET

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>?

機能 各検索条件に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>?

<x> = 1 ~ 4

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:CONDition

機能 各検索条件の判定基準を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:

CONDition {IN|OFF|OUT}

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:

CONDition?

<x> = 1 ~ 4

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:CONDITION IN

:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:CONDITION?

-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:

CONDITION IN

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:MODE

機能 各検索条件のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:

MODE {PARAmeter|POLYgon|RECTangle|
WAVE}

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:MODE?

<x> = 1 ~ 4

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:

MODE PARAMETER

:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:MODE?

-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:

MODE PARAMETER

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:PARAmeter?

機能 パラメータ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:

PARAmeter?

<x> = 1 ~ 4

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:PARAmeter:ITEM

機能 パラメータ検索の各波形パラメータのアイテムを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:

PARAmeter:ITEM {パラメータ}

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:

PARAmeter:ITEM?

<x> = 1 ~ 4

<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERAge|AVGFreq|

AVGPeriod|BWiDth|DELay|DT|DUTYcycle|

ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|

MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWiDth|

PERiod|PNUmber|POVershoot|PTOPeak|

PWiDth|RISE|RMS|SDEVIation|

TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER:

ITEM AVERAGE

:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER:

ITEM?

-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:

PARAMETER:ITEM AVERAGE

5.15 HISTory グループ

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:PARAmeter:LIMit

機能	パラメータ検索の各波形パラメータの上下限値を設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>: PARAmeter:LIMit {<NRf>} :HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>: PARAmeter:LIMit? <x> = 1 ~ 4 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。</pre>
例	<pre>:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER: LIMIT 0,1 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER: LIMIT? -> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1: PARAMETER:LIMIT 1.000E+00,0.000E+00</pre>

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:PARAmeter:TRACe

機能	パラメータ検索の各波形パラメータの対象波形を設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>: PARAmeter:TRACe {<NRf> BIT<y> FFT<y> MATH<y> XY<y>} :HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>: PARAmeter:TRACe? <x> = 1 ~ 4 <NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) BIT<y> の <y> = 1 ~ 8 FFT<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1) MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1) XY<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)</pre>
例	<pre>:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER: TRACE 1 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER: TRACE? -> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1: PARAMETER:TRACE 1</pre>

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:PARAmeter:VALue?

機能	パラメータ検索の各波形パラメータの測定値を問い合わせます。
構文	<pre>:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>: PARAmeter:VALue? <x> = 1 ~ 4</pre>
例	<pre>:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:PARAMETER: VALUE? -> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1: PARAMETER:VALUE 1.98E-03</pre>
解説	モードが OFF など測定不可能な場合は、「NAN」(非数) が返されます。

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon?

機能	ポリゴンゾーン検索に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	<pre>:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon? <x> = 1 ~ 4</pre>

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon:HP OSition

機能	ポリゴンゾーン検索で用いる水平位置を設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon: HPOSITION {<NRf>} :HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon: HPOSITION? <x> = 1 ~ 4 <NRf> = - 5 ~ 5(div)</pre>
例	<pre>:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:POLYGON: HPOSITION 1 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:POLYGON: HPOSITION? -> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:POLYGON: HPOSITION 1.000E+00</pre>
解説	TRACe が XY<x> のときは <NRf> = - 4 ~ 4(div) となります。

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon:RA NGe

機能	ポリゴンゾーン検索で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon: RANGE {MAIN Z1 Z2} :HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:POLYgon: RANGE? <x> = 1 ~ 4</pre>
例	<pre>:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:POLYGON: RANGE MAIN :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:POLYGON: RANGE? -> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1: POLYGON:RANGE MAIN</pre>

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:TRACE

機能 ポリゴンゾーン検索で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:TRACE {<NRf>|MATH<y>|XY<y>}
:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:TRACE?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
XY<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
TRACE 1
:HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
TRACE?
-> :HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
TRACE 1

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:VPosition

機能 ポリゴンゾーン検索で用いる垂直位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:VPosition {<NRf>}
:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:VPosition?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 4 ~ 4(div)
例 :HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
VPOSITION 1
:HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
VPOSITION?
-> :HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
VPOSITION 1.000E+00

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:ZNUMBER

機能 ポリゴンゾーン検索で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:ZNUMBER {<NRf>}
:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:POLYgon:ZNUMBER?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4
例 :HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
ZNUMBER 1
:HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
ZNUMBER?
-> :HISTory:SEARCH:NUMBER1:POLYgon:
ZNUMBER 1

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle?

機能 方形ゾーン検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle?
<x> = 1 ~ 4

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle:HORizontal

機能 方形ゾーン検索で用いる四角形の水平位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle:HORizontal {<NRf>,<NRf>}
:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle:HORizontal?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 5 ~ 5(div)
例 :HISTory:SEARCH:NUMBER1:RECTangle:
HORIZONTAL 1,2
:HISTory:SEARCH:NUMBER1:RECTangle:
HORIZONTAL?
-> :HISTory:SEARCH:NUMBER1:RECTangle:
HORIZONTAL 2.000E+00,1.000E+00

解説 TRACE が XY<x> のときは <NRf> = - 4 ~ 4(div) となります。

:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle:RANGE

機能 方形ゾーン検索で用いる四角形の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle:RANGE {MAIN|Z1|Z2}
:HISTory[:SEARCh]:NUMBER<x>:RECTangle:RANGE?

<x> = 1 ~ 4
例 :HISTory:SEARCH:NUMBER1:RECTangle:
RANGE MAIN
:HISTory:SEARCH:NUMBER1:RECTangle:
RANGE?
-> :HISTory:SEARCH:NUMBER1:
RECTangle:RANGE MAIN

5.15 HISTory グループ

:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:RECTangle:TRACe

機能 方形ゾーン検索で用いる四角形の対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARch]:
NUMBer<x>:RECTangle:TRACe {<NRf>|
MATH<y>|XY<y>}
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:
RECTangle:TRACe?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
XY<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:RECTANGLE:
TRACE 1
:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:RECTANGLE:
TRACE?
-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:
RECTANGLE:TRACE 1

:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:RECTangle:VERTical

機能 方形ゾーン検索で用いる四角形の垂直位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:
RECTangle:VERTical {<NRf>,<NRf>}
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:
RECTangle:VERTical?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 4 ~ 4(div)

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:RECTANGLE:
VERTICAL 1,2
:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:RECTANGLE:
VERTICAL?
-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:RECTANGLE:
VERTICAL 2.000E+00,1.000E+00

:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE?

機能 波形ゾーン検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE?
<x> = 1 ~ 4

:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:RANGe

機能 波形ゾーン検索で用いる対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:
RANGe {MAIN|Z1|Z2}
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:
RANGe?
<x> = 1 ~ 4

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
RANGe MAIN
:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:RANGe?
-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
RANGe MAIN

:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:TRACe

機能 波形ゾーン検索で用いる対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:
TRACe {<NRf>|MATH<y>}
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:
TRACe?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:TRACE 1
:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:TRACE?
-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
TRACE 1

:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:TRAN ge

機能 波形ゾーン検索で用いる判定区間を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:
TRAN ge {<NRf>,<NRf>}
:HISTory[:SEARch]:NUMBer<x>:WAVE:
TRAN ge?
<NRf> = - 5 ~ 5(div)

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
TRAN ge 1,2
:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:TRAN ge?
-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
TRAN ge 2.000E+00,1.000E+00

:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:WAVE:ZNUMBer

機能 波形ゾーン検索で用いるゾーン番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:WAVE:
ZNUMBer {<NRf>}
:HISTory[:SEARCh]:NUMBer<x>:WAVE:
ZNUMBer?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4

例 :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
ZNUMBER 1
:HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
ZNUMBER?
-> :HISTORY:SEARCH:NUMBER1:WAVE:
ZNUMBER 1

:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE?

機能 簡易検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :HISTory[:SEARCh]:SIMPlE?

:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:HORizontal

機能 簡易検索で用いる四角形の水平位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:
HORizontal {<NRf>,<NRf>}
:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:HORizontal?
<NRf> = - 5 ~ 5(div)

例 :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:
HORIZONTAL 1,2
:HISTORY:SEARCH:SIMPLE:HORIZONTAL?
-> :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:
HORIZONTAL 2.000E+00,1.000E+00

:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:RANGe

機能 簡易検索で用いる四角形の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:
RANGe {MAIN|Z1|Z2}
:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:RANGe?

例 :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:RANGE MAIN
:HISTORY:SEARCH:SIMPLE:RANGE?
-> :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:RANGE MAIN

:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:TRACe

機能 簡易検索で用いる四角形の対象トレースを設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:
TRACe {<NRf>|MATH<x>|XY<x>}
:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:TRACe?
<NRf> = 1 ~ 4(DLM2022・DLM2032・DLM2052
では 1、2)
MATH<x> の <x> = 1, 2(DLM2022・DLM2032・
DLM2052 では 1)
XY<x> の <x> = 1, 2(DLM2022・DLM2032・
DLM2052 では 1)

例 :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:TRACE 1
:HISTORY:SEARCH:SIMPLE:TRACE?
-> :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:TRACE 1

:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:VERTical

機能 簡易検索で用いる四角形の垂直位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:
VERTical {<NRf>,<NRf>}
:HISTory[:SEARCh]:SIMPlE:VERTical?
<NRf> = - 4 ~ 4(div)

例 :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:VERTICAL 1,2
:HISTORY:SEARCH:SIMPLE:VERTICAL?
-> :HISTORY:SEARCH:SIMPLE:
VERTICAL 2.000E+00,1.000E+00

:HISTory:TIME?

機能 対象レコード番号の時間を問い合わせます。

構文 :HISTory:TIME? {<NRf>|MINimum}

例 :HISTORY:TIME? -100

-> :HISTORY:TIME "-100 10:20:30.400"

解説 「MINimum」を指定すると、最小のレコード番号になります。

5.16 IMAGE グループ

:IMAGE?

機能 画面イメージデータ出力に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :IMAGE?

:IMAGE:ABORT

機能 画面イメージデータをメディアに保存するのを中止します。

構文 :IMAGE:ABORT

例 :IMAGE:ABORT

:IMAGE:BACKground

機能 画面イメージデータのバックグラウンドを設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:
BACKground {NORMal|TRANSPARENT}
:IMAGE:BACKground?

例 :IMAGE:BACKGROUND NORMAL
:IMAGE:BACKGROUND?
-> :IMAGE:BACKGROUND NORMAL

:IMAGE:COMMENT

機能 画面右下のコメントを設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:COMMENT {<文字列>}
:IMAGE:COMMENT?
<文字列>=32 文字以内
例 :IMAGE:COMMENT "THIS IS TEST."
:IMAGE:COMMENT?
-> :IMAGE:COMMENT "THIS IS TEST."

:IMAGE:EXECute

機能 画面イメージデータをメディアに保存します。

構文 :IMAGE:EXECute

例 :IMAGE:EXECUTE

:IMAGE:FORMat

機能 画面イメージデータの出力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:FORMat {BMP|JPEG|PNG}
:IMAGE:FORMat?

例 :IMAGE:FORMAT BMP
:IMAGE:FORMAT?
-> :IMAGE:FORMAT BMP

:IMAGE:INFormation

機能 画面イメージデータに設定情報を付加する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:INFormation {<Boolean>}
:IMAGE:INFormation?

例 :IMAGE:INFORMATION ON
:IMAGE:INFORMATION?
-> :IMAGE:INFORMATION 1

:IMAGE:MODE

機能 画面イメージデータの出力方式を設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:MODE {HARD|NORMal|WIDE}
:IMAGE:MODE?

例 :IMAGE:MODE HARD
:IMAGE:MODE?
-> :IMAGE:MODE HARD

:IMAGE:SAVE?

機能 ファイル出力に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :IMAGE:SAVE?

:IMAGE:SAVE:ANAMing

機能 出力ファイル名の自動作成の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:SAVE:
ANAMing {DATE|DATE2|NUMBERing|OFF}
:IMAGE:SAVE:ANAMing?

例 :IMAGE:SAVE:ANAMING DATE
:IMAGE:SAVE:ANAMING?
-> :IMAGE:SAVE:ANAMING DATE

:IMAGE:SAVE:CDIRectory

機能 ファイルのディレクトリを変更します。

構文 :IMAGE:SAVE:CDIRectory {<文字列>}
<文字列> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :IMAGE:SAVE:CDIRECTORY "ABC"

:IMAGE:SAVE:DRIVE

機能 作成するファイルのメディアを設定します。

構文 :IMAGE:SAVE:
DRIVE {FLASHmem|NETWork|USB,<Nrf>}
<Nrf> = 0 ~ 3

例 :IMAGE:SAVE:DRIVE FLASHMEM
解説 「USB」の <Nrf> は、パーティションまたは LUN で区切られていない場合は省略できます。

:IMAGE:SAVE:NAME

機能 作成するファイルのファイル名を設定 / 問い合わせします。

構文 :IMAGE:SAVE:NAME {<Filename>}
:IMAGE:SAVE:NAME?

例 :IMAGE:SAVE:NAME "DISP_1"
:IMAGE:SAVE:NAME?
-> :IMAGE:SAVE:NAME "DISP_1"

:IMAGE:SEND?

機能	画面イメージデータの値を問い合わせます。
構文	:IMAGE:SEND?
例	:IMAGE:SEND #8(8桁のバイト数)(データバイトの並び)(ブロックデータ)
解説	<ブロックデータ>については、4-7 ページを参照してください。

:IMAGE:TONE

機能	出力する画面イメージデータの色調を設定 / 問い合わせします。
構文	:IMAGE:TONE {COLor GRAY OFF REVerse}
例	:IMAGE:TONE COLOR :IMAGE:TONE? -> :IMAGE:TONE COLOR

5.17 INITialize グループ

:INITialize:EXECute

機能 イニシャライズを実行します。

構文 :INITialize:EXECute

例 :INITIALIZE:EXECUTE

:INITialize:UNDO

機能 実行したイニシャライズを取り消します。

構文 :INITialize:UNDO

例 :INITIALIZE:UNDO

5.18 LOGic グループ

ロジック入力が装着されていないモデルでは、LOGic グループのコマンドは使用できません。

:LOGic?

機能 ロジック入力波形に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic?

:LOGic:MODE

機能 ロジック入力の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:MODE {<Boolean>}

:LOGic:MODE?

例 :LOGIC:MODE ON

:LOGic:MODE?

-> :LOGIC:MODE 1

:LOGic[:PODA]?

機能 ロジック入力のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic[:PODA]?

:LOGic[:PODA]:ALL?

機能 ロジック入力の全ビットのすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic[:PODA]:ALL?

:LOGic[:PODA]:ALL:DISPlay

機能 ロジック入力の指定ポッドごとの全ビットの表示の ON/OFF を設定します。

構文 :LOGic[:PODA]:ALL:

DISPlay {<Boolean>}

:LOGic[:PODA]:ALL:DISPlay?

例 :LOGIC:PODA:ALL:DISPLAY ON

:LOGic[:PODA]:ALL:DISPlay?

-> :LOGIC:PODA:ALL:DISPLAY 1

:LOGic[:PODA]:ALL:LEVel

機能 ロジック入力の指定ポッドごとのユーザー定義でのスレシヨルドレベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic[:PODA]:ALL:LEVel {<電圧>}

:LOGic[:PODA]:ALL:LEVel?

<電圧> = -10 ~ 10V(0.1V ステップ)

例 :LOGIC:PODA:ALL:LEVEL 1V

:LOGic[:PODA]:ALL:LEVel?

-> :LOGIC:PODA:ALL:LEVEL 1.0E+00

:LOGic[:PODA]:ALL:TYPE

機能 ロジック入力の指定ポッドごとのスレシヨルドレベルの選択を実行します。

構文 :LOGic[:PODA]:ALL:TYPE {CMOS1|CMOS2|CMOS3|CMOS5|ECL}

例 :LOGIC:PODA:ALL:TYPE CMOS1

:LOGic[:PODA]:BIT<x>?

機能 ロジック入力の指定ポッドごとの各ビットのすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic[:PODA]:BIT<x>?

<x> = 1 ~ 8

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:DISPlay

機能 ロジック入力の指定ポッドごとの全ビットの表示の ON/OFF を設定します。

構文 :LOGic[:PODA]:BIT<x>:

DISPlay {<Boolean>}

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:DISPlay?

<x> = 1 ~ 8

例 :LOGIC:PODA:BIT1:DISPLAY ON

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:DISPlay?

-> :LOGIC:PODA:BIT1:DISPLAY 1

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LABel

機能 ロジック入力の指定ポッドごとの各ビットのラベル名を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic[:PODA]:BIT<x>:LABel {<文字列>}

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LABel?

<x> = 1 ~ 8

<文字列> = 8 文字以内

例 :LOGIC:PODA:BIT1:LABEL "NO_1"

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LABel?

-> :LOGIC:PODA:BIT1:LABEL "NO_1"

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LEVel

機能 ロジック入力の指定ポッドごとの各ビットのユーザー定義でのスレシヨルドレベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic[:PODA]:BIT<x>:LEVel {<電圧>}

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LEVel?

<x> = 1 ~ 8

<電圧> = -10 ~ 10V(0.1V ステップ)

例 :LOGIC:PODA:BIT1:LEVEL 1V

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:LEVel?

-> :LOGIC:PODA:BIT1:LEVEL 1.0E+00

:LOGic[:PODA]:BIT<x>:TYPE

機能 ロジック入力の指定ポッドごとの各ビットのスレシヨルドレベルの選択を実行します。

構文 :LOGic[:PODA]:BIT<x>:TYPE {CMOS1|

CMOS2|CMOS3|CMOS5|ECL}

<x> = 1 ~ 8

例 :LOGIC:PODA:BIT1:TYPE CMOS1

5.18 LOGic グループ

:LOGic[:PODA]:DESKew

機能 ロジック入力の指定ポッドごとのスキュー補正を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic[:PODA]:DESKew {<時間>}
:LOGic[:PODA]:DESKew?
<時間> = - 100 ~ 100ns(10ps ステップ)

例 :LOGIC:PODA:DESKew 1ns
:LOGIC:PODA:DESKew?
-> :LOGIC:PODA:DESKew 1.000E-09

:LOGic[:PODA]:HYSTeresis

機能 ロジック入力の指定ポッドごとのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic[:PODA]:HYSTeresis {HIGH|LOW}
:LOGic[:PODA]:HYSTeresis?

例 :LOGIC:PODA:HYSTERESIS HIGH
:LOGIC:PODA:HYSTERESIS?
-> :LOGIC:PODA:HYSTERESIS HIGH

:LOGic:GRoup?

機能 ロジックのすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic:GRoup?

:LOGic:GRoup:BITOrder

機能 ロジックのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GRoup:
BITOrder {BIT7_BIT0|BIT0_BIT7}
:LOGic:GRoup:BITOrder?

例 :LOGIC:GROUP:BITORDER BIT7_BIT0
:LOGIC:GROUP:BITORDER?
-> :LOGIC:GROUP:BITORDER BIT7_BIT0

:LOGic:GRoup:BUNDle?

機能 ロジックのバンドルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic:GRoup:BUNDle?

:LOGic:GRoup:BUNDle[:MODE]

機能 ロジックのバンドルのモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GRoup:
BUNDle[:MODE] {<Boolean>}
:LOGic:GRoup:BUNDle[:MODE]?

例 :LOGIC:GROUP:BUNDLE:MODE ON
:LOGIC:GROUP:BUNDLE:MODE?
-> :LOGIC:GROUP:BUNDLE:MODE 1

:LOGic:GRoup:FORMat

機能 ロジックのバンドル値の表示形式 (バス表示) を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GRoup:FORMat {BINary|HEXa}
:LOGic:GRoup:FORMat?

例 :LOGIC:GROUP:FORMAT BINARY
:LOGIC:GROUP:FORMAT?
-> :LOGIC:GROUP:FORMAT BINARY

:LOGic:GRoup:STATe?

機能 ロジック入力のステート表示のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :LOGic:GRoup:STATe?

:LOGic:GRoup:STATe:CLOCK

機能 ロジック入力のステート表示の基準クロック波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GRoup:STATe:CLOCK {<Nrf>|
BIT<x>}

:LOGic:GRoup:STATe:CLOCK?

<Nrf> = 1 ~ 3

<x> = 1 ~ 8

例 :LOGIC:GROUP:STATE:CLOCK 1
:LOGIC:GROUP:STATE:CLOCK?
-> :LOGIC:GROUP:STATE:CLOCK 1

:LOGic:GRoup:STATe:HYSTeresis

機能 ロジック入力のステート表示の基準クロック波形のヒステリシスを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GRoup:STATe:
HYSTeresis {<Nrf>}
:LOGic:GRoup:STATe:HYSTeresis?
<Nrf> = 0.0 ~ 4.0(div)

例 :LOGIC:GROUP:STATE:HYSTERESIS 1.0
:LOGIC:GROUP:STATE:HYSTERESIS?
-> :LOGIC:GROUP:STATE:
HYSTERESIS 1.000E+00

:LOGic:GRoup:STATe:MODE

機能 ロジック入力のステート表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GRoup:STATe:MODE {<Boolean>}
:LOGic:GRoup:STATe:MODE?

例 :LOGIC:GROUP:STATE:MODE ON
:LOGIC:GROUP:STATE:MODE?
-> :LOGIC:GROUP:STATE:MODE 1

:LOGic:GROup:STAtE:POLarity

機能 ロジック入力の状態表示の基準クロック波
形の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GROup:STAtE:POLarity {RISE|
FALL|BOTH}

:LOGic:GROup:STAtE:POLarity?

例 :LOGIC:GROUP:STATE:POLARITY RISE
:LOGIC:GROUP:STATE:POLARITY?
-> :LOGIC:GROUP:STATE:POLARITY RISE

:LOGic:GROup:STAtE:THReshold

機能 ロジック入力の状態表示の基準クロック波
形の検出レベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :LOGic:GROup:STAtE:THReshold {<NRf>}
:LOGic:GROup:STAtE:THReshold?

<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :LOGIC:GROUP:STATE:THRESHOLD 1
:LOGIC:GROUP:STATE:THRESHOLD?
-> :LOGIC:GROUP:STATE:
THRESHOLD 1.000E+00

:LOGic:POSition

機能 ロジック信号の垂直ポジションを設定 / 問い合
わせます。

構文 :LOGic:POSition {<NRf>}
:LOGic:POSition?

<NRf> = - 7 ~ 39

例 :LOGIC:POSITION 0
:LOGIC:POSITION?
-> :LOGIC:POSITION 0

:LOGic:SIZE

機能 ロジック信号の表示サイズを設定 / 問い合
わせます。

構文 :LOGic:SIZE {LARGe|MIDium|SMALl}
:LOGic:SIZE?

例 :LOGIC:SIZE LARGE
:LOGIC:SIZE?
-> :LOGIC:SIZE LARGE

5.19 MATH グループ

ユーザー定義演算は 4ch モデルだけのオプションです。2ch モデルやユーザー定義演算のオプション付でない 4ch モデルでは、ユーザー定義演算に関するコマンドは使用できません。

:MATH<x>?

機能 演算に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文 :MATH<x>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MATH<x>:DISPlay

機能 演算波形を表示する (ON)/ 表示しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:DISPlay {<Boolean>}
:MATH<x>:DISPlay?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例 :MATH1:DISPLAY ON
:MATH1:DISPLAY?
-> :MATH1:DISPLAY 1

:MATH<x>:ECOUNT?

機能 エッジカウントに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文 :MATH<x>:ECOUNT?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MATH<x>:ECOUNT:HYSTeresis

機能 エッジカウントのエッジ検出レベルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:ECOUNT:HYSTeresis {<NRf>}
:MATH<x>:ECOUNT:HYSTeresis?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 0 ~ 4(div)
例 :MATH1:ECOUNT:HYSTERESIS 1
:MATH1:ECOUNT:HYSTERESIS?
-> :MATH1:ECOUNT:HYSTERESIS 1.000E+00

:MATH<x>:ECOUNT:POLarity

機能 エッジカウントのエッジ検出極性を設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:ECOUNT:POLarity {FALL|RISE}
:MATH<x>:ECOUNT:POLarity?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例 :MATH1:ECOUNT:POLARITY FALL
:MATH1:ECOUNT:POLARITY?
-> :MATH1:ECOUNT:POLARITY FALL

:MATH<x>:ECOUNT:THReshold

機能 エッジカウント演算のエッジ検出レベルを設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:ECOUNT:THReshold {<NRf>|<電圧>|<電流>}
:MATH<x>:ECOUNT:THReshold?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<電圧>、<電流> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :MATH1:ECOUNT:THRESHOLD 1
:MATH1:ECOUNT:THRESHOLD?
-> :MATH1:ECOUNT:THRESHOLD 1.000E+00

:MATH<x>:FILTer?

機能 フィルターに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文 :MATH<x>:FILTer?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MATH<x>:FILTer:FORDER

機能 IIR フィルターのフィルター次数を設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:FILTer:FORDER {<NRf>}
:MATH<x>:FILTer:FORDER?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1、2
例 :MATH1:FILTER:FORDER 1
:MATH1:FILTER:FORDER?
-> :MATH1:FILTER:FORDER 1

:MATH<x>:FILTer:HCUTOff

機能 IIR ハイパスフィルターのカットオフ周波数を設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:FILTer:HCUTOff {<周波数>}
:MATH<x>:FILTer:HCUTOff?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<周波数> = 0.01 ~ 500M(Hz)
例 :MATH1:FILTER:HCUTOFF 10MHZ
:MATH1:FILTER:HCUTOFF?
-> :MATH1:FILTER:HCUTOFF 10.00E+06

:MATH<x>:FILTer:LCUTOff

機能 IIR ローパスフィルターのカットオフ周波数を設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:FILTer:LCUTOff {<周波数>}
:MATH<x>:FILTer:LCUTOff?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<周波数> = 0.01 ~ 500M(Hz)
例 :MATH1:FILTER:LCUTOFF 10HZ
:MATH1:FILTER:LCUTOFF?
-> :MATH1:FILTER:LCUTOFF 10.00E+00

:MATH<x>:FILTer:TIME

機能 位相シフトの遅延時間を設定 / 問い合わせします。
構文 :MATH<x>:FILTer:TIME {<時間>}
:MATH<x>:FILTer:TIME?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<時間> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :MATH1:FILTER:TIME 1S
:MATH1:FILTER:TIME?
-> :MATH1:FILTER:TIME 1.000E+00

:MATH<x>:FILTER:TYPE

機能 フィルターのタイプを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:FILTER:TYPE {DElay|MAVG|IHPass|ILPass}
:MATH<x>:FILTER:TYPE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MATH1:FILTER:TYPE DELAY

:MATH1:FILTER:TYPE?

-> :MATH1:FILTER:TYPE DELAY

:MATH<x>:FILTER:WEIGHT

機能 移動平均の重みを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:FILTER:WEIGHT {<Nrf>}
:MATH<x>:FILTER:WEIGHT?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<Nrf> = 2 ~ 128(2n ステップ)

例 :MATH1:FILTER:WEIGHT 2

:MATH1:FILTER:WEIGHT?

-> :MATH1:FILTER:WEIGHT 2

:MATH<x>:INTEgral?

機能 積分に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:INTEgral?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MATH<x>:INTEgral:SPOint

機能 積分の開始位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:INTEgral:SPOint {<Nrf>}
:MATH<x>:INTEgral:SPOint?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<Nrf> = -5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :MATH1:INTEGRAL:SPOINT 1.5

:MATH1:INTEGRAL:SPOINT?

-> :MATH1:INTEGRAL:SPOINT 1.5000000

:MATH<x>:LABel?

機能 演算波形のラベル名に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:LABel?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MATH<x>:LABel[:DEFine]

機能 演算波形のラベル名を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:LABel[:DEFine] {<文字列>}
:MATH<x>:LABel[:DEFine]?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<文字列> = 8 文字以内

例 :MATH1:LABEL:DEFINE "MATH1"

:MATH1:LABEL:DEFINE?

-> :MATH1:LABEL:DEFINE "MATH1"

:MATH<x>:LABel:MODE

機能 演算波形のラベル名表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:LABel:MODE {<Boolean>}

:MATH<x>:LABel:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MATH1:LABEL:MODE ON

:MATH1:LABEL:MODE?

-> :MATH1:LABEL:MODE 1

:MATH<x>:OPERation

機能 演算子を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:OPERation {ECount|FILTer|INTEgral|MINus|MULTiple|PLUS|RCount|USERdefine},{<Nrf>|MATH1},{<Nrf>|MATH1}}

:MATH<x>:OPERation?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<Nrf> = 1 ~ 4

例 :MATH1:OPERATION PLUS,1,2

:MATH1:OPERATION?

-> :MATH1:OPERATION PLUS,1,2

- 解説
- ・単項演算子 (ECount|FILTer|INTEgral) の場合は、最初の <Nrf> に対象波形を選択します。
 - ・2 項演算子 (MINus|MULTiple|PLUS|RCount) の場合は、最初の <Nrf> に 1 項目の対象波形を選択し、2 つ目の <Nrf> に 2 項目の対象波形を選択します。
 - ・USERdefine 演算子の場合、<Nrf> は必要ありません。

:MATH:RCount?

機能 ロータリカウント演算に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH:RCount?

:MATH<x>:RCount:THReshold<y>

機能 ロータリカウント演算の判定レベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:RCount:THReshold<y> {<Nrf>|<電圧>|<電流>}

:MATH<x>:RCount:THReshold<y>?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<y> = 1、2

<電圧>、<電流> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :MATH1:RCOUNT:THRESHOLD1 1

:MATH1:RCOUNT:THRESHOLD1?

-> :MATH1:RCOUNT:

THRESHOLD1 1.000E+00

:MATH<x>:SCALE?

機能 スケーリングに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:SCALE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

5.19 MATH グループ

:MATH<x>:SCALE:CENTer

機能 マニュアルスケーリング時の中心値を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:SCALE:CENTer {<Nrf>}

:MATH<x>:SCALE:CENTer?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<Nrf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :MATH1:SCALE:CENTer 1

:MATH1:SCALE:CENTer?

-> :MATH1:SCALE:CENTer 1.00000E+00

:MATH<x>:SCALE:MODE

機能 スケーリングの方法を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:SCALE:MODE {AUTO|MANual}

:MATH<x>:SCALE:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MATH1:SCALE:MODE AUTO

:MATH1:SCALE:MODE?

-> :MATH1:SCALE:MODE AUTO

:MATH<x>:SCALE:SENSitivity

機能 マニュアルスケーリング時の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:SCALE:SENSitivity {<Nrf>}

:MATH<x>:SCALE:SENSitivity?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<Nrf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :MATH1:SCALE:SENSitivity 10

:MATH1:SCALE:SENSitivity?

-> :MATH1:SCALE:SENSitivity 10.0000E+00

:MATH<x>:UNIT?

機能 演算単位に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:UNIT?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MATH<x>:UNIT[:DEFine]

機能 演算単位を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:UNIT[:DEFine] {<文字列>}

:MATH<x>:UNIT[:DEFine]?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<文字列>=4文字以内

例 :MATH1:UNIT:DEFINE "EU"

:MATH1:UNIT:DEFINE?

-> :MATH1:UNIT:DEFINE "EU"

解説 単位は、スケール値に反映されます。演算結果に影響を及ぼすことはありません。

:MATH<x>:UNIT:MODE

機能 演算単位の自動 / 手動付加を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:UNIT:MODE {AUTO|USERdefine}

:MATH<x>:UNIT:MODE?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MATH1:UNIT:MODE AUTO

:MATH1:UNIT:MODE?

-> :MATH1:UNIT:MODE AUTO

:MATH<x>:USERdefine?

機能 ユーザー定義演算に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:USERdefine?

<x> = 1、2

:MATH<x>:USERdefine:AVERage?

機能 ユーザー定義演算のアベレージングに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:USERdefine:AVERage?

<x> = 1、2

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:AVERage:EWEight

機能 ユーザー定義演算の指数化平均の減衰定数を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:AVERage:

EWEight {<Nrf>}

:MATH<x>:USERdefine:AVERage:EWEight?

<x> = 1、2

<Nrf> = 2 ~ 1024(2ⁿ ステップ)

例 :MATH1:USERdefine:AVERage:EWEight 2

:MATH1:USERdefine:AVERage:EWEight?

-> :MATH1:USERdefine:AVERage:

EWEight 2

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:AVERage:MODE

機能 ユーザー定義演算のアベレージングモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:AVERage:

MODE {EXponent|OFF}

:MATH<x>:USERdefine:AVERage:MODE?

<x> = 1、2

例 :MATH1:USERdefine:AVERage:

MODE EXPONENT

:MATH1:USERdefine:AVERage:MODE?

-> :MATH1:USERdefine:AVERage:

MODE EXPONENT

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:CONSItant<y>

機能 ユーザー定義演算の定数を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:
CONSItant<y> {<NRf>}
:MATH<x>:USERdefine:CONSItant<y>?
<x> = 1、2
<y> = 1 ~ 4
<NRf> = - 1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :MATH1:USERDEFINE:CONSITANT1 1
:MATH1:USERDEFINE:CONSITANT1?
-> :MATH1:USERDEFINE:
CONSITANT1 1.0000E+00

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:DEFine

機能 ユーザー定義演算の演算式を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:DEFine {<文字列>}
:MATH<x>:USERdefine:DEFine?
<x> = 1、2
<文字列> = 128 文字以内

例 :MATH1:USERDEFINE:DEFINE "C1-C2"
:MATH1:USERDEFINE:DEFINE?
-> :MATH1:USERDEFINE:DEFINE "C1-C2"

解説 本体画面に表示されるキーボード以外の文字や記号は使用できません。

:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>?

機能 ユーザー定義演算のフィルターに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>?
<x> = 1、2
<y> = 1、2

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:BAND

機能 ユーザー定義演算のフィルターのバンド (周波数帯) を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:
BAND {BPASS|HPASS|LPASS}
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:BAND?
<x> = 1、2
<y> = 1、2

例 :MATH1:USERDEFINE:FILTER1:BAND BPASS
:MATH1:USERDEFINE:FILTER1:BAND?
-> :MATH1:USERDEFINE:FILTER1:
BAND BPASS

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:CUToff

<z>

機能 ユーザー定義演算のカットオフ周波数を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:
CUToff<z> {<NRf>}
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:
CUToff<z>?
<x> = 1、2
<y> = 1、2
<z> = 1、2
<NRf> = 2 ~ 30%(0.2% ステップ)

例 :MATH1:USERDEFINE:FILTER1:CUTOFF1 10
:MATH1:USERDEFINE:FILTER1:CUTOFF1?
-> :MATH1:USERDEFINE:FILTER1:
CUTOFF1 10.0

解説 「:MATH<x>:USERdefine:FILTer<x>:
BAND BPASS」以外は CUToff2 は設定できません。
MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:TYPE

機能 ユーザー定義演算のフィルターのタイプを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:
TYPE {IIR|FIR}
:MATH<x>:USERdefine:FILTer<y>:TYPE?
<x> = 1、2
<y> = 1、2

例 :MATH1:USERDEFINE:FILTER1:TYPE IIR
:MATH1:USERDEFINE:FILTER1:TYPE?
-> :MATH1:USERDEFINE:FILTER1:
TYPE IIR

解説 MATH1、MATH2 で共通のコマンドです。

:MATH<x>:USERdefine:HISToRY:ABORt

機能 ヒストリ波形のユーザー定義演算 (Math on History) を取り消します。

構文 :MATH<x>:USERdefine:HISToRY:ABORt
<x> = 1、2

例 :MATH1:USERDEFINE:HISTORY:ABORT

:MATH<x>:USERdefine:HISToRY:EXECute

機能 ヒストリ波形のユーザー定義演算 (Math on History) を実行します。

構文 :MATH<x>:USERdefine:HISToRY:EXECute
<x> = 1、2

例 :MATH1:USERDEFINE:HISTORY:EXECUTE

:MATH<x>:USERdefine:SCALe?

機能 ユーザー定義演算のスケール変換に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MATH<x>:USERdefine:SCALe?
<x> = 1、2

5.19 MATH グループ

:MATH<x>:USERdefine:SCALE:ARANging

機能 ユーザー定義演算のオートレンジを実行します。

構文 :MATH<x>:USERdefine:SCALE:ARANging

<x> = 1、2

例 :MATH1:USERDEFINE:SCALE:ARANGING

:MATH<x>:USERdefine:SCALE:CENTer

機能 ユーザー定義演算のスケール変換の中心値を設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:SCALE:

CENTer {<Nrf>}

:MATH<x>:USERdefine:SCALE:CENTer?

<x> = 1、2

<Nrf> = - 1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :MATH1:USERDEFINE:SCALE:CENTER 1

:MATH1:USERDEFINE:SCALE:CENTER?

-> :MATH1:USERDEFINE:SCALE:

CENTER 1.00000E+00

:MATH<x>:USERdefine:SCALE:SENSitivity

機能 ユーザー定義演算のスケール変換の中心からのスパンを設定 / 問い合わせします。

構文 :MATH<x>:USERdefine:SCALE:

SENSitivity {<Nrf>}

:MATH<x>:USERdefine:SCALE:

SENSitivity?

<x> = 1、2

<Nrf> = - 1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :MATH1:USERDEFINE:SCALE:

SENSITIVITY 10

:MATH1:USERDEFINE:SCALE:SENSITIVITY?

-> :MATH1:USERDEFINE:SCALE:

SENSITIVITY 10.0000E+00

5.20 MEASure グループ

ロジック入力装着されていないモデルでは、ロジック波形に関するコマンドは使用できません。

:MEASure?

機能 波形パラメータの自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :MEASure?

:MEASure:BIT<x>?

機能 各ロジック波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>?

<x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:ALL

機能 各ロジック波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。

構文 :MEASure:BIT<x>:ALL {<Boolean>}

<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:ALL ON

:MEASure:BIT<x>:AREA2?

機能 Area2 の各ロジック波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2?

<x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:AREA2:ALL

機能 Area2 の各ロジック波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:

ALL {<Boolean>}

<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:AREA2:ALL ON

:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>?

機能 Area2 の各ロジック波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>?

<x> = 1 ~ 8

<パラメータ> = {AVGFreq|DElay|DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:COUNT?

機能 Area2 の各ロジック波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:COUNT?

<x> = 1 ~ 8

<パラメータ> = {AVGFreq|DElay|

DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

例 以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。

:MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:COUNT?

-> :MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:

COUNT 100

:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEviation}?

機能 Area2 の各ロジック波形パラメータの各統計値を問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEviation}?

<x> = 1 ~ 8

<パラメータ> = {AVGFreq|DElay|

DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

例 以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。

:MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:MAXIMUM?

-> :MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:

MAXIMUM 10.0000E+03

解説 統計値がとれない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:STATe

機能 Area2 の各ロジック波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:STATe {<Boolean>}

:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:

STATe?

<x> = 1 ~ 8

<パラメータ> = {AVGFreq|DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

例 以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。

:MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:STATE ON

:MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:STATE?

-> :MEASURE:BIT1:AREA2:AVGFREQ:

STATE 1

5.20 MEASure グループ

:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:VALUE?

機能	Area2 の各ロジック波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:<パラメータ>:VALUE? [{NRf}] <x> = 1 ~ 8 <パラメータ> = {AVGFreq DElay DUTYcycle FREQuency PERiod PNUMber} <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。 :MEASure:BIT1:AREA2:AVGFREQ:VALUE? -> :MEASure:BIT1:AREA2:AVGFREQ:VALUE 10.0000E+03
解説	- 測定不可能な場合は、「NaN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。 <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。 - 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NaN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。 - 自動測定のサイクル統計処理をしている場合、<NRf> を設定すると、表示されている波形で画面の左から <NRf> 回目の 1 周期の測定値を問い合わせます。<NRf> を省略すると、表示されている波形で最後に測定された 1 周期の測定値を問い合わせます。

:MEASure:BIT<x>:AREA2:COPY

機能	Area2 のあるロジック波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:COPY <x> = 1 ~ 8
例	:MEASure:BIT1:AREA2:COPY

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay?

機能	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay? <x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure?

機能	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure? <x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:COUnT

機能	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:COUNT {<NRf>} :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:COUNT? <x> = 1 ~ 8 <NRf> = 1 ~ 10
例	:MEASure:BIT1:AREA2:DElay:MEASure:COUNT 2 :MEASure:BIT1:AREA2:DElay:MEASure:COUNT? -> :MEASure:BIT1:AREA2:DElay:MEASure:COUNT 2

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe

機能	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe {FALL RISE} :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe? <x> = 1 ~ 8
例	:MEASure:BIT1:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe FALL :MEASure:BIT1:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe? -> :MEASure:BIT1:AREA2:DElay:MEASure:SLOPe FALL

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REference?

機能	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REference? <x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REference:COUNT

機能	Area2 の各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REference:COUNT {<NRf>} :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REference:COUNT? <x> = 1 ~ 8 <NRf> = 1 ~ 10
例	:MEASure:BIT1:AREA2:DElay:REference:COUNT 2 :MEASure:BIT1:AREA2:DElay:REference:COUNT? -> :MEASure:BIT1:AREA2:DElay:REference:COUNT 2

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFErence:SLOPe

機能 Area2 の各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:
REFErence:SLOPe {FALL|RISE}
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:
REFErence:SLOPe?

例 <x> = 1 ~ 8
:MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:REFERENCE:
SLOPE FALL
:MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:REFERENCE:
SLOPE?
-> :MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SLOPE FALL

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFErence:SOURce

機能 Area2 の各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:
REFErence:SOURce {TRACe|TRIGger}
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:
REFErence:SOURce?
<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:REFERENCE:
SOURCE TRACE
:MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:REFERENCE:
SOURCE?
-> :MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SOURCE TRACE

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFErence:TRACe

機能 Area2 の各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFErenc
e:TRACe {<NRf>|BIT<x>|MATH<x>}
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:REFErenc
e:TRACe?

例 BIT<x> の <x> = 1 ~ 8
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
:MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:REFERENCE:
TRACE 2
:MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:REFERENCE:
TRACE?
-> :MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:TRACE 2

:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:STATe

機能 Area2 のディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:
STATe {OFF|ON|DEGREE}
:MEASure:BIT<x>:AREA2:DElay:STATe?
<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:STATE ON
:MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:STATE?
-> :MEASURE:BIT1:AREA2:DELAY:
STATE ON

:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>?

機能 各ロジック波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:<パラメータ>?
<x> = 1 ~ 8
<パラメータ> = {AVGFreq|DElay|
DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:COUNT?

機能 各ロジック波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:COUNT?
<x> = 1 ~ 8
<パラメータ> = {AVGFreq|DElay|
DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

例 以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。
:MEASURE:BIT1:AVGFREQ:COUNT?
-> :MEASURE:BIT1:AVGFREQ:COUNT 100

:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?

機能 各ロジック波形パラメータの各統計値を問い合わせます。

構文 :MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:
{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEVIation}?
<x> = 1 ~ 8
<パラメータ> = {AVGFreq|DElay|
DUTYcycle|FREQuency|PERiod|PNUMBER}

例 以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。
:MEASURE:BIT1:AVGFREQ:MAXIMUM?
-> :MEASURE:BIT1:AVGFREQ:
MAXIMUM 10.0000E+03

解説 統計値を取得できない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

5.20 MEASure グループ

:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:STATe

機能	各ロジック波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>: STATe {<Boolean>} :MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:STATe? <x> = 1 ~ 8 <パラメータ> = {AVGFreq DUTYcycle FREQuency PERiod PNUMber}
例	以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。 :MEASure:BIT1:AVGFREQ:STATe ON :MEASure:BIT1:AVGFREQ:STATe? -> :MEASure:BIT1:AVGFREQ:STATe 1

:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>:VALue?

機能	各ロジック波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:<パラメータ>: VALue? [{<NRf>}] <x> = 1 ~ 8 <パラメータ> = {AVGFreq DELay DUTYcycle FREQuency PERiod PNUMber} <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	以下は、ビット 1 の平均周波数についての例です。 :MEASure:BIT1:AVGFREQ:VALue? -> :MEASure:BIT1:AVGFREQ: VALue 10.0000E+03
解説	測定不可能な場合は、「NaN(Not A Number)」が返されます。最後に付く「<NRf>」は、統計処理を実行してから「<NRf>」回数目の、個々のパラメータ値問い合わせ時に使用します。該当回数目の値が存在しない場合には、「NaN(Not A Number)」が返されます。 ・周期統計処理以外の場合 <NRf> は省略可能です。省略した場合は、最新ヒストリのパラメータ値を問い合わせます。<NRf> を付けた場合は、アキュジションメモリ内の最新波形から <NRf> 番目に古い波形のパラメータ値を問い合わせます。 ・周期統計処理後の場合 <NRf> は省略可能です。省略した場合は、最後に計測された周期上の範囲によるパラメータ値を問い合わせます。<NRf> を付けた場合は、画面左から、<NRf> 番目に計測された周期上の範囲によるパラメータ値を問い合わせます。

:MEASure:BIT<x>:COPY

機能	あるロジック波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。
構文	:MEASure:BIT<x>:COPY <x> = 1 ~ 8
例	:MEASure:BIT1:COPY

:MEASure:BIT<x>:DELay?

機能	各ロジック波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:DELay? <x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure?

機能	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure? <x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure:COUNT

機能	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure: COUNT {<NRf>} :MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure:COUNT? <x> = 1 ~ 8 <NRf> = 1 ~ 10
例	:MEASure:BIT1:DELay:MEASure:COUNT 2 :MEASure:BIT1:DELay:MEASure:COUNT? -> :MEASure:BIT1:DELay:MEASure: COUNT 2

:MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure:SLOPe

機能	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure: SLOPe {FALL RISE} :MEASure:BIT<x>:DELay:MEASure:SLOPe? <x> = 1 ~ 8
例	:MEASure:BIT1:DELay:MEASure: SLOPe FALL :MEASure:BIT1:DELay:MEASure:SLOPe? -> :MEASure:BIT1:DELay:MEASure: SLOPe FALL

:MEASure:BIT<x>:DELay:REFeRence?

機能	各ロジック波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:BIT<x>:DELay:REFeRence? <x> = 1 ~ 8

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:COUNT

機能 各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:COUNT {<NRf>}

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:COUNT?

<x> = 1 ~ 8

<NRf> = 1 ~ 10

例 :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

COUNT 2

:MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:COUNT?

-> :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

COUNT 2

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:SLOPe

機能 各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:SLOPe {FALL|RISE}

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:SLOPe?

<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

SLOPE FALL

:MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:SLOPE?

-> :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

SLOPE FALL

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:SOURce

機能 各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。

構文 :MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:SOURce {TRACe|TRIGger}

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:SOURce?

<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

SOURCE TRACE

:MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

SOURCE?

-> :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

SOURCE TRACE

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:TRACe

機能 各ロジック波形のチャネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:

TRACe {<NRf>|BIT<y>|MATH<y>}

:MEASure:BIT<x>:DElay:REfERENCE:

TRACe?

<x> = 1 ~ 8

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

BIT<y> の <y> = 1 ~ 8

MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

TRACE 2

:MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:TRACE?

-> :MEASURE:BIT1:DELAY:REFERENCE:

TRACE 2

:MEASure:BIT<x>:DElay:STATe

機能 ディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:BIT<x>:DElay:

STATe {OFF|ON|DEGREE}

:MEASure:BIT<x>:DElay:STATe?

<x> = 1 ~ 8

例 :MEASURE:BIT1:DELAY:STATE ON

:MEASURE:BIT1:DELAY:STATE?

-> :MEASURE:BIT1:DELAY:STATE ON

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}?

機能 各波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}?

CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:ALL

機能 各波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:

ALL {<Boolean>}

CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:ALL ON

5.20 MEASure グループ

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2?

機能 Area2 の各波形の各パラメータの ON/OFF をすべて問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:ALL

機能 Area2 の各波形のすべての測定アイテムの ON/OFF を一度に設定します。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
ALL {<Boolean>}
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:ALL ON

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:<パラメータ>?

機能 Area2 の各波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
AREA2:<パラメータ>?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =
{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|
AVGPeriod|BWiDth|DElay|DT|DUTYcycle|
ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|
MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWiDth|
PERiod|PNUmber|POVershoot|PTOPeak|
PWiDth|RISE|RMS|SDEviation|
TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:<パラメータ>:COUNT?

機能 Area2 の各波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
AREA2:<パラメータ>:COUNT?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|
AVGPeriod|BWiDth|DElay|DT|DUTYcycle|
ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|
MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWiDth|
PERiod|PNUmber|POVershoot|PTOPeak|
PWiDth|RISE|RMS|SDEviation|
TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 以下は、CH1 の平均値についての例です。

:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
COUNT?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
COUNT 100

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEviation)?

機能 Area2 の各波形パラメータの各統計値を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
AREA2:<パラメータ>:
{MAXimum|MEAN|MINimum|
SDEviation)?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|
AVGPeriod|BWiDth|DElay|DT|DUTYcycle|
ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|
MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWiDth|
PERiod|PNUmber|POVershoot|PTOPeak|
PWiDth|RISE|RMS|SDEviation|
TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 以下は、CH1 の平均値についての例です。

:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
MAXIMUM?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
MAXIMUM 10.0000E+03

解説 統計値を取得できない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:<パラメータ>:STATE

機能 Area2 の各波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
AREA2:<パラメータ>:STATE {<Boolean>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
AREA2:<パラメータ>:STATE?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|
AVGPeriod|BWIDth|DElay|DT|DUTYcycle|
ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|
MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWIDth|
PERiod|PNUMber|POVershoot|PTOPeak|
PWIDth|RISE|RMS|SDEviation|
TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 以下は、CH1 の平均値についての例です。

```
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
STATE ON
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
STATE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
STATE 1
```

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:<パラメータ>:VALUE?

機能 Area2 の各波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
<パラメータ>:VALUE? [<NRf>[,STATus]]
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
<パラメータ>:VALUE? [STATus]
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|
AVGPeriod|BWIDth|DElay|DT|DUTYcycle|
ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|
MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWIDth|
PERiod|PNUMber|POVershoot|
PTOPeak|PWIDth|RISE|RMS|SDEviation|
TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
以下は、CH1 の平均値についての例です。

```
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
VALUE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:AVERAGE:
VALUE 10.0000E+03
```

- 解説**
- 測定不可能な場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。
 - <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。
 - <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。
 - 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NAN(Not A Number)」が返されます。
 - <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。
 - 自動測定のサイクル統計処理をしている場合、<NRf> を設定すると、表示されている波形で画面の左から <NRf> 回目の 1 周期の測定値を問い合わせます。<NRf> を省略すると、表示されている波形で最後に測定された 1 周期の測定値を問い合わせます。
 - 最後の、省略可能な「STATus」は、パラメータが、「FALL」「NWIDth」「PERiod」「PWIDth」「RISE」の場合に有効です。これらのパラメータは、「STATus」を付けない場合は、測定値が測定分解能以下の場合は、測定値にマイナスを付けて返しますが、「STATus」を付けた場合は、「LOW_RESOL」を返します。

5.20 MEASure グループ

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:CO PY

機能	Area2 のある波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: COPY CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:MEASURE:CHANNEL1:AREA2: COPY

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:CY CLe

機能	Area2 のサイクルモードを設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: CYCLE {ONE N OFF} :MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: CYCLE? CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:MEASURE:CHANNEL1:AREA2: CYCLE ONE :MEASURE:CHANNEL1:AREA2: CYCLE? -> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2: CYCLE ONE

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE Lay?

機能	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay? CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE Lay:MEASure?

機能	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay:MEASure? CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE Lay:MEASure:COUNT

機能	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay:MEASure:COUNT {<NRF>} :MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay:MEASure:COUNT? CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1) <NRF> = 1 ~ 10
例	:MEASURE:CHANNEL1:AREA2: DELAY: MEASURE: COUNT 2 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2: DELAY: MEASURE: COUNT? -> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2: DELAY: MEASURE: COUNT 2

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE Lay:MEASure:SLOPe

機能	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay:MEASure:SLOPe {FALL RISE} :MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay:MEASure:SLOPe? CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:MEASURE:CHANNEL1:AREA2: DELAY: MEASURE: SLOPE FALL :MEASURE:CHANNEL1:AREA2: DELAY: MEASURE: SLOPE? -> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2: DELAY: MEASURE: SLOPE FALL

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE Lay:REFeRence?

機能	Area2 の各波形のチャンネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:AREA2: DELay:REFeRence? CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE
Lay:REference:COUNT**

機能 Area2 の各波形のチャネル間ディレイの基準波形
のカウント数を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:COUNT {<NRf>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:COUNT?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1 ~ 10

例 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:COUNT 2
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:COUNT?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:COUNT 2

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE
Lay:REference:SLOPe**

機能 Area2 の各波形のチャネル間ディレイの基準波形
のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:SLOPe {FALL|RISE}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:SLOPe?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SLOPE FALL
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SLOPE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SLOPE FALL

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE
Lay:REference:SOURce**

機能 Area2 の各波形のチャネル間ディレイの基準対象
をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い
合わせをします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:
SOURce {TRACe|TRIGger}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:SOURce?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SOURCE TRACE
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SOURCE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:SOURCE TRACE

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DE
Lay:REference:TRACe**

機能 Area2 の各波形のチャネル間ディレイの基準波形
のエッジを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>
}:AREA2:DElay:REference:TRA
Ce {<NRf>|MATH<x>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:
DElay:REference:TRACe?
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:TRACE 2
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:TRACE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:
REFERENCE:TRACE 2

5.20 MEASure グループ

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DElay:STATE

機能 Area2 のディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DElay:STATE {OFF|ON|DEGREE}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:AREA2:DElay:STATE?

CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:STATE ON
:MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:STATE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AREA2:DELAY:STATE ON

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>?

機能 各波形の各波形パラメータに関する設定を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> = {AMPLitude|AVERage|AVGFreq|AVGPeriod|BWIDTH|DElay|DT|DUTYcycle|ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWIDTH|PERiod|PNUMBER|POVershoot|PTOPeak|PWIDTH|RISE|RMS|SDEViation|TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:COUNT?

機能 各波形パラメータの統計処理の回数を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:COUNT?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|AVGPeriod|BWIDTH|DElay|DT|DUTYcycle|ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWIDTH|PERiod|PNUMBER|POVershoot|PTOPeak|PWIDTH|RISE|RMS|SDEViation|TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 以下は、CH1 の平均値についての例です。
:MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:COUNT?
-> :MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:COUNT 100

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEViation)?

機能 各波形パラメータの各統計値を問い合わせます。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEViation)?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> = {AMPLitude|AVERage|AVGFreq|AVGPeriod|BWIDTH|DElay|DT|DUTYcycle|ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWIDTH|PERiod|PNUMBER|POVershoot|PTOPeak|PWIDTH|RISE|RMS|SDEViation|TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 以下は、CH1 の平均値についての例です。
:MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:MAXIMUM?

-> :MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:MAXIMUM 10.0000E+03

解説 統計値を取得できない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:STATE

機能 各波形パラメータの ON/OFF を 1 つずつ設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:STATE {<Boolean>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:STATE?

CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =

{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|AVGPeriod|BWIDTH|DElay|DT|DUTYcycle|ENUMber|FALL|FREQuency|HIGH|LOW|MAXimum|MINimum|NOVershoot|NWIDTH|PERiod|PNUMBER|POVershoot|PTOPeak|PWIDTH|RISE|RMS|SDEViation|TY1Integ|TY2Integ|V1|V2}

例 以下は、CH1 の平均値についての例です。
:MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:STATE ON

:MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:STATE?

-> :MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:STATE 1

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:<パラメータ>:VALue?

機能	各波形パラメータの自動測定値を問い合わせます。
構文	<pre>:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:<パラメータ>:VALue? [<NRf>[,STATus]] :MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:<パラメータ>:VALue? [STATus]</pre> CHANnel<x>の<x> = 1~4(2chモデルでは1、2) MATH<x>の<x> = 1、2(2chモデルでは1) <パラメータ> = {AMPLitude AVERage AVGFreq AVGPeriod BWIDth DElay DT DUTYcycle ENUMber FALL FREQuency HIGH LOW MAXimum MINimum NOVershoot NWIDth PERiod PNUMber POVershoot PTOPeak PWIDth RISE RMS SDEviation TY1Integ TY2Integ V1 V2} <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。 以下は、CH1の平均値についての例です。 <pre>:MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE:VALUE? -> :MEASURE:CHANNEL1:AVERAGE: VALUE 10.0000E+03</pre>
例	
解説	- 測定不可能な場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。 <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。 - 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NAN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。 - 自動測定のサイクル統計処理をしている場合、<NRf> を設定すると、表示されている波形で画面の左から <NRf> 回目の1周期の測定値を問い合わせます。<NRf> を省略すると、表示されている波形で最後に測定された1周期の測定値を問い合わせます。 - 最後の、省略可能な「STATus」は、パラメータが、「FALL」「NWIDth」「PERiod」「PWIDth」「RISE」の場合に有効です。これらのパラメータは、「STATus」を付けない場合は、測定値が測定分解能以下の場合、測定値にマイナスを付けて返しますが、「STATus」を付けた場合は、「LOW_RESOL」を返します。

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:COPY

機能	ある波形の全測定アイテムの ON/OFF 設定を他のすべての波形にコピーします。
構文	<pre>:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:COPY</pre> CHANnel<x>の<x> = 1~4(2chモデルでは1、2) MATH<x>の<x> = 1、2(2chモデルでは1)
例	<pre>:MEASURE:CHANNEL1:COPY</pre>

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:CYCLE

機能	サイクルモードを設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}: CYCLE {ONE N OFF}</pre> <pre>:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:CYCLE?</pre> CHANnel<x>の<x> = 1~4(2chモデルでは1、2) MATH<x>の<x> = 1、2(2chモデルでは1)
例	<pre>:MEASURE:CHANNEL1:CYCLE ONE :MEASURE:CHANNEL1:CYCLE? -> :MEASURE:CHANNEL1:CYCLE ONE</pre>

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay?

機能	各波形のチャネル間ディレイに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	<pre>:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay?</pre> CHANnel<x>の<x> = 1~4(2chモデルでは1、2) MATH<x>の<x> = 1、2(2chモデルでは1)

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure?

機能	各波形のチャネル間ディレイの対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	<pre>:MEASure:{CHANnel<x> MATH<x>}:DElay: MEASure?</pre> CHANnel<x>の<x> = 1~4(2chモデルでは1、2) MATH<x>の<x> = 1、2(2chモデルでは1)

5.20 MEASure グループ

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure:COUNT

機能 各波形のチャネル間ディレイの対象波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。

構文 **:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure:COUNT {<NRf>}**
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure:COUNT?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1 ~ 10

例 **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:MEASURE:COUNT 2**
:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:MEASURE:COUNT?
-> **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:MEASURE:COUNT 2**

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure:SLOPe

機能 各波形のチャネル間ディレイの対象波形のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 **:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure:SLOPe {FALL|RISE}**
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:MEASure:SLOPe?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:MEASURE:SLOPE FALL**
:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:MEASURE:SLOPE?
-> **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:MEASURE:SLOPE FALL**

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE?

機能 各波形のチャネル間ディレイの基準波形に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 **:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE?**
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:COUNT

機能 各波形のチャネル間ディレイの基準波形のカウント数を設定 / 問い合わせします。

構文 **:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:COUNT {<NRf>}**
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:COUNT?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1 ~ 10

例 **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:COUNT 2**
:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:COUNT?
-> **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:COUNT 2**

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:SLOPe

機能 各波形のチャネル間ディレイの基準波形のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 **:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:SLOPe {FALL|RISE}**
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:SLOPe?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:SLOPE FALL**
:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:SLOPE?
-> **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:SLOPE FALL**

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:SOURce

機能 各波形のチャネル間ディレイの基準対象をトリガ点にするか、波形にするかの設定 / 問い合わせをします。

構文 **:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:SOURce {TRACE|TRIGger}**
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFERENCE:SOURce?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:SOURCE TRACE**
:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:SOURCE?
-> **:MEASURE:CHANNEL1:DELAY:REFERENCE:SOURCE TRACE**

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:RE
Ference:TRACe**

機能 各波形のチャネル間ディレイの基準波形のエッジを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFerence:TRACe {<Nrf>|MATH<x>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:REFerence:TRACe?
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:DElay:REFERENCE:TRACE 2
:MEASURE:CHANNEL1:DElay:REFERENCE:TRACE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:DElay:REFERENCE:TRACE 2

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:ST
ATe**

機能 ディレイパラメータの ON/OFF と表示形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:STATE {OFF|ON|DEGREE}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DElay:STATE?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:DElay:STATE ON
:MEASURE:CHANNEL1:DElay:STATE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:DElay:STATE ON

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoxima
l?**

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマルに関する設定値をすべて問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoximal?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoxima
l:MODE**

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoximal:MODE {PERCent|UNIT}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoximal:MODE?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:MODE PERCENT
:MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:MODE?
-> :MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:MODE PERCENT

**:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoxima
l:PERCent**

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点を%で設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoximal:PERCent {<Nrf>,<Nrf>,<Nrf>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPRoximal:PERCent?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 0 ~ 100(%、1 ステップ)

例 :MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:PERCENT 80,60,40
:MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:PERCENT?
-> :MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:PERCENT 40,60,80

5.20 MEASure グループ

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:DPProximal:UNIT

機能 ディスタル・メシアル・プロキシマル点を電圧値で設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
DPProximal:UNIT {<電圧>,<電圧>,<電圧>|<NRf>,<NRf>,<NRf>}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
DPProximal:UNIT?
CHANnel<x>の<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x>の<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<電圧>、<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:
UNIT 50V,0V,-50V
:MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:UNIT?
-> :MEASURE:CHANNEL1:DPROXIMAL:
UNIT -50.0E+00,0.0E+00,50.0E+00
解説 電流プローブ設定時は、<電流>値の設定 / 問い合わせとなります。

:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:METHod

機能 High・Low 点を設定 / 問い合わせします。
構文 :MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
METHod {AUTO|MAXMin|HISTogram}
:MEASure:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
METHod?
CHANnel<x>の<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x>の<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例 :MEASURE:CHANNEL1:METHod AUTO
:MEASURE:CHANNEL1:METHod?
-> :MEASURE:CHANNEL1:METHod AUTO

:MEASure:CONTinuous?

構文 :MEASure:CONTinuous?
機能 波形パラメータの自動測定 of 通常の統計処理に関するすべての設定を問い合わせます。

:MEASure:CONTinuous:REStart

機能 波形パラメータの自動測定 of 通常の統計処理を再スタートします。
構文 :MEASure:CONTinuous:REStart
例 :MEASURE:CONTINUOUS:RESTART

:MEASure:CONTinuous:TLCHange (Trigger Level Change)

機能 トリガレベル変更時に、波形パラメータの自動測定 of 通常の統計処理を再スタートするか否かを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:CONTinuous:TLCHange
{REStart|IGNore}:MEASure:CONTinuous:
TLCHange?
例 :MEASURE:CONTINUOUS:
TLCHANGE RESTART:MEASURE:
CONTINUOUS:TLCHANGE?
-> :MEASURE:CONTINUOUS:
TLCHANGE RESTART

:MEASure:CYCLe?

機能 自動測定 of サイクル統計処理に関するすべての設定を問い合わせます。
構文 :MEASure:CYCLe?

:MEASure:CYCLe:ABORT

機能 自動測定 of サイクル統計処理の実行を中止します。
構文 :MEASure:CYCLe:ABORT
例 :MEASURE:CYCLE:ABORT

:MEASure:CYCLe:EXECute

機能 自動測定 of サイクル統計処理を実行します。
構文 :MEASure:CYCLe:EXECute
例 :MEASURE:CYCLE:EXECUTE

:MEASure:CYCLe:TRACe

機能 自動測定 of サイクル統計処理 of 周期対象波形を設定 / 問い合わせします。
構文 :MEASure:CYCLe:
TRACe {OWN|<NRf>|MATH<x>}
:MEASure:CYCLe:TRACe?
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x>の<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例 :MEASURE:CYCLE:TRACE 1
:MEASURE:CYCLE:TRACE?
-> :MEASURE:CYCLE:TRACE 1

:MEASure:HISTory:ABORT

機能 自動測定 of ヒストリ波形 of 統計処理の実行を中止します。
構文 :MEASure:HISTory:ABORT
例 :MEASURE:HISTORY:ABORT

:MEASure:HISTory:EXECute

機能 自動測定 of ヒストリ波形 of 統計処理を実行します。
構文 :MEASure:HISTory:EXECute
例 :MEASURE:HISTORY:EXECUTE

:MEASure:INDicator

機能 測定箇所の表示を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:INDicator {<NRf>|BIT<x>|
MATH<x>|OFF{,<パラメータ>,2}}
:MEASure:INDicator?
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
BIT<x> の <x> = 1~8
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> =
{AMPLitude|AVERage|AVGFreq|
AVGPeriod|BWIDth|DElay|DUTYcycle|
FALL|FREQuency|HIGH|LOW|MAXimum|
MINimum|NOVershoot|NWIDth|P|PABS|
PERiod|PN|POVershoot|PP|PTOPeak|
PWIDth|RISE|RMS|V1|V2|WH|WHABs|WHN|
WHP|Z}
例 :MEASURE:INDICATOR 1,AVERAGE
:MEASURE:INDICATOR?
-> :MEASURE:INDICATOR 1,AVERAGE

:MEASure:MODE

機能 自動測定の ON/OFF/ 統計処理を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:MODE {OFF|ON|CONTinuous|
CYCLe|HISTory}
:MEASure:MODE?
例 :MEASURE:MODE OFF
:MEASURE:MODE?
-> :MEASURE:MODE OFF

:MEASure:RANGe<x>

機能 測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:RANGe<x> {MAIN|Z1|Z2}
:MEASure:RANGe<x>?
<x> = 1 ~ 2
例 :MEASURE:RANGE1 MAIN
:MEASURE:RANGE1?
-> :MEASURE:RANGE1 MAIN
解説 「:Measure:RANGe1」は通常測定時および 2 領域測定時の Area1 の測定対象ウィンドウ、
「:Measure:RANGe1」は 2 領域測定時の Area2 の測定対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

:MEASure:TRANge<x> (Time Range)

機能 測定範囲を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:TRANge<x> {<NRf>,<NRf>}
:MEASure:TRANge<x>?
<x> = 1 ~ 2
<NRf> = -5 ~ 5div(10div/表示レコード長ステップ)
例 :MEASURE:TRANGE1 -4,4
:MEASURE:TRANGE1?
-> :MEASURE:TRANGE1 -4.00E+00,4.00E+00
0
解説 「:Measure:TRANge1」は通常測定時および 2 領域測定時の Area1 の測定範囲、
「:Measure:TRANge2」は 2 領域測定時の Area2 の測定範囲を設定 / 問い合わせします。

:MEASure:USER<x>?

機能 Calc アイテムの自動測定に関するすべての設定を問い合わせます。

構文 :MEASure:USER<x>?
<x> = 1 ~ 4

:MEASure:USER<x>:COUNT?

機能 Calc アイテムの自動測定値の統計処理の回数を問い合わせます。

構文 :MEASure:USER<x>:COUNT?
<x> = 1 ~ 4
例 :MEASURE:USER1:COUNT?
-> :MEASURE:USER1:COUNT 100

:MEASure:USER<x>:DEFine

機能 Calc アイテムの自動測定値の演算式を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:USER<x>:DEFine {<文字列>}
:MEASure:USER<x>:DEFine?
<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 128 文字以内
例 :MEASURE:USER1:DEFINE "MAX(C1)"
:MEASURE:USER1:DEFINE?
-> :MEASURE:USER1:DEFINE "MAX(C1)"

:MEASure:USER<x>:{MAXimum|MEAN|MINimum|SDEviation)?

機能 Calc アイテムの自動測定値の各統計値を問い合わせます。

構文 :MEASure:USER<x>:MAXimum?
<x> = 1 ~ 4
例 以下は、最大値についての例です。
:MEASURE:USER1:MAXIMUM?
-> :MEASURE:USER1:MAXIMUM 1.000E+00
解説 統計値を取得できない場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。

:MEASure:USER<X>:NAME

機能 Calc アイテムの名称を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:USER<X>:NAME {<文字列>}
:MEASure:USER<X>:NAME?
<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 8 文字以内
例 :MEASURE:USER1:NAME "MAX"
:MEASURE:USER1:NAME?
-> :MEASURE:USER1:NAME "MAX"

:MEASure:USER<x>:STATE

機能 Calc アイテムの自動測定の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :MEASure:USER<x>:STATE {<Boolean>}
:MEASure:USER<x>:STATE?
<x> = 1 ~ 4
例 :MEASURE:USER1:STATE ON
:MEASURE:USER1:STATE?
-> :MEASURE:USER1:STATE 1

5.20 MEASure グループ

:MEASure:USER<X>:UNIT

機能	Calc アイテムの単位を設定 / 問い合わせします。
構文	:MEASure:USER<X>:UNIT {<文字列>} :MEASure:USER<X>:UNIT?
	<X> = 1 ~ 4 <文字列> = 4 文字以内
例	:MEASURE:USER1:UNIT "V" :MEASURE:USER1:UNIT? -> :MEASURE:USER1:UNIT "V"
解説	単位によって測定値に影響をおよぼすことはありません。

:MEASure:USER<x>:VALue?

機能	Calc アイテムの自動測定値の測定値を問い合わせます。
構文	:MEASure:USER<x>:VALue? [<NRf>] <X> = 1 ~ 4 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	:MEASURE:USER1:VALUE? -> :MEASURE:USER1:VALUE 1.000E+00
解説	- 測定不可能な場合は、「NAN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> は、自動測定を実行してから <NRf> 回目の測定値を個々に問い合わせるときに使用します。 <NRf> に「1」を設定すると、自動測定値のメモリの中の最も古い測定値を問い合わせます。 - 設定した回数に測定値が存在しないときは、「NAN(Not A Number)」が返されます。 <NRf> を省略すると、最新の測定値を問い合わせます。

:MEASure:WAIT?

機能	タイムアウト付きで、自動測定実行の終了を待ちます。
構文	:MEASure:WAIT? {<NRf>} <NRf> = 1 ~ 36000(タイムアウト時間、100ms 単位)
例	:MEASURE:WAIT? -> :MEASURE:WAIT 1
解説	- タイムアウト時間内に自動測定の実行が終了すると「0」、終了してないか自動測定が行われていない場合は「1」を返します。 - タイムアウト時間を長く設定しても自動測定実行が終了した時点で「0」を返します。

5.21 RECall グループ

:RECall:SETup<x>:EXECute

機能 内部メモリに保存されている設定データを読み出します。

構文 :RECall:SETup<x>:EXECute
<x> = 1 ~ 3

例 :RECALL:SETUP1:EXECUTE

解説 保存されていない番号を指定して実行するとエラーになります。

5.22 REference グループ

:REfERENCE<x>?

機能 リファレンス波形に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :REfERENCE<x>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:REfERENCE<x>:DISPlay

機能 リファレンス波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :REfERENCE<x>:DISPlay {<Boolean>}
:REfERENCE<x>:DISPlay?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :REFERENCE1:DISPLAY ON
:REFERENCE1:DISPLAY?
-> :REFERENCE1:DISPLAY 1

:REfERENCE<x>:LABel?

機能 各リファレンスのラベル名に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :REfERENCE<x>:LABel
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:REfERENCE<x>:LABel[:DEFine]

機能 各リファレンスのラベル名を設定 / 問い合わせします。

構文 :REfERENCE<x>:LABel[:DEFine] {<文字列>}
:REfERENCE<x>:LABel[:DEFine]?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<文字列> = 8 文字以内

例 :REFERENCE1:LABEL:DEFINE "REF1"
:REFERENCE1:LABEL:DEFINE?
-> :REFERENCE1:LABEL:DEFINE "REF1"

:REfERENCE<x>:LABel:MODE

機能 各リファレンスのラベル名表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :REfERENCE<x>:LABel:MODE {<Boolean>}
:REfERENCE<x>:LABel:MODE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :REFERENCE1:LABEL:MODE ON
:REFERENCE1:LABEL:MODE?
-> :REFERENCE1:LABEL:MODE 1

:REfERENCE<x>:LOAD

機能 リファレンス波形をロードします。

構文 :REfERENCE<x>:LOAD {<NRf>|MATH1}
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1 ~ 4

例 :REFERENCE1:LOAD 1

:REfERENCE<x>:POSition

機能 リファレンス波形の垂直ポジションを設定 / 問い合わせします。

構文 :REfERENCE<x>:POSition {<NRf>}
:REfERENCE<x>:POSition?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = -4 ~ 4(div)

例 :REFERENCE1:POSITION 1
:REFERENCE1:POSITION?
-> :REFERENCE1:POSITION 1.000E+00

5.23 SEARch グループ

検索のしかたに関する通信コマンドと、操作キーを押して表示される設定メニューの対応を以下に示します。

検索の種類	通信コマンド	設定メニュー	
		検索メニュー	検索タイプ
エッジ検索	EDGE	SEARCH	Edge
条件付エッジ検索	QUALify		Edge Qualified
ステート条件検索	PPATtern		State
パルス幅検索	WIDTh		Pulse Width
ステート条件成立幅検索	PPATtern		State Width

:SEARch?

機能 波形の検索に関するすべての設定を問い合わせます。
構文 :SEARch?

:SEARch:ABORt

機能 検索を中止します。
構文 :SEARch:ABORt
例 :SEARCH:ABORt

:SEARch:ASCRoll<x>?

機能 オートスクロールに関するすべての設定を問い合わせます。
構文 :SEARch:ASCRoll<x>?
<x> = 1 ~ 2

:SEARch:ASCRoll<x>:JUMp

機能 ズームの中心位置をメイン画面の左端、右端に移動します。
構文 :SEARch:ASCRoll<x>:JUMp {LEFT|RIGHT}
<x> = 1 ~ 2
例 :SEARCH:ASCROLL1:JUMp LEFT

:SEARch:ASCRoll<x>:SPEEd

機能 オートスクロールのズームボックスの移動速度を設定 / 問い合わせします。
構文 :SEARch:ASCRoll<x>:SPEEd {<NRf>}
:SEARch:ASCRoll<x>:SPEEd?
<x> = 1 ~ 2
<NRf> = 1 ~ 50
例 :SEARCH:ASCROLL1:SPEED 1
:SEARCH:ASCROLL1:SPEED?
-> :SEARCH:ASCROLL1:SPEED 1

:SEARch:ASCRoll<x>:STARt

機能 オートスクロールを開始します。
構文 :SEARch:ASCRoll<x>:STARt {LEFT|RIGHT}
例 :SEARCH:ASCROLL1:STARt LEFT

:SEARch:ASCRoll<x>:STOP

機能 オートスクロールを停止します。
構文 :SEARch:ASCRoll<x>:STOP
<x> = 1 ~ 2
例 :SEARCH:ASCROLL1:STOP

:SEARch:EDGE?

機能 エッジ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文 :SEARch:EDGE?

:SEARch:EDGE:HYSTEResis

機能 エッジ検索レベルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。
構文 :SEARch:EDGE:HYSTEResis {<NRf>}
:SEARch:EDGE:HYSTEResis?
<NRf> = 0.3 ~ 4div(0.1 ステップ)
例 :SEARCH:EDGE:HYSTERESIS 1
:SEARCH:EDGE:HYSTERESIS?
-> :SEARCH:EDGE:HYSTERESIS 1.0

:SEARch:EDGE:LEVel

機能 エッジ検索レベルを設定 / 問い合わせします。
構文 :SEARch:EDGE:LEVel {<NRf>|<電圧>}
:SEARch:EDGE:LEVel?
<NRf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。
例 :SEARCH:EDGE:LEVEL -10mV
:SEARCH:EDGE:LEVEL?
-> :SEARCH:EDGE:LEVEL -10.00E-03
解説 電流プローブ設定時は、<電流>値の設定 / 問い合わせとなります。

:SEARch:EDGE:SLOPe

機能 エッジ検索のスロープを設定 / 問い合わせします。
構文 :SEARch:EDGE:SLOPe {BOTH|FALL|RISE}
:SEARch:EDGE:SLOPe?
例 :SEARCH:EDGE:SLOPE RISE
:SEARCH:EDGE:SLOPE?
-> :SEARCH:EDGE:SLOPE RISE

5.23 SEARCh グループ

:SEARCh:EDGE:SOURce

機能 エッジ検索の対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCh:EDGE:
SOURce {<NRf>|BIT<x>|MATH<x>}
:SEARCh:EDGE:SOURce?
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :SEARCH:EDGE:SOURCE 1
:SEARCH:EDGE:SOURCE?
-> :SEARCH:EDGE:SOURCE 1

:SEARCh:EPOint

機能 検索終了位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCh:EPOint {<NRf>}
:SEARCh:EPOint?
<NRf> = - 5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ス
テップ)

例 :SEARCH:EPOINT 0
:SEARCH:EPOINT?
-> :SEARCH:EPOINT 0.000E+00

:SEARCh:EXECute

機能 検索を実行します。オーバーラップコマンドで
す。

構文 :SEARCh:EXECute
例 :SEARCH:EXECUTE

:SEARCh:MARK

機能 検索点マークの ON/OFF を設定 / 問い合わせしま
す。

構文 :SEARCh:MARK {<Boolean>}
:SEARCh:MARK?

例 :SEARCH:MARK ON
:SEARCH:MARK?
-> :SEARCH:MARK 1

:SEARCh:MAG<x>

機能 ズーム画面のズーム率を設定 / 問い合わせしま
す。

構文 :SEARCh:MAG<x> {<NRf>}
:SEARCh:MAG<x>?
<x> = 1 ~ 2
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SEARCH:MAG1 2
:SEARCH:MAG1?
-> :SEARCH:MAG1 2

:SEARCh:POSition<x>

機能 ズームボックスの位置を設定 / 問い合わせしま
す。

構文 :SEARCh:POSition<x> {<NRf>}
:SEARCh:POSition<x>?
<x> = 1 ~ 2
<NRf> = - 5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ス
テップ)

例 :SEARCH:POSITION1 1
:SEARCH:POSITION1?
-> :SEARCH:POSITION1 1.000E+00

:SEARCh:PPATtern?

機能 ステートまたはステート幅検索に関するすべて
の設定を問い合わせます。

構文 :SEARCh:PPATtern?

:SEARCh:PPATtern:BITS?

機能 ステートまたはステート幅検索のビットに関す
るすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SEARCh:PPATtern:BITS?

:SEARCh:PPATtern:BITS:HEXa

機能 ステートまたはステート幅検索のビットの成立
条件を HEXA で設定します。

構文 :SEARCh:PPATtern:BITS:HEXa {<文字列>}
例 :SEARCH:PPATTERN:BITS:HEXA "AB"

:SEARCh:PPATtern:BITS:PATtern

機能 ステートまたはステート幅検索のビットの成立
条件を BINARY で設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCh:PPATtern:BITS:PATtern {<文字
列>}
:SEARCh:PPATtern:BITS:PATtern?

例 :SEARCH:PPATTERN:BITS:PATTERN "1100x
x01"
:SEARCH:PPATTERN:BITS:PATTERN?
-> :SEARCH:PPATTERN:BITS:PATTERN "11
00xx01"

:SEARCh:PPATtern:{CHANnel<x>|MATH<x>}?

機能 ステートまたはステート幅検索の各波形に関す
るすべての設定を問い合わせます。

構文 :SEARCh:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

**:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
HYSTeresis**

機能 ステートまたはステート幅検索の対象波形のヒステリシスを設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}:HYSTeresis {<NRf>}
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}:HYSTeresis?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 0.3 ~ 4div(0.1 ステップ)

例 :SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:
HYSTERESIS 0.3
:SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:
HYSTERESIS?
-> :SEARCH:PPATtern:
CHANNEL1:HYSTERESIS 0.30

**:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
LEVel**

機能 ステートまたはステート幅検索の対象波形の検索レベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}:LEVel {<NRf>|< 電圧 >}
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}:LEVel?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:LEVEL 1V
:SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:LEVEL?
-> :SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:
LEVEL 1.000E+00

解説 電流プローブ設定時は、< 電流 > 値の設定 / 問い合わせとなります。

**:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|MATH<x>}:
PATtern**

機能 ステートまたはステート幅検索の対象波形の検索パターンを設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}:PATtern {DONTcare|HIGH|LOW}
:SEARCH:PPATtern:{CHANnel<x>|
MATH<x>}:PATtern?
CHANnel<x> の <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:
PATTERN HIGH
:SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:PATTERN?
-> :SEARCH:PPATtern:CHANNEL1:
PATTERN HIGH

:SEARCH:PPATtern:CLOCK?

機能 ステートまたはステート幅検索のクロックチャネルに関するすべての設定を問い合わせます。

構文 :SEARCH:PPATtern:CLOCK?

:SEARCH:PPATtern:CLOCK:HYSTeresis

機能 ステートまたはステート幅検索のクロックチャネルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:PPATtern:CLOCK:
HYSTeresis {<NRf>}
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:HYSTeresis?
<NRf> = 0.3 ~ 4div(0.1 ステップ)

例 :SEARCH:PPATtern:CLOCK:
HYSTERESIS 4.0
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:HYSTERESIS?
-> :SEARCH:PPATtern:CLOCK:
HYSTERESIS 4.00

解説 「:SEARCH:PPATtern:CLOCK:SOURce」が
「NONE」のときは、エラーになります。

:SEARCH:PPATtern:CLOCK:LEVel

機能 ステートまたはステート幅検索のクロックチャネルの検索レベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:PPATtern:CLOCK:
LEVel {<NRf>|< 電圧 >}
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:LEVel?
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SEARCH:PPATtern:CLOCK:LEVEL
:SEARCH:PPATtern:CLOCK:LEVEL?
-> :SEARCH:PPATtern:CLOCK:LEVEL

解説 ・「:SEARCH:PPATtern:CLOCK:SOURce」が
「NONE」のときは、エラーになります。
・電流プローブ設定時は、< 電流 > 値の設定 / 問い合わせとなります。

5.23 SEARCh グループ

:SEARCh:PPATtern:CLOCK:SLOPe

機能	ステートまたはステート幅検索のクロックチャネルのスロープを設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:PPATtern:CLOCK: SLOPe {FALL RISe} :SEARCh:PPATtern:CLOCK:SLOPe?
例	:SEARCH:PPATTERN:CLOCK:SLOPE RISE :SEARCH:PPATTERN:CLOCK:SLOPE? -> :SEARCH:PPATTERN:CLOCK:SLOPE RISE
解説	「:SEARCh:PPATtern:CLOCK:SOURce」が「NONE」のときは、エラーになります。

:SEARCh:PPATtern:CLOCK:SOURce

機能	ステートまたはステート幅検索のクロックチャネルの対象波形を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:PPATtern:CLOCK:SOURce {<NRf> BIT<x> NONE MATH<x>} :SEARCh:PPATtern:CLOCK:SOURce? <NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) BIT<x> の <x> = 1 ~ 8 MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
例	:SEARCH:PPATTERN:CLOCK:SOURCE 1 :SEARCH:PPATTERN:CLOCK:SOURCE? -> :SEARCH:PPATTERN:CLOCK:SOURCE 1

:SEARCh:PPATtern:LOGic

機能	ステートまたはステート幅検索のロジックを設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:PPATtern:LOGic {AND OR} :SEARCh:PPATtern:LOGic?
例	:SEARCH:PPATTERN:LOGIC AND :SEARCH:PPATTERN:LOGIC? -> :SEARCH:PPATTERN:LOGIC AND

:SEARCh:PPATtern:POLarity

機能	ステートまたはステート幅検索の極性を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:PPATtern: POLarity {ENTER EXIT FALSe TRUE} :SEARCh:PPATtern:POLarity?
例	:SEARCH:PPATTERN:POLARITY ENTER :SEARCH:PPATTERN:POLARITY? -> :SEARCH:PPATTERN:POLARITY ENTER
解説	・「:SEARCh:TYPE STATE」のときは {ENTER EXIT} が有効です。 ・「:SEARCh:TYPE SWIDth」のときは {FALSe TRUE} が有効です。

:SEARCh:PPATtern:TIME<x>

機能	ステートまたはステート幅検索のパルス幅を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:PPATtern:TIME<x> {<時間>} :SEARCh:PPATtern:TIME<x>? <x> = 1 ~ 2 <時間> = 1ns ~ 500s
例	:SEARCH:PPATTERN:TIME1 1S :SEARCH:PPATTERN:TIME1? -> :SEARCH:PPATTERN:TIME1 1.000E+00

:SEARCh:PPATtern:TYPE

機能	ステートまたはステート幅検索の検索種類を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:PPATtern:TYPE {BETWeen IN NOTBetween OUT TIMEout} :SEARCh:PPATtern:TYPE?
例	:SEARCH:PPATTERN:TYPE BETWEEN :SEARCH:PPATTERN:TYPE? -> :SEARCH:PPATTERN:TYPE BETWEEN

:SEARCh:QUALify?

機能	条件付エッジ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SEARCh:QUALify?

:SEARCh:QUALify:CONDition

機能	条件付エッジ検索のときのコンディションを設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:QUALify: CONDition {FALSe TRUE} :SEARCh:QUALify:CONDition?
例	:SEARCH:QUALIFY:CONDITION FALSE :SEARCH:QUALIFY:CONDITION? -> :SEARCH:QUALIFY:CONDITION FALSE

:SEARCh:SElect?

機能	ズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。
構文	:SEARCh:SElect {<NRf> MAXimum} :SEARCh:SElect? <NRf> = 0 ~ 49999
例	:SEARCH:SELECT 1 :SEARCH:SELECT? -> :SEARCH:SELECT 1.50000000
解説	検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SEARCh:SElect? MAXimum

機能	検索点の総数を問い合わせます。
構文	:SEARCh:SElect? {MAXimum}
例	:SEARCH:SELECT? MAXIMUM -> :SEARCH:SELECT 100
解説	検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SEARCh:SKIP?

機能	スキップモードに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SEARCh:SKIP?

:SEARCh:SKIP:DECimation

機能	スキップモードの間引き検出の設定 / 問い合わせます。
構文	:SEARCh:SKIP:DECimation {<Nrf>} :SEARCh:SKIP:DECimation? <Nrf> = 1 ~ 9999
例	:SEARCH:SKIP:DECIMATION 1 :SEARCH:SKIP:DECIMATION? -> :SEARCH:SKIP:DECIMATION 1

:SEARCh:SKIP:HOLDoff

機能	ホールドオフ検出の設定 / 問い合わせます。
構文	:SEARCh:SKIP:HOLDoff {<時間>} :SEARCh:SKIP:HOLDoff? <時間> = 0.1ns ~ 1s
例	:SEARCH:SKIP:HOLDOFF 0S :SEARCH:SKIP:HOLDOFF? -> :SEARCH:SKIP:HOLDOFF 0.000E+00

:SEARCh:SKIP:MODE

機能	スキップモードのモードの設定 / 問い合わせます。
構文	:SEARCh:SKIP:MODE {DECimation HOLDoff OFF} :SEARCh:SKIP:MODE?
例	:SEARCH:SKIP:MODE DECIMATION :SEARCH:SKIP:MODE? -> :SEARCH:SKIP:MODE DECIMATION

:SEARCh:SPOint

機能	検索開始位置を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:SPOint {<Nrf>} :SEARCh:SPOint? <Nrf> = -5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ステップ)
例	:SEARCH:SPOINT -1 :SEARCH:SPOINT? -> :SEARCH:SPOINT -1.000E+00

:SEARCh:TWInDow

機能	検索された部分を表示するズーム画面を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:TWInDow {Z1 Z2} :SEARCh:TWInDow?
例	:SEARCH:TWINDOW Z1 :SEARCH:TWINDOW? -> :SEARCH:TWINDOW Z1

:SEARCh:TYPE

機能	検索タイプを設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:TYPE {EDGE QUALify PWidth State SWidth} :SEARCh:TYPE?
例	:SEARCH:TYPE EDGE :SEARCH:TYPE? -> :SEARCH:TYPE EDGE

:SEARCh:WIDTh?

機能	パルス幅検索に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SEARCh:WIDTh?

:SEARCh:WIDTh:HYSTeresis

機能	パルス幅検索レベルのヒステリシスを設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:WIDTh:HYSTeresis {<Nrf>} :SEARCh:WIDTh:HYSTeresis? <Nrf> = 0.3 ~ 4div(0.1 ステップ)
例	:SEARCH:WIDTH:HYSTERESIS 1 :SEARCH:WIDTH:HYSTERESIS? -> :SEARCH:WIDTH:HYSTERESIS 1.0

:SEARCh:WIDTh:LEVel

機能	パルス幅検索レベルを設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:WIDTh:LEVel {<Nrf> <電圧>} :SEARCh:WIDTh:LEVel? <Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例	:SEARCH:WIDTH:LEVEL 1V :SEARCH:WIDTH:LEVEL? -> :SEARCH:WIDTH:LEVEL 1.000E+00
解説	電流プローブ設定時は、<電流> 値の設定 / 問い合わせとなります。

:SEARCh:WIDTh:POLarity

機能	パルス幅検索レベルの極性を設定 / 問い合わせします。
構文	:SEARCh:WIDTh:POLarity {HIGH LOW} :SEARCh:WIDTh:POLarity?
例	:SEARCH:WIDTH:POLARITY HIGH :SEARCH:WIDTH:POLARITY? -> :SEARCH:WIDTH:POLARITY HIGH

5.23 SEARCH グループ

:SEARCH:WIDTH:SOURce

機能 パルス幅検索の対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:WIDTH:SOURce {<NRf>|BIT<x>|
MATH<x>|NONE}
:SEARCH:WIDTH:SOURce?
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8
MATH<x> の <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :SEARCH:WIDTH:SOURce 1
:SEARCH:WIDTH:SOURce?
-> :SEARCH:WIDTH:SOURce 1

:SEARCH:WIDTH:TIME<x>

機能 パルス幅検索のパルス幅を設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:WIDTH:TIME<x> {<時間>}
:SEARCH:WIDTH:TIME<x>?
<x> = 1 ~ 2
<時間> = 1ns ~ 500s

例 :SEARCH:WIDTH:TIME1 1S
:SEARCH:WIDTH:TIME1?
-> :SEARCH:WIDTH:TIME1 1.000E+00

:SEARCH:WIDTH:TYPE

機能 パルス幅検索の検索種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :SEARCH:WIDTH:TYPE {BETWEEN|IN|
NOTBetween|OUT|TIMEout}
:SEARCH:WIDTH:TYPE?

例 :SEARCH:WIDTH:TYPE BETWEEN
:SEARCH:WIDTH:TYPE?
-> :SEARCH:WIDTH:TYPE BETWEEN

5.24 SErIalbus グループ

シリアルバスの種類に関する通信コマンドと、操作キーを押して表示される設定メニューの対応を以下に示します。

シリアルバスの種類	通信コマンド	設定メニュー	
		シリアルバスメニュー	シリアルバスタイプ
CAN バス信号	CAN*	SERIAL BUS	CAN
CAN FD バス信号	CANFD*		CAN FD
LIN バス信号	LIN*		LIN
CXPI バス信号	CXPI*		CXPI
SENT 信号	SENT*		SENT
PSI5 信号	PSI5*		PSI5 Airbag
UART 信号	UART*		UART
I2C バス信号	I2C*		I2C
SPI バス信号	SPI*		SPI
FlexRay バス信号	FLEXray*		FlexRay
ユーザー定義シリアルバス信号	SPATtern		User Define

* CAN、CANFD、LIN、CXPI、SENT、PSI5、UART、I2C、SPI、FLEXray は 4ch モデルだけのシリアルバスオプションです。2ch モデルやシリアルバスオプション付でない 4ch モデルでは、これらのシリアルバスに関するコマンドは使用できません。

:SErIalbus<x>?

機能 シリアルバス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SErIalbus<x>?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SErIalbus<x>:ASEtup:ABORt

機能 シリアルバス信号のオートセットアップを中止します。

構文 :SErIalbus<x>:ASEtup:ABORt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:ASETUP:ABORT

解説 このコマンドは、DLM2022、DLM2032、DLM2052 では使用できません。

:SErIalbus<x>:ASEtup:EXECute

機能 シリアルバス信号のオートセットアップを実行します。

構文 :SErIalbus<x>:ASEtup:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:ASETUP:EXECUTE

解説 このコマンドは、DLM2022、DLM2032、DLM2052 では使用できません。

:SErIalbus<x>:CAN?

機能 CAN バス信号に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SErIalbus<x>:CAN?
<x> = 1 ~ 4

:SErIalbus<x>:CAN:ANALyze?

機能 CAN バス信号解析の関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SErIalbus<x>:CAN:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SErIalbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup?

機能 CAN バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SErIalbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP?

-> :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP

:SErIalbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:BRATe

機能 CAN バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SErIalbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:BRATe {<NRf>|USER,<NRf>}
:SErIalbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:BRATe?
<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 33300、83300、125000、250000、500000、1000000

USER の <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:

BRATE 83300

:SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:BRATE?

-> :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:

BRATE 83300

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:RECe ssive

機能 CAN バス信号解析のリセツブ電位を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:
RECeSSive {HIGH|LOW}
:SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:
RECeSSive?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
RECESSIVE HIGH
:SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
RECESSIVE?
-> :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
RECESSIVE HIGH

:SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:SOUR ce

機能 CAN バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:
SOURCE {<NRf>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:
SOURCE?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4
MATH<y> の <y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
SOURCE 1

:SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:SPOi nt

機能 CAN バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:
SPOint {<NRf>}
:SERIALbus<x>:CAN[:ANALyze]:SETup:
SPOint?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 18.8 ~ 90.6

例 :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
SPOINT 18.8
:SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
SPOINT?
-> :SERIALBUS1:CAN:ANALYZE:SETUP:
SPOINT 18.8

:SERIALbus<x>:CAN:DETail?

機能 CAN バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:DETail?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:DETail:DISPlay

機能 CAN バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:DETail:
DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:CAN:DETail:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:CAN:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:CAN:DETAIL:
DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:CAN:DETail:LIST:ITEM?

機能 CAN バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:DETail:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:CAN:DETAIL:LIST:
ITEM "No.,Time(ms),Frame,ID,DLC,
Data,CRC,Ack,Information"

:SERIALbus<x>:CAN:DETail:LIST:VALue?

機能 CAN バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:DETail:LIST:
VALue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:CAN:DETAIL:LIST:VALUE? 0
-> :SERIALBUS1:CAN:DETAIL:LIST:
VALUE "0,0.0750,Data,012,1,FE,
2263,Y,, "

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh?

機能 CAN バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:ABORt

機能 CAN バス信号の検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:ABORt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:EXECute

機能 CAN バス信号の検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:ACK

機能 CAN バス信号検索の結果の ACK Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:ACK
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:FJUMP:ACK

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:CONTROL

機能 CAN バス信号検索の結果の Control Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:CONTROL
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:FJUMP:CONTROL

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:CRC

機能 CAN バス信号検索の結果の CRC Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:CRC
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:FJUMP:CRC

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:DATA

機能 CAN バス信号検索の結果の Data Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:DATA
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:FJUMP:DATA

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:IDENTIFIER

機能 CAN バス信号検索の結果の Identifier へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:IDENTIFIER
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:FJUMP:IDENTIFIER

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:SOF

機能 CAN バス信号検索の結果の SOF へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:FJUMP:SOF
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:FJUMP:SOF

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SELECT

機能 CAN バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SELECT {<NRF>|MAXIMUM}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SELECT?
<x> = 1 ~ 4
<NRF> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SELECT? MAXIMUM

機能 CAN バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SELECT? {MAXIMUM}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SELECT? MAXIMUM

-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SELECT 100

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP

機能 CAN バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME?

機能 CAN バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME[:MODE]

機能 CAN バス信号検索の Error Frame を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME[:MODE] {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME[:MODE]?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:MODE ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:MODE?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:MODE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:EFRame:CRC

機能 CAN バス信号検索の CRC Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:
EFRame:CRC {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:
EFRame:CRC?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:
CRC ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:
CRC?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
EFRAME:CRC 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:EFRame:STUFF

機能 CAN バス信号検索の STUFF Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:
EFRame:STUFF {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:
EFRame:STUFF?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:
STUFF ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:EFRAME:
STUFF?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
EFRAME:STUFF 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:IDData?

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:
IDData?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:ACK?

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:ACK?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:ACK:MODE

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:ACK:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:ACK:MODE?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
ACK:MODE ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
ACK:MODE?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ACK:MODE 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:ACK:TYPE

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:ACK:TYPE {ACK|ACKBoth|NONAck}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:ACK:TYPE?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
ACK:TYPE ACK
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
ACK:TYPE?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ACK:TYPE ACK

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA?

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:DATA?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:CONDition

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータ判定条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:DATA:CONDition {BETWEEN|
EQUAL|FALSE|GREATER|LESS|NOTBetween|
NOTEQUAL|TRUE}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:DATA:CONDition?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:DECimal<y>

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:DECimal<y> {<Nrf>, <Nrf>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:DLC

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の有効バイト数 (DLC) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:DLC {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:DLC?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DLC 0
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DLC?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DLC 0

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:ENDian

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の判定データのエンディアンの設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:ENDian {BIG|LITtle}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:ENDian?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:ENDIAN?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y>

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:HEXA1 "12"

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MODE

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb {<Nrf>, <Nrf>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB 1, 0
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB 1, 0

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:DATA:PATtern<y>

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:DATA:PATtern<y> {<文字列>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:DATA:PATtern<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PATTERN1 "00110101"
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:DATA:PFORMAT

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータの 入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:DATA:PFORMAT {BINARY|HEXA}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:DATA:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:DATA:SIGN

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のデータの 符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:DATA:SIGN {SIGN|UNSIGN}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:DATA:SIGN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:SIGN SIGN
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:SIGN?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:IDENTifier?

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の識別子に 関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:IDENTifier?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:IDENTifier:HEXA

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID を 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:IDENTifier:HEXA {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:HEXA "1AB"

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:IDENTifier:MFORMAT

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID のフ レームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い 合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:IDENTifier:MFORMAT {EXTend ed|STANDARD}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:IDENTifier:MFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:MFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP[:IDData]:IDENTifier:MODE

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の識別子条 件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:IDENTifier:
MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETUP
[:IDData]:IDENTifier:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:MODE ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:MODE?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:MODE 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:IDENTIFIER:PATtern

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:IDENTIFIER:PATtern
{< 文字列 >}

例 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:IDENTIFIER:PATtern?
<x> = 1 ~ 4
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:PATTERN "11100001111"
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:
PATTERN "11100001111"

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:IDENTIFIER:PFORMAT

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:IDENTIFIER:
PFORMAT {BINary|HEXa|MESSaGE}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:IDENTIFIER:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:MSIGNAL?

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のメッセージングナルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:MSIGNAL:MESSAGE:ITEM

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のメッセージのアイテムを設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:MESSAGE:ITEM
{< 文字列 >}
<x> = 1 ~ 4
< 文字列 > = 32 文字以内

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:MESSAGE:ITEM "TEST"

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SELEct

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のメッセージングナルの条件を設定 / 問い合わせします

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:
SELEct {MESSaGE|SIGNaL}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SELEct?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SELECT MESSAGE
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SELECT?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:MSIGNAL:SELECT MESSAGE

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL?

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:CONDition

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルのデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:
CONDition {BETWeen|EQUal|GREater|
LESS|NOTBetween|NOTEQuaL}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCH:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDA
TA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION BETWEEN

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:DECimal<y>

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルの判定データを 10 進数で設定します。

構文
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:
DECimal<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 本体ユーザーマニュアル機能編参照。

例
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1 1
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:
DECIMAL1 1.000E+00

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:ITEM

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルのアイテムを設定します。

構文
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:
ITEM {<文字列>,<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 32 文字以内

例
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
MSIGNAL:SIGNAL:ITEM "Sig_Test",
"Mess_Test"

解説 設定する順番は、シグナルアイテム、メッセージアイテムの順です。

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup[:IDData]:RTR

機能 CAN バス信号検索の ID とデータ条件の RTR を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:RTR {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup
[:IDData]:RTR?
<x> = 1 ~ 4

例
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
RTR ON
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
RTR?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:RTR 1

:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:MODE

機能 CAN バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:
MODE {EFrame|IDData|SOF}
:SERIALbus<x>:CAN:SEARCh:SETup:MODE?
<x> = 1 ~ 4
例
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
MODE EFRAME
:SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:CAN:SEARCH:SETUP:
MODE EFRAME

:SERIALbus<x>:CANFD?

機能 CAN FD バス信号に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文
:SERIALbus<x>:CANFD?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CANFD:ANALyze?

機能 CAN FD バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文
:SERIALbus<x>:CANFD:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup?

機能 CAN FD バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文
:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

例
:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP?
-> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:BRATe

機能 CAN FD バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:
BRATe {<Nrf>|USER,<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:
BRATe?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 250000、500000、1000000
USER の <Nrf> = 20000 ~ 1000000 (設定分解能 100)
例
:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:BRATe 1000000
:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:BRATe?
-> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:BRATe 1000000

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DBRate

機能	CAN FD バス信号解析のデータビットレート (データフェーズのデータ転送速度) を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DBRate {<Nrf> USER,<Nrf>} :SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DBRate? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 500000、1000000、2000000、4000000、5000000、8000000 USER の <Nrf> = 250000 ~ 10000000(設定分解能 100)
例	:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:DBRATE 5000000 :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:DBRATE? -> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:DBRATE 5000000

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DSPoint

機能	CAN FD バス信号解析のデータフェーズのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DSPoint {<Nrf>} :SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:DSPoint? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 18.8 ~ 90.6(設定分解能 0.1)
例	:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:DSPOINT 75 :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:DSPOINT? -> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:DSPOINT 75.00000000

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:FDStandard

機能	解析する CAN FD バス信号が、ISO 標準か否かを設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:FDStandard {ISO NISO} :SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:FDStandard? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:FDSTANDARD ISO :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:FDSTANDARD? -> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:FDSTANDARD ISO

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:RECESSive

機能	CAN FD バス信号解析のリセツビ電位を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:RECESSive {HIGH LOW} :SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:RECESSive? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:RECESSIVE HIGH :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:RECESSIVE? -> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:RECESSIVE HIGH

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:SOURce

機能	CAN FD バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:SOURce {<Nrf> MATH<y>} :SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:SOURce? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 1 ~ 4 MATH<y> の <y> = 1、2
例	:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1 :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:SOURCE? -> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:SPOint

機能	CAN FD バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:SPOint {<Nrf>} :SERIALbus<x>:CANFD[:ANALyze]:SETup:SPOint? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 18.8 ~ 90.6(設定分解能 0.1)
例	:SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:SPOINT 75 :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:SPOINT? -> :SERIALBUS1:CANFD:ANALYZE:SETUP:SPOINT 75

:SERIALbus<x>:CANFD:DETail?

機能	CAN FD バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CANFD:DETail? <x> = 1 ~ 4

5.24 Serialbus グループ

:Serialbus<x>:CANFD:DETail:DISPlay

機能 CAN FD バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:DETail:DISPl
ay {FULL|LOWer|UPPer}
:Serialbus<x>:CANFD:DETail:DISPlay
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:DISPL
AY FULL
:SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:DISPL
AY FULL

:Serialbus<x>:CANFD:DETail:LIST:ITEM?

機能 CAN FD バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:DETail:LIST:IT
EM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:LIST:IT
EM "No., Time (ms), Frame, ID, DLC, Data, C
RC, Ack, Information"

:Serialbus<x>:CANFD:DETail:LIST:VALue?

機能 CAN FD バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:DETail:LIST:VAL
ue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:LIST:VAL
UE? 0
-> :SERIALBUS1:CANFD:DETAIL:LIST:VAL
UE "0, 0.0750, Data, 012, 1, FE, 2263, Y, , "

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh?

機能 CAN FD バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:ABORT

機能 CAN FD バス信号の検索を中止します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:ABORT
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:ABORT

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:EXECute

機能 CAN FD バス信号の検索を実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:EXECUTE

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:ACK

機能 CAN FD バス信号検索の結果の ACK Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:ACK
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:FJUMP:ACK

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:CONTrOl

機能 CAN FD バス信号検索の結果の Control Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:CON
Trol
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:FJUMP:CONTR
OL

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:CRC

機能 CAN FD バス信号検索の結果の CRC Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:CRC
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:FJUMP:CRC

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:DATA

機能 CAN FD バス信号検索の結果の Data Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:DA
TA
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:FJUMP:DATA

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:IDENtifier

機能 CAN FD バス信号検索の結果の Identifier へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:IDE
Ntifier
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:FJUMP:IDENT
IFIER

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:SOF

機能 CAN FD バス信号検索の結果の SOF へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:FJUMp:SOF
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:FJUMP:SOF

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SELEct

機能 CAN FD バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SELEct {<NRf>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SELEct?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:
SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SELEct? MAXimum

機能 CAN FD バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SELEct? {MAXimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SELE
CT? MAXIMUM
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SELECT 1
00

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup?

機能 CAN FD バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame?

機能 CAN FD バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EF
rame?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFFrame:CRc

機能 CAN FD バス信号検索の CRC Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EF
rame:CRc {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EF
rame:CRc?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:CRc ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:CRc?

-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRA:CRc 1

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFFrame:CRCEFactor?

機能 CAN FD バス信号検索の CRC エラー要因に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EF
rame:CRCEFactor?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFFrame:CRCEFactor:CRcSequence

機能 CAN FD バス信号検索の CRC エラー要因である CRC Sequence を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:
EFrame:CRCEFactor:CRcSequence {<Boo
lean>}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:
EFrame:CRCEFactor:CRcSequence?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRA:CRCEFACTOR:CRcSEQUENCE ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRA:CRCEFACTOR:CRcSEQUENCE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRA:CRCEFACTOR:CRcSEQUENCE 1

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFFrame:CRCEFactor:SCount

機能 CAN FD バス信号検索の CRC エラー要因である Stuff Count を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EF
rame:CRCEFactor:SCount {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EF
rame:CRCEFactor:SCount?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:CRCEFACTOR:SCOUNT ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:CRCEFACTOR:SCOUNT?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRA:CRCEFACTOR:SCOUNT 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame:FSTuff

機能 CAN FD バス信号検索の固定 STUFF Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame:FSTuff {<Boolean>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame:FSTuff?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:FSTUFF ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:FSTUFF?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRAME:FSTUFF 1

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame[:MODE]

機能 CAN FD バス信号検索の Error Frame を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame[:MODE] {<Boolean>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame[:MODE]?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:MODE ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:MODE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRAME:MODE 1

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame:STUFF

機能 CAN FD バス信号検索の STUFF Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame:STUFF {<Boolean>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:EFrame:STUFF?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:STUFF ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:EFRA
ME:STUFF?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
EFRAME:STUFF 1

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:FDF:CONditiON

機能 CAN FD バス信号検索の FDF の判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:
FDF:CONditiON {<Boolean>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:
FDF:CONditiON?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:FDF:C
ONDITION ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:FDF:C
ONDITION?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
FDF:CONDITION 1

解説 ON のときは CAN FD、OFF のときは CAN のフレームを検索します。

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:IDData?

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:IDD
ata?
<X> = 1 ~ 4

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:ACK?

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:ID
Data]:ACK?
<X> = 1 ~ 4

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:ACK:MODE

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:ID
Data]:ACK:MODE {<Boolean>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:ID
Data]:ACK:MODE?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDA
T:ACK:MODE ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDA
T:ACK:MODE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ACK:MODE 1

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:ACK:TYPE

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:ACK:TYPE {ACK|ACKBoth|NONack}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:ACK:TYPE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:ACK:TYPE ACK
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:ACK:TYPE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:ACK:TYPE ACK

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA?

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:BCOUNT

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:BCOUNT {<Nrf>}
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:BCOUNT 4
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:BCOUNT?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:BCOUNT 4

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:CONDition

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータ判定条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:CONDition {BETWEE|EQ|FALSE|GREATER|LESS|NOTBETWEEN|NOTEQUAL|TRUE}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DBYTE

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DBYTE {<Nrf>}
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DBYTE 2
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DBYTE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DBYTE 2

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DECimal<y>

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の判定データを 10 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DECimal<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = -9E+18 ~ 9E+18

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1000
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1.0000000E+03

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:ENDian

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の判定データのエンディアンを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:ENDian {BIG|LITTLE}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:ENDian?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:ENDIAN?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y>

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y> {<文字列>}

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:HEXa1 "12"

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MODE

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MODE {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MODE?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE ON

:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE?

-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:

IDDATA:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb {<NRf>, <NRf>}

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb?

<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB 15,0

:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB?

-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:

IDDATA:DATA:MSBLSB 15,0

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y> {<文字列>}

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PATTERN1?

-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:

IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PFORMAT

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PFORMAT {BINARY|HEXa}

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:PFORMAT?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PFORMAT?

-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:

IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:SIGN

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:SIGN {SIGN|UNSign}

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:DATA:SIGN?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:SIGN?

-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:

IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:IDENTifier?

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:IDENTifier?

<x> = 1 ~ 4

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:HEXa

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID を 16 進数で設定します。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:HEXA "1AB"

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:MFORmat

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:MFORmat {EXTENDED | STANDARD}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:MFORmat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:MFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:MODE

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の識別子条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:MODE {<Boolean>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:MODE ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:MODE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:MODE 1

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:PATtern

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:PATtern {<文字列>}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:PATTERN "11100001111"
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:PATTERN "11100001111"

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:PFORmat

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:PFORmat {BINARY | HEXa | MESSAGE}
:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:IDENtifier:PFORmat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal?

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のメッセージングシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal?
<x> = 1 ~ 4

:SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:MESSAge:ITEM

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のメッセージのアイテムを設定します。

構文 :SERialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETUp[:IDData]:MSIGnal:MESSAge:ITEM {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 32 文字以内

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:MESSAGE:ITEM "TEST"

5.24 Serialbus グループ

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SElect

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のメッセージシグナルの条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SElect {MESSAge|SIGNAl}
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SElect?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SELECT MESSAGE
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SELECT?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SELECT MESSAGE

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL?

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL?
<x> = 1 ~ 4

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:CONDition

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のシグナルのデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:CONDition {BETW een|EQUal|GREater|LESS|NOTBetween|NO TEQuL}
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION BETWEEN

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:DECimal<y>

機能 CAN FD バス信号検索の ID/Data 条件のシグナルの判定データを 10 進数で設定します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:DECimal<y> {<NRf>}
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<NRf> = - 9E+18 ~ 9E+18

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1 1000
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1 1.0000000E+03

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:ITEM

機能 CAN FD バス信号検索の ID とデータ条件のシグナルのアイテムを設定します。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:MSIGNAL:SIGNAL:ITEM {<文字列>,<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 32 文字以内

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:ITEM "Sig_Test","Mess_Test"

解説 設定する順番は、シグナルアイテム、メッセージアイテムの順です。

:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:RTR

機能 CAN FD バス信号検索の ID とデータ条件の RTR を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:RTR {<Boolean>}
:Serialbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup[:IDData]:RTR?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:RTR ON
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:RTR?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:IDDATA:RTR 1

:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:MODE

機能 CAN FD バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:MODE {EFrame|ESI|FDF|IDData|SOF}
:SERIALbus<x>:CANFD:SEARCh:SETup:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:MODE EFRAME
:SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:CANFD:SEARCH:SETUP:MODE EFRAME

:SERIALbus<x>:CXPI?

機能 CXPI バス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:ANALyze?

機能 CXPI バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup?

機能 CXPI バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:BRATe

機能 CXPI バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:BRATe {<Nrf>|USER,<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:BRATe?
<x> = 1 ~ 4

<Nrf> = 4800、9600、19200
USER の <Nrf> = 4000 ~ 50000
例 :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:BRATE 19200
:SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:BRATE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:BRATE 19200

:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:CEDetection

機能 CXPI バス信号解析の Counter Error 検出の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:CEDetection {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:CEDetection?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:CEDETECTION ON
:SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:CEDETECTION?
-> :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:CEDETECTION 1

:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:CTOLerance

機能 CXPI バス信号解析のクロック許容差を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:CTOLerance {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:CTOLerance?
<x> = 1 ~ 4

<Nrf> = ± 0.5% ~ ± 10.0% (設定分解能 0.1%)
例 :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:CTOLERANCE 5
:SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:CTOLERANCE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:CTOLERANCE 5.00E+00

:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:SOURce

機能 CXPI バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:SOURce {<Nrf>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:SOURce?
<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 2
<Nrf> = 1 ~ 4
例 :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1
:SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup:TSA Mple

機能	CXPI バス信号解析の論理値 1/0 判定の閾値を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI[:ANALyze]:SETup: TSAMple {<NRf>} <x> = 1 ~ 4 <NRf> = 0.01Tbit ~ 0.3Tbit(設定分解能0.001Tbit)
例	:SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP: TSAMPLE 0.04 :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP: TSAMPLE? -> :SERIALBUS1:CXPI:ANALYZE:SETUP: TSAMPLE 0.04
解説	論理値 1/0 判定の閾値については、本体ユーザーマニュアル機能編の CXPI 解析の T Sample をご覧ください。

:SERIALbus<x>:CXPI:DETail?

機能	CXPI バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:DETail? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:DISPlay

機能	CXPI バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:DETail: DISPlay {FULL LOWer UPPer} :SERIALbus<x>:CXPI:DETail:DISPlay? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:CXPI:DETAIL:DISPLAY FULL :SERIALBUS1:CXPI:DETAIL:DISPLAY? -> :SERIALBUS1:CXPI:DETAIL: DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST:ALL?

機能	CXPI バス信号の解析結果リストのすべての解析番号の全データを問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST:ALL? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST:ALL? -> #8(桁のバイト数)(データ列)
解説	すべての解析番号の全データがブロックデータ形式で返されます。解析番号ごとのデータ間は、ASCII コードの「0AH」で区切られます。

:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST:ITEM?

機能	CXPI バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST:ITEM? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:CXPI:DETAIL:LIST:ITEM? -> :SERIALBUS1:CXPI:DETAIL:LIST: ITEM "No., Time (ms), ID, DLC, W/S, CT, Data, CRC, Information"

:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST:VALue?

機能	CXPI バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:DETail:LIST: VALue? {<NRf> MAXimum MINimum} <x> = 1 ~ 4 <NRf> = - 9999 ~ 9999
例	:SERIALBUS1:CXPI:DETAIL:LIST: VALUE? 1 -> "1,4.7228,P3,8,01,0,00 00 00 00 01 03 05 06,FE,,,"

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh?

機能	CXPI バス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh:ABORT

機能	CXPI バス信号の検索を中止します。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh:ABORT <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh:EXECute

機能	CXPI バス信号の検索を実行します。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh:EXECute <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh:SELEct

機能	CXPI バス信号検索のズームウインドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh: SELEct {<NRf> MAXimum} :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCh:SELEct? <x> = 1 ~ 4 <NRf> = 0 ~ 49999
例	:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SELECT 1 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SELECT? -> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH: SELECT 1.50000000
解説	検索された位置がない場合は、“NAN” がクエリとして返ってきます

**:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SELe
ct? MAXimum**

機能 CXPI バス信号検索の検索点の総数を問い合わせ
ます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SElect? {MAXimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:
SElect? MAXIMUM
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:
SELECT 100

解説 検索された位置がない場合は、“NAN” がクエリ
として返ってきます。

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup?

機能 CXPI バス信号検索のセットアップに関するすべ
ての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:ERROR?

機能 CXPI バス信号検索の Error に関するすべての設定
値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR?
<x> = 1 ~ 4

**:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:ERROR:
CLOCK**

機能 CXPI バス信号検索の Clock Error を設定 / 問い合
わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:CLOCK {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:CLOCK?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
CLOCK ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
CLOCK?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:CLOCK 1

**:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:ERROR:
COUNTER**

機能 CXPI バス信号検索の Counter Error を設定 / 問い
合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:COUNTER {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:COUNTER?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
COUNTER ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
COUNTER?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:COUNTER 1

**:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:ERROR:
CRC**

機能 CXPI バス信号検索の CRC Error を設定 / 問い合わ
せします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:CRC {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:CRC?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
CRC ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
CRC?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:CRC 1

**:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:ERROR:
DLENgth**

機能 CXPI バス信号検索の Data Length Error を設定 /
問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:DLENgth {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:
ERROR:DLENgth?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
DLENGTH ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
DLENGTH?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:DLENGTH 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:FRAMing

機能 CXPI バス信号検索の Framing Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:FRAMing {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:FRAMing?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
FRAMing ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
FRAMing?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:FRAMing 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:IBS

機能 CXPI バス信号検索の IBS Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:IBS {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:IBS?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
IBS ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
IBS?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:IBS 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:PARity

機能 CXPI バス信号検索の Parity Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:PARity {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:PARity?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
PARity ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:ERROR:
PARity?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
ERROR:PARity 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:IDData?

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDData?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP[:IDData]:DATA?

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP[:
IDData]:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP[:IDData]:DATA:BCount

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETUP[:IDData]:DATA:BCount {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETUP[:IDData]:DATA:BCount?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 254

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:BCOUNT 1
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:BCOUNT?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:BCOUNT 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETUP[:IDData]:DATA:CONDition

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータ判定条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETUP[:IDData]:DATA:
CONDition {BETween|EQUal|FALSe|
GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQUal|
TRUE}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETUP[:IDData]:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:DBYTE

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:DBYTE {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:DBYTE?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE 1
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:DECimal<y>

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
DECimal<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = - 9E+18 ~ 9E+18

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1 1
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1 1.0000000E+00

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:ENDian

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データのエンディアンの設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
ENDian {BIG|LITtle}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:ENDian?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN BIG
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y>

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
HEXa<y> {<文字列>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:HEXa<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:HEXA1 "12"

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:MODE

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
MSBLsb {<Nrf>,<Nrf>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MSBSB 7,0
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MSBSB?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MSBSB 7,0

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の判定データを 2 進数で設定します。

構文
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
PATtern<y> {<文字列>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8

例
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:PFORMAT

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
PFORMAT {BINARY|HEXa}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:SIGN

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:
SIGN {SIGN|UNSign}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:DATA:SIGN?
<x> = 1 ~ 4

例
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:SIGN SIGN
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:SIGN?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:FINformation?

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINformation?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:FINformation:CT

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報のカウンタ値を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINformation:
CT {<Nrf>|DONTcare}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINformation:CT?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 3

例
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:CT 3
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:CT?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:CT 3

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:FINformation:MODE

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINformation:
MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINformation:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:MODE ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:MODE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:MODE 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:FINFORMATION:SLEEP

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報の Sleep ビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINFORMATION:
SLEEP {0|1|X}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINFORMATION:SLEEP?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:SLEEP 1
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:SLEEP?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:SLEEP 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:FINFORMATION:WAKEup

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件のフレーム情報の Wakeup ビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINFORMATION:
WAKEup {0|1|X}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:FINFORMATION:WAKEup?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:WAKEUP 1
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:WAKEUP?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FINFORMATION:WAKEUP 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID?

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID:HEXa

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID を 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:HEXa "1E"

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID:MODE

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:MODE ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:MODE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:MODE 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID:PATtern

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:PATtern {<文字列>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:PATTERN "0010000"
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:PATTERN "0010000"

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID:PFORMAT

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:
PFORMAT {BINARY|HEXa}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:
SETup[:IDData]:ID:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:
IDDATA:ID:PFORMAT BINARY

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID:PTYPE

機能 CXPI バス信号検索の ID とデータ条件の PTYPE の判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup[:IDData]:ID:PTYPE {DONTcare|NO|YES}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:IDDATA:ID:PTYPE DONTCARE
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:IDDATA:ID:PTYPE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:IDDATA:ID:PTYPE DONTCARE

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:MODE

機能 CXPI バス信号検索の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:MODE {ERROR|IDData|PTYPE|SOF|WAKEupsleep}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:MODE SOF
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:MODE SOF

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEup sleep?

機能 CXPI バス信号検索の Wakeup と Sleep に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEup sleep:SFrame

機能 CXPI バス信号検索の Sleep フレームを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:SFrame {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:SFrame?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:SFRAME ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:SFRAME?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:SFRAME 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEup sleep:SLEEP

機能 CXPI バス信号検索の Sleep(クロックが無い状態)を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:SLEEP {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:SLEEP?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:SLEEP ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:SLEEP?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:SLEEP 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEup sleep:WAKEup

機能 CXPI バス信号検索の Wakeup(クロック有り状態)を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:WAKEup {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:WAKEup?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:WAKEUP ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:WAKEUP?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:WAKEUP 1

:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEup sleep:WPULse

機能 CXPI バス信号検索の Wakeup / パルスを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:WPULse {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:CXPI:SEARCH:SETup:WAKEupsleep:WPULse?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:WPULSE ON
:SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:WPULSE?
-> :SERIALBUS1:CXPI:SEARCH:SETUP:WAKEUPSLEEP:WPULSE 1

:SERIALbus<x>:DECode?

機能 シリアルバス信号のデコードに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:DECode?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:DECode[:FORMat]

機能 シリアルバス信号のデコード表示形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:DECode
[:FORMat] {BINary|DECimal|HEXa|
ASCIi|SYMBol}
:SERIALbus<x>:DECode[:FORMat]?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:DECODE:FORMAT BINARY
:SERIALBUS1:DECODE:FORMAT?
-> :SERIALBUS1:DECODE:FORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:DECode:SSCMode

機能 I2C のシリアルバス信号の Start/Stop コンディ
ションのデコード表示を設定 / 問い合わせしま
す。

構文 :SERIALbus<x>:DECode:
SSCMode {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:DECode:SSCMode?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:DECODE:SSCMODE ON
:SERIALBUS1:DECODE:SSCMODE?
-> :SERIALBUS1:DECODE:SSCMODE 1

:SERIALbus<x>:DISPlay

機能 シリアルバス信号の解析をする (ON)/ しない
(OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:DISPlay {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:DISPLAY ON
:SERIALBUS1:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:DISPLAY 1

:SERIALbus<x>:FLEXray?

機能 FLEXRAY バス信号に関するすべての設定値を問
い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:ANALyze?

機能 FLEXRAY バス信号に関するすべての設定値を問
い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup?

機能 FLEXRAY バス信号解析の関するすべての設定値
を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup?
<x> = 1 ~ 4

**:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:
BCHannel**

機能 FLEXRAY バス信号解析のチャネルのバスタイ
プを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup:BCHannel {A|B}
:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup:BCHannel?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:
BCHANNEL A
:SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:
BCHANNEL?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:
SETUP:BCHANNEL A

**:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:
BRATe**

機能 FLEXRAY バス信号解析のビットレート (データ転
送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup:BRATe {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup:BRATe?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:
BRATE 5000000
:SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:
BRATE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:
SETUP:BRATE 5000000

**:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:
SOURce**

機能 FLEXRAY バス信号解析のソースを設定 / 問い合
わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup:SOURce {<Nrf>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:
SETup:SOURce?

<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:
SETUP:SOURCE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:SPOint

機能 FLEXRAY バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:SPOint {<NRf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray[:ANALyze]:SETup:SPOint?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 4、5、6

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:SPOINT 5
:SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:SPOINT?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:ANALYZE:SETUP:SPOINT 5

:SERIALbus<x>:FLEXray:DETail?

機能 FLEXRAY バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:DETail?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:DISPlay

機能 FLEXRAY バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:LIST:ITEM?

機能 FLEXRAY バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:LIST:ITEM "No., Time (ms), S/D, IND, ID, Len, CC, Data, Information, "

:SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:LIST:VALue?

機能 FLEXRAY バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:DETail:LIST:VALue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:LIST:VALUE? 0
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:DETAIL:LIST:VALUE
" 0, -0.0001968, S, 1111, 4, 4, 2, 01 02 03 04 05 06 07 08, , "

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh?

機能 FLEXRAY バス信号サーチに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:ABORt

機能 FLEXRAY バス信号サーチを中止します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:ABORt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:EXECute

機能 FLEXRAY バス信号サーチを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:CCOunt

機能 FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Cycle Count Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:CCOunt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:FJUMP:CCOUNT

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:CRc

機能 FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に CRC Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:CRc
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:FJUMP:CRc

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:FRAMeId

機能 FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Frame ID Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:FRAMEId
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:FJUMP:FRAMEID

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:HCRC

機能 FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Header CRC Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:HCRC
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:FJUMP:HCRC

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:PLENgtH

機能 FLEXRAY バス信号解析の結果を対象に Payload Length Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:FJUMp:PLENgtH
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:FJUMP:PLENGTH

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SELeCt

機能 FLEXRAY バス信号サーチによる検出波形番号を設定し、検出波形番号に相当するズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SELeCt {<NRf>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SELeCt?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SELECT 1.50000000

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp?

機能 FLEXRAY バス信号サーチのセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor?

機能 FLEXRAY バス信号サーチの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:BSS

機能 FLEXRAY バス信号サーチの BSS Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:BSS {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:BSS?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:BSS ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:BSS?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:BSS 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:CRc

機能 FLEXRAY バス信号サーチの CRC Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:CRc {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:CRc?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:CRc ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:CRc?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:CRc 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:FES

機能 FLEXRAY バス信号サーチの FES Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:FES {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp:ERor:FES?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:FES ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:FES?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:FES 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:ERROR:HCRC

機能 FLEXRAY バス信号サーチの Header CRC Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:ERROR:HCRC {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:ERROR:HCRC?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:HCRC ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:HCRC?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:ERROR:HCRC 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:IDData?

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:IDData?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT?

機能 FLEXRAY バス信号サーチの Cycle Count に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号サーチの Cycle Count のデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:CONDition {BETween|EQUal|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQuL}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT<y>

機能 FLEXRAY バス信号サーチの Cycle Count を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT<y> {<NRf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<NRf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:COUNT1 10
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:COUNT1?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:COUNT1 10

解説

- 「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:CONDition EQUal|GREater|NOTEQuL」のときは「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT1」で設定します。
- 「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:CONDition LESS」のときは「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT2」で設定します。
- 「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:CONDition BETWEEN|NOTBetween」のときは、小さい値を「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT1」、大きい値を「:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:COUNT2」で設定します。

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:MODE

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Cycle Count モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:CCOUNT:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:MODE ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:MODE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:CCOUNT:MODE 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:ID Data]:DATA?

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:ID Data]:DATA:BCount

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:BCount {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:BCount?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 253

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:BCOUNT 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:BCOUNT?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:BCOUNT 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:ID Data]:DATA:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータ判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:CONDition {BETween|EQUal|FALSe|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQu|TRUE}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:ID Data]:DATA:DBYTE

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DBYTE {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DBYTE?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:ID Data]:DATA:DECimal<y>

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DECimal<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:ID Data]:DATA:ENDian

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の判定データのエンディアンを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:ENDian {BIG|LITtle}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETUp[:IDData]:DATA:ENDian?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN BIG
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:ID Data]:DATA:HEXA<y>

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:HEXA<y> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8
<文字列> = ' 0 ' ~ ' F ' ' X ' の組み合わせ 2 文字 (1 バイト単位)

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:HEXA1 "1F"

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:ID Data]:DATA:MODE

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:ID Data]:DATA:MSBLsb

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb {<NRf>,<NRf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:MSBLsb?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB 7,0
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:MSBLSB 7,0

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:ID Data]:DATA:PATtern<y>

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y> {<文字列>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:PATtern<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8
<文字列> = ' 0 ' ' 1 ' ' X ' の組み合わせ 8 文字 (1 バイト単位)

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00001010"
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00001010"

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:ID Data]:DATA:PFormat

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:PFormat {BINARY|HEXA}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:PFormat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:ID Data]:DATA:SIGN

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件のデータの符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:SIGN {SIGN|UNSign}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:DATA:SIGN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:SIGN SIGN
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:SIGN?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:ID Data]:FID?

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:ID Data]:FID:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID のデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID:CONDition {BETween|
EQual|GREater|LESS|NOTBetween|
NOTEqual}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:ID Data]:FID:ID<y>

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID の値を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID:ID<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID:ID<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 1 ~ 2047

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:ID1 100
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:ID1?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:ID1 100

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:ID Data]:FID:MODE

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Frame ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:FID:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:MODE ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:MODE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:FID:MODE 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:ID Data]:INDicator?

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:INDicator?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup[:ID Data]:INDicator:MODE

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:INDicator:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCh:SETup
[:IDData]:INDicator:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:MODE ON
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:MODE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:MODE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:NFRame

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Null frame を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:NFRame {0|1|X}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:NFRame?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:NFRAME 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:NFRAME?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:NFRAME 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:PPReamble

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Payload preamble を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:PPReamble {0|1|X}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:PPReamble?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:PPREAMBLE 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:PPREAMBLE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:PPREAMBLE 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:STFrame

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Start frame を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:STFrame {0|1|X}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:STFrame?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:STFRAME 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:STFRAME?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:STFRAME 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:SYFrame

機能 FLEXRAY バス信号サーチの ID とデータ条件の Indicator の Sync frame を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:SYFrame {0|1|X}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup[:IDData]:INDicator:SYFrame?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:SYFRAME 1
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:SYFRAME?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
IDDATA:INDICATOR:SYFRAME 1

:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:MODE

機能 FLEXRAY バス信号サーチのサーチモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:MODE {ERROR|FStart|IDData}
:SERIALbus<x>:FLEXray:SEARCH:SETup:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
MODE FSTART
:SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
MODE?
-> :SERIALBUS1:FLEXRAY:SEARCH:SETUP:
MODE FSTART

:SERIALbus<x>:I2C?

機能 I²C バス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:ANALyze?

機能 I²C バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup?

機能 I²C バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:CLOCK?

機能 I²C バス信号解析のクロックに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:CLOCK?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:CLOCK:SOURce

機能 I²C バス信号解析のクロックを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
CLOCK:SOURce {<NRf>|BIT<y>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
CLOCK:SOURce?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4
BIT<y> の <y> = 1 ~ 8
MATH<y> の <y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:CLOCK:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:CLOCK:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:
CLOCK:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:DATA?

機能 I²C バス信号解析のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:DATA:SOURce

機能 I²C バス信号解析のデータを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
DATA:SOURce {<NRf>|BIT<y>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
DATA:SOURce?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4
BIT<y> の <y> = 1 ~ 8
MATH<y> の <y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:DATA:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:DATA:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:
DATA:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:I2C:DETail?

機能 I²C バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:DETail?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:DETail:DISPlay

機能 I²C バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:DETail:
DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:I2C:DETail:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:I2C:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:I2C:DETAIL:
DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:I2C:DETail:LIST:ITEM?

機能 I²C バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:DETail:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:I2C:DETAIL:LIST:
ITEM "No., Time (ms), 1st, 2nd,
R/W, Data, Information, "

:SERIALbus<x>:I2C:DETail:LIST:VALue?

機能 I²C バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:DETail:LIST:
VALue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:DETAIL:LIST:VALUE? 0
-> :SERIALBUS1:I2C:DETAIL:LIST:
VALUE "0,-0.07000,AA*, ,W,AE*88*,
7-bit, "

:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:INCLuderw

機能 I²C バス信号解析のアドレス R/W の有効 (ON)/ 無効 (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
INCLuderw {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C[:ANALyze]:SETup:
INCLuderw?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:
INCLUDERW ON
:SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:
INCLUDERW?
-> :SERIALBUS1:I2C:ANALYZE:SETUP:
INCLUDERW 1

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh?

機能 I²C バス信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:ABORt	
機能	I ² C バス信号検索を中止します。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:ABORt <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:ABORT
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:EXECute	
機能	I ² C バス信号検索を実行します。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:EXECute <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:EXECUTE
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SElect	
機能	I ² C バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SElect {<Nrf> MAXimum} :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SElect? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 0 ~ 49999
例	:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SELECT 1 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SELECT? -> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SELECT 1.50000000
解説	検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SElect? MAXimum	
機能	I ² C バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SElect? {MAXimum} <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SELECT? MAXIMUM -> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SELECT 100
解説	検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SETup?	
機能	I ² C バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh:SETup? <x> = 1 ~ 4
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS?	
機能	I ² C バス信号検索のアドレスパターンに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS?	
機能	I ² C バス信号検索のアドレスパターンのアドレスに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS? <x> = 1 ~ 4
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address?	
機能	I ² C バス信号検索の 10bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address? <x> = 1 ~ 4
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:HEXa	
機能	I ² C バス信号検索の 10bit アドレスを 16 進数で設定します。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:HEXa {<文字列>} <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT10ADDRESS:HEXa "1AB"
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:PATtern	
機能	I ² C バス信号検索の 10bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:PATtern {<文字列>} :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:PATtern? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT10ADDRESS:PATtern "11010111001" :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT10ADDRESS:PATtern? -> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT10ADDRESS:PATtern "11010111001"
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]?	
機能	I ² C バス信号検索の 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7ADDRESS]:HEXA

機能 I²C バス信号検索の 7bit アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7ADDRESS]:HEXA {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7ADDRESS:HEXA "5C"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7ADDRESS]:PATTERN

機能 I²C バス信号検索の 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7ADDRESS]:PATTERN {<文字列>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7ADDRESS]:PATTERN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7ADDRESS:PATTERN "11100110"
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7ADDRESS:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7ADDRESS:PATTERN "11100110"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub?

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS?

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:HEXA

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:HEXA {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:HEXA "AB"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTERN

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTERN {<文字列>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTERN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTERN "00111010"
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTERN "00111010"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS?

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:HEXA

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:HEXA {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:HEXA "EF"

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:PATTERN

機能 I²C バス信号検索の 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:
PATTERN {<文字列>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:
PATTERN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APSUB:SADDRESS:
PATTERN "00111010"
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APSUB:SADDRESS:
PATTERN?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:
SETUP:ADDRESS:ADDRESS:BIT7APSUB:
SADDRESS:PATTERN "00111010"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:MODE

機能 I²C バス信号検索のアドレス条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:MODE ON
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:MODE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:MODE 1

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT

機能 I²C バス信号検索のアドレス条件のアドレスの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT {BINARY|
HEXa}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:TYPE

機能 I²C バス信号検索のアドレス条件のアドレス形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:TYPE {BIT10ADDRESS|
BIT7ADDRESS|BIT7APsub}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:ADDRESS:TYPE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:TYPE BIT10ADDRESS
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:TYPE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:ADDRESS:TYPE BIT10ADDRESS

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:DATA?

機能 I²C バス信号検索のアドレスパターンのデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BCOUNT

機能 I²C バス信号検索のデータのパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:DATA:BCOUNT {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:DATA:BCOUNT?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 9999

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:BCOUNT 0
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:BCOUNT?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:BCOUNT 0

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:ADDRESS:ADDRESS:BMODE

機能 I²C バス信号検索のデータのパターンを比較する位置の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:DATA:BMODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
ADDRESS:DATA:BMODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:
DATA:BMODE ON
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:ADDRESS:
DATA:BMODE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:BMODE 1

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRe
ss:DATA:CONDition**

機能 I²C バス信号検索のデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:CONDition {FALSE|TRUE}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:CONDITION FALSE
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:CONDITION FALSE

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRe
ss:DATA:DBYTe**

機能 I²C バス信号検索の判定データ数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:DBYTe {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:DBYTe?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:DBYTE 1
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:DBYTE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:DBYTE 1

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRe
ss:DATA:HEXa<y>**

機能 I²C バス信号検索のデータ条件のデータを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:HEXa<y> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:HEXA1 "AB"

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRe
ss:DATA:MODE**

機能 I²C バス信号検索のデータ条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:MODE 1

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRe
ss:DATA:PATtern<y>**

機能 I²C バス信号検索のデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:PATtern<y> {<文字列>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:PATtern<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:PATTERN1 "10001101"
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:PATTERN1 "10001101"

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:ADDRe
ss:DATA:PFORmat**

機能 I²C バス信号検索のデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:PFORmat {BINary|HEXa}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
ADDRESS:DATA:PFORmat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
ADDRESS:DATA:PFORMAT BINARY

**:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:GENe
ralcall?**

機能 I²C バス信号検索のゼネラルコールに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:
GENeralcall?
<x> = 1 ~ 4

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:GENERALCALL:BIT7MAddress?

機能 I²C バス信号検索のゼネラルコールの 7bit マスタアドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
GENERALCALL:BIT7MAddress?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:GENERALCALL:BIT7MAddress:HEXa

機能 I²C バス信号検索のゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
GENERALCALL:BIT7MAddress:HEXa
{<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:BIT7MADDRESS:HEXa "AB"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:GENERALCALL:BIT7MAddress:PATtern

機能 I²C バス信号検索のゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
GENERALCALL:BIT7MAddress:PATtern
{<文字列>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
GENERALCALL:BIT7MAddress:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:BIT7MADDRESS:
PATTERN "0010110"
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:BIT7MADDRESS:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:BIT7MADDRESS:
PATTERN "0010110"

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:GENERALCALL:SBYTE

機能 I²C バス信号検索のゼネラルコールのセカンドバイトのタイプを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
GENERALCALL:SBYTE {BIT7MAddress|
DONTcare|H04|H06}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
GENERALCALL:SBYTE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:SBYTE BIT7MADDRESS
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:SBYTE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
GENERALCALL:SBYTE BIT7MADDRESS

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:MODE

機能 I²C バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
MODE {ADRData|EVERystart|
GENERALCALL|
HSMODE|NONack|STARTbyte}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
MODE ADDRDATA
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
MODE ADDRDATA

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:NONack?

機能 I²C バス信号検索の NON ACK 無視モードに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
NONack?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:NONack:HSMODE

機能 I²C バス信号検索のハイスピードモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
NONack:HSMODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
NONack:HSMODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:
HSMODE ON
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:
HSMODE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:
SETUP:NONACK:HSMODE 1

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:NONack:READaccess

機能 I²C バス信号検索のリードアクセスモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
NONack:READaccess {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCH[:SETUP]:
NONack:READaccess?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:
READACCESS ON
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:
READACCESS?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:
NONACK:READACCESS 1

:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONAck:STARTbyte

機能 I²C バス信号検索のスタートバイトで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONAck:STARTbyte {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:I2C:SEARCh[:SETup]:NONAck:STARTbyte?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:STARTBYTE ON
:SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:STARTBYTE?
-> :SERIALBUS1:I2C:SEARCH:SETUP:NONACK:STARTBYTE 1

:SERIALbus<x>:LIN?

機能 LIN バス信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN:ANALyze?

機能 LIN バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup?

機能 LIN バス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:BRATe

機能 LIN バス信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:BRATe {<Nrf>|USER,<Nrf>}
:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:BRATe?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1200、2400、4800、9600、19200
USER の <Nrf> = 本体ユーザースマニユアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:BRATE 2400
:SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:BRATE?
-> :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:BRATE 2400

:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:REVisiOn

機能 LIN バス信号解析のレビジョン番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:REVisiOn {BOTH|LIN1_3|LIN2_0}
:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:REVisiOn?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:REVISION LIN1_3
:SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:REVISION?
-> :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:REVISION LIN1_3

:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SOURce

機能 LIN バス信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SOURce {<Nrf>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SOURce?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1 ~ 4
MATH<y> の <y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1
:SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SPOiNt

機能 LIN バス信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SPOiNt {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:LIN[:ANALyze]:SETup:SPOiNt?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 18.8 ~ 90.6

例 :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:SPOINT 18.8
:SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:SPOINT?
-> :SERIALBUS1:LIN:ANALYZE:SETUP:SPOINT 18.8

:SERIALbus<x>:LIN:DETAil?

機能 LIN バス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:DETAil?
<x> = 1 ~ 4

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:LIN:DETAil:DISPlay

機能 LIN バス信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:DETAil:
DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:LIN:DETAil:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:LIN:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:LIN:DETAIL:
DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:LIN:DETAil:LIST:ITEM?

機能 LIN バス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:DETAil:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:LIN:DETAIL:LIST:
ITEM "No., Time (ms), ID,
ID-Field, Data, Checksum, Information"

:SERIALbus<x>:LIN:DETAil:LIST:VALue?

機能 LIN バス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:DETAil:LIST:
VALue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:DETAIL:LIST:VALUE? 0
-> :SERIALBUS1:LIN:DETAIL:LIST:
VALUE "0,-1,0016,30,F0,2D04,CE,,"

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh?

機能 LIN バス信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:ABORT

機能 LIN バス信号検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:ABORT
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:EXECute

機能 LIN バス信号検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:BREak

機能 LIN バス信号検索の結果の Break Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:BREak
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:FJUMP:BREAK

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:CSUM

機能 LIN バス信号検索の結果の Checksum Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:CSUM
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:FJUMP:CSUM

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:DATA

機能 LIN バス信号検索の結果の Data Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:DATA
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:FJUMP:DATA

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:IDENTifier

機能 LIN バス信号検索の結果の Identifier Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:
IDENTifier
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:FJUMP:
IDENTIFIER

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:SYNCh

機能 LIN バス信号検索の結果の Sync Field へのフィールドジャンプを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:FJUMp:SYNCh
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:FJUMP:SYNCH

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SELEct

機能 LIN バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:
SELEct {<NRf>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SELEct?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:
SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SELEct?**MAXimum**

機能 LIN バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SELEct? {MAXimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SELECT? MAXIMUM

解説 -> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SELECT 100
検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup?

機能 LIN バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR?

機能 LIN バス信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:CHECKsum

機能 LIN バス信号検索の Checksum Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:CHECKsum {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:CHECKsum?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:CHECKSUM ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:CHECKSUM?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:CHECKSUM 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:FRAMing

機能 LIN バス信号検索の Framing Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:FRAMing {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:FRAMing?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:FRAMING ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:FRAMING?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:FRAMING 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:PARity

機能 LIN バス信号検索の Parity Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:PARity {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:PARity?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:PARITY ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:PARITY?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:PARITY 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:SYNCh

機能 LIN バス信号検索の Synch Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:SYNCh {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:SYNCh?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:SYNCH ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:SYNCH?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:SYNCH 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:TIMEout

機能 LIN バス信号検索の Timeout Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:TIMEout {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:ERROR:TIMEout?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:TIMEOUT ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:TIMEOUT?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:ERROR:TIMEOUT 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:IDData?

機能 LIN バス信号検索の ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCH:SETup:IDData?
<x> = 1 ~ 4

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA?

機能 LIN バス信号検索のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:CONDition

機能 LIN バス信号検索のデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:CONDition {BETween|
EQUAL|FALSE|GREATER|LESS|NOTBetween|
NOTEQUAL|TRUE}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:LIN:
SEARCH:SETUP:IDDATA:DATA:
CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:DBYTe

機能 LIN バス信号検索のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:DBYTe {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:DBYTe?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:DBYTE 1
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:DBYTE?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DBYTE 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:DECimal<y>

機能 LIN バス信号検索のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:DECimal<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1、2
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:DECIMAL1 1
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:DECIMAL1 1

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:ENDian

機能 LIN バス信号検索のデータのエンディアンを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:ENDian {BIG|LITTLE}
:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:ENDian?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:ENDIAN BIG
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:ENDIAN?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

:SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:HEXa<y>

機能 LIN バス信号検索のデータを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:HEXa<y> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 8

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:HEXA1 "12"

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:MODE

機能 LIN バス信号検索のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MODE 1

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:MSBLsb

機能 LIN バス信号検索のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:MSBLsb {<Nrf>,<Nrf>}
:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:MSBLsb?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 63

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:MSBLSB 1,0
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:MSBLSB?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:MSBLSB 1,0

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:PATtern<y>

機能 LIN バス信号検索のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:PATtern<y> {<文字列>}
:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:PATtern<y>?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PATTERN1 "00110101"
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:PFORMAT

機能 LIN バス信号検索のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:PFORMAT {BINary|HEXa}
:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:DATA:SIGN

機能 LIN バス信号検索のデータの符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:SIGN {SIGN|UNSign}
:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:DATA:SIGN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:SIGN SIGN
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
DATA:SIGN?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:IDENTifier?

機能 LIN バス信号検索の識別子に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier?
<x> = 1 ~ 4

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:IDENTifier:ID?

機能 LIN バス信号検索の ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:ID?
<x> = 1 ~ 4

:SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:IDENTifier:ID:HEXa

機能 LIN バス信号サーチの ID を 16 進数で設定します。

構文 :SERialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:ID:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:HEXa "1E"

5.24 Serialbus グループ

:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:IDENTifier:ID:MODE

機能 LIN バス信号検索の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:ID:
MODE {<Boolean>}
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:ID:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:MODE ON
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:MODE?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:ID:MODE 1

:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:IDENTifier:ID:PATtern

機能 LIN バス信号検索の ID を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:ID:PATtern
{<文字列>}
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:ID:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:PATTERN "101100"
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:ID:
PATTERN "101100"

:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:IDData:IDENTifier:PFormat

機能 LIN バス信号検索の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:
PFormat {BINary|HEXa}
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
IDData:IDENTifier:PFormat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:IDDATA:
IDENTIFIER:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:MODE

機能 LIN バス信号検索の検索の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:
MODE {BSYNch|ERRor|IDData}
:Serialbus<x>:LIN:SEARCh:SETup:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
MODE BSYNCH
:SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:LIN:SEARCH:SETUP:
MODE BSYNCH

:Serialbus<x>:PSI5?

機能 PSI5 信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:PSI5?
<x> = 1 ~ 4

:Serialbus<x>:PSI5:ANALyze?

機能 PSI5 信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:PSI5:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup?

機能 PSI5 信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA?

機能 PSI5 信号解析のデータ信号に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:BRATe

機能 PSI5 信号解析のビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:BRATe {<Nrf>|USER,<Nrf>}
:Serialbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:BRATe?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 125000、189000

USER の <Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
BRATE 125000
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
BRATE?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:BRATE 125000

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:CTOLerance

機能 PSI5 信号解析のクロック許容差を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:CTOLerance {<NRF>}
:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:CTOLerance?

<NRF> = ± 0.5% ~ ± 33.3% (設定分解能 0.1%)
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
CTOLERANCE 5
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
CTOLERANCE?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DA
TA:CTOLERANCE 5.00E+00

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:DBITs

機能 PSI5 信号解析のデータ長を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:DBITs {<NRF>}
:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:DBITs?

<x> = 1 ~ 4
<NRF> = 10, 16

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
DBITS 10
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
DBITS?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DA
TA:DBITS 10

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:EDETection

機能 PSI5 信号解析のエラー検出方式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:EDETection {CRC|PARity}
:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:EDETection?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
EDETECTION CRC
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
EDETECTION?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DA
TA:EDETECTION CRC

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SNRejection

機能 PSI5 信号解析のノイズ除去のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SNRejection?

<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SNRejection:ETIME

機能 PSI5 信号解析のノイズ除去の終端時間を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SNRejection:ETIME
:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SNRejection:ETIME?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
SNREJECTION:ETIME 66.0000E-06
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
SNREJECTION:ETIME?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DA
TA:SNREJECTION:ETIME 66.0000E-6

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SNRejection:MODE

機能 PSI5 信号解析のノイズ除去の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SNRejection:MODE
:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SNRejection:MODE?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
SNREJECTION:MODE 1
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
SNREJECTION:MODE?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DA
TA:SNREJECTION:MODE 1

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:DATA:SOURce

機能 PSI5 信号解析のデータソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SOURce {<NRF>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:D
ATA:SOURce?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1, 2

<NRF> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DATA:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:DA
TA:SOURCE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:NUMBerofslot

機能	PSI5 信号解析のスロット数を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:NUMBerofslot {AUTO <Nrf>} :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:NUMBerofslot? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 1 ~ 6
例	:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:NUMBEROFSLOT AUTO :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:NUMBEROFSLOT? -> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:NUMBEROFSLOT AUTO

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:SLOT<y>

機能	PSI5 信号解析のスロットの開始 / 終了時間を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:SLOT<y> {<Nrf>[,<Nrf>]} :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:SLOT<y>? <x> = 1 ~ 4 <y> = 1 ~ 6(スロット番号) <Nrf> = 0 ~ 0.02s(0.1us ステップ)
例	:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:SLOT6 870us,1088us :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:SLOT1? -> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:SLOT1 870.000E-06,1.08800E-03
解説	最初の <Nrf> にスロットの開始時間、2 つ目の <Nrf> が終了時間です。 「:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:NUMBERofslot」が 1 ~ 6 の場合は、最後のスロット番号が <y> で指定されたときに、2 つ目の <Nrf> が有効になります。 「:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:NUMBERofslot」が「AUTO」の場合は、問い合わせできません。

:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:SYNC

機能	PSI5 信号解析の同期信号を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:SYNC {<Nrf> MATH<y> NONE} :SERIALbus<x>:PSI5[:ANALyze]:SETup:SYNC? <x> = 1 ~ 4 <y> = 1、2 <Nrf> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:SYNC 1 :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:SYNC? -> :SERIALBUS1:PSI5:ANALYZE:SETUP:SYNC 1

:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil?

機能	PSI5 信号解析の解析リストに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:DISPlay

機能	PSI5 信号解析の解析リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:DISPlay {FULL LOWer UPPer} :SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:DISPlay? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:DISPLAY FULL :SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:DISPLAY? -> :SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:LIST:ALL?

機能	PSI5 信号の解析結果リストのすべての解析番号の全データを問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:LIST:ALL? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:LIST:ALL? -> #8(8 桁のバイト数)(データ列)
解説	すべての解析番号の全データがブロックデータの形式で返されます。 解析番号ごとのデータ間は、ASCII コードの「0AH」で区切られます。

:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:LIST:ITEM?

機能	PSI5 信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:LIST:ITEM? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:LIST:ITEM? -> :SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:LIST:ITEM "No.Time(ms) Slot No.DataParity/CRCInformation"

:SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:LIST:VALue?

機能 PSI5 信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:DETAil:LIST:VALue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 400000 ~ 400000

例 :SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:LIST:VALUE? 1
-> :SERIALBUS1:PSI5:DETAIL:LIST:VALUE "1, 0.062104,1,AB67,2,,,"

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh?

機能 PSI5 信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:ABORt

機能 PSI5 信号検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:ABORt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:EXECute

機能 PSI5 信号検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:SELEct

機能 PSI5 信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:SELEct {<NRf>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:SELEct?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:SETup?

機能 PSI5 信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA?

機能 PSI5 信号のデータ検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA?

機能 PSI5 信号のデータ検索のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:CONDition

機能 PSI5 信号のデータ検索の判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:CONDition {BETween|EQUal|FALSe|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQu|TRUE}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:DATA:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:DECimal<y>

機能 PSI5 信号のデータ検索のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:DECimal<y> {<NRf>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:DATA:DECIMAL1 -10
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:DATA:DECIMAL1 -10

解説 「:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCh[:SETup]:DATA:DATA:CONDition」が「BETween」、「EQUal」、「GREater」、「LESS」、「NOTBetween」、「NOTEQu」のときに有効です。

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:DATA:DATA:HEXa

機能	PSI5 信号のデータ検索のデータを 16 進数で設定します。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:DATA:HEXa {<文字列> <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:D ATA:HEXa "3A0F"
解説	「:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:D ATA:DATA:CONDition」が「TRUE」、「FALSE」 のときに有効です。

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:DATA:DATA:PATtern

機能	PSI5 信号のデータ検索のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:DATA:PATtern {<文字列> :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:DATA:PATtern? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:D ATA:PATTERN "0011010100001111" :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:D ATA:PATTERN? -> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DAT A:DATA:PATTERN "0011010100001111"
解説	「:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:D ATA:DATA:CONDition」が「TRUE」、「FALSE」 のときに有効です。

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:DATA:DATA:PFORMat

機能	PSI5 信号のデータ検索のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:DATA:PFORMat {BINARY HEXa} :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:DATA:PFORMat? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:D ATA:PFORMAT BINARY :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:D ATA:PFORMAT? -> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DAT A:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:DATA:FRAMEinslot?

機能	PSI5 信号のデータ検索のスロット指定に関する すべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:FRAMEinslot? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:DATA:FRAMEinslot:MODE

機能	PSI5 信号のデータ検索のスロット指定条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:FRAMEinslot:MODE {<Boolean> :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:FRAMEinslot:MODE? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:F RAMEINSLOT:MODE ON :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:F RAMEINSLOT:MODE? -> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DAT A:FRAMEINSLOT:MODE 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:DATA:FRAMEinslot:SNUMBER

機能	PSI5 信号のデータ検索のスロット番号を設定 / 問 い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:FRAMEinslot:SNUMBER {<Nrf> :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]: DATA:FRAMEinslot:SNUMBER? <x> = 1 ~ 4 <Nrf> = 1 ~ 6
例	:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:F RAMEINSLOT:SNUMBER 1 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DATA:F RAMEINSLOT:SNUMBER? -> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:DAT A:FRAMEINSLOT:SNUMBER 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR?

機能	PSI5 信号の Error 検索に関するすべての設定値を 問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER Ror? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR:CLOCK

機能	PSI5 信号の Clock Error 検索を設定 / 問い合わせ します。
構文	:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER Ror:CLOCK {<Boolean> :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER Ror:CLOCK? <x> = 1 ~ 4
例	:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR: CLOCK ON :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR: CLOCK? -> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERR OR:CLOCK 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR:FNUMBER

機能 PSI5 信号の Frame Number Error 検索を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:FNUMBER {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:FNUMBER?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
FNUMBER ON
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
FNUMBER?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERR
OR:FNUMBER 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR:FRAME

機能 PSI5 信号の Frame Error 検索を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:FRAME {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:FRAME?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
FRAME ON
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
FRAME?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERR
OR:FRAME 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR:PCRC

機能 PSI5 信号の Parity/CRC Error 検索を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:PCRC {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:PCRC?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
PCRC ON
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
PCRC?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERR
OR:PCRC 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR:SBIT

機能 PSI5 信号の Start Bit Error 検索を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:SBIT {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:SBIT?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
SBIT ON
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
SBIT?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERR
OR:SBIT 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ERROR:SBOUNDARY

機能 PSI5 信号の Slot Boundary Error 検索を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:SBOUNDARY {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:ER
Ror:SBOUNDARY?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
SBOUNDARY ON
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERROR:
SBOUNDARY?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:ERR
OR:SBOUNDARY 1

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:FRAMEINSLOT?

機能 PSI5 信号のスロット指定検索のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:FR
AMEinslot?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:FRAMEINSLOT:SNUMBER

機能 PSI5 信号のスロット指定検索のスロット番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:FR
AMEinslot:SNUMBER {<NRF>}
:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETUP]:FR
AMEinslot:SNUMBER?
<X> = 1 ~ 4
<NRF> = 1 ~ 6

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:FRAMEI
NSLOT:SNUMBER 1
:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:FRAMEI
NSLOT:SNUMBER?
-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:FRA
MEINSLOT:SNUMBER 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETup]:MODE

機能 PSI5 信号検索の種類を設定 / 問い合わせします。
構文 :SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETup]:
MODE {DATA|ERRor|FRAMEinslot|SBIT|SY
NC}

:SERIALbus<x>:PSI5:SEARCH[:SETup]:MO
DE?

<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:MO

DE DATA

:SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:MODE?

-> :SERIALBUS1:PSI5:SEARCH:SETUP:MO

DE DATA

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>?

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示に関するすべての
設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:AScale

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のオートスケール
を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:AScale

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:ASCALE

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor?

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソル測定に
関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:DT: VALue?

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソル間の時
間軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:DT:
VALue?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:DV: VALue?

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソル間の垂
直軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:DV:
VALue?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:MO DE

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソルのモー
ドを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:M
ODE {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:M
ODE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:CUSOR:MO

DE ON

:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:CUSOR:MODE?

-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:CUSOR:MO

DE 1

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:POS ition<z>

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示の各カーソルの位
置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:P
OSition<z> {<Nrf>}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:P
OSition<z>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

<z> = 1, 2

<Nrf> = -5 ~ 5div(10div/ 表示レコード長ス
テップ)

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:CUSOR:POSIT

ION1 -5

:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:CUSOR:POSIT

ION1?

-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:CUSOR:PO

SITION1 -5

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:T<z >:VALue?

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソルの時間
軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:T
<z>:VALue?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

<z> = 1, 2

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:V<z >:VALue?

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示のカーソルの垂直
軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:CURSor:V
<z>:VALue?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

<z> = 1, 2

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:DISPlay

機能 PSI5 信号解析のトレンドの表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:DISPlay {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:DISPlay?<x> = 1 ~ 4<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:DISPLAY ON
:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:DISPLAY 1

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:HRANge

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:HRANge {MAIN|Z1|Z2}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:HRANge?<x> = 1 ~ 4<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:HRANGE MAIN
:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:HRANGE?
-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:HRANGE MAIN

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:SOURce

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示の対象スロット番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:SOURce {<NRf>}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:SOURce?<x> = 1 ~ 4<y> = 1 ~ 4<NRf> = 1 ~ 6

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:SOURCE 1
:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:VERTical

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示の垂直レンジを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:VERTical {<NRf>,<NRf>}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:VERTical?<NRf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31<x> = 1 ~ 4<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:VERTICAL 1,-1
:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:VERTICAL?
-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:VERTICAL 1.0000000E+00,-1.0000000E+00

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:VTDisPlay

機能 PSI5 信号解析のトレンド表示の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:VTDisPlay {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:PSI5:TREND<y>:VTDisPlay?<x> = 1 ~ 4<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:VTDISPLAY ON
:SERIALBUS1:PSI5:TREND1:VTDISPLAY?
-> :SERIALBUS1:PSI5:TREND1:VTDISPLAY 1

:SERIALbus<x>:RWInDow

機能 検索点を拡大表示するウィンドウで検索された部分を表示するズーム画面を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:RWInDow {Z1|Z2}

:SERIALbus<x>:RWInDow?<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:RWINDOW Z1
:SERIALBUS1:RWINDOW?
-> :SERIALBUS1:RWINDOW Z1

:SERIALbus<x>:SENT?

機能 SENT 信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT?<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:ANALyze?

機能 SENT 信号解析の関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:ANALyze?<x> = 1 ~ 4

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup?

機能 SENT 信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:DISPlay

機能 SENT 信号解析の解析結果の表示方法を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:DISPlay {BOTH|FAST|SLOW}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:DISPLAY BOTH
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:DISPLAY BOTH

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST?

機能 SENT 信号解析の Fast CH に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:DTYPE

機能 SENT 信号解析の Fast CH のデータ形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:DTYPE {NIBBLE|USER}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:DTYPE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:DTYPE NIBBLE
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:DTYPE?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:DTYPE NIBBLE

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup?

機能 SENT 信号解析の Fast CH のユーザー定義データに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>?

機能 SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:MODE

機能 SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データの有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:MODE?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:ORDER

機能 SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データのエンディアンを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:ORDER {BIG|LITTLE}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:ORDER?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:ORDER BIG
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:ORDER?
->:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:ORDER BIG

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:SIZE

機能 SENT 信号解析の Fast CH の各ユーザー定義データのデータサイズを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:SIZE {<Nrf>}
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FAST:USETup:DATA<y>:SIZE?
 <x> = 1 ~ 4
 <y> = 1 ~ 4
 <Nrf> = 0 ~ 24

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:SIZE 24
 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:SIZE?
 -> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FAST:USETUP:DATA1:SIZE 24

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CEFactor?

機能 SENT 信号解析の解析フォーマットに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CEFactor?
 <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CRCType

機能 SENT 信号解析の CRC 演算方式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CRCType {LEGacy|RECommended}
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CRCType?
 <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK

機能 SENT 信号解析のクロックティック値を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK {<Nrf>}
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK?
 <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK

機能 SENT 信号解析の Status and Communication のエラー要因のビットに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK 0.000001
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK?
 <x> = 1 ~ 4
 <y> = 0、1

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CEFactor:SCPulses

機能 SENT 信号解析の連続キャリブレーションパルスのエラー要因を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CEFactor:SCPulses {OFF|OPT2|PTION}
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CEFactor:SCPulses?
 <x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CEFACTOR:SCPULSES OFF
 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CEFACTOR:SCPULSES?
 -> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CEFACTOR:SCPULSES OFF

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CRCType

機能 SENT 信号解析の CRC 演算方式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CRCType {LEGacy|RECommended}
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CRCType?
 <x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CRCTYPE LEGACY
 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CRCTYPE?
 -> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CRCTYPE LEGACY

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK

機能 SENT 信号解析のクロックティック値を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK {<Nrf>}
 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CTICK?
 <x> = 1 ~ 4

<Nrf> = 1.00μs ~ 100.00μs(設定分解能 0.01μs)
 例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CTICK 0.000001
 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CTICK?
 -> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CTICK 1.000000E-06

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CTOLerance

機能 SENT 信号解析のクロック許容差を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CTOLerance {<NRf>}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:CTOLerance?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = ± 1.0% ~ ± 30.0%(設定分解能 0.1%)
例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CTOLerance 25.0
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CTOLerance?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:CTOLerance 25.0E+00

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:DNIBbles

機能 SENT 信号解析のデータニブル数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:DNIBbles {<NRf>}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:DNIBbles?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 6
例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:DNIBBLES 6
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:DNIBBLES?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:DNIBBLES 6

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:PPULse

機能 SENT 信号解析のポーズパルスの有無を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:PPULse {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:PPULse?

<x> = 1 ~ 4
例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:PPULSE ON
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:PPULSE?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:PPULSE 1

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:VERSion

機能 SENT 信号解析の仕様バージョンを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:VERSion {FEB2008|JAN2010}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMat:VERSion?

<x> = 1 ~ 4
例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:VERSION JAN2010
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:VERSION?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:FORMAT:VERSION JAN2010

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:STYPe

機能 SENT 信号解析の Slow CH 形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:STYPe {ENHanced|SHORT}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:STYPe?

<x> = 1 ~ 4
例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:STYPE ENHANCED
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:STYPE?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:STYPE ENHANCED

:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:SOURce

機能 SENT 信号解析のソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:SOURce {<NRf>|BIT<y>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:SOURce?

<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 8
BIT<y> の <y> = 1 ~ 8
MATH<y> の <y> = 1, 2
例 :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SENT:ANALYZE:SETUP:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:SENT:DETAil?

機能 SENT 信号解析の解析リストに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:DETAil?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:DETAil:DISPlay

機能 SENT 信号解析の解析リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:DETAil:DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:SENT:DETAil:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:SENT:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:SENT:DETAIL:
DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:SENT:DETAil:LIST:ALL?

機能 SENT 信号の解析結果リストのすべての解析番号の全データを問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:DETAil:LIST:ALL?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:DETAIL:LIST:ALL?
-> #8 (8 桁のバイト数) (データ列)

解説 すべての解析番号の全データがブロックデータの形式で返されます。
解析番号ごとのデータ間は、ASCII コードの「0AH」で区切られます。

:SERIALbus<x>:SENT:DETAil:LIST:ITEM?

機能 SENT 信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:DETAil:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:SENT:DETAIL:LIST:
ITEM "No., Time (ms), Sync (us),
Tick (us), S&C, Data, CRC, Length (tick), I
nformation, SlowCH, "

解説 「:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:
DISPlay {BOTH|FAST|SLOW}」の設定により、
解析結果リスト表示項目は切り替わります。

:SERIALbus<x>:SENT:DETAil:LIST:VALue?

機能 SENT 信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:DETAil:LIST:VAL
ue? {<NRf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = - 100000 ~ 100000

例 :SERIALBUS1:SENT:DETAil:LIST:VAL
UE? 0

-> :SERIALBUS1:SENT:DETAIL:LIST:VAL
UE "0,-0.1672,168.00,3.00,1100,6,3,
5,E,B,9,3,283.73,,,"

解説 「:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:
DISPlay {BOTH|FAST|SLOW}」の設定により、
解析結果リスト表示項目は切り替わります。

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCh?

機能 SENT 信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:ABORt

機能 SENT 信号検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:ABORt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:EXECute

機能 SENT 信号検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:SELEct

機能 SENT 信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:SELe
ct {<NRf>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCh:SELEct?
<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:
SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH:SELe ct? MAXimum

機能 SENT 信号検索の検索点の総数を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH:SELe
ct? {MAXimum}
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SELECT? MAXi
mum

-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:
SELECT 100

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリ
として返ってきます。

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH:SETup?

機能 SENT 信号検索のセットアップに関するすべての
設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH:SETup?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERR or?

機能 SENT 信号検索の Error に関するすべての設定値
を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERRo r:FCRC

機能 SENT 信号検索の Fast CH の CRC エラーを設定 /
問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:FCRC {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:FCRC?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
FCRC ON

:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
FCRC?

-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERR
OR:FCRC 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERRo r:NDValue

機能 SENT 信号検索のニブルデータバリュエラーを
設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:NDValue {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:NDValue?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
NDVALUE ON

:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
NDVALUE?

-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERR
OR:NDVALUE 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERRo r:NNUmber

機能 SENT 信号検索のニブルデータ数エラー を設定 /
問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:NNUmber {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:NNUmber?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
NNUmber ON

:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
NNUmber?

-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERR
OR:NNUmber 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERRo r:SAComm

機能 SENT 信号検索の Status and Communication エ
ラーを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:SAComm {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ER
Ror:SAComm?
<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
SAComm ON

:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:
SAComm?

-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:
ERROR:SAComm 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERROR:SCRC

機能 SENT 信号検索の Slow CH の CRC エラーを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERROR:SCRC {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERROR:SCRC?

例 <x> = 1 ~ 4
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:SCRC ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:SCRC?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:SCRC 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERROR:SCPulses

機能 SENT 信号検索の連続キャリブレーションパルスエラーを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERROR:SCPulses {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:ERROR:SCPulses?

例 <x> = 1 ~ 4
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:SCPULSES ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:SCPULSES?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:ERROR:SCPULSES 1

解説 「:SERIALbus<x>:SENT[:ANALyze]:SETup:FORMAT:CEFactor:SCPulses」が「OFF」の場合の設定は、「OFF」固定です。

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa?

機能 SENT 信号検索の Fast CH のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>?

機能 SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:CONDition

機能 SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:CONDition {BETWeen|EQUAL|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEqul}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:CONDition?

例 <x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:DECimal<z>

機能 SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータのデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:DECimal<z> {<NRF>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:DECimal<z>?

例 <x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4
<z> = 1, 2
<NRF> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:DECIMAL1 1
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:DECIMAL1 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:MODE

機能 SENT 信号検索の Fast CH の各ユーザーデータのデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FDATa:DATA<y>:MODE?

例 <x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DATA1:MODE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles?

機能 SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles?**
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:CONDition

機能 SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:CONDition {FALSE|TRUE}**
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 **:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:CONDITION TRUE**
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:CONDITION TRUE

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:HEXa

機能 SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータのデータを 16 進数で設定します。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:HEXa {<文字列>}**
<x> = 1 ~ 4

例 **:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:HEXA "112233"**

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:PATtern

機能 SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:PATtern {<文字列>}**
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 **:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:PATTERN "111100001111000011110000"**
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:PATTERN "111100001111000011110000"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:PFormaT

機能 SENT 信号検索の Fast CH のニブルデータのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:PFORMAT {BINARY|HEXa}**
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FDATA:DNIBBles:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 **:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:PFORMAT BINARY**
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FDATA:DNIBBLES:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm?

機能 SENT 信号検索の Fast CH の Status and Communication ニブルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm?**
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm:HEXa

機能 SENT 信号検索の Fast CH Status and Communication ニブルのデータを 16 進数で設定します。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm:HEXa {<文字列>}**
<x> = 1 ~ 4

例 **:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:HEXA "F"**

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm:PATtern

機能 SENT 信号検索の Fast CH Status and Communication ニブルのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 **:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm:PATtern {<文字列>}**
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:FSAComm:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 **:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:PATTERN "1111"**
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:PATTERN "1111"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FSAComm:PFormat

機能 SENT 信号検索の Fast CH Status and Communication ニブルのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FSAComm:PFormat {BINARY|HEXa}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:FSAComm:PFormat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:FSACOMM:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:MODE

機能 SENT 信号検索のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:MODE {EFast|ERRor|ESLow|FDATa|FSAComm|SDATa}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:MODE ERRor
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:MODE ERRor

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa?

機能 SENT 信号検索の Slow CH のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:CBIT

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの Configuration ビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:CBIT {D12Bit|D16Bit}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:CBIT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:CBIT D12Bit
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:CBIT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:CBIT D12Bit

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:CONDition

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:CONDition {BETween|EQUal|FALSe|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQu|TRUE}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:CONDITION FALSE
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:CONDITION FALSE

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:DECimal<y>

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:DECimal<y> {<Nrf>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:DECIMAL1 123
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:DECIMAL1 123

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:HEXa

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:HEXA "123"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:MODE

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:PATtern

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータを 2 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:PATtern {<文字列>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:PATtern?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:PATTERNRN "111101010101"
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:PATTERNRN "111101010101"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:PFORmat

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:PFORmat {BINary|HEXa}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:DATA:PFORmat?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:ID?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D12Bit:ID?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:CONDition

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID 判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:CONDition {BETween|EQUal|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEqul}
 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:CONDition?
 <x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:CONDITION BETWEEN
 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:CONDITION?
 -> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:DECimal<y>

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID を 10 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:DECimal<y> {<Nrf>}
 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:HEXa<y>?
 <x> = 1 ~ 4
 <y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:DECIMAL1 0
 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:DECIMAL1?
 -> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:DECIMAL1 0

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:MODE

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 12 ビットデータ、8 ビット ID の ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:MODE {<Boolean>}
 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D12Bit:ID:MODE?
 <x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:MODE ON
 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:MODE?
 -> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D12BIT:ID:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit?
 <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA?
 <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA:CONDition

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA:CONDition {BETween|EQUal|FALSe|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEqul|TRUE}
 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA:CONDition?
 <x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:CONDITION FALSE
 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:CONDITION?
 -> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:CONDITION FALSE

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA:DECimal<y>

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:ENHanced:D16Bit:DATA:DECimal<y> {<Nrf>}
 <x> = 1 ~ 4
 <y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:DECIMAL1 123
 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:DECIMAL1?
 -> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:DECIMAL1 123

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:HEXa

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:HEXa {<文字列>}

<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:HEXA "0000"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:MODE

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:MODE {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:MODE?

<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:PATtern

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータを 2 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:PATtern {<文字列>}

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:PATtern?

<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:PATTERN "1111000011110000"
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:PATTERN "1111000011110000"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:PFORMAT

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:PFORMAT {BINARY|HEXa}

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:DATA:PFORMAT?

<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID?
<X> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:CONDition

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID 判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:CONDition {BETween|EQUal|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQu}

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:CONDition?

<X> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:DECimal<y>

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID を 10 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:DECimal<y> {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:DECimal<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:DECIMAL1 0
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:DECIMAL1 0

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:MODE

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Enhanced タイプの 16 ビットデータ、4 ビット ID の ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:ENHanced:D16Bit:ID:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:ENHANCED:D16BIT:ID:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:CONDition

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータの判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:CONDition {BETween|EQUAL|FALSE|GREATER|LESS|NOTBetween|NOTEQUAL|TRUE}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:CONDITION FALSE
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:CONDITION FALSE

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:DECimal<y>

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:DECimal<y> {<Nrf>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1、2
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:DECIMAL1 123
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:DECIMAL1 123

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:HEXa

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETup]:SDATa:SHORT:DATA:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:HEXa "00"

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:MODE

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータ条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:PATTERN

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータを 2 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:PATTERN {<文字列>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:PATTERN?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:PATTERN "11110000"
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:PATTERN?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:PATTERN "11110000"

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:PFORMAT

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:PFORMAT {BINARY|HEXa}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:DATA:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID?

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:CONDITION

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID 判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:CONDITION {BETWEEN|EQ|Ual|GREATER|LESS|NOTBetween|NOTEql}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:CONDITION?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:CONDITION BETWEEN
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:CONDITION BETWEEN

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:DECIMAL<y>

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID を 10 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:DECIMAL<y> {<NRF>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:DECIMAL<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:DECIMAL 0
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:DECIMAL1?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:DECIMAL1 0

:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:MODE

機能 SENT 信号検索の Slow CH の Short タイプの ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:SEARCH[:SETUP]:SDATA:SHORT:ID:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:SEARCH:SETUP:SDATA:SHORT:ID:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>?

機能 SENT 信号解析のトレンド表示に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:AScale

機能 SENT 信号解析のトレンド表示のオートスケールを実行します。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:AScale

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:ASCALE

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR?

機能 SENT 信号解析のトレンド表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:DT:VALUE?

機能 SENT 信号解析のトレンド表示のカーソル間の時間軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:DT:

T:VALUE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:DV:VALUE?

機能 SENT 信号解析のトレンド表示のカーソル間の垂直軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:DV:

V:VALUE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:MODE

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の自動測定モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:MODE {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:MODE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:CURSOR:MODE ON
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:CURSOR:MODE?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:CURSOR:MODE 1

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:POSITION<z>

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の各カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:POSITION<z> {<Nrf>}

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:POSITION<z>?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

<z> = 1, 2

<Nrf> = -5 ~ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:CURSOR:POSITION 2

:SERIALBUS1:SENT:TREND1:CURSOR:POSITION 1?

-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:CURSOR:POSITION 1 2.00E+00

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:T<z>:VALUE?

機能 SENT 信号解析のトレンド表示のカーソルの時間軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:T

<z>:VALUE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

<z> = 1, 2

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:V<z>:VALUE?

機能 SENT 信号解析のトレンド表示のカーソルの垂直軸値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:CURSOR:V

<z>:VALUE?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

<z> = 1, 2

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:DISPLAY

機能 SENT 信号解析のトレンドを表示する (ON)/ 表示しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:DISPLAY {<Boolean>}

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:DISPLAY?

<x> = 1 ~ 4

<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:DISPLAY ON

:SERIALBUS1:SENT:TREND1:DISPLAY?

-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:DISPLAY 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:HRANGE

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:HRANGE {MAIN|Z1|Z2}
:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:HRANGE?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:HRANGE MAIN
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:HRANGE?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:HRANGE MAIN

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:SID

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の Slow CH の ID を 16 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:SID {<文字列>}
:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:SID?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:SID "01"
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:SID?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:SID 01

解説

- Slow CH Type 設定が Short のときは、本コマンドパラメータの 1 桁目の値が設定されます。
- Slow CH Type 設定に関わらず、本コマンドパラメータは 2 桁の 16 進数で指定します。

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:SOURCE

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の対象チャネルを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:SOURCE {FAST|SLOW}
:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:SOURCE?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:SOURCE FAST
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:SOURCE FAST

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:UDATA

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の Fast CH のユーザー定義データを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:UDATA {<NRf>}
:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:UDATA?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:UDATA 1
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:UDATA?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:UDATA 1

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:VERTICAL

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の垂直レンジを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:VERTICAL {<NRf>,<NRf>}
:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:VERTICAL?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4
<NRf> = -1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:VERTICAL 1,-1
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:VERTICAL?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:VERTICAL 1.0000000E+00,-1.0000000E+00

:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:VTDISPLAY

機能 SENT 信号解析のトレンド表示の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:VTDISPLAY {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SENT:TREND<y>:VTDISPLAY?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SENT:TREND1:VTDISPLAY ON
:SERIALBUS1:SENT:TREND1:VTDISPLAY?
-> :SERIALBUS1:SENT:TREND1:VTDISPLAY 1

:SERIALbus<x>:SOURCE?

機能 解析 / 検索に関する全設定を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SOURCE?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|MATH<y>}?

機能 対象波形に関する全設定を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|MATH<y>}?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
CHANNEL<y> の <y> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(MATH は 2ch モデルでは無効)

:SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|MATH<y>}:HYSTERESIS

機能 対象波形のヒステリシスに関する設定 / 問い合わせをします。

構文 :SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|
MATH<y>}:HYSTERESIS {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|
MATH<y>}:HYSTERESIS?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
CHANNEL<y> の <y> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(MATH は 2ch モデルでは無効)
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:SOURCE:CHANNEL1:
HYSTERESIS 1
:SERIALBUS1:SOURCE:CHANNEL1:
HYSTERESIS?
-> :SERIALBUS1:SOURCE:
CHANNEL1:HYSTERESIS 1.000E+00

:SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|MATH<y>}:LEVEL

機能 対象波形のレベルに関する設定 / 問い合わせをします。

構文 :SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|
MATH<y>}:LEVEL {< 電圧 >,< 電圧 >}
:SERIALbus<x>:SOURCE:{CHANNEL<y>|
MATH<y>}:LEVEL?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
CHANNEL<y> の <y> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
MATH<y> の <y> = 1、2(MATH は 2ch モデルでは無効)
< 電圧 > = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:SOURCE:CHANNEL1:LEVEL 0V
:SERIALBUS1:SOURCE:CHANNEL1:LEVEL?
-> :SERIALBUS1:SOURCE:CHANNEL1:
LEVEL 0.000E+00

:SERIALbus<x>:SPATTERN?

機能 ユーザー定義バス信号解析 / 検索機能に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPATTERN?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATTERN:ANALYZE?

機能 ユーザー定義バス信号解析実行に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPATTERN:ANALYZE?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:SETUP?

機能 ユーザー定義バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:
SETUP?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:SETUP:BRATE

機能 ユーザー定義バス信号解析のビットレートを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:
SETUP:BRATE {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:
SETUP:BRATE?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1000 ~ 50000000(bps)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
BRATE 1000
:SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
BRATE?
-> :SERIALBUS1:SPATTERN:
ANALYZE:SETUP:BRATE 1000

:SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:SETUP:CLOCK?

機能 ユーザー定義バス信号解析のクロック信号のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:
SETUP:CLOCK?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:SETUP:CLOCK:MODE

機能 ユーザー定義バス信号解析のクロック信号の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:
SETUP:CLOCK:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SPATTERN[:ANALYZE]:
SETUP:CLOCK:MODE?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
CLOCK:MODE ON
:SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
CLOCK:MODE?
-> :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:
SETUP:CLOCK:MODE 1

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :CLOCK:POLarity

機能 ユーザー定義バス信号解析のクロック信号のストロークを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CLOCK:POLarity {FALL|RISE}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CLOCK:POLarity?

例 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CLOCK:POLARITY FALL
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CLOCK:POLARITY?
-> :SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:
SETup:CLOCK:POLARITY FALL

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :CLOCK:SOURce

機能 ユーザー定義バス信号解析のクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CLOCK:SOURce {<NRf>}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CLOCK:SOURce?

例 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CLOCK:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CLOCK:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:
SETup:CLOCK:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :CS?

機能 ユーザー定義バス信号解析のチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CS?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :CS:ACTive

機能 ユーザー定義バス信号解析のチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CS:ACTive {HIGH|LOW}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CS:ACTive?

例 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CS:ACTIVE HIGH
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CS:ACTIVE?
-> :SERIALBUS1:SPATtern:
ANALyze:SETup:CS:ACTIVE HIGH

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :CS:SOURce

機能 ユーザー定義バス信号解析のチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CS:SOURce {<NRf>|NONE}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:CS:SOURce?

例 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
<NRf> = 1 ~ 4(NRf は 2ch モデルでは無効)
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CS:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
CS:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPATtern:
ANALyze:SETup:CS:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :DATA?

機能 ユーザー定義バス信号解析のデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:DATA?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup :DATA:ACTive

機能 ユーザー定義バス信号解析のデータ信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:DATA:ACTive {HIGH|LOW}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:DATA:ACTive?

例 <x> = 1 ~ 4((2ch モデルでは 1)
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
DATA:ACTIVE HIGH
:SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:SETup:
DATA:ACTIVE?
-> :SERIALBUS1:SPATtern:ANALyze:
SETup:DATA:ACTIVE HIGH

**:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup
:DATA:SOURce**

機能 ユーザー定義バス信号解析のデータ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:DATA:SOURce {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:DATA:SOURce?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
DATA:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:
SETUP:DATA:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:
SETUP:DATA:SOURCE 1

**:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup
:LATCh?**

機能 ユーザー定義バス信号解析のラッチ信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:LATCh?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

**:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup
:LATCh:POLarity**

機能 ユーザー定義バス信号解析のラッチ信号のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:LATCh:POLarity {FALL|RISE}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:LATCh:POLarity?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
LATCH:POLARITY FALL
:SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
LATCH:POLARITY?
-> :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:
SETUP:LATCH:POLARITY FALL

**:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup
:LATCh:SOURce**

機能 ユーザー定義バス信号解析のラッチ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:LATCh:SOURce {<Nrf>|NONE}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:LATCh:SOURce?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 4(Nrf は 2ch モデルでは無効)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
LATCH:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
LATCH:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:
SETUP:LATCH:SOURCE 1

**:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:SETup
:SPOint**

機能 ユーザー定義バス信号解析の解析開始点を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:SPOint {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:SPATtern[:ANALyze]:
SETup:SPOint?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = -5 ~ 5(div)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
SPOINT -5
:SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:SETUP:
SPOINT?
-> :SERIALBUS1:SPATTERN:ANALYZE:
SETUP:SPOINT -5.0000000E+00

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARCh?

機能 ユーザー定義バス信号検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARCh:ABORT

機能 ユーザー定義バス信号検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARCh:ABORT
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARCh:EXECute

機能 ユーザー定義バス信号検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARCh:
EXECute
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :SERIALBUS1:SPATTERN:SEARCH:EXECUTE

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SELEct

機能	ユーザー定義バス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SELEct {<NRf> MAXimum} :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SELEct? <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1) <NRf> = 0 ~ 49999
例	:SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SELEct 1 :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SELEct? -> :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SELEct 1.50000000
解説	検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SELEct?Maximum

機能	ユーザー定義バス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SELEct? {MAXimum} <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
例	:SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SELEct? MAXIMUM -> :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SELEct? 100
解説	検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup?

機能	ユーザー定義バス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup? <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize

機能	ユーザー定義バス信号検索のビット長を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize {<NRf>} :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize? <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1) <NRf> = 1 ~ 128
例	:SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize 1 :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize? -> :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:BITSize 1

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:HEXa

機能	ユーザー定義バス信号検索のデータ条件を 16 進数で設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:HEXa {<文字列>} <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
例	:SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:HEXa "12"

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern

機能	ユーザー定義バス信号検索のデータ条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern {<文字列>} :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern? <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
例	:SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern "00110101" :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern? -> :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:PATtern "00110101"

:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT

機能	ユーザー定義バス信号検索のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。
構文	:SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT {BINary HEXa} :SERIALbus<x>:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT? <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)
例	:SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT BINARY :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT? -> :SERIALBUS1:SPATtern:SEARch:SETup:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:SPI?

機能	SPI / バス信号解析 / 検索機能に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:SPI? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI:ANALyze?

機能	SPI / バス信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:SERIALbus<x>:SPI:ANALyze? <x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup?

機能 SPIバス信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:BITorder

機能 SPIバス信号解析データのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
BITorder {MSBFirst|LSBFirst}
:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
BITorder?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
BITORDER MSBFIRST
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
BITORDER?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
BITORDER MSBFIRST

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CLOCK?

機能 SPIバス信号解析のクロック信号のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CLOCK?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CLOCK:POLarity

機能 SPIバス信号解析のクロック信号のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CLOCK:POLarity {FALL|RISE}
:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CLOCK:POLarity?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CLOCK:
POLARITY FALL
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
CLOCK:POLARITY?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
CLOCK:POLARITY FALL

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CLOCK:SOURCE

機能 SPIバス信号解析のクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CLOCK:SOURCE {<NRF>|BIT<y>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CLOCK:SOURCE?
<x> = 1 ~ 4
<NRF> = 1 ~ 4
BIT<y> の <y> = 1 ~ 8
MATH<y> の <y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CLOCK:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CLOCK:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:
SETUP:CLOCK:SOURCE 1

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS?

機能 SPIバス信号解析のチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CS?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS:ACTIVE

機能 SPIバス信号解析のチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CS:ACTIVE {HIGH|LOW}
:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
CS:ACTIVE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CS:
ACTIVE HIGH
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CS:
ACTIVE?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
CS:ACTIVE HIGH

5.24 Serialbus グループ

:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS:SOURce

機能 SPI バス信号解析のチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS:SOURce {<NRf>|BIT<y>|MATH<y>}
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:CS:SOURce?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 1 ~ 4
BIT<y> の <y> = 1 ~ 8
MATH<y> の <y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CS:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CS:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:CS:SOURCE 1

:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>?

機能 SPI バス信号解析のデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1、2

:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>:SOURce

機能 SPI バス信号解析のデータ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>:SOURce {<NRf>|BIT<z>|MATH<z>}
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:DATA<y>:SOURce?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1、2
<NRf> = 1 ~ 4
BIT<z> の <z> = 1 ~ 8
MATH<z> の <z> = 1、2

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:DATA1:SOURCE 1
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:DATA1:SOURCE?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:DATA1:SOURCE 1

:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:FIELD

機能 SPI バス信号解析のデータの Field Size を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:FIELD {<NRf>}
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:FIELD?
<x> = 1 ~ 4
<NRf> = 4 ~ 32

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:FIELD 4
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:FIELD?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:FIELD 4

Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:GROUPing

機能 SPI バス信号解析のチップセレクト信号がない場合のグルーピングの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:GROUPing {<Boolean>}
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:GROUPing?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:GROUPING ON
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:GROUPING?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:GROUPING 1

:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:ITIME

機能 SPI バス信号解析のチップセレクト信号がない場合のアイドルタイムを設定 / 問い合わせします。

構文 :Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:ITIME {<時間>}
:Serialbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:ITIME?
<x> = 1 ~ 4
<時間> = 10ns ~ 1ms

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:ITIME 2US
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:ITIME?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:ITIME 2.00000E-06

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:MODE
機能 SPIバス信号解析のデータ信号の結線方式(3線式/4線式)を設定/問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
MODE {WIRE3|WIRE4}
:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
MODE WIRE3
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
MODE WIRE3

:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:MSBLsb

機能 SPIバス信号解析のデータのMSB/LSBのビットを設定/問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
MSBLsb {<Nrf>,<Nrf>}
:SERIALbus<x>:SPI[:ANALyze]:SETup:
MSBLsb?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 31

例 :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
MSBLSB 7,0
:SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
MSBLSB?
-> :SERIALBUS1:SPI:ANALYZE:SETUP:
MSBLSB 7,0

:SERIALbus<x>:SPI:DETAil?

機能 SPIバス信号の解析結果リストに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:DETAil?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI:DETAil:DISPlay

機能 SPIバス信号の解析結果リストの表示モードを設定/問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:DETAil:
DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:SPI:DETAil:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:SPI:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:SPI:DETAIL:
DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:SPI:DETAil:LIST:ITEM?

機能 SPIバス信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:DETAil:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:SPI:DETAIL:LIST:
ITEM "No., Time (ms), Data,, "

:SERIALbus<x>:SPI:DETAil:LIST:VALue?

機能 SPIバス信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:DETAil:LIST:
VALue? {<Nrf>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:DETAIL:LIST:VALUE? 0
-> :SERIALBUS1:SPI:DETAIL:LIST:
VALUE "0,0.077002,Data1,
00 00 00 00 00 00 00 00, "

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh?

機能 SPIバス信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:ABORt

機能 SPIバス信号検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:ABORt
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:EXECute

機能 SPIバス信号検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:SElect

機能 SPIバス信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:
SElect {<Nrf>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:SElect?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:
SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:SElect?

MAXimum

機能 SPIバス信号検索の検索点の総数を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:
SElect? {MAXimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SELECT? MAXIMUM

解説 -> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SELECT 100
検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:SETup?

機能 SPIバス信号検索のセットアップに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>?

機能 SPIバス信号検索の各データに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:BCount

機能 SPIバス信号サーチの各データのパターン比較先頭位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:BCount {<NRf>}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:BCount?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<NRf> = 0 ~ 9999

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
BCOUNT 0
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
BCOUNT?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:
DATA1:BCOUNT 0

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:CONDition

機能 SPIバス信号検索の各データの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:CONDition {FALSE|TRUE}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:CONDition?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
CONDITION DONTCARE
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
CONDITION?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:
DATA1:CONDITION DONTCARE

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:DBYTE

機能 SPIバス信号検索の各データのデータサイズ (バイト数) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:DBYTE {<NRf>}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:DBYTE?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<NRf> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
DBYTE 1
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
DBYTE?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:
DATA1:DBYTE 1

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:HEXa<z>

機能 SPIバス信号検索の各データを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:HEXa<z> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<z> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
HEXA1 "AB"

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:MODE

機能 SPI バス信号検索のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:MODE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:MODE?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
MODE ON
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
MODE?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:
DATA1:MODE 1

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:PATtern<z>

機能 SPI バス信号検索の各データを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:PATtern<z> {<文字列>}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:PATtern<z>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<z> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
PATTERN1 "11001010"
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:
DATA1:PATTERN1 "11001010"

:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:DATA<y>:PFORMAT

機能 SPI バス信号検索のデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:PFORMAT {BINARY|HEXa}
:SERIALbus<x>:SPI:SEARCh[:SETup]:
DATA<y>:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2

例 :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:DATA1:
PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:SPI:SEARCH:SETUP:
DATA1:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:TYPE

機能 検索タイプを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:TYPE {CANBus|CANFDbus|
CXPIbus|FLEXray|I2Cbus|LINbus|PSI5|
SENT|SPATtern|SPIbus|UART}
:SERIALbus<x>:TYPE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:TYPE CANBUS
:SERIALBUS1:TYPE?
-> :SERIALBUS1:TYPE CANBUS

:SERIALbus<x>:UART?

機能 UART 信号の解析 / 検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART:ANALyze?

機能 UART 信号解析に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART:ANALyze?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup?

機能 UART 信号解析のバス設定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BIT order

機能 UART 信号解析のビットオーダーを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:
BITorder {MSBFirst|LSBFirst}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:
BITorder?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BITORDER MSBFIRST
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BITORDER?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BITORDER MSBFIRST

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BRATe

機能 UART 信号解析のビットレート（データ転送速度）を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BRATe {<NRf>|USER,<NRf>}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BRATe?
<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 1200、2400、4800、9600、19200
USER の <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BRATE 2400
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BRATE?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BRATE 2400

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BSpace

機能 UART 信号解析のバイトスペースを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BSpace {<時間>}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:BSpace?
<x> = 1 ~ 4

<時間> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BSPACE 0.1S
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BSPACE?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
BSPACE 1.000E-01

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:GROUPing

機能 UART 信号解析のグルーピングの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:GROUPing {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:GROUPing?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
GROUPING ON
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
GROUPING?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
GROUPING 1

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:POLarity

機能 UART 信号解析の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:POLarity {NEGAtive|POSitive}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:POLarity?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
POLARITY NEGATIVE
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
POLARITY?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
POLARITY NEGATIVE

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SOURce

機能 UART 信号解析の信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SOURce {<NRf>|BIT<y>|MATH<y>}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SOURce?
<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 1 ~ 4
BIT<y> の <y> = 1 ~ 8
MATH<y> の <y> = 1、2

例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
SOURCE 1
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
SOURCE?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
SOURCE 1

:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SPOint

機能 UART 信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SPOint {<NRf>}
:SERIALbus<x>:UART[:ANALyze]:SETup:SPOint?
<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 18.8 ~ 90.6
例 :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
SPOINT 18.8
:SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
SPOINT?
-> :SERIALBUS1:UART:ANALYZE:SETUP:
SPOINT 18.8

:SERIALbus<x>:UART:DETAil?

機能 UART 信号の解析結果リスト関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART:DETAil?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART:DETAil:DISPlay

機能 UART 信号の解析結果リストの表示モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:DETAil:
DISPlay {FULL|LOWer|UPPer}
:SERIALbus<x>:UART:DETAil:DISPlay?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:DETAIL:DISPLAY FULL
:SERIALBUS1:UART:DETAIL:DISPLAY?
-> :SERIALBUS1:UART:DETAIL:
DISPLAY FULL

:SERIALbus<x>:UART:DETAil:LIST:ITEM?

機能 UART 信号の解析結果リストに表示される項目を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:DETAil:LIST:ITEM?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:DETAIL:LIST:ITEM?
-> :SERIALBUS1:UART:DETAIL:LIST:
ITEM "No., Time (ms), Data (HEX),
Data (ASCII), Information"

:SERIALbus<x>:UART:DETAil:LIST:VALue?

機能 UART 信号の解析結果リストの指定した解析番号の全データを問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:DETAil:LIST:
VALue? {<NRF>|MAXimum|MINimum}
<x> = 1 ~ 4

例 <NRF>= 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
:SERIALBUS1:UART:DETAIL:LIST:
VALUE? 0
-> :SERIALBUS1:UART:DETAIL:LIST:VAL
UE "0,-0.5720,3A 74 69 D2,":ti.,,"

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh?

機能 UART 信号の検索に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:ABORT

機能 UART 信号検索を中止します。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh:ABORT
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:ABORT

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:EXECute

機能 UART 信号検索を実行します。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh:EXECute
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:EXECUTE

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SELEct

機能 UART 信号検索のズームウィンドウに表示する検索点の設定とその検索点のズーム位置を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh:
SELEct {<NRF>|MAXimum}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SELEct?
<x> = 1 ~ 4

<NRF> = 0 ~ 49999

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SELECT 1
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SELECT?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:
SELECT 1.50000000

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SELEct?**Maximum**

機能 UART 信号検索の検索点の総数を問い合わせます。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh:
SELEct? {MAXimum}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SELECT? MAXI
MUM

-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:
SELECT 100

解説 検索された位置が無い場合は、"NAN" がクエリとして返ってきます。

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SETup?

機能 UART 信号検索の検索条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SETup?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SETup:DATA?

機能 UART 信号検索のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCh:SETup:
DATA?
<x> = 1 ~ 4

5.24 SERIALbus グループ

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:ASCII

機能 UART 信号サーチのデータを ASCII で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:ASCII {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:ASCII "TEST"

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CONDITION

機能 UART 信号検索のデータの判定方法（一致 / 不一致）を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CONDITION {DONTcare|TRUE}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CONDITION?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CONDITION DONTCARE
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CONDITION?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CONDITION DONTCARE

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CASENSITIVE

機能 UART 信号サーチの ASCII データの大文字、小文字を区別する / しないの設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CASENSITIVE {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CASENSITIVE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CASENSITIVE ON
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CASENSITIVE?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:CASENSITIVE 1

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:DBYTE

機能 UART 信号サーチのデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:DBYTE {<Nrf>}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:DBYTE?
<x> = 1 ~ 4
<Nrf> = 1 ~ 4(byte)

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:DBYTE 1
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:DBYTE?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:DBYTE 1

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:HEXA<y>

機能 UART 信号検索のデータを 16 進数で設定します。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:HEXA<y> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:HEXA1 "12"

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PATTERN<y>

機能 UART 信号検索のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PATTERN<y>
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PATTERN<y>? {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PATTERN1 "00110101"
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PATTERN1?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PATTERN1 "00110101"

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PFORMAT

機能 UART 信号検索の ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PFORMAT {ASCII|BINARY|HEXA}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PFORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PFORMAT BINARY
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PFORMAT?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:DATA:PFORMAT BINARY

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:ERROR?

機能 UART 信号検索の Error に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETUP:ERROR?
<x> = 1 ~ 4

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:ERROR:FRAMing

機能 UART 信号検索の Framing Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
ERROR:FRAMing {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
ERROR:FRAMing?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:ERROR:
FRAMING ON
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:ERROR:
FRAMING?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:
ERROR:FRAMING 1

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:ERROR:PARity

機能 UART 信号検索の Parity Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
ERROR:PARity {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
ERROR:PARity?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:ERROR:
PARITY ON
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:ERROR:
PARITY?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:
SETUP:ERROR:PARITY 1

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:ERROR:PMODE

機能 UART 信号検索の Parity モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
ERROR:PMODE {EVEN|ODD}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
ERROR:PMODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:ERROR:
PMODE EVEN
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:ERROR:
PMODE?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:
SETUP:ERROR:PMODE EVEN

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:FORMAT

機能 UART 信号検索のフォーマットを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
FORMAT {BIT7Parity|BIT8Parity|
BIT8Noparity}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
FORMAT?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:
FORMAT BIT7PARITY
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:
FORMAT?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:
SETUP:FORMAT BIT7PARITY

:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:MODE

機能 UART 信号検索のモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
MODE {DATA|EDATA|ERROR}
:SERIALbus<x>:UART:SEARCH:SETup:
MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:
MODE DATA
:SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:MODE?
-> :SERIALBUS1:UART:SEARCH:SETUP:
MODE DATA

:SERIALbus<x>:ZLINKage

機能 シリアルバス信号解析の解析結果の解析番号とズーム位置との連動 (ON/OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SERIALbus<x>:ZLINKage {<Boolean>}
:SERIALbus<x>:ZLINKage?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :SERIALBUS1:ZLINKAGE ON
:SERIALBUS1:ZLINKAGE?
-> :SERIALBUS1:ZLINKAGE 1

5.25 SNAP グループ

:SNAP

機能 スナップショットを実行します。

構文 :SNAP

例 :SNAP

5.26 SStart グループ

:SStart?

機能 トリガモードをシングルにして START し、指定時間内に STOP した場合にその時点で 0 を返します。指定時間内に STOP しなかった場合は、1 を返します。

構文 :SStart? {<Nrf>}
<Nrf> = 1 ~ 36000(100ms 単位: 待ち時間、START して待つ)
<Nrf> = 0(START するだけ。待ちなし)
<Nrf> = - 36000 ~ - 1(100ms 単位: 待ち時間、START しないで待つ)

例 :SSTART?
-> :SSTART 1

解説

- 指定時間が + 値の場合は、指定時間内において、SINGLE TRIGGER で START して、STOP するのを待ちます。
- 指定時間が 0 の場合は、START して、STOP を待たずに 0 が返って来ます。
- 指定時間が - 値の場合は、START せずに、ただ、指定時間内で STOP するのを待ちます。

5.27 START グループ

:START

機能	波形の取り込みをスタートします。
構文	:START
例	:START
解説	取り込みのストップは、「STOP」で行います。

5.28 STATus グループ

STATus グループは、通信のステータス機能に関する設定と問い合わせを行うグループです。このグループに相当するフロントパネルのキーはありません。ステータスレポートについては、第 6 章をご覧ください。

:STATus?

機能 通信のステータス機能に関連する設定をすべて問い合わせます。

構文 :STATus?

:STATus:CONDition?

機能 状態レジスタの内容の問い合わせます。

構文 :STATus:CONDition?

例 :STATUS:CONDITION?

-> :STATUS:CONDITION 16

解説 状態レジスタについては、「第 6 章 ステータスレポート」をご覧ください。

:STATus:EES?

機能 拡張イベントイネーブルレジスタを設定 / 問い合わせします。

構文 :STATus:EES {<Register>}

:STATus:EES?

<Register> = 0 ~ 65535

例 :STATUS:EES 257

:STATUS:EES?

-> :STATUS:EES 257

解説 拡張イベントイネーブルレジスタについては、「第 6 章 ステータスレポート」をご覧ください。

:STATus:EESR?

機能 拡張イベントレジスタの内容の問い合わせ、レジスタをクリアします。

構文 :STATus:EESR?

例 :STATUS:EESR?

-> :STATUS:EESR 1

解説 拡張イベントレジスタについては、「第 6 章 ステータスレポート」をご覧ください。

:STATus:ERRor?

機能 発生したエラーのコードとメッセージの内容 (エラーキューの先頭) を問い合わせます。

構文 :STATus:ERRor?

例 :STATUS:ERROR?

-> 113, "Undefined header"

:STATus:FILTer<x>

機能 遷移フィルターを設定 / 問い合わせします。

構文 :STATus:

FILTer<x> {BOTH|FALL|NEVer|RISE}

:STATus:FILTer<x>?

<x> = 1 ~ 16

例 :STATUS:FILTER2 RISE

:STATUS:FILTER2?

-> :STATUS:FILTER1 RISE

解説 遷移フィルターについては、「第 6 章 ステータスレポート」をご覧ください。

:STATus:QENable

機能 エラー以外のメッセージをエラーキューに格納するかしないかを設定 / 問い合わせします。

構文 :STATus:QENable {<Boolean>}

:STATus:QENable?

例 :STATUS:QENABLE ON

:STATUS:QENABLE?

-> :STATUS:QENABLE 1

:STATus:QMESsage

機能 「STATus:ERRor?」の応答にメッセージ内容を付けるか付けないかを設定 / 問い合わせします。

構文 :STATus:QMESsage {<Boolean>}

:STATus:QMESsage?

例 :STATUS:QMESSAGE OFF

:STATUS:QMESSAGE?

-> :STATUS:QMESSAGE 0

:STATus:SPOLl? (Serial Poll)

機能 シリアルポーリングを実行します。

構文 :STATus:SPOLl?

例 :STATUS:SPOLL?

-> :STATUS:SPOLL 0

5.29 STOP グループ

:STOP

機能	波形の取り込みをストップします。
構文	:STOP
例	:STOP
解説	取り込みのスタートは、「START」で行います。

5.30 STORe グループ

:STORe?

機能 内部メモリへ保存された設定データに関するすべての情報を問い合わせます。

構文 :STORe?

:STORe:SETup<x>?

機能 指定された番号の内部メモリに保存された設定データに関する情報を問い合わせます。

構文 :STORe:SETup<x>?

<x> = 1 ~ 3

:STORe:SETup<x>:COMMeNt

機能 指定された番号の内部メモリに保存する設定データのコメントを設定 / 問い合わせします。

構文 :STORe:SETup<x>:COMMeNt {<文字列>}

:STORe:SETup<x>:COMMeNt?

<x> = 1 ~ 3

<文字列>=8文字以内

例 :STORE:SETUP1:COMMENT "WAVE1"

:STORE:SETUP1:COMMENT?

-> :STORE:SETUP1:COMMENT "WAVE1"

:STORe:SETup<x>:DATE?

機能 指定された番号の内部メモリに保存した設定データの日付 / 時間を問い合わせます。

構文 :STORe:SETup<x>:DATE?

<x> = 1 ~ 3

例 :STORE:SETUP1:DATE?

-> :STORE:SETUP1:DATE "2008/09/30 10

:56:22"

:STORe:SETup<x>:EXECute

機能 指定された番号の内部メモリに設定データを保存します。

構文 :STORe:SETup<x>:EXECute

<x> = 1 ~ 3

例 :STORE:SETUP1:EXECUTE

:STORe:SETup<x>:LOCK

機能 指定された番号の内部メモリに保存した設定データの保護の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :STORe:SETup<x>:LOCK {<Boolean>}

:STORe:SETup<x>:LOCK?

<x> = 1 ~ 3

例 :STORE:SETUP1:LOCK ON

:STORE:SETUP1:LOCK?

-> :STORE:SETUP1:LOCK 1

5.31 SYSTem グループ

:SYSTem?

機能 システムに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SYSTem?

:SYSTem:BEEP

機能 ビープ音を鳴らします。

構文 :SYSTem:BEEP

例 :SYSTEM:BEEP

:SYSTem:CLICk

機能 クリック音の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLICk {<Boolean>}

:SYSTem:CLICk?

例 :SYSTEM:CLICK ON

:SYSTEM:CLICK?

-> :SYSTEM:CLICK 1

:SYSTem:CLOCk?

機能 日付・時刻に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SYSTem:CLOCk?

:SYSTem:CLOCk:DATE

機能 日付を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLOCk:DATE {<文字列>}

:SYSTem:CLOCk:DATE?

<文字列>=YYYY/MM/DD、本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SYSTEM:CLOCK:DATE "2008/09/30"

:SYSTEM:CLOCK:DATE?

-> :SYSTEM:CLOCK:DATE "2008/09/30"

:SYSTem:CLOCk:FORMat

機能 日付の表示順を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLOCk:FORMat {<NRF>}

:SYSTem:CLOCk:FORMat?

<NRF> = 1 ~ 4

例 :SYSTEM:CLOCK:FORMAT 1

:SYSTEM:CLOCK:FORMAT?

-> :SYSTEM:CLOCK:FORMAT 1

:SYSTem:CLOCk:MODE

機能 日付・時刻表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLOCk:MODE {<Boolean>}

:SYSTem:CLOCk:MODE?

例 :SYSTEM:CLOCK:MODE ON

:SYSTEM:CLOCK:MODE?

-> :SYSTEM:CLOCK:MODE 1

:SYSTem:CLOCk:SNTP?

機能 SNTP による日付時刻設定を問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLOCk:SNTP?

:SYSTem:CLOCk:SNTP:EXECute

機能 SNTP による日付時刻を設定します。

構文 :SYSTem:CLOCk:SNTP:EXECute

例 :SYSTEM:CLOCK:SNTP:EXECUTE

:SYSTem:CLOCk:SNTP:GMTTime

機能 グリニッジ標準時との時差を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLOCk:SNTP:GMTTime {<文字列>}

:SYSTem:CLOCk:SNTP:GMTTime?

<文字列>=HH:MM、本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SYSTEM:CLOCK:SNTP:GMTTIME "09:00"

:SYSTEM:CLOCK:SNTP:GMTTIME?

-> :SYSTEM:CLOCK:SNTP:

GMTTIME "09:00"

:SYSTem:CLOCk:TIME

機能 時刻を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:CLOCk:TIME {<文字列>}

:SYSTem:CLOCk:TIME?

<文字列>=HH:MM:SS、本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :SYSTEM:CLOCK:TIME "14:30:00"

:SYSTEM:CLOCK:TIME?

-> :SYSTEM:CLOCK:TIME "14:30:00"

:SYSTem:DCANcel (Delay Cancel)

機能 設定した遅延時間を時間測定値に反映する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:DCANcel {<Boolean>}

:SYSTem:DCANcel?

例 :SYSTEM:DCANCEL ON:SYSTEM:DCANCEL?

-> :SYSTEM:DCANCEL 1

:SYSTem:FSize? (Font Size)

機能 文字サイズに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :SYSTem:FSize?

:SYSTem:FSize:MEASure

機能 波形パラメータの自動測定値・カーソル測定値の表示文字の大きさを設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:FSize:MEASure {LARGe|SMALL}

:SYSTem:FSize:MEASure?

例 :SYSTEM:FSIZE:MEASURE LARGE

:SYSTEM:FSIZE:MEASURE?

-> :SYSTEM:FSIZE:MEASURE LARGE

:SYSTem:LANGUage

機能 メッセージの言語を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:LANGUage {CHINese|ENGLish|
FRENch|GERMan|ITALian|JAPANese|
KORean|RUSsian|SPANish}
:SYSTem:LANGUage?

例 :SYSTEM:LANGUAGE JAPANESE
:SYSTEM:LANGUAGE?
-> :SYSTEM:LANGUAGE JAPANESE

:SYSTem:LCD?

機能 液晶画面に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SYSTem:LCD?

:SYSTem:LCD:AUTO?

機能 液晶画面のバックライトのオートオフに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SYSTem:LCD:AUTO?

例 :SYSTEM:LCD:AUTO?
-> :SYSTEM:LCD:AUTO

:SYSTem:LCD:AUTO:MODE

機能 液晶画面のバックライトのオートオフの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:LCD:AUTO:MODE {<Boolean>}
:SYSTem:LCD:AUTO:MODE?

例 :SYSTEM:LCD:AUTO:MODE ON
:SYSTEM:LCD:AUTO:MODE?
-> :SYSTEM:LCD:AUTO:MODE 1

:SYSTem:LCD:AUTO:TIME

機能 液晶画面のバックライトのオートオフまでの時間を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:LCD:AUTO:TIME {<Nrf>}
:SYSTem:LCD:AUTO:TIME?
<Nrf> = 1 ~ 60(分)

例 :SYSTEM:LCD:AUTO:TIME 1
:SYSTEM:LCD:AUTO:TIME?
-> :SYSTEM:LCD:AUTO:TIME 1

:SYSTem:LCD:BRIGhtness

機能 液晶画面の輝度を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:LCD:BRIGhtness {<Nrf>}
:SYSTem:LCD:BRIGhtness?
<Nrf> = 1 ~ 8

例 :SYSTEM:LCD:BRIGHTNESS 2
:SYSTEM:LCD:BRIGHTNESS?
-> :SYSTEM:LCD:BRIGHTNESS 2

:SYSTem:LCD:MODE

機能 液晶画面のバックライトの消灯 (OFF)/ 点灯 (ON) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:LCD:MODE {<Boolean>}
:SYSTem:LCD:MODE?

例 :SYSTEM:LCD:MODE ON:SYSTEM:LCD:MODE?
-> :SYSTEM:LCD:MODE 1

:SYSTem:LMODe (Legacy Mode)

機能 Default Setup 実行時に、旧機種互換の初期値に設定する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:LMODe {<Boolean>}
:SYSTem:LMODe?

例 :SYSTEM:LMODe ON
:SYSTEM:LMODe?
-> :SYSTEM:LMODe 1

:SYSTem:MLANGUage

機能 メニューの言語を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:MLANGUage {CHINese|ENGLish|
FRENch|GERMan|ITALian|JAPANese|
KORean|RUSsian|SPANish}
:SYSTem:MLANGUage?

例 :SYSTEM:MLANGUAGE JAPANESE
:SYSTEM:MLANGUAGE?
-> :SYSTEM:MLANGUAGE JAPANESE

:SYSTem:OCANcel (Offset Cancel)

機能 設定したオフセット電圧を測定結果や演算結果に反映する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:OCANcel {<Boolean>}
:SYSTem:OCANcel?

例 :SYSTEM:OCANCEL ON:SYSTEM:OCANCEL?
-> :SYSTEM:OCANCEL 1

:SYSTem:TOUT?

機能 トリガアウトに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :SYSTem:TOUT?

:SYSTem:TOUT:POLarity

機能 トリガアウトの極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:TOUT:
POLarity {NEGative|POSitive}
:SYSTem:TOUT:POLarity?

例 :SYSTEM:TOUT:POLARITY NEGATIVE
:SYSTEM:TOUT:POLARITY?
-> :SYSTEM:TOUT:POLARITY NEGATIVE

:SYSTem:USBKeyboard

機能 USB キーボードの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :SYSTem:
USBKeyboard {ENGLish|JAPANese}
:SYSTem:USBKeyboard?

例 :SYSTEM:USBKEYBOARD JAPANESE
:SYSTEM:USBKEYBOARD?
-> :SYSTEM:USBKEYBOARD JAPANESE

5.32 TImebase グループ

:TImebase?

機能 タイムベースに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TImebase?

:TImebase:SRAt? (Sample RATE)

機能 サンプルレートを問い合わせます。

構文 :TImebase:SRAt?

例 :TIMEBASE:SRATE?

-> :TIMEBASE:SRATE 12.50E+06

:TImebase:TDIV

機能 Time/div 値を設定 / 問い合わせします。

構文 :TImebase:TDIV {<時間>}

:TImebase:TDIV?

<時間> = 500ps ~ 500s

例 :TIMEBASE:TDIV 2NS

:TIMEBASE:TDIV?

-> :TIMEBASE:TDIV 2.000E-06

5.33 TRIGger グループ

トリガの種類に関する通信コマンドと、操作キーを押して表示される設定メニューの対応を以下に示します。

トリガの種類	通信コマンド	設定メニュー	
		トリガメニュー	トリガタイプ
エッジトリガ	SIMPlE	EDGE	—
複数のエッジトリガでの OR トリガ	OR	ENHANCED	Edge OR
条件付きエッジトリガ	QUALify		Edge Qualify
ステート条件トリガ	PATtern		State
パルス幅トリガ	PULSe		Pulse Width
ステート条件成立幅トリガ	WIDTh		State Width
Serial トリガ (CAN/CAN FD/LIN/SENT/PSI5 Airbag/ UART/I2C/SPI/FlexRay/User Define)	CAN*		CAN
	CANFD*		CAN FD
	LIN*		LIN
	SENT*		SENT
	PSI5*		PSI5 Airbag
	UART*		UART
	I2C*		I2C
	SPI*		SPI
	FLEXray*		FlexRay
	SPATtern		User Define
TV トリガ (NTSC/PAL/SDTV/HDTV/User Define)	TV:NTSC		NTSC
	TV:PAL		PAL
	TV:SDTV		SDTV
	TV:HDTV		HDTV
	TV:USERdefine		User Define

* CAN、CANFD、LIN、SENT、PSI5、UART、I2C、SPI、FLEXray は 4ch モデルだけのシリアルバスオプションです。
2ch モデルやシリアルバスオプション付でない 4ch モデルでは、これらのシリアルバスに関するコマンドは使用できません。

:TRIGger?

機能 トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger?

:TRIGger:ABN?

機能 A->B(n) トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger:ABN?

:TRIGger:ABN:COUNT

機能 A->B(n) トリガの条件 B の成立回数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:ABN:COUNT {<NRf>}

:TRIGger:ABN:COUNT?

<NRf> = 1 ~ 1000000000

例 :TRIGGER:ABN:COUNT 1

:TRIGGER:ABN:COUNT?

-> :TRIGGER:ABN:COUNT 1

:TRIGger:ACTion?

機能 アクションオントリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger:ACTion?

:TRIGger:ACTion:ACQCount

機能 アクションオントリガのアクション回数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:ACTion:

ACQCount {<NRf>|INFinite}

:TRIGger:ACTion:ACQCount?

<NRf> = 1 ~ 1000000

例 :TRIGGER:ACTION:ACQCOUNT 1

:TRIGGER:ACTION:ACQCOUNT?

-> :TRIGGER:ACTION:ACQCOUNT 1

:TRIGger:ACTion:BUZZer

機能 アクション時に、警告音を鳴らす (ON)/ 鳴らさない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:ACTion:BUZZer {<Boolean>}

:TRIGger:ACTion:BUZZer?

例 :TRIGGER:ACTION:BUZZER ON

:TRIGGER:ACTION:BUZZER?

-> :TRIGGER:ACTION:BUZZER 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger:ACTion:HCOPY

機能	アクション時に、画面イメージデータを出力する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger:ACTion:HCOPY {<Boolean>} :TRIGger:ACTion:HCOPY?
例	:TRIGGER:ACTION:HCOPY ON :TRIGGER:ACTION:HCOPY? -> :TRIGGER:ACTION:HCOPY 1

:TRIGger:ACTion:MAIL?

機能	アクション時のメール通知に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:TRIGger:ACTion:MAIL?
解説	イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:TRIGger:ACTion:MAIL:COUNT

機能	アクション時のメール通知のメール件数の上限を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger:ACTion:MAIL:COUNT {<Nrf>} :TRIGger:ACTion:MAIL:COUNT? <Nrf> = 1 ~ 1000
例	:TRIGGER:ACTION:MAIL:COUNT 1 :TRIGGER:ACTION:MAIL:COUNT? -> :TRIGGER:ACTION:MAIL:COUNT 1
解説	イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:TRIGger:ACTion:MAIL:MODE

機能	アクション時にメールで通知するかしないかを設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger:ACTion:MAIL:MODE {<Boolean>} :TRIGger:ACTion:MAIL:MODE?
例	:TRIGGER:ACTION:MAIL:MODE ON :TRIGGER:ACTION:MAIL:MODE? -> :TRIGGER:ACTION:MAIL:MODE 1
解説	イーサネットインタフェース (オプション) 搭載時に使用できます。

:TRIGger:ACTion:SAVE

機能	アクション時に、波形データをメディアに保存する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger:ACTion:SAVE {<Boolean>} :TRIGger:ACTion:SAVE?
例	:TRIGGER:ACTION:SAVE ON :TRIGGER:ACTION:SAVE? -> :TRIGGER:ACTION:SAVE 1

:TRIGger:ACTion:START

機能	アクションオントリガを開始します。
構文	:TRIGger:ACTion:START
例	:TRIGGER:ACTION:START
解説	トリガアクションを中断するには、:TRIGger:ACTION:STOP を使います。

:TRIGger:ACTion:STOP

機能	アクションオントリガを中止します。
構文	:TRIGger:ACTion:STOP
例	:TRIGGER:ACTION:STOP
解説	トリガアクションを中止するだけで、設定のキャンセルはしません。:TRIGger:ACTION:START でトリガアクションを再開します。

:TRIGger:ADB?

機能	A Delay B トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:TRIGger:ADB?

:TRIGger:ADB:DELAy

機能	A Delay B トリガの条件 B のディレイ時間を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger:ADB:DELAy {<時間>} :TRIGger:ADB:DELAy? <時間> = 10ns ~ 10s(2ns ステップ)
例	:TRIGGER:ADB:DELAY 10ns :TRIGGER:ADB:DELAY? -> :TRIGGER:ADB:DELAY 10ns

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}?

機能	トリガ条件に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN?

機能	CAN バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:BRATe

機能	CAN バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:BRATe {<Nrf> USER,<Nrf>} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:BRATe? <Nrf> = 33300、83300、125000、250000、500000、1000000 USER の <Nrf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:BRATE 83300 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:BRATE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:BRATE 83300

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFRame?

機能	CAN バス信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:EFRame?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame:CRC

機能 CAN バス信号トリガの CRC Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame:CRC {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame:CRC?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:CRC ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:CRC?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:CRC 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame[:MODE]

機能 CAN バス信号トリガの Error Frame を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame[:MODE] {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame[:MODE]?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:MODE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame:STUFF

機能 CAN バス信号トリガの STUFF Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame:STUFF {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:EFrame:STUFF?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:STUFF ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:STUFF?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:EFRAME:STUFF 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK:MODE

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK:MODE {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:ACK:MODE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:ACK:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:ACK:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK:TYPE

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK:TYPE {ACK|ACKBoth|NONAck}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:ACK:TYPE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:ACK:TYPE ACK

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:ACK:TYPE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:ACK:TYPE ACK

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:CONDition

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータ判定条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:CONDition {BETween|Equal|FALSE|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEqual|TRUE}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:CONDITION?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:DECimal<x>

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データを 10 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:DECimal<x> {<Nrf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:DECimal<x>?

<x> = 1, 2

<Nrf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:DECIMAL1?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:DLC

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の有効バイト数 (DLC) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:DLC {<Nrf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:DLC?

<Nrf> = 0 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:DLC 0

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:DLC?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:DLC 0

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:ENDian

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データのエンディアンの設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:ENDian {BIG|LITtle}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:ENDian?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:ENDIAN?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:HEXa<x>

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:HEXa<x>> {<文字列>}

<x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:HEXA1 "12"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:MODE

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:MODE {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:MODE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:MSBLsb

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:MSBLsb {<Nrf>, <Nrf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:MSBLsb?

<Nrf> = 0 ~ 63

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:MSBLSB 1, 0

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:MSBLSB?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:MSBLSB 1, 0

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:PATtern<x>

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:PATtern<x> {<文字列>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:DATA:PATtern<x>?

<x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:PATTERN1?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:PFormat

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータの
入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:DATA:PFormat {BINary|HEXa}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:DATA:PFormat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:
PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:
PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:
IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:DATA:SIGN

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のデータの
の符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:DATA:SIGN {SIGN|UNSign}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:DATA:SIGN?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:
SIGN SIGN
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:DATA:
SIGN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
DATA:SIGN SIGN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENTifier?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の識別子
に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENTifier:ID?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID に
関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:ID?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENTifier:ID:HEXa

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID を
16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:ID:HEXa {< 文字列
>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:HEXa "1AB"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENTifier:ID:MODE

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID 条
件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:ID:
MODE {<Boolean>}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:ID:MODE?
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENTifier:ID:PATtern

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID 条
件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:ID:PATtern {< 文
字列 >}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:ID:PATtern?
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:PATTERN "11100001111"
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:ID:PATTERN "11100001111"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENTifier:MFormat

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID の
フレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問
い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:
MFormat {EXTended|STANdard}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN
[:IDData]:IDENTifier:MFormat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:MFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:IDENtifier:PFOrmat

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:IDENtifier:PFOrmat {BINary|HEXa|MESSaGe}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:IDENtifier:PFOrmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のメッセージシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal:MESSaGe:ITEM

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のメッセージのアイテムを設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:MESSaGe:ITEM {<文字列>}
<文字列> = 32 文字以内

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:MESSAGE:ITEM "TEST"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal:SElect

機能 CAN バス信号トリガのメッセージシグナルの条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SElect {MESSaGe|SIGnal}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SElect?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SELECT MESSAGE
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SELECT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SELECT MESSAGE

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal:SIGnal?

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGnal?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal:SIGnal:CONDition

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルのデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:CONDition {BETWeen|EQUal|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQuaL}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:CONDITION BETWEEN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal:SIGnal:DECimal<x>

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルの判定データを 10 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:DECimal<x> {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:DECimal<x>?
<x> = 1、2
<Nrf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1 1
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:DECIMAL1 1.000E+00

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:MSIGnal:SIGnal:ITEM

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件のシグナルのアイテムを設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:MSIGnal:SIGnal:ITEM {<文字列>,<文字列>}
<文字列> = 32 文字以内

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:MSIGNAL:SIGNAL:ITEM "Sig_Test","Mess_Test"

解説 設定する順番は、シグナルアイテム、メッセージアイテムの順です。

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:ID Data]:RTR

機能 CAN バス信号トリガの ID とデータ条件の RTR を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:RTR {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN[:IDData]:RTR?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:RTR ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:RTR?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDDATA:
RTR 1

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR?

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR?

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK?

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ACK に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK?

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK:MODE

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ACK モードの設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:ACK:
MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:ACK:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:ACK:
MODE 1

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK:TYPE

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ACK 条件の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK:TYPE {ACK|ACKBoth|NONack}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:ACK:TYPE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:ACK:TYPE ACK
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:ACK:TYPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:ACK:TYPE ACK

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:DATA?

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件のデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:DATA?

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:DATA[:MODE]

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:DATA[:MODE] {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:DATA[:MODE]?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:DATA:
MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:DATA:
MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:DATA:
MODE 1

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENTifier?

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENTifier?

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>?

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>?
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

:TRIGger[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>:HEXa

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID を 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENTifier:ID<x>:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:
IDENTIFIER:ID1:HEXa "1AB"

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:MODE

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:MODE {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:MODE?<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:PATtern

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:PATtern {<文字列>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:ID<x>:PATtern?<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN "11100001111"
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN "11100001111"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:MODE

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の識別子条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:MODE {<Boolean>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:MODE ON

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:MFORmat

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:MFORmat {EXTended|STANdard}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:MFORmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:MFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:PFORmat

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:PFORmat {BINary|HEXa|MESSaGe}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:IDENtifier:PFORmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:MSIGnal<x>:MESSaGe:ITEM

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件のメッセージのアイテムを設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:MSIGnal<x>:MESSaGe:ITEM {<文字列>}

<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 32 文字以内
例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:MSIGNAL1:MESSAGE:ITEM "TEST"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:RTR

機能 CAN バス信号トリガの IDOR 条件の RTR を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:RTR {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:IDOR:RTR?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:RTR ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:RTR?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:IDOR:RTR 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:MODE

機能	CAN バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:MODE {EFrame IDData IDOR SOF} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:MODE?
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:MODE EFRAME :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:MODE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:MODE EFRAME

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:REcessive

機能	CAN バス信号トリガのリセツシブ電位を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:REcessive {HIGH LOW} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:REcessive?
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:RECESSIVE HIGH :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:RECESSIVE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:RECESSIVE HIGH

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:SOURce

機能	CAN バス信号トリガの信号を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:SOURce {<Nrf>} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:SOURce? <Nrf> = 1 ~ 4
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:SOURCE 1 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:SOURCE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CAN:SPOint

機能	CAN バス信号トリガのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:SPOint {<Nrf>} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:CAN:SPOint? <Nrf> = 18.8 ~ 90.6
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CAN:SPOINT 18.8 :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:SPOINT? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CAN:SPOINT 18.8

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray?

機能	FLEXRAY バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:BCHannel

機能	FLEXRAY バス信号トリガのチャネルのバスタイプを設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:BCHannel {A B} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:BCHannel?
例	:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:BCHANNEL A :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:BCHANNEL? -> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:BCHANNEL A

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:BRATE

機能	FLEXRAY バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:BRATE {<Nrf>} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:BRATE? <Nrf> = 2500000、5000000、10000000
例	:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:BRATE 5000000 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:BRATE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:BRATE 5000000

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:ERROR?

機能	FLEXRAY バス信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:ERROR?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:ERROR:BSS

機能	FLEXRAY バス信号トリガの BSS Error を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:ERROR:BSS {<Boolean>} :TRIGger{[:ATRigger] :BTRigger}:FLEXray:ERROR:BSS?
例	:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:BSS ON :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:BSS? -> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:BSS 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :ERRor:CRC

機能 FLEXRAY バス信号トリガの CRC Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:ERRor:CRC {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:ERRor:CRC?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:
CRC ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:CRC?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:
CRC 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :ERRor:FES

機能 FLEXRAY バス信号トリガの FES Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:ERRor:FES {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:ERRor:FES?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:
FES ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:FES?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:ERROR:
FES 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray [:IDData]:CCount?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDData?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray [:IDData]:CCount?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray [:IDData]:CCount:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count のデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount:
CONDition {BETween|EQUal|GREater|
LESS|NOTBetween|NOTEQu}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:CONDITION BETWEEN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray [:IDData]:CCount:COUNT<x>

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount:
COUNT<x> {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount:COUNT<x>?
<x> = 1、2
<Nrf> = 0 ~ 63

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:COUNT1 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:COUNT1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:COUNT1 1

解説

- 「:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount:
CONDition EQUal|GREater|NOTEQu」
のときは「:TRIGger{[:ATRigger]|:
BTRigger}:FLEXray[:IDData]:CCount:
COUNT1」で設定します。
- 「:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:
CCount:CONDition LESS」のときは
「:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount:COUNT2」で
設定します。
- 「:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCount:
CONDition BETWEEN|NOTBetween」
のときは
小さい値を「:TRIGger{[:ATRigger]|:
BTRigger}:FLEXray[:IDData]:CCount:
COUNT1」、
大きい値を「:TRIGger{[:ATRigger]|:
BTRigger}:FLEXray[:IDData]:CCount:
COUNT2」で設定します。

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray
[:IDData]:CCOUNT:MODE**

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Cycle Count 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCOUNT:
MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:CCOUNT:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
CCOUNT:MODE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray
[:IDData]:DATA<x>?**

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>?
<x> = 1, 2

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray
[:IDData]:DATA<x>:BCOUNT**

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータのパターン比較する位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
BCOUNT {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:BCOUNT?
<x> = 1, 2
<Nrf> = 0 ~ 253

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:BCOUNT 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:BCOUNT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:BCOUNT 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray
[:IDData]:DATA<x>:CONDITION**

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
CONDition {BETween|EQUal|FALSe|
GREater|LESS|NOTBetween|NOTEQuL|
TRUE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:CONDition?
<x> = 1, 2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:CONDITION BETWEEN

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray
[:IDData]:DATA<x>:DBYTE**

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
DBYTe {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:DBYTe?
<x> = 1, 2
<Nrf> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:DBYTE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:DBYTE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:DBYTE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray
[:IDData]:DATA<x>:DECimal<y>**

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
DECimal<y> {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:DECimal<y>?
<x> = 1, 2
<y> = 1, 2
<Nrf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:DECIMAL1 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:DECIMAL1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:DECIMAL1 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:ENDian

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のエンディアンの設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
ENDian {BIG|LITTLE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:ENDian?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:ENDIAN BIG
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:ENDIAN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:ENDIAN BIG

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:HEXa<y>

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field の判定データを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
HEXa<y> {<文字列>}
<x> = 1、2
<y> = 1 ~ 8
<文字列> = ' 0' ~ ' F',' X' の組み合わせ 2 文字
(1 バイト単位)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:HEXA1 "A9"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:MODE

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:MODE?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:MSBLSb

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
MSBLSb {<Nrf>,<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:MSBLSb?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:MSBLSB 7,0
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:MSBLSB?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:MSBLSB 7,0

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:PATtern<y>

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータを BINARY で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
PATtern<y> {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:PATtern<y>?
<x> = 1、2
<y> = 1 ~ 8
<文字列> = ' 0',' 1',' X' の組み合わせ 8 文字
(1 バイト単位)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:PATTERN1 "11011111"
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:PATTERN1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:PATTERN1 "11011111"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:PFOrmat

機能 FLEXRAY バス信号トリガ ID とデータ条件の Data Field のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
PFOrmat {BINARY|HEXa}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:PFOrmat?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DqAASdATA1:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:DATA<x>:SIGN

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Data Field のデータの符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:
SIGN {SIGN|UNSign}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:DATA<x>:SIGN?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:SIGN SIGN
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:SIGN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
DATA1:SIGN SIGN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:FID?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:FID:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID のデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID:
CONDition {BETween|EQual|GREater|
LESS|NOTBetween|NOTEql}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:CONDITION BETWEEN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:FID:ID<x>

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID の値を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID:ID<x> {<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID:ID<x>?
<x> = 1 ~ 2
<NRf> = 1 ~ 2047

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:ID1 100
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:ID1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:ID1 100

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:FID:MODE

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Frame ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID:
MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:FID:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
FID:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:INDicator?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:INDicator:MODE

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator:
MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:MODE 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:INDicator:NFrame

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Null frame を設定 / 問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray[:IDData]:INDicator:
NFrame {0|1|X}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator:NFrame?

例 **:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:**
INDICATOR:NFRAME 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:NFRAME?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:NFRAME 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:INDicator:PPreamble

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Payload preamble を設定 / 問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray[:IDData]:INDicator:
PPreamble {0|1|X}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator:
PPreamble?

例 **:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:**
INDICATOR:PPREAMBLE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:PPREAMBLE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:PPREAMBLE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:INDicator:STFrame

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Start frame を設定 / 問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray[:IDData]:INDicator:
STFrame {0|1|X}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator:STFrame?

例 **:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:**
INDICATOR:STFRAME 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:STFRAME?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:STFRAME 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray[:IDData]:INDicator:SYFrame

機能 FLEXRAY バス信号トリガの ID とデータ条件の Indicator の Sync frame を設定 / 問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray[:IDData]:INDicator:
SYFrame {0|1|X}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray[:IDData]:INDicator:SYFrame?

例 **:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:**
INDICATOR:SYFRAME 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:SYFRAME?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDDATA:
INDICATOR:SYFRAME 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:IDOR?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray:IDOR?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:IDOR:ID<x>?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray:IDOR:ID<x>?
<x> = 1 ~ 4

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:IDOR:ID<x>:CCount?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の Cycle Count に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 **:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:**
FLEXray:IDOR:ID<x>:CCount?
<x> = 1 ~ 4

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :IDOR:ID<x>:CCOUNT:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の Cycle Count の判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:CCOUNT:
CONDition {BETWeen|DONTcare|EQUal|
GREater|LESS|NOTBetween|NOTEqul}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:CCOUNT:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
CCOUNT:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
CCOUNT:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID
1:CCOUNT:CONDITION BETWEEN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :IDOR:ID<x>:CCOUNT:COUNt<y>

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の Cycle Count の判定データを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:CCOUNT:
COUNt<y> {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:CCOUNT:COUNt<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 0 ~ 63

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
CCOUNT:COUNt1 100
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
CCOUNT:COUNt1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:
ID1:CCOUNT:COUNt1 100

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :IDOR:ID<x>:FID?

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の ID 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:FID?
<x> = 1 ~ 4

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :IDOR:ID<x>:FID:CONDition

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の ID の判定条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:FID:
CONDition {BETWeen|EQUal|GREater|
LESS|NOTBetween|NOTEqul}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:FID:CONDition?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
FID:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
FID:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID
1:FID:CONDITION BETWEEN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :IDOR:ID<x>:FID:ID<y>

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID の ID の判定データを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:FID:
ID<y> {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:FID:ID<y>?
<x> = 1 ~ 4
<y> = 1, 2
<Nrf> = 1 ~ 2047

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
FID:ID1 10
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
FID:ID1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:
ID1:FID:ID1 10

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray :IDOR:ID<x>:MODE

機能 FLEXRAY バス信号トリガの OR 条件の各 Frame ID 条件 (有効 / 無効) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:IDOR:ID<x>:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:IDOR:ID1:
MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:
IDOR:ID1:MODE 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:MODE

機能 FLEXRAY バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:MODE {ERRor|FStart|IDData|
IDOR}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:
MODE FSTART
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:
MODE FSTART

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:FLEXray:SOURce

機能 FLEXRAY バス信号トリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:SOURce {<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
FLEXray:SOURce?
<NRf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:FLEXRAY:
SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C?

機能 I²C バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress?

機能 I²C バス信号トリガのアドレスパターンに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress:ADDRESS?

機能 I²C バス信号トリガのアドレスパターンのアドレスに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress:ADDRESS:BIT10Address?

機能 I²C バス信号トリガの 10bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress:ADDRESS:BIT10Address:HEXa

機能 I²C バス信号トリガの 10bit アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:HEXa {<
文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:ADDRES
S:BIT10ADDRESS:HEXA "1AB"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress:ADDRESS:BIT10Address:PATtern

機能 I²C バス信号トリガの 10bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:
PATtern {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT10Address:
PATtern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT10ADDRESS:
PATTERN "11010111001"
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT10ADDRESS:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT10ADDRESS:
PATTERN "11010111001"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress:ADDRESS[:BIT7Address]?

機能 I²C バス信号トリガの 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD Ress:ADDRESS[:BIT7Address]:HEXa

機能 I²C バス信号トリガの 7bit アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2
C:ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]:HE
Xa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7ADDRESS:HEXA "5C"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS[:BIT7Address]:PATTern**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]:
PATTern {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS[:BIT7Address]:
PATTern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7ADDRESS:
PATTERN "11100110"
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7ADDRESS:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7ADDRESS:
PATTERN "11100110"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS:BIT7APsub?**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub?

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS?**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS?

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:HEXa**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:
HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:ADDRESS:HEXa "AB"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:PATTern**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの 7bit アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:
PATTern {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:ADDRESS:
PATTern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:ADDRESS:
PATTERN "00111010"
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:ADDRESS:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:ADDRESS:
PATTERN "00111010"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS?**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS?

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:HEXa**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの Sub アドレスを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:ADDRESS:BIT7APsub:SADDRESS:
HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:SADDRESS:HEXa "EF"

5.33 TRIGger グループ

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRess:BIT7APsub:SADDRess:PATTe
rn**

機能 I²C バス信号トリガの 7bit+Sub アドレスの Sub
アドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:BIT7APsub:SADDRess:
PATtern {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:BIT7APsub:SADDRess:
PATtern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:SADDRESS:
PATTERN "00111010"
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:SADDRESS:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:BIT7APSUB:SADDRESS:
PATTERN "00111010"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRess:MODE**

機能 I²C バス信号トリガのアドレス条件の有効 / 無効
を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:MODE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRess:PFORMAT**

機能 I²C バス信号トリガのアドレス条件のアドレスの
入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigge
r}:I2C:ADDRess:ADDRess:PFORM
at {BINary|HEXa}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:PFORMAT?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:ADD
RESS:PFORMAT BINARY

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:ADDRess:TYPE**

機能 I²C バス信号トリガのアドレス条件のアドレス形
式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:TYPE {BIT10Address|
BIT7Address|BIT7APsub}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:ADDRess:TYPE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:TYPE BIT10ADDRESS
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:TYPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
ADDRESS:TYPE BIT10ADDRESS

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA?**

機能 I²C バス信号トリガのアドレスパターンのデータ
に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:DATA?

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:BCount**

機能 I²C バス信号トリガのデータのパターンを比較す
る位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:DATA:BCount {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:DATA:BCount?
<Nrf> = 0 ~ 9999

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
BCOUNT 0
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
BCOUNT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:BCOUNT 0

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:BMODE**

機能 I²C バス信号トリガのデータのパターン比較する
位置の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:DATA:BMODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRess:DATA:BMODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
BMODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
BMODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:BMODE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:CONDition**

機能 I²C バス信号トリガのデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:CONDition {FALSE|TRUE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
CONDITION FALSE
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:CONDITION FALSE

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:DBYTe**

機能 I²C バス信号トリガの設定データ数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:DBYTe {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:DBYTe?
<Nrf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
DBYTE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
DBYTE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:DBYTE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:HEXa<x>**

機能 I²C バス信号トリガのデータを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:HEXa<x> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
HEXa1 "AB"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:MODE**

機能 I²C バス信号トリガのデータ条件の有効 / 無効を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:MODE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:PATtern<x>**

機能 I²C バス信号トリガのデータ条件のデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:PATtern<x> {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:PATtern<x>?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
PATTERN1 "10001101"
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
PATTERN1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:PATTERN1 "10001101"

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:ADD
Ress:DATA:PFORmat**

機能 I²C バス信号トリガのデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:PFORmat {BINary|HEXa}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
ADDRESS:DATA:PFORmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:DATA:
PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:ADDRESS:
DATA:PFORMAT BINARY

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:GEN
eralcall?**

機能 I²C バス信号トリガのゼネラルコールに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
GENeralcall?

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:GEN
eralcall:BIT7Maddress?**

機能 I²C バス信号トリガのゼネラルコールの 7bit マスタアドレスに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
GENeralcall:BIT7Maddress?

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:GEN
eralcall:BIT7Maddress:HEXa**

機能 I²C バス信号トリガのゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:
GENeralcall:BIT7Maddress:HEXa {<文字
列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:BI
T7MADDRESS:HEXa "AB"

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:Generalcall:BIT7Maddress:PATtern

機能 I²C バス信号トリガのゼネラルコールの 7bit マスタアドレスを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:Generalcall:BIT7Maddress:PATtern {<文字列>}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:Generalcall:BIT7Maddress:PATtern?

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:BIT7MADDRESS:PATTERN "0010110"

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:BIT7MADDRESS:PATTERN?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:BIT7MADDRESS:PATTERN "0010110"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:Generalcall:SBYTE

機能 I²C バス信号トリガのゼネラルコールのセカンダリバイトのタイプを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:Generalcall:SBYTE {BIT7Maddress|DONTcare|H04|H06}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:Generalcall:SBYTE?

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:SBYTE BIT7MADDRESS

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:SBYTE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:GENERALCALL:SBYTE BIT7MADDRESS

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:INCLuderw

機能 I²C バス信号トリガのアドレス R/W の有効 (ON)/ 無効 (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:INCLuderw {<Boolean>}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:INCLuderw?

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:INCLUDERW ON

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:INCLUDERW?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:INCLUDERW 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:MODE

機能 I²C バス信号トリガのトリガの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:MODE {ADRData|EVERystart|Generalcall|HSMODE|NONack|STARTbyte}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:MODE?

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:MODE ADRDATA

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:MODE ADRDATA

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack?

機能 I²C バス信号トリガの NON ACK 無視モードに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:HSMODE

機能 I²C バス信号トリガのハイスピードモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:HSMODE {<Boolean>}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:HSMODE?

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:HSMODE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:HSMODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:HSMODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:READaccess

機能 I²C バス信号トリガのリードアクセスモードで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:READaccess {<Boolean>}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:READaccess?

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:READACCESS ON

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:READACCESS?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:READACCESS 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:STARTbyte

機能 I²C バス信号トリガのスタートバイトで NONACK を無視する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:STARTbyte {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:NONack:STARTbyte?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:STARTBYTE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:STARTBYTE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:NONACK:STARTBYTE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:SCL

機能 I²C バス信号トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:SCL {<Nrf>|BIT<x>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:SCL?

<Nrf> = 1 ~ 4

BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:SCL 1

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:SCL?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:SCL 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:SDA

機能 I²C バス信号トリガのデータ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:SDA {<Nrf>|BIT<x>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:I2C:SDA?

<Nrf> = 1 ~ 4

BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:SDA 1

:TRIGGER:ATRIGGER:I2C:SDA?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:I2C:SDA 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN?

機能 LIN バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:BLENgth

機能 LIN バス信号トリガの Break length を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:BLENgth {<Nrf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:BLENgth?

<Nrf> = 10 ~ 13

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:BLENGTH 10

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:BLENGTH?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:BLENGTH 10

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:BRATe

機能 LIN バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:BRATe {<Nrf>|USER,<Nrf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:BRATe?

<Nrf> = 1200、2400、4800、9600、19200

USER の <Nrf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:BRATE 2400

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:BRATE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:BRATE 2400

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error?

機能 LIN バス信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error:PARity

機能 LIN バス信号トリガの Parity Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error:PARity {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error:PARity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:ERROR:PARITY ON

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:ERROR:PARITY?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:ERROR:PARITY 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error:SYNCh

機能 LIN バス信号トリガの Synch Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error:SYNCh {<Boolean>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:Error:SYNCh?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:ERROR:SYNCH ON

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:ERROR:SYNCH?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:ERROR:SYNCH 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData?

機能 LIN バス信号トリガの ID とデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA?

機能 LIN バス信号トリガのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:CONDition

機能 LIN バス信号トリガのデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:CONDition {BETween|EQUal|FALSe|GREater|LESS|NOTBetween|NOTEqul|TRUE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:CONDITION BETWEEN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:DBYTe

機能 LIN バス信号トリガのデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:DBYTe {<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:DBYTe?
<NRf> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:DBYTE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:DBYTE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:DBYTE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:DECimal<x>

機能 LIN バス信号トリガのデータを 10 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:DECimal<x> {<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:DECimal<x>?
<x> = 1、2
<NRf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:DECIMAL1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:DECIMAL1 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:ENDian

機能 LIN バス信号トリガのデータのエンディアンを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:ENDian {BIG|LITtle}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:ENDian?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:ENDIAN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:ENDIAN BIG

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:HEXa<x>

機能 LIN バス信号トリガのデータを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:HEXa<x> {<文字列>}
<x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:HEXA1 "12"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:MODE

機能 LIN バス信号トリガのデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:MSBLSb

機能 LIN バス信号トリガのデータの MSB/LSB のビットを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:MSBLSb {<NRf>,<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:MSBLSb?
<NRf>,<NRf> = 0 ~ 63

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:MSBLSB 0
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:MSBLSB?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:MSBLSB 0

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:PATtern<x>

機能 LIN バス信号トリガのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:PATtern<x> {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:PATtern<x>?
<x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:PATTERN1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:PATTERN1 "00110101"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:PFormat

機能 LIN バス信号トリガのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:PFormat {BINARY|HEXA}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:PFormat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:SIGN

機能 LIN バス信号トリガのデータの符号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:SIGN {SIGN|UNSign}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:DATA:SIGN?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:SIGN SIGN
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:SIGN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:DATA:SIGN SIGN

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier?

機能 LIN バス信号トリガの識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID?

機能 LIN バス信号トリガの ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID:HEXa

機能 LIN バス信号トリガの ID を 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID:HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:ID:HEXA "1E"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID:MODE

機能 LIN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDENTifier:ID:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:ID:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:ID:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:ID:MODE 1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDentifier:ID:PATtern

機能 LIN バス信号トリガの ID を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDentifier:ID:PATtern {<文字列>}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDentifier:ID:PATtern?

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:ID:PATTERN "101100"
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:ID:PATTERN "101100"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDentifier:PFormat

機能 LIN バス信号トリガの ID とデータ条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDentifier:PFormat {BINary|HEXa}

例 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDData:IDentifier:PFormat?

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDDATA:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR?

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier?

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>?

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件のそれぞれの ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>?
<x> = 1 ~ 4

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>:HEXa

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID を 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>:HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:HEXa "1E"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>:MODE

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>:MODE {<Boolean>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>:PATtern

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:ID<x>:PATtern {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN "101100"

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN "101100"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:MODE

機能 LIN バス信号トリガの ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDentifier:MODE {<Boolean>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:IDENTIFIER:MODE ON

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDENTifier:PFormat

機能 LIN バス信号トリガの IDOR 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDENTifier:PFormat {BINary|HEXa}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:IDOR:IDENTifier:PFormat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:

IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:

IDENTIFIER:PFORMAT?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:IDOR:

IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:MODE

機能 LIN バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:MODE {BSYNch|ERRor|IDData|IDOR}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:MODE BSYNCH

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:MODE BSYNCH

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:SOURce

機能 LIN バス信号トリガの信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:SOURce {<NRf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:SOURce?

<NRf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:SOURCE 1

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:SOURCE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:SPOint

機能 LIN バス信号トリガのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:SPOint {<NRf>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:LIN:SPOint?

<NRf> = 18.8 ~ 90.6

例 :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:SPOINT 18.8

:TRIGGER:ATRIGGER:LIN:SPOINT?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:LIN:SPOINT 18.8

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATTe rn?

機能 ステートトリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS?

機能 ステートトリガのロジック入力に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS:HEXa

機能 ステートトリガのロジック入力のステートを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS:HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:BITS:

HEXA "A0"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS:PATtern

機能 ステートトリガのロジック入力のステートをパターンで設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS:PATtern {<文字列>}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:BITS:PATtern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:BITS:

PATTERN "10011100"

:TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:BITS:

PATTERN?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:BITS:

PATTERN "10011100"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CHANnel<x>

機能 ステートトリガのときの各チャンネルのステータを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CHANnel<x> {DONTcare|HIGH|IN|LOW|OFF|OUT}

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CHANnel<x>?

<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:

CHANNEL1 DONTCARE

:TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CHANNEL1?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:

CHANNEL1 DONTCARE

解説 「:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL<x>:WINDOW ON」のときは {IN|OFF|OUT}、それ以外のときは {DONTcare|HIGH|LOW} から選択します。

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK?

機能 ステートトリガのときのクロック信号に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK:SLOPe

機能 ステートトリガのときのクロック信号のスロープを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK:SLOPe {FALL|RISE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK:SLOPe?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CLOCK:SLOPE FALL
:TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CLOCK:SLOPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CLOCK:SLOPE FALL

解説 「:TRIGger:PATtern:CLOCK:SOURce NONE」以外になっていないと、エラーになります。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK:SOURce

機能 ステートトリガのときのクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK:SOURce {<Nrf>|NONE|BIT<x>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CLOCK:SOURce?
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CLOCK:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CLOCK:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CLOCK:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CONDition

機能 ステートトリガのときのトリガ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CONDition {ENTer|EXIT}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CONDITION ENTER
:TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:CONDITION ENTER

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:LOGic

機能 ステートトリガのときの組み合わせ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:LOGic {AND|OR}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:PATtern:LOGic?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:LOGIC AND
:TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:LOGIC?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:PATTERN:LOGIC AND

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify?

機能 条件付エッジトリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify:CHANnel<x>

機能 条件付エッジトリガの各波形の条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify:CHANnel<x> {DONTcare|HIGH|IN|LOW|OFF|OUT}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify:CHANnel<x>?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:QUALIFY:CHANNEL1 HIGH
:TRIGGER:ATRIGGER:QUALIFY:CHANNEL1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:QUALIFY:CHANNEL1 HIGH

解説 「:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL<x>:WINDOW ON」のときは {IN|OFF|OUT}、それ以外のときは {DONTcare|HIGH|LOW} から選択します。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify:CONDition

機能 条件付エッジトリガのトリガソースの成立条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify:CONDition {FALSe|TRUE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:QUALify:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:QUALIFY:CONDITION FALSE
:TRIGGER:ATRIGGER:QUALIFY:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:QUALIFY:CONDITION FALSE

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE?

機能 エッジトリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:COUPling

機能 エッジトリガのトリガソースのトリガカップリングを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:COUPling {AC|DC}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:COUPling?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:COUPLING AC
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:COUPLING?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:COUPLING AC

解説 トリガソースが、「EXtErnal」、「LINE」、「LOGIC」のときは、設定 / 問い合わせできません。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:HFRejection (HighFrequencyREJECTION)

機能 エッジトリガのトリガソースのローパスフィルタ (HF リジェクション) の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:HFRejection {< 周波数 >|OFF}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:HFRejection?

< 周波数 > = 15KHz ~ 20MHz
例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:HFREJECTION 15KHZ
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:HFREJECTION?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:HFREJECTION 15000
解説 トリガソースが、「EXtErnal」、「LINE」、「LOGIC」のときは、設定 / 問い合わせできません。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:HYSTeresis

機能 エッジトリガのトリガソースのレベルのノイズリジェクションを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:HYSTeresis {HIGH|LOW}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:HYSTeresis?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:HYSTERESIS HIGH
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:HYSTERESIS?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:HYSTERESIS HIGH

解説 トリガソースが、「EXtErnal」、「LINE」、「LOGIC」のときは、設定 / 問い合わせできません。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:LEVel

機能 エッジトリガのトリガソースのトリガレベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:LEVel {< 電圧 >}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:LEVel?

< 電圧 > = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:LEVEL 0V
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:LEVEL?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:LEVEL 0.000E+00

解説 ・トリガソースが、「LINE」、「LOGIC」のときは、設定 / 問い合わせできません。
・電流プローブ設定時は、< 電流 > 値の設定 / 問い合わせとなります。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:PROBe

機能 エッジトリガの外部トリガソースの、プローブを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:PROBe {<NRF>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:PROBe?

<NRF> = 1、10
例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:PROBE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:PROBE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:PROBE 1
解説 トリガソースが、「EXtErnal」でない場合は、設定 / 問い合わせできません。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:RANGe

機能 エッジトリガの外部トリガソースの入力レンジを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:RANGe {< 電圧 >}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPlE:RANGe?

< 電圧 > = 1 ~ 100(V)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:RANGE 1V
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:RANGE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLe:RANGE 1.0E+00

解説 ・トリガソースが、「EXtErnal」でない場合は、設定 / 問い合わせできません。
・DLM2022、DLM2032、DLM2052 で使用できます。

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:SLOPe

機能 エッジトリガのトリガソースのトリガスロープ（ウィンドウが ON の場合は極性）を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:SLOPe {ENTER|EXIT|FALL|RISE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:SLOPe?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:SLOPE ENTER
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:SLOPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:SLOPE ENTER

解説

- トリガソースが、「LINE」のときは、設定 / 問い合わせできません。
- 「:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL<x>:WINDOW ON」のときは {ENTER|EXIT}、それ以外のときは {FALL|RISE} から選択します。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:SOURce

機能 エッジトリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:SOURce {<Nrf>|EXTERNAL|LINE|BIT<x>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:SOURce?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:WIDTh

機能 エッジトリガのトリガソースのウィンドウ幅を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:WIDTh {<電圧>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:WIDTh?

<電圧> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:WIDTH 1V
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:WIDTH?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:WIDTH 1.000E+00

解説 トリガソースが、「EXTERNAL」、「LINE」、「LOGIC」のときは、設定 / 問い合わせできません。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:WINDow

機能 エッジトリガのトリガソースのウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:WINDow {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SIMPLE:WINDow?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:WINDOW ON
:TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:WINDOW?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SIMPLE:WINDOW 1

解説 トリガソースが、「EXTERNAL」、「LINE」、「LOGIC」のときは、設定 / 問い合わせできません。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern?

機能 ユーザー定義バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:BITSize

機能 ユーザー定義バス信号トリガのビット長を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:BITSize {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:BITSize?
<Nrf> = 1 ~ 128

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:BITSIZE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:BITSIZE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:BITSIZE 1

TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:BRATe

機能 ユーザー定義バス信号トリガのビットレートを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:ATRigger:SPATtern:BRATe {<Nrf>}
:TRIGger:ATRigger:SPATtern:BRATe?
<Nrf> = 1000 ~ 49500000

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:BRATE 1000
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:BRATE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:BRATE 1000

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CLOCK?

機能 ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CLOCK?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CLOCK:MODE

機能 ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号を使用する / しないを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CLOCK:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CLOCK:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CLOCK:POLarity

機能 ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CLOCK:POLarity {FALL|RISE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CLOCK:POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
POLARITY FALL
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
POLARITY?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
POLARITY FALL

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CLOCK:SOURce

機能 ユーザー定義バス信号トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CLOCK:SOURce {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CLOCK:SOURce?
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CLOCK:
SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CS?

機能 ユーザー定義バス信号トリガのチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CS?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CS:ACTive

機能 ユーザー定義バス信号トリガのチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CS:ACTive {HIGH|LOW}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CS:ACTive?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CS:
ACTIVE HIGH
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CS:
ACTIVE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CS:
ACTIVE HIGH

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:CS:SOURce

機能 ユーザー定義バス信号トリガのチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CS:SOURce {<Nrf>|NONE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:CS:SOURce?
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CS:
SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CS:
SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:CS:
SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:DATA?

機能 ユーザー定義バス信号トリガのデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:DATA?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:DATA:ACTive

機能 ユーザー定義バス信号トリガのデータ信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:DATA:ACTive {HIGH|LOW}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:DATA:ACTive?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:DATA:
ACTIVE HIGH
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:DATA:
ACTIVE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:DATA:
ACTIVE HIGH

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:DATA:SOURce

機能 ユーザー定義バス信号トリガのデータ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:DATA:SOURce {<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:DATA:SOURce?

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:DATA:
SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:DATA:
SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:DATA:
SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:HEXa

機能 ユーザー定義バス信号トリガのデータ条件を 16 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:HEXa "12"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:LATCh?

機能 ユーザー定義バス信号トリガのラッチ信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:LATCh?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:LATCh:POLarity

機能 ユーザー定義バス信号トリガのラッチ信号の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:LATCh:POLarity {FALL|RISE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:LATCh:POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:LATCH:
POLARITY FALL
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:LATCH:
POLARITY?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:LATCH:
POLARITY FALL

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:LATCh:SOURce

機能 ユーザー定義バス信号トリガのラッチ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:LATCh:SOURce {<NRf>|NONE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:LATCh:SOURce?

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:LATCH:
SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:LATCH:
SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:LATCH:
SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:PATtern

機能 ユーザー定義バス信号トリガのデータ条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:PATtern {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:PATtern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:
PATTERN "00110101"
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:
PATTERN "00110101"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPATtern:PFORmat

機能 ユーザー定義バス信号トリガのデータ条件の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:PFORmat {BINary|HEXa}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
SPATtern:PFORmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:
PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPATTERN:
PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI?

機能 SPI バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:BIT order

機能 SPIバス信号トリガデータのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:BITorder {LSBFirst|MSBFirst}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:BITorder?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:BITORDER LSBFIRST
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:BITORDER?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:BITORDER LSBFIRST

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK?

機能 SPIバス信号トリガのクロック信号のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK:POLarity

機能 SPIバス信号トリガのクロック信号の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK:POLarity {FALL|RISE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK:POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CLOCK:POLARITY FALL
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CLOCK:POLARITY?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CLOCK:POLARITY FALL

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK:SOURce

機能 SPIバス信号トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK:SOURce {<Nrf>|BIT<x>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CLOCK:SOURce?
<Nrf> = 1 ~ 4
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CLOCK:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CLOCK:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CLOCK:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS?

機能 SPIバス信号トリガのチップセレクト信号のすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS:ACTIVE

機能 SPIバス信号トリガのチップセレクト信号のアクティブ状態を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS:ACTIVE {HIGH|LOW}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS:ACTIVE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS:ACTIVE HIGH
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS:ACTIVE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS:ACTIVE HIGH

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS:SOURce

機能 SPIバス信号トリガのチップセレクト信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS:SOURce {<Nrf>|BIT<x>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:CS:SOURce?
<Nrf> = 1 ~ 4
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:CS:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>?

機能 SPIバス信号トリガのデータ信号のすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>?
<x> = 1, 2

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:BCount

機能 SPIバス信号トリガの各データのパターン比較先頭位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:BCount {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:BCount?
<x> = 1, 2
<Nrf> = 0 ~ 9999

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:BCOUNT 0
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:BCOUNT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:BCOUNT 0

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:CONDition

機能 SPIバス信号トリガの各データの判定方法（一致 / 不一致）を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:CONDition {FALSE|TRUE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:CONDition?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:CONDITION FALSE
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:CONDITION FALSE

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:DBYTe

機能 SPIバス信号トリガの各データのデータサイズ（バイト数）を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:DBYTe {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:DBYTe?
<x> = 1、2
<Nrf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:DBYTE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:DBYTE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:DBYTE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:HEXa<y>

機能 SPIバス信号トリガの各データを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:HEXa<y> {<文字列>}
<x> = 1、2
<y> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:HEXA1 "AB"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:MODE

機能 SPIバス信号トリガのデータ信号の有効 (ON)/ 無効 (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:MODE {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:MODE?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:MODE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:PATtern<y>

機能 SPIバス信号トリガの各データを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:PATtern<y> {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:PATtern<y>?
<x> = 1、2
<y> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:PATTERN1 "11001010"
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:PATTERN1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:PATTERN1 "11001010"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:PFORmat

機能 SPIバス信号トリガのデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:PFORmat {BINARY|HEXA}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:PFORmat?
<x> = 1、2

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:SOURce

機能 SPIバス信号トリガのデータ信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:SOURce {<Nrf>|BIT<x>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:DATA<x>:SOURce?
<x> = 1、2
<Nrf> = 1 ~ 4
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:DATA1:SOURCE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:MODE**DE**

機能 SPI バストリガの結線方式 (3 線式 / 4 線式) を設定 / 問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:MODE {WIRE3|WIRE4}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:SPI:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:MODE WIRE3
:TRIGGER:ATRIGGER:SPI:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:SPI:MODE WIRE3

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:TYPE

機能 トリガの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:TYPE {PATtern|WIDTh|OR|TV|SIMPlE|PULSe|QUALify|CANBus|CANFDbus|FLEXray|I2C Bus|LINBus|PSI5|SENT|SPATtern|SPIBus|UART}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:TYPE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TYPE SIMPLE
:TRIGGER:ATRIGGER:TYPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TYPE SIMPLE

解説 「:TRIGger:BTRigger:TYPE」は {PATtern|SIMPlE|QUALify|CANBus|FLEXray|I2C Bus|LINBus|SPATtern|SPIBus|UART} の選択肢が有効です。

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART?

機能 UART 信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:BITOrder

機能 UART 信号トリガのビットオーダーを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:BITOrder {LSBFirst|MSBFirst}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:BITOrder?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:BITORDER LSBFIRST
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:BITORDER?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:BITORDER LSBFIRST

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:BRATe

機能 UART 信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:BRATe {<NRf>|USER,<NRf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:BRATe?

<NRf> = 1200、2400、4800、9600、19200
USER の <NRf> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:BRATE 2400
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:BRATE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:BRATE 2400

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA?

機能 UART 信号トリガのデータに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:ASCIi

機能 UART 信号トリガのデータを ASCII で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:ASCIi {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:ASCII "TEST"

:Tger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:CONDItion

機能 UART 信号トリガのデータの判定方法 (一致 / 不一致) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:CONDItion {DONTcare|TRUE}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:CONDItion?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:CONDITION DONTCARE
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:CONDITION DONTCARE

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:CSensitive

機能 UART 信号トリガの ASCII データの大文字、小文字を区別する / しないの設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:CSensitive {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:CSensitive?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
CSensitive ON
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
CSensitive?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
CSensitive 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:DBYTE

機能 UART 信号トリガのデータのバイト数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:DBYTE {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:DBYTE?
<Nrf> = 1 ~ 4(byte)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:DBYTE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:DBYTE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
DBYTE 1

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:HEXA<x>

機能 UART 信号トリガのデータを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:HEXA<x> {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:HEXA<x>?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
HEXA1 "12"
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:HEXA1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
HEXA1 "12"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:PATTERN<x>

機能 UART 信号トリガのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:PATTERN<x> {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:PATTERN<x>?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
PATTERN1 "00110101"
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
PATTERN1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
PATTERN1 "00110101"

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:DATA:PFORMAT

機能 UART 信号トリガの ID とデータ条件のデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:PFORMAT {ASci|BINary|
HEXa}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:DATA:PFORMAT?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:DATA:
PFORMAT BINARY

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:ERROR?

機能 UART 信号トリガの Error に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERROR?

:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:ERROR:FRAMing

機能 UART 信号トリガの Framing Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERROR:FRAMing {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERROR:FRAMing?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
FRAMing ON
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
FRAMing?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
FRAMing 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:ER
Ror:PARity**

機能 UART 信号トリガの Parity Error を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERror:PARity {<Boolean>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERror:PARity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
PARITY ON
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:PARITY?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
PARITY 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:ER
Ror:PMODE**

機能 UART 信号トリガの Parity モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERror:PMODE {EVEN|ODD}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:ERror:PMODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
PMODE EVEN
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:PMODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:ERROR:
PMODE EVEN

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:FO
Rmat**

機能 UART 信号トリガのフォーマットを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:FORMat {BIT7Parity|BIT8Parity|
BIT8Noparity}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:FORMat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:
FORMAT BIT7PARITY
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:FORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:
FORMAT BIT7PARITY

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:MO
DE**

機能 UART 信号トリガのトリガの種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:MODE {DATA|EDATa|ERRor}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:MODE DATA
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:MODE DATA

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:PO
Larity**

機能 UART 信号解析の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:POLarity {NEGative|POSitive}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:
POLARITY NEGATIVE
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:POLARITY?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:
POLARITY NEGATIVE

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:SO
URce**

機能 UART 信号解析の信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:SOURce {<Nrf>|BIT<x>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:SOURce?

<Nrf> = 1 ~ 4
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8
例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:SOURCE 1

**:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:UART:SP
Oint**

機能 UART 信号解析のサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:SPOint {<Nrf>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:
UART:SPOint?

<Nrf> = 18.8 ~ 90.6
例 :TRIGGER:ATRIGGER:UART:SPOINT 18.8
:TRIGGER:ATRIGGER:UART:SPOINT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:UART:
SPOINT 18.8

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD?

機能 CAN FD バス信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD?

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:BRATE

機能	CAN FD バス信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:BRATE {<NRF> USER,<NRF>} :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:BRATE? <NRF> = 250000、500000、1000000 USER の <NRF> = 20000 ~ 1000000(設定分解能 100)
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:BRATE 500000 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:BRATE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:BRATE 500000

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DBRate

機能	CAN FD バス信号トリガのデータフェーズのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DBRate {<NRF> USER,<NRF>} :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DBRate? <NRF> = 500000、1000000、2000000、4000000、5000000、8000000 USER の <NRF> = 250000 ~ 10000000(設定分解能 100)
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:DBRATE 1000000 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:DBRATE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:DBRATE 1000000

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DSPoint

機能	CAN FD バス信号トリガのデータフェーズのサンプリングポイントを設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DSPoint {<NRF>} :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:DSPoint? <NRF> = 18.8 ~ 90.6(設定分解能 0.1)
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:DSPPOINT 18.8 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:DSPPOINT? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:DSPPOINT 18.8

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:ID?

機能	CAN FD バス信号トリガの ID とデータ条件に関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:ID?

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:DATA:MODE

機能	CAN FD バス信号トリガの ID 条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:DATA:MODE {<Boolean>} :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:DATA:MODE?
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:DATA:MODE ON :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:DATA:MODE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:DATA:MODE 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier?

機能	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier?

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID?

機能	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID?

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:HEXa

機能	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID を 16 進数で設定します。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:HEXa {<文字列>}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:HEXa "1AB"

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:MODE

機能	CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:CAN[:ID]:IDENTifier:ID:MODE {<Boolean>} :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:MODE?
例	:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:MODE ON :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:MODE? -> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:MODE 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:PATtern

機能 CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:PATtern {<文字列>}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:ID:PATtern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:PATTERN "11100001111"

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:PATTERN?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:ID:PATTERN "11100001111"

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:MFORmat

機能 CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:MFORmat {EXTended|STANdard}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:MFORmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:MFORMAT?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:PFORmat

機能 CAN FD バス信号トリガの ID 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:PFORmat {BINary|HEXa|MESSAge}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:IDENTifier:PFORmat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:PFORMAT?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:MSIGNAL:MESSAge:ITEM

機能 CAN FD バス信号トリガの ID 条件のメッセージのアイテムを設定します。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:MSIGNAL:MESSAge:ITEM {<文字列>}

<文字列> = 32 文字以内

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:MSIGNAL:MESSAGE:ITEM "TEST"

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:RTR

機能 CAN FD バス信号トリガの ID 条件の RTR を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:RTR {<Boolean>}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD[:ID]:RTR?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:RTR ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:RTR?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:ID:RTR 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR?

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR?

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:DATA[:MODE]

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件のデータ条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:DATA[:MODE] {<Boolean>}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:DATA[:MODE]?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:DATA:MODE ON

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:DATA:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:DATA:MODE 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier?

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の識別子に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier?

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>?

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>?

<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:HEXa

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID を 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:HEXa {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:HEXa "1AB"

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:MODE

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:MODE {<Boolean>}
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:MODE?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:MODE 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:PATTERN

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID 条件を 2 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:PATTERN {<文字列>}
:TRIGger{[:ATRigger]|:BTRigger}:CANFD:IDOR:IDENTifier:ID<x>:PATTERN?
<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN "11100001111"
:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:ID1:PATTERN "11100001111"

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MODE

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の識別子条件 (有効 / 無効) の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MODE {<Boolean>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:MODE ON

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MFORMAT

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID のフレームフォーマット (標準 / 拡張) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MFORMAT {EXTENDED|STANDARD}
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:MFORMAT?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED
:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:MFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:MFORMAT EXTENDED

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:PFORMAT

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の ID の入力形式を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:PFORMAT {BINARY|HEXa|MESSAGE}
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:IDENTifier:PFORMAT?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY
:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:PFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:IDENTIFIER:PFORMAT BINARY

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:MSIGNAL<x>:MESSAGE:ITEM

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件のメッセージのアイテムを設定します。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:MSIGNAL<x>:MESSAGE:ITEM {<文字列>}
<x> = 1 ~ 4
<文字列> = 32 文字以内

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:MSIGNAL1:MESSAGE:ITEM "TEST"

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:RTR

機能 CAN FD バス信号トリガの IDOR 条件の RTR を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:RTR {<Boolean>}
:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:IDOR:RTR?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:RTR ON
:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:RTR?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:IDOR:RTR 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:MODE

機能 CAN FD バス信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:MODE {EFrame|ID|IDOR|SOF}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:MODE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:MODE EFRAME

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:MODE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:MODE EFRAME

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:REcessive

機能 CAN FD バス信号トリガのリセツブ電位を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:REcessive {HIGH|LOW}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:REcessive?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:RECESSIVE HIGH

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:RECESSIVE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:RECESSIVE HIGH

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SOURce

機能 CAN FD バス信号トリガの信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SOURce {<Nrf>}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SOURce?

<Nrf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:SOURCE 1

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:SOURCE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:SOURCE 1

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SPOint

機能 CAN FD バス信号トリガのサンプルポイントを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SPOint {<Nrf>}

:TRIGger[:ATRigger]:CANFD:SPOint?

<Nrf> = 18.8 ~ 90.6(設定分解能 0.1)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:SPOINT 75

:TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:SPOINT?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:CANFD:SPOINT 75.00000000

:TRIGger[:ATRigger]:OR?

機能 エッジ OR トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:OR?

:TRIGger[:ATRigger]:OR:CHANnel<x>

機能 エッジ OR トリガの各チャネルのエッジを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:OR:

CHANnel<x> {OFF|RISE|FALL|IN|OUT}

:TRIGger[:ATRigger]:OR:CHANnel<x>?

<x> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:OR:CHANNEL1 RISE

:TRIGGER:ATRIGGER:OR:CHANNEL1?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:OR:

CHANNEL1 RISE

解説 「:TRIGger:OR:WINDow ON」 のときは

{IN|OUT}、それ以外のときは {FALL|RISE} から選択します。

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5?

機能 PSI5 信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PSI5?

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA?

機能 PSI5 信号トリガのデータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA?

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDition

機能 PSI5 信号トリガのデータ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDition {EQUAL|TRUE}

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:CONDITION EQUAL

:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:CONDITION?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:CONDITION EQUAL

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:DECimal

機能 PSI5 信号トリガのデータを 10 進数で設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:DECimal {<Nrf>}

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:DECimal?

<Nrf> = 10 ビットデータのとき、- 512 ~ 511
16 ビットデータのとき、- 32768 ~ 32767

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:DECIMAL -10

:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:DECIMAL?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:DECIMAL -10

解説 「:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDition」 が「EQUAL」のときに有効です。

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:HEXa

機能	PSI5 信号トリガのデータを 16 進数で設定します。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:HEXa {<文字列>}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:HEXa "3A0F"
解説	「:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDITION」が「TRUE」のときに有効です。

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:PATtern

機能	PSI5 信号トリガのデータを 2 進数で設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:PATtern {<文字列>}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:PATTERN "0011010100001111"
解説	「:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:CONDITION」が「TRUE」のときに有効です。

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:PFORMat

機能	PSI5 信号トリガのデータの入力形式を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:DATA:PFORMat {BINary HEXa}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:DATA:PFORMAT AT BINARY

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:MODE

機能	PSI5 信号トリガのモードを設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:MODE {DATA SBIT SYNC}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:MODE DATA

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup?

機能	PSI5 信号トリガのバスに関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup?

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA?

機能	PSI5 信号トリガのデータ信号のすべての設定値を問い合わせます。
構文	:TRIGger:ATRigger:PSI5:SETup:DATA?

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:BRATe

機能	PSI5 信号トリガのビットレート (データ転送速度) を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:BRATe {<Nrf> USER,<Nrf>}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:DATA:BRATE 125000

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:DBITs

機能	PSI5 信号トリガのデータ長を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:DBITs {<Nrf>}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:DATA:DBITS 10

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:EDETection

機能	PSI5 信号トリガのエラー検出方式を設定 / 問い合わせします。
構文	:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:EDETection {CRC PARity}
例	:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:DATA:EDETECTION CRC

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:SOURce

機能 PSI5 信号トリガのデータソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:SOURce {<Nrf>}

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:DATA:SOURce?

<Nrf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:DATA:SOURCE 1

:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:DATA:SOURCE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:DATA:SOURCE 1

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:SYNC

機能 PSI5 信号トリガの同期信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:SYNC {<Nrf>|NONE}

:TRIGger[:ATRigger]:PSI5:SETup:SYNC?

<Nrf> = 1 ~ 4

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:SYNC 1

:TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:SYNC?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PSI5:SETUP:SYNC 1

:TRIGger[:ATRigger]:PULSe?

機能 パルス幅トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PULSe?

:TRIGger[:ATRigger]:PULSe:POLarity

機能 パルス幅トリガのトリガソースの、極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PULSe:POLarity {IN|NEGative|OUT|POSitive}

:TRIGger[:ATRigger]:PULSe:POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PULSE:POLARITY IN

:TRIGGER:ATRIGGER:PULSE:POLARITY?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PULSE:POLARITY IN

解説 「:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL<x>:WINDOW ON」のときは {IN|OUT}、それ以外のときは {NEGative|POSitive} から選択します。

:TRIGger[:ATRigger]:PULSe:SOURce

機能 パルス幅トリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:PULSe:SOURce {<Nrf>|EXTernal|BIT<x>}

:TRIGger[:ATRigger]:PULSe:SOURce?

<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:PULSE:SOURCE 1

:TRIGGER:ATRIGGER:PULSE:SOURCE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:PULSE:SOURCE 1

:TRIGger[:ATRigger]:SENT?

機能 SENT 信号トリガに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:SENT?

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:CTICK

機能 SENT 信号トリガのクロックティック値を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:SENT:CTICK {<Nrf>}

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:CTICK?

<Nrf> = 1.00us ~ 100.00us(設定分解能 0.01us)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:CTICK 0.000001

:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:CTICK?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:CTICK 1.000000E-06

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:FLENgth

機能 SENT 信号トリガのフレーム長 (tick) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:SENT:FLENgth {<Nrf>}

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:FLENgth?

<Nrf> = 146(tick) ~ 937(tick)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:FLENGTH 294

:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:FLENGTH?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:FLENGTH 294

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:PPULse

機能 SENT 信号トリガのポーズパルスの有無を設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:SENT:PPULse {NPP|PP|PPC}`
`:TRIGger[:ATRigger]:SENT:PPULse?`

例 `:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:PPULSE NPP`
`:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:PPULSE?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:PPULSE NPP`

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:SOURce

機能 SENT 信号トリガのソースを設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:SENT:SOURce {<NRF>|BIT<x>}`
`:TRIGger[:ATRigger]:SENT:SOURce?`
`<NRF> = 1 ~ 4`
`BIT<x> の <x> = 1 ~ 8`

例 `:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:SOURCE 1`
`:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:SOURCE?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:SOURCE 1`

:TRIGger[:ATRigger]:SENT:VERSion

機能 SENT 信号解析の仕様/バージョンを設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:SENT:VERSion {FEB2008|JAN2010}`
`:TRIGger[:ATRigger]:SENT:VERESion?`

例 `:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:VERSION JAN2010`
`:TRIGGER:ATRIGGER:SENT:VERSION?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:SENT:VERSION JAN2010`

:TRIGger[:ATRigger]:TV?

機能 TV トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:TV?`

:TRIGger[:ATRigger]:TV:FIELD

機能 TV トリガをかけるフィールドを設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:TV:FIELD {DONTcare|<NRF>}`
`:TRIGger[:ATRigger]:TV:FIELD?`
`<NRF> = 1, 2`

例 `:TRIGGER:ATRIGGER:TV:FIELD 1`
`:TRIGGER:ATRIGGER:TV:FIELD?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:FIELD 1`

:TRIGger[:ATRigger]:TV:FRAME

機能 TV トリガのフレームスキップ機能を設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:TV:FRAME {<NRF>}`
`:TRIGger[:ATRigger]:TV:FRAME?`
`<NRF> = 1、2、4、8`

例 `:TRIGGER:ATRIGGER:TV:FRAME 2`
`:TRIGGER:ATRIGGER:TV:FRAME?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:FRAME 2`

:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine)?

機能 TV トリガのモードに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine)?`

:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine}:LINE

機能 TV トリガをかけるラインを設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine}:LINE {<NRF>}`
`:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine}:LINE?`
`<NRF> = 2 ~ 2251`

例 以下は、HDTV についての例です。
`:TRIGGER:ATRIGGER:TV:HDTV:LINE 2`
`:TRIGGER:ATRIGGER:TV:HDTV:LINE?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:HDTV:LINE 2`

:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine}:POLarity

機能 TV トリガの入力の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 `:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine}:POLarity {POSitive|NEGative}`
`:TRIGger[:ATRigger]:TV:{HDTV|NTSC|PAL|SDTV|USERdefine}:POLarity?`

例 以下は、HDTV についての例です。
`:TRIGGER:ATRIGGER:TV:HDTV:POLARITY POSITIVE`
`:TRIGGER:ATRIGGER:TV:HDTV:POLARITY?`
`-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:HDTV:POLARITY POSITIVE`

:TRIGger[:ATRigger]:TV:LEVel

機能 TV トリガのトリガレベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:LEVel {<NRf>}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:LEVel?

例 <NRf> = 0.1 ~ 2.0div(0.1div ステップ)
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:LEVEL 0.1
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:LEVEL?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:LEVEL 0.1

:TRIGger[:ATRigger]:TV:LFormat

機能 TV トリガをかけるラインの指定方式の設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:LFormat {ALL|ONE}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:LFormat?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TV:LFORMAT ALL
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:LFORMAT?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:LFORMAT ALL

:TRIGger[:ATRigger]:TV:SOURce

機能 TV トリガのトリガソースを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:SOURce {<NRf>}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:SOURce?

例 <NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:SOURCE 1

:TRIGger[:ATRigger]:TV:TYPE

機能 TV トリガの入力の種類を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:TYPE {NTSC|HDTV[, {I1080_50|I1080_60|P1080_24|P1080_25|P1080_60|P720_60|SF1080_24}]|PAL|SDTV|USERdefine}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:TYPE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TV:TYPE NTSC
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:TYPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:TYPE NTSC

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine?

機能 ユーザー定義 TV トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine?

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:DEFinition

機能 ユーザー定義 TV トリガの解像度を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:DEFinition {HD|SD}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:DEFinition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:DEFINITION HD
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:DEFINITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:DEFINITION HD

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HFRejection (HighFrequencyREJECTION)

機能 ユーザー定義 TV トリガのローパスフィルター (HF リジェクション) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HFRejection {<周波数>|OFF}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HFRejection?

例 <周波数> = 300kHz
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:HFREJECTION 300KHZ
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:HFREJECTION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:HFREJECTION 300000

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HSYNc (Hsync Freq)

機能 ユーザー定義 TV トリガの水平同期信号の周波数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HSYNc {<周波数>}
:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:HSYNc?

例 <周波数> = 10k ~ 200k(Hz)
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:HSYNC 10KHZ
:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:HSYNC?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:HSYNC 10.000E+03

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:LINE

機能 ユーザー定義 TV トリガのライン番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:
LINE {<NRf>}

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:
LINE?

<NRf> = 2 ~ 2251

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:

LINE 2

:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:
LINE?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:
LINE 2

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:POLarity

機能 ユーザー定義 TV トリガの入力の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:
POLarity {POSitive|NEGative}

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:
POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:

POLARITY POSITIVE

:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:
POLARITY?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:
POLARITY POSITIVE

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:SGUard

機能 ユーザー定義 TV トリガの Sync Guard を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:
SGUard {<NRf>}

:TRIGger[:ATRigger]:TV:USERdefine:
SGUard?

<NRf> = 60 ~ 90(%)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:

SGUARD 60

:TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:
SGUARD?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:TV:USERDEFINE:
SGUARD 60

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH?

機能 ステート幅トリガに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH?

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS?

機能 ステート幅トリガのロジック入力に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS?

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS:HEXa

機能 ステート幅トリガのロジック入力のステートを 16 進数で設定します。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS:

HEXa {<文字列>}

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:BITS:

HEXA "A1"

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS:PATtern

機能 ステート幅トリガのロジック入力のステートをパターンで設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS:

PATtern {<文字列>}

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:BITS:

PATtern?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:BITS:

PATTERN "10110011"

:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:BITS:

PATTERN?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:BITS:

PATTERN "10110011"

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CHANnel<x>

機能 ステート幅トリガのときの各チャネルのトリガ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:

CHANnel<x> {DONTcare|HIGH|IN|LOW|
OFF|OUT}

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CHANnel
<x>?

<x> = 1 ~ 4

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:

CHANNEL1 HIGH

:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CHANNEL1?

-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:

CHANNEL1 HIGH

解説 「:TRIGger:WIDTH:WINDow ON」のときは

{IN|OFF|OUT}、それ以外のときは

{DONTcare|HIGH|LOW} から選択します。

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK?

機能 ステート幅トリガのクロック信号に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK?

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK:POLarity

機能 ステート幅トリガのクロック信号の極性を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK:
POLarity {RISE|FALL}
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK:
POLarity?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CLOCK:
POLARITY RISE
:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CLOCK:
POLARITY?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CLOCK:
POLARITY RISE

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK:SOURce

機能 ステート幅トリガのクロック信号を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK:
SOURce {<Nrf>|DONTcare|BIT<x>}
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CLOCK:
SOURce?
<Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
BIT<x> の <x> = 1 ~ 8

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CLOCK:
SOURCE 1
:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CLOCK:
SOURCE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CLOCK:
SOURCE 1

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CONDition

機能 ステート幅トリガのトリガ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:
CONDition {TRUE|FALSE}
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:CONDition?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:
CONDITION TRUE
:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:CONDITION?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:
CONDITION TRUE

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:LOGic

機能 ステート幅トリガの組み合わせ条件を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:
LOGic {AND|OR}
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:LOGic?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:LOGIC AND
:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:LOGIC?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:LOGIC AND

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:TIME<x>

機能 ステート幅トリガのときのパルス幅を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:TIME<x> {<時間>}
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:TIME<x>?
<x> = 1、2

<時間> = 4ns ~ 10s(2ns ステップ)
例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:TIME1 1S
:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:TIME1?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:
TIME1 1.000E+00

:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:TYPE

機能 ステート幅トリガのときの時間幅モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:TYPE {IN|OUT|BETween|NOTBetween|TIMEout}
:TRIGger[:ATRigger]:WIDTH:TYPE?

例 :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:TYPE IN
:TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:TYPE?
-> :TRIGGER:ATRIGGER:WIDTH:TYPE IN

:TRIGger:COMBination

機能 トリガの組み合わせを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:
COMBination {ABN|ADB|AORB|OFF}
:TRIGger:COMBination?

例 :TRIGGER:COMBINATION ABN
:TRIGGER:COMBINATION?
-> :TRIGGER:COMBINATION ABN

:TRIGger:DElay?

機能 ディレイに関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :TRIGger:DElay?

:TRIGger:DElay:TIME

機能 ディレイ (トリガ点からトリガポジションまでの時間) を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:DElay:TIME {<時間>}
:TRIGger:DElay:TIME?
<時間> = 0 ~ 10s(1/ サンプルレートステップ)

例 :TRIGGER:DELAY:TIME 2US
:TRIGGER:DELAY:TIME?
-> :TRIGGER:DELAY:TIME 2.00E-06

解説 タイムベースが外部クロックのときは 0 固定です。本機器では、トリガディレイはトリガ点からトリガポジションまでの時間で設定します。トリガポジションは「:TRIGger:POSition」で設定 / 問い合わせします。

5.33 TRIGger グループ

:TRIGger:HOLDoff?

機能 ホールドオフに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger:HOLDoff?

:TRIGger:HOLDoff:TIME

機能 ホールドオフ時間を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:HOLDoff:TIME {<時間>}

:TRIGger:HOLDoff:TIME?

<時間> = 20ns ~ 10s

例 :TRIGGER:HOLDOFF:TIME 20NS

:TRIGGER:HOLDOFF:TIME?

-> :TRIGGER:HOLDOFF:TIME 20.0E-09

:TRIGger:MODE

機能 トリガモードを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:MODE {AUTO|ALEvel|Normal|NSingle}

:TRIGger:MODE?

例 :TRIGGER:MODE AUTO

:TRIGGER:MODE?

-> :TRIGGER:MODE AUTO

解説 「NSingle」時の、カウントは、「:TRIGger:SCount」で設定 / 問い合わせします。

:TRIGger:POSition

機能 トリガポジションを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:POSition {<Nrf>}

:TRIGger:POSition?

<Nrf> = 0 ~ 100(%、0.1 ステップ)

例 :TRIGGER:POSITION 50

:TRIGGER:POSITION?

-> :TRIGGER:POSITION 50.000

:TRIGger:SCount

機能 トリガモードが Single(N) のときのトリガ成立回数を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SCount {<Nrf>}

:TRIGger:SCount?

<Nrf> = 1 ~ 20000

例 :TRIGGER:SCOUNT 100

:TRIGGER:SCOUNT?

-> :TRIGGER:SCOUNT 100

:TRIGger:SOURce?

機能 Enhanced トリガのトリガソースに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger:SOURce?

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>?

機能 Enhanced トリガの指定トリガソースに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:COUpling

機能 Enhanced トリガのときの指定トリガソースのトリガカップリングを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:

COUpling {AC|DC}

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:COUpling?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:COUPLING AC

:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:COUPLING?

-> :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:

COUPLING AC

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:HFRejecti on (HighFrequencyREJECTION)

機能 Enhanced トリガのときの指定トリガソースのローパスフィルターを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:

HFRejection {<周波数>|OFF}

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:

HFRejection?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<周波数> = 15KHz ~ 20MHz

例 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:

HFREJECTION 15KHZ

:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:

HFREJECTION?

-> :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:

HFREJECTION 15000

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:HYSTeresis

機能 Enhanced トリガのときの指定トリガソースのノイズリジェクションを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:

HYSTeresis {HIGH|LOW}

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:

HYSTeresis?

<x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:

HYSTERESIS HIGH

:TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:HYSTERESIS?

-> :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:

HYSTERESIS HIGH

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:LEVel

機能 Enhanced トリガのときの指定トリガソースのトリガレベルを設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:LEVel {<電圧>}
 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:LEVel?
 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
 <電圧> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:LEVEL 0V
 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:LEVEL?
 -> :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:
 LEVEL 0.000E+00

解説 電流プローブ設定時は、<電流> 値の設定 / 問い合わせとなります。

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WIDTh

機能 Enhanced トリガのときの指定トリガソースのウィンドウの幅を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WIDTh {<電圧>}
 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WIDTh?
 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)
 <電圧> = 本体ユーザズマニュアル機能編参照。

例 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:WIDTH 5V
 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:WIDTH?
 -> :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:
 WIDTH 5.0E+00

解説 電流プローブ設定時は、<電流> 値の設定 / 問い合わせとなります。

:TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WINDow

機能 Enhanced トリガのときの指定トリガソースのウィンドウの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:
 WINDow {<Boolean>}
 :TRIGger:SOURce:CHANnel<x>:WINDow?
 <x> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

例 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:WINDOW ON
 :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:WINDOW?
 -> :TRIGGER:SOURCE:CHANNEL1:WINDOW 1

5.34 WAVEform グループ

WAVEformグループは、取り込んだ波形データに関するグループです。このグループに相当するフロントパネルのキーはありません。

:WAVEform?

機能 波形データのすべての情報を問い合わせます。

構文 :WAVEform?

:WAVEform:ALL?

機能 「:WAVEform:ALL:SEND?」に関するすべての設定を問い合わせます。

構文 :WAVEform:ALL?

:WAVEform:ALL:SEND?

機能 「:WAVEform:ALL:TRACe」で指定した波形データを問い合わせます。

構文 :WAVEform:ALL:SEND? {<NRF>}

<NRF> = 0 ~ (アクイジションカウント)

例 :WAVEform:ALL:SEND? 0

-> #800007558

```
03 00 85 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
00 00 E2 04
00 00 00 00 00 00 E2 04 00 00 62 00
AC 11 44 00
6C 00 26 00 08 00 3C 18 3E 18 4E 18
0A 18 18 18 ...
```

解説

- 測定中に波形データの問い合わせが可能です。
- トリガモードが Single, NSingle のときは問い合わせできません。
- ロールモードで動作中のときは問い合わせできません。
- 波形パラメータの自動測定の継続統計処理、またはユーザー定義演算が有効なときは問い合わせできません。
- データフォーマットは次のとおりです。
#8(8桁(10進)の送信データバイト数)
<- ブロックデータのヘッダ
(トレース数 [2 バイト])(アクイジションカウント [8 バイト]) <- 共通情報
(トレース番号 [4 バイト])(リザーブ領域 [8 バイト])(データポイント数 [4 バイト]) <- トレース情報 1
(データ列)...
(トレース番号 [4 バイト])(リザーブ領域 [8 バイト])(データポイント数 [4 バイト]) <- トレース情報 2
(データ列)...
..... (トレース数分)
- 共通情報、トレース情報のバイトオーダーはリトルエンディアンです。
- データ列のフォーマットは「WORD」だけです。バイトオーダーはリトルエンディアンです。
- レコード長は 12.5kPoints まで問い合わせできます。
- <NRF>(アクイジションカウント)に 0 を指定すると、最新の波形データを取得できます。
- 同じ波形データを取得しないように波形を取り込むには、前回、本コマンドで取得した共通情報のアカウントカウントを、<NRF> で指定します。問い合わせた時点で、指定した値と本体アクイジションカウントが同じ場合、#800000000 を返します。

:WAVEform:ALL:TRACe

機能 「:WAVEform:ALL:SEND?」で対象となる波形を設定 / 問い合わせます。

構文 :WAVEform:ALL:TRACe {<NRf>|ALL|LOGic|
MATH<x>} :WAVEform:ALL:TRACe?
<NRf> = 1 ~ 4(DLM2022・DLM2032・DLM2052
では 1、2)

例 <x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)
:WAVEFORM:ALL:TRACE 1
:WAVEFORM:ALL:TRACE?
-> :WAVEFORM:ALL:TRACE 1

:WAVEform:BITS?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形データのビット長を問い合わせます。

構文 :WAVEform:BITS?

例 :WAVEFORM:BITS?
-> :WAVEFORM:BITS 16

:WAVEform:BYTeorder

機能 波形データが 2 バイト以上のワードフォーマットのときの送信順序を設定 / 問い合わせします。

構文 :WAVEform:BYTeorder {LSBFirst|MSBFir
st}

例 :WAVEform:BYTeorder?
:WAVEFORM:BYTEORDER LSBFIRST
:WAVEFORM:BYTEORDER?
-> :WAVEFORM:BYTEORDER LSBFIRST

:WAVEform:END

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形の、どの点を最後のデータとするかを設定 / 問い合わせします。

構文 :WAVEform:END {<NRf>}
:WAVEform:END?

<NRf> = 0 ~ 249999999

例 :WAVEFORM:END 12499

:WAVEFORM:END?

-> :WAVEFORM:END 12499

解説 全データ点数は「:WAVEform:LENGth?」で問い合わせできます。

:WAVEform:FORMat

機能 送信する波形データのフォーマットを設定 / 問い合わせします。

構文 :WAVEform:FORMat {ASCIi|BYTE|RBYTe|W
ORD}

:WAVEform:FORMat?

例 :WAVEFORM:FORMAT ASCII

:WAVEFORM:FORMAT?

-> :WAVEFORM:FORMAT ASCII

解説 このフォーマットの設定による違いは、「:WAVEform:SEND?」の解説を参照してください。

:WAVEform:LENGth?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形の全データ点数を問い合わせます。

構文 :WAVEform:LENGth?

例 :WAVEFORM:LENGTH?

-> :WAVEFORM:LENGTH 12500

:WAVEform:OFFSet?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形データを物理値に変換するときのオフセット値を問い合わせます

構文 :WAVEform:OFFSet?

例 :WAVEFORM:OFFSET?

-> :WAVEFORM:OFFSET 0.000E+00

解説 ・このオフセット値は、「:WAVEform:SEND?」で出力される<ブロックデータ>を物理値に換算するときに使用します。
・「:SYSTem:OCANcel」が「ON」のときは 0 が返されます。

:WAVEform:POSition?

機能 「:WAVEform:FORMat」で「RBYTe」を指定した場合の、電圧に換算するときに使用する垂直軸ポジションを問い合わせます。

構文 :WAVEform:POSition?

例 :WAVEFORM:POSITION?

-> :WAVEFORM:POSITION 128

:WAVEform:RANGe?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形データを物理値に換算するときのレンジ値を問い合わせます。

構文 :WAVEform:RANGe?

例 :WAVEFORM:RANGE?

-> :WAVEFORM:RANGE 5.000E+00

解説 このレンジ値は、「:WAVEform:SEND?」で出力される<ブロックデータ>を物理値に換算するときに使用します。

:WAVEform:RECORD

機能 WAVEform グループで対象となるレコード番号を設定 / 問い合わせします。

構文 :WAVEform:RECORD {<NRf>|AVERAge|MINi
mum}

:WAVEform:RECORD?

<NRf> = 0 ~ 49999

例 :WAVEFORM:RECORD 0

:WAVEFORM:RECORD?

-> :WAVEFORM:RECORD 0

解説 「AVERAge」を指定すると、ヒストリ - アベレージ波形が対象になります。「MINimum」を指定すると、最小のレコード番号になります。設定できるレコード番号は、アキュイジションの設定によって異なります。詳しくは本体ユーザーズマニュアル機能編をご覧ください。

5.34 WAVEform グループ

:WAVEform:RECOrd? MINimum

機能 対象チャネルのヒストリの最小レコード番号を問い合わせします。

構文 :WAVEform:RECOrd? MINimum

例 :WAVEFORM:RECORD? MINIMUM
-> :WAVEFORM:RECORD -49999

:WAVEform:SEND?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形データを問い合わせます。

構文 :WAVEform:SEND? [<NRf>]

<NRf> = 1 ~ 50000

レコード長の設定により異なります。

例 :WAVEFORM:SEND?

-> #8(8 桁のバイト数)(データ列)または、
<NRf>,<NRf>,...

解説

- 「:WAVEform:FORMat」の設定によって、「:WAVEform:SEND?」の出力形式が変わります。
 - (1)「ASCIi」にしたとき <電圧>,<電圧>,...<電圧> の形式で返されます。
 - (2)「BYTe」、「WORD」にしたとき <ブロックデータ> の形式で返されます。次の式で、換算できます。電圧(演算値) = (レンジ×データ÷ Division*) + オフセット
* 「BYTe」: Division = 12.5
「WORD」: Division = 3200
 - (3)「RBYTe」にしたとき <ブロックデータ> の形式で返されます。次の式で、換算できます。電圧(演算値) = (レンジ×(データー Position) ÷ Division*) + オフセット
* Division = 25
Position = 「:WAVEform:POSition?」の返値
- <NRf> は省略可能です。<NRf> を付けると、「:WAVEform:RECOrd」で設定したレコード番号ー <NRf> から <NRf> 回、波形データを順に問い合わせます。

:WAVEform:SIGN?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した対象波形をバイナリデータで問い合わせる場合の、符号の有無を問い合わせます。

構文 :WAVEform:SIGN?

例 :WAVEFORM:SIGN?
-> :WAVEFORM:SIGN 1

:WAVEform:SRATe? (Sample RATE)

機能 「:WAVEform:RECOrd」で指定したレコードのサンプルレートを問い合わせます。

構文 :WAVEform:SRATe?

例 :WAVEFORM:SRATE?
-> :WAVEFORM:SRATE 1.25E+09

:WAVEform:START

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形の、どの点を最初のデータとするかを設定 / 問い合わせします。

構文 :WAVEform:START {<NRf>}

:WAVEform:START?

<NRf> = 0 ~ 249999999

例 :WAVEFORM:START 0

:WAVEFORM:START?

-> :WAVEFORM:START 0

:WAVEform:TRACe

機能 WAVEform グループで対象となる波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :WAVEform:TRACe {<NRf>|LOGic|MATH<x>}

:WAVEform:TRACe?

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WAVEFORM:TRACE 1

:WAVEFORM:TRACE?

-> :WAVEFORM:TRACE 1

:WAVEform:TRIGger?

機能 「:WAVEform:RECOrd」で指定したレコードのトリガポジションを問い合わせます。

構文 :WAVEform:TRIGger?

例 :WAVEFORM:TRIGGER?

-> :WAVEFORM:TRIGGER 6250

解説 レコード長の先頭からトリガポジションまでの点数を問い合わせます。

:WAVEform:TYPE?

機能 「:WAVEform:TRACe」で指定した波形のアクイジションモードを問い合わせます。

構文 :WAVEform:TYPE?

例 :WAVEFORM:TYPE?

-> :WAVEFORM:TYPE NORMAL

5.35 WPARameter グループ

:WPARameter<x>?

機能 波形パラメータ測定機能に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :WPARameter<x>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:WPARameter<x>:DISPlay

機能 波形パラメータ測定の表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:DISPlay {<Boolean>}
:WPARameter<x>:DISPlay?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:DISPLAY ON
:WPARAMETER1:DISPLAY?
-> :WPARAMETER1:DISPLAY 1

:WPARameter<x>:HISTogram?

機能 波形パラメータ測定のヒストグラム表示に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure?

機能 波形パラメータ測定のヒストグラム表示の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:MODE

機能 波形パラメータ測定のヒストグラム表示の自動測定モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:MODE {OFF|PARAMeter}
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:MODE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:MODE OFF
:WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:MODE?
-> :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:MODE OFF

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter?

機能 波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータの自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:ALL

機能 波形パラメータ測定のすべてのヒストグラムパラメータを一斉に ON/OFF します。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:ALL {<Boolean>}
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAMETER:ALL ON

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>?

機能 波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<パラメータ> = {C1|C2|DC|MAXimum|MEAN|MEDian|MINimum|PEAK|SD2integ|SD3integ|SDEViation|SDInteg}

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>:STATE

機能 波形パラメータ測定のヒストグラムパラメータの ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>:STATE {<Boolean>}
:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARameter:<パラメータ>:STATE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<パラメータ> = {C1|C2|DC|MAXimum|MEAN|MEDian|MINimum|PEAK|SD2integ|SD3integ|SDEViation|SDInteg}

例 以下は、最大値についての例です。

:WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAMETER1:MAXIMUM:STATE ON
:WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAMETER1:MAXIMUM:STATE?
-> :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAMETER1:MAXIMUM:STATE 1

5.35 WPARameter グループ

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARa meter:<パラメータ>:VALue?

機能	波形パラメータ測定のカスタムパラメータの測定値を問い合わせます。
構文	<pre>:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PAR ameter:<パラメータ>:VALue? <x> = 1、2(2ch モデルでは 1) <パラメータ> = {C1 C2 DC MAXimum MEAN MEDian MINimum PEAK SD2integ SD3integ SDEviation SDINteg}</pre>
例	以下は、最大値についての例です。 <pre>:WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAM ETER:MAXIMUM:VALUE? -> :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PA RAMETER:MAXIMUM:VALUE 1.000E+00</pre>

:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PARa meter:POSition<y>

機能	波形パラメータ測定のカスタムの各パラメータの位置を設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PAR ameter:POSition<y> {<Nrf>} :WPARameter<x>:HISTogram:MEASure:PAR ameter:POSition<y>? <x> = 1、2(2ch モデルでは 1) <y> = 1、2 <Nrf> = -5 ~ 5(div)</pre>
例	<pre>:WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAM ETER1:POSITION 1 :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PARAM ETER1:POSITION? -> :WPARAMETER1:HISTOGRAM:MEASURE:PA RAMETER1:POSITION 1.000E+00</pre>

:WPARameter<x>:ITEM

機能	波形パラメータ測定のカスタムパラメータを設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:WPARameter<x>:ITEM {<Nrf> BIT<y> MA TH<y>,<パラメータ>[,2]} :WPARameter<x>:ITEM? WPARameter<x>の<x> = 1、2(2ch モデルでは 1) <Nrf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2) BIT<y>の<y> = 1 ~ 8 MATH<y>の<y> = 1、2(2ch モデルでは 1) <パラメータ> = {AMPLitude AVERage AVGFreq AVGPeriod BWiDth DELay DT DUTYcycle ENUMber FALL FREQuency I2T HIGH LOW MAXimum MINimum NOVershoot NWiDth P PABS PERiod PN PNUMBER POVershoot PP PTOPeak PWiDth RISE RMS SDEviation TY1Integ TY2Integ V1 V2 WH WHABs WHN WHP Z} 例 :WPARAMETER1:ITEM 1,AVERAGE :WPARAMETER1:ITEM? -> :WPARAMETER1:ITEM 1,AVERAGE</pre>

:WPARameter<x>:MODE

機能	波形パラメータ測定のカスタムモードを設定 / 問い合わせします。
構文	<pre>:WPARameter<x>:MODE {HISTogram TREND} :WPARameter<x>:MODE? <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)</pre>
例	<pre>:WPARAMETER1:MODE HISTOGRAM :WPARAMETER1:MODE? -> :WPARAMETER1:MODE HISTOGRAM</pre>

:WPARameter<x>:TREND?

機能	波形パラメータ測定のカスタムトレンド表示に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	<pre>:WPARameter<x>:TREND? <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)</pre>

:WPARameter<x>:TREND:AScale

機能	波形パラメータ測定のカスタムトレンド表示のオートスケールを実行します。
構文	<pre>:WPARameter<x>:TREND:AScale <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)</pre>
例	<pre>:WPARAMETER1:TREND:ASCALE</pre>

:WPARameter<x>:TREND:CURSor?

機能	波形パラメータ測定のカスタムトレンド表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。
構文	<pre>:WPARameter<x>:TREND:CURSor? <x> = 1、2(2ch モデルでは 1)</pre>

:WPARameter<x>:TREnd:CURSor:C<y>?

機能 波形パラメータ測定の特レンドの各カーソルの測定値を問い合わせます。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:CURSor:C<y>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2

例 :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:C1?
-> :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:C1 1.00
0E+00

:WPARameter<x>:TREnd:CURSor:DC?

機能 波形パラメータ測定の特レンドのカーソル間の測定値を問い合わせます。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:CURSor:DC?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:DC?
-> :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:DC 1.00
0E+00

:WPARameter<x>:TREnd:CURSor:MODE

機能 波形パラメータ測定の特レンドの自動測定の特モードを設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:CURSor:
MODE {<Boolean>}
:WPARameter<x>:TREnd:CURSor:MODE?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:MODE ON
:WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:MODE?
-> :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:MODE 1

:WPARameter<x>:TREnd:CURSor:POSition<y>

機能 波形パラメータ測定の特レンドの各カーソルの位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:CURSor:POSition
<y> {<Nrf>}
:WPARameter<x>:TREnd:CURSor:POSition
<y>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2
<Nrf> = - 5 ~ 5(div)

例 :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:
POSITION1 1
:WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:POSITION1?
-> :WPARAMETER1:TREnd:CURSOR:POSITI
ON1 1.000E+00

:WPARameter<x>:TREnd:HRANge

機能 波形パラメータ測定の特レンド表示の特対象ウィンドウを設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:
HRANge {MAIN|Z1|Z2}
:WPARameter<x>:TREnd:HRANge?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:TREnd:HRANGE MAIN
:WPARAMETER1:TREnd:HRANGE?
-> :WPARAMETER1:TREnd:HRANGE MAIN

:WPARameter<x>:TREnd:HSPan

機能 波形パラメータ測定の特レンド表示の特水平スパンを設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:HSPan {<Nrf>}
:WPARameter<x>:TREnd:HSPan?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 100000

例 :WPARAMETER1:TREnd:HSPAN 1
:WPARAMETER1:TREnd:HSPAN?
-> :WPARAMETER1:TREnd:HSPAN 1

:WPARameter<x>:TREnd:VERTical

機能 波形パラメータ測定の特レンドの特垂直レンジを設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:TREnd:
VERTical {<Nrf>,<Nrf>}
:WPARameter<x>:TREnd:VERTical?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = - 1.0000E+31 ~ 1.0000E+31

例 :WPARAMETER1:TREnd:VERTICAL 1
:WPARAMETER1:TREnd:VERTICAL?
-> :WPARAMETER1:TREnd:VERTICAL 1.000
00E+00

:WPARameter<x>:VTDisplay

機能 VT 波形の特表示の特 ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :WPARameter<x>:VTDisplay {<Boolean>}
:WPARameter<x>:VTDisplay?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :WPARAMETER1:VTDISPLAY ON
:WPARAMETER1:VTDISPLAY?
-> :WPARAMETER1:VTDISPLAY 1

:WPARameter<x>:WAIT?

機能 タイムアウト付きで自動測定実行の特終了を待ちます。

構文 :WPARameter<x>:WAIT? {<Nrf>}
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<Nrf> = 1 ~ 36000(タイムアウト時間、100ms)

例 :WPARAMETER1:WAIT?
-> :WPARAMETER1:WAIT 1

解説 タイムアウト時間内に自動測定の特実行の特終了すると「0」、終了してないか自動測定が行われていない場合は「1」を返します。タイムアウト時間を長く設定しても、自動測定実行の特終了の特時点で「0」を返します。

5.36 XY グループ

:XY<x>?

機能 XY 表示に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:XY<x>:DISPlay

機能 XY 表示を画面に表示する (ON)/ しない (OFF) を設定 / 問い合わせします。

構文 :XY<x>:DISPlay {<Boolean>}
:XY<x>:DISPlay?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :XY1:DISPlay ON
:XY1:DISPlay?
-> :XY1:DISPlay 1

:XY<x>:MEASure?

機能 XY 表示の自動測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:XY<x>:MEASure:CURSor?

機能 XY 表示のカーソル測定に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:XY<x>:MEASure:CURSor:DX?

機能 X-Y 表示の水平カーソル間の電圧差に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:DX?
<x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

:XY<x>:MEASure:CURSor:DX:STATe

機能 X-Y 表示の水平カーソル間の電圧差の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:DX:STATe {<Boolean>}
:XY<x>:MEASure:CURSor:DX:STATe?
<x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

例 :XY1:MEASURE:CURSOR:DX:STATE ON:XY1:MEASURE:CURSOR:DX:STATE?
-> :XY1:MEASURE:CURSOR:DX:STATE 1

:XY<x>:MEASure:CURSor:DX:VALue?

機能 X-Y 表示の水平カーソル間の電圧差を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:DX:VALue?
<x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

例 :XY1:MEASURE:CURSOR:DX:VALUE?
-> :XY1:MEASURE:CURSOR:DX:VALUE 6.000E+00

:XY<x>:MEASure:CURSor:DY?

機能 X-Y 表示の垂直カーソル間の電圧差に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:DY?
<x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

:XY<x>:MEASure:CURSor:DY:STATe

機能 X-Y 表示の垂直カーソル間の電圧差の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:DY:STATe {<Boolean>} :XY<x>:MEASure:CURSor:DY:STATe?
<x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

例 :XY1:MEASURE:CURSOR:DY:STATE ON:XY1:MEASURE:CURSOR:DY:STATE?
-> :XY1:MEASURE:CURSOR:DY:STATE 1

:XY<x>:MEASure:CURSor:DY:VALue?

機能 X-Y 表示の垂直カーソル間の電圧差を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:DY:VALue?
<x> = 1、2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)

例 :XY1:MEASURE:CURSOR:DY:VALUE?
-> :XY1:MEASURE:CURSOR:DY:VALUE 6.000E+00

:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>?

機能 XY 表示の水平カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2

:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:POSition

機能 XY 表示の水平カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:POSITION {<NRf>}
:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:POSITION?
<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)
<y> = 1、2
<NRf> = -4 ~ 4(div)

例 :XY1:MEASURE:CURSOR:X1:POSITION 1
:XY1:MEASURE:CURSOR:X1:POSITION?
-> :XY1:MEASURE:CURSOR:X1:POSITION 1.000E+00

:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:STATe

機能 X-Y 表示の水平カーソルの電圧値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:STATe {<Boolean>}
 :XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:STATe?
 <x> = 1, 2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)
 <y> = 1, 2
 例 :XY1:MEASURE:CURSOR:X1:STATE ON:XY1
 :MEASURE:CURSOR:X1:STATE?
 -> :XY1:MEASURE:CURSOR:X1:STATE 1

:XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:VALue?

機能 XY 表示の水平カーソルの電圧値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:X<y>:VALue?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 <y> = 1, 2
 例 :XY1:MEASURE:CURSOR:X1:VALUE?
 -> :XY1:MEASURE:CURSOR:X1:VALUE 1.00
 0E+00

:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>??

機能 XY 表示の垂直カーソルに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>??
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 <y> = 1, 2

:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:POSition

機能 XY 表示の垂直カーソルの位置を設定 / 問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:POSition {<Nrf>}
 :XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:POSition?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 <y> = 1, 2
 <Nrf> = -4 ~ 4(div)
 例 :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:POSITION 1
 :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:POSITION?
 -> :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:POSITION 1
 .000E+00

:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:STATe

機能 X-Y 表示の垂直カーソルの電圧値の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:STATe {<Boolean>} :XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:STATe?
 <x> = 1, 2(DLM2022・DLM2032・DLM2052 では 1)
 <y> = 1, 2
 例 :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:STATE ON
 :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:STATE?
 -> :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:STATE 1

:XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:VALue?

機能 XY 表示の垂直カーソルの電圧値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:CURSor:Y<y>:VALue?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 <y> = 1, 2
 例 :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:VALUE?
 -> :XY1:MEASURE:CURSOR:Y1:VALUE 1.000E+00

:XY<x>:MEASure:INTeg?

機能 XY 表示の積分に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:INTeg?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)

:XY<x>:MEASure:INTeg:LOOP

機能 XY 表示の積分方法を設定 / 問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:INTeg:LOOP {CLOSE|OPEN}
 :XY<x>:MEASure:INTeg:LOOP?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 例 :XY1:MEASURE:INTEG:LOOP CLOSE
 :XY1:MEASURE:INTEG:LOOP?
 -> :XY1:MEASURE:INTEG:LOOP CLOSE

:XY<x>:MEASure:INTeg:POLarity

機能 XY 表示の積分方向を設定 / 問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:INTeg:POLarity {CCW|CW}
 :XY<x>:MEASure:INTeg:POLarity?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 例 :XY1:MEASURE:INTEG:POLARITY CCW
 :XY1:MEASURE:INTEG:POLARITY?
 -> :XY1:MEASURE:INTEG:POLARITY CCW

:XY<x>:MEASure:INTeg:VALue?

機能 XY 表示の積分値を問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:INTeg:VALue?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 例 :XY1:MEASURE:INTEG:VALUE?
 -> :XY1:MEASURE:INTEG:VALUE 1.000E+00

:XY<x>:MEASure:MODE

機能 XY 表示の自動測定モードを設定 / 問い合わせます。

構文 :XY<x>:MEASure:MODE {CURSor|INTeg|OFF}
 :XY<x>:MEASure:MODE?
 <x> = 1, 2(2ch モデルでは 1)
 例 :XY1:MEASURE:MODE CURSOR
 :XY1:MEASURE:MODE?
 -> :XY1:MEASURE:MODE CURSOR

5.36 XY グループ

:XY<x>:SPLit

機能 XY 表示で XY1/XY2 の表示画面を分割する / しな
いを、設定 / 問い合わせます。

構文 :XY<x>:SPLit {<Boolean>}
:XY<x>:SPLit?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :XY1:SPLIT ON
:XY1:SPLIT?
-> :XY1:SPLIT 1

:XY<x>:TRAnge (Time Range)

機能 XY 表示する T-Y 波形の範囲を設定 / 問い合わ
せします。

構文 :XY<x>:TRAnge {<NRf>,<NRf>}
:XY<x>:TRAnge?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<NRf>、<NRf> = - 5 ~ 5div(10div/ 表示レコー
ド長ステップ)

例 :XY1:TRANGE -4,4
:XY1:TRANGE?
-> :XY1:TRANGE -4.00,4.00

:XY<x>:VTDisplay

機能 XY 表示の VT 波形の表示の ON/OFF を設定 / 問
い合わせします。

構文 :XY<x>:VTDisplay {<Boolean>}
:XY<x>:VTDisplay?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :XY1:VTDISPLAY ON
:XY1:VTDISPLAY?
-> :XY1:VTDISPLAY 1

:XY<x>:XTRace

機能 XY 表示の X 軸に割り当てるチャンネルを設定 / 問
い合わせします。

構文 :XY<x>:XTRace {<NRf>|MATH<y>}
:XY<x>:XTRace?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :XY1:XTRACE 1
:XY1:XTRACE?
-> :XY1:XTRACE 1

:XY<x>:YTRace

機能 XY 表示の Y 軸に割り当てるチャンネルを設定 / 問
い合わせします。

構文 :XY<x>:YTRace {<NRf>|MATH<y>}
:XY<x>:YTRace?

<x> = 1、2(2ch モデルでは 1)

<NRf> = 1 ~ 4(2ch モデルでは 1、2)

MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :XY1:YTRACE 1
:XY1:YTRACE?
-> :XY1:YTRACE 1

5.37 ZOOM グループ

:ZOOM<x>?

機能 ズームのズームに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ZOOM<x>?
<x> = 1、2

:ZOOM<x>:ALLOCATION?

機能 ズーム対象波形に関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ZOOM<x>:ALLOCATION?
<x> = 1、2

:ZOOM<x>:ALLOCATION:{CHANNEL<y>|MATH<y>}

機能 ズーム対象波形を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:ALLOCATION:{CHANNEL<y>|
MATH<y>} {<Boolean>}
:ZOOM<x>:ALLOCATION:{CHANNEL<y>|
MATH<y>}?
<x> = 1、2
CHANNEL<y>の<y> = 1～4(2chモデルでは1、2)
MATH<y>の<y> = 1、2(2chモデルでは1)

例 :ZOOM1:ALLOCATION:CHANNEL1 ON
:ZOOM1:ALLOCATION:CHANNEL1?
-> :ZOOM1:ALLOCATION:CHANNEL1 1

:ZOOM<x>:DISPlay

機能 ズーム波形表示の ON/OFF を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:DISPlay {<Boolean>}
:ZOOM<x>:DISPlay?
<x> = 1、2

例 :ZOOM1:DISPLAY ON
:ZOOM1:DISPLAY?
-> :ZOOM1:DISPLAY 1

:ZOOM<x>:FORMat

機能 ズーム波形表示フォーマットを設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:FORMat {DUAL|HEXa|MAIN|QUAD
|SINGLE|TRIad}
:ZOOM<x>:FORMat?
<x> = 1、2

例 :ZOOM1:FORMAT DUAL
:ZOOM1:FORMAT?
-> :ZOOM1:FORMAT DUAL

:ZOOM<x>:MAG

機能 対象ズーム波形表示画面の倍率を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:MAG {<NRf>}
:ZOOM<x>:MAG?
<x> = 1、2
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :ZOOM1:MAG 2.5
:ZOOM1:MAG?
-> :ZOOM1:MAG 2.5

:ZOOM<x>:MAGFine

機能 対象ズーム波形表示画面の倍率 (Fine) を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:MAGFine {<NRf>}
:ZOOM<x>:MAGFine?
<x> = 1、2
<NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。
例 :ZOOM1:MAGFINE 2.5
:ZOOM1:MAGFINE?
-> :ZOOM1:MAGFINE 2.5

:ZOOM<x>:MAIN

機能 ズーム波形表示の表示比率を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:MAIN {20|50|OFF}
:ZOOM<x>:MAIN?
<x> = 1、2
例 :ZOOM1:MAIN 20
:ZOOM1:MAIN?
-> :ZOOM1:MAIN 20

:ZOOM<x>:POSition

機能 対象ズームボックスの位置を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:POSition {<NRf>}
:ZOOM<x>:POSition?
<x> = 1、2
<NRf> = -5 ～ 5(10div/ 表示レコード長ステップ)
例 :ZOOM1:POSITION 2
:ZOOM1:POSITION?
-> :ZOOM1:POSITION 2.00E+00

:ZOOM<x>:VERTical?

機能 垂直軸方向のズームに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ZOOM<x>:VERTical?
<x> = 1、2

5.37 ZOOM グループ

:ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}?

機能 垂直軸方向のズームの各トレースに関するすべての設定値を問い合わせます。

構文 :ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}?
 <x> = 1、2
 CHANnel<y> の <y> = 1～4(2ch モデルでは 1、2)
 MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

:ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}:MAG

機能 垂直軸方向のズーム倍率を設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}:MAG {<NRf>}
 :ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}:MAG?
 <x> = 1、2
 CHANnel<y> の <y> = 1～4(2ch モデルでは 1、2)
 MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
 <NRf> = 本体ユーザーズマニュアル機能編参照。

例 :ZOOM1:VERTICAL:CHANNEL1:MAG 2.5
 :ZOOM1:VERTICAL:CHANNEL1:MAG?
 -> :ZOOM1:VERTICAL:CHANNEL1:MAG 2.5

:ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}:POSition

機能 垂直軸方向のズームポジションを設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}:POSition {<NRf>}
 :ZOOM<x>:VERTical:{CHANnel<y>|MATH<y>}:POSition?
 <x> = 1、2
 CHANnel<y> の <y> = 1～4(2ch モデルでは 1、2)
 MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)
 <NRf> = -4～4(div)

例 :ZOOM1:VERTICAL:CHANNEL1:POSITION 2
 :ZOOM1:VERTICAL:CHANNEL1:POSITION?
 -> :ZOOM1:VERTICAL:CHANNEL1:POSITION 2.00E+00

:ZOOM<x>:VERTical:TRACe

機能 垂直軸方向のズーム画面に表示するトレースを設定 / 問い合わせします。

構文 :ZOOM<x>:VERTical:TRACe {<NRf>|MATH<y>}
 :ZOOM<x>:VERTical:TRACe?
 <x> = 1、2
 <NRf> = 1～4(2ch モデルでは 1、2)
 MATH<y> の <y> = 1、2(2ch モデルでは 1)

例 :ZOOM1:VERTICAL:TRACE 1
 :ZOOM1:VERTICAL:TRACE?
 -> :ZOOM1:VERTICAL:TRACE 1

5.38 共通コマンドグループ

共通コマンドグループは、USBTMC-USB488 で規定されている、機器固有の機能に依存しないコマンドのグループです。このグループに相当するフロントパネルのキーはありません。

*CAL? (CALibrate)

機能	キャリブレーションを実行し、結果を問い合わせます。
構文	*CAL?
例	*CAL? -> 0
解説	キャリブレーションが正常に終了したときは「0」、異常があるときは「1」が返されます。

*CLS (CLear Status)

機能	標準イベントレジスタ、拡張イベントレジスタ、エラーキューをクリアします。
構文	*CLS
例	*CLS
解説	・*CLS コマンドがプログラムメッセージターミネータのすぐ後ろにあるときは、出力キューもクリアされます。 ・各レジスタ、キューについては、第 6 章を参照してください。

*ESE (standard Event Status Enable register)

機能	標準イベントイネーブルレジスタの値を設定 / 問い合わせします。
構文	*ESE {<NRF>} *ESE?
例	<NRF> = 0 ~ 255 *ESE 251 *ESE? -> 251
解説	・各ビットの 10 進数の和で設定します。 ・たとえば、「*ESE 251」とすると、標準イベントイネーブルレジスタを「11111011」にセットします。つまり、標準イベントレジスタのビット 2 を無効にし、「問い合わせエラー」が起こってもステータスバイトレジスタのビット 5(ESB) を「1」にしません。 ・初期値は「*ESE 0」(全ビット無効)です。 ・*ESE? で問い合わせても、標準イベントイネーブルレジスタの内容はクリアされません。 ・標準イベントイネーブルレジスタについては、6-3 ページを参照してください。

*ESR? (standard Event Status Register)

機能	標準イベントレジスタの値を問い合わせ、同時にクリアします。
構文	*ESR?
例	*ESR? -> 32
解説	・各ビットの 10 進数の和が返されます。 ・SRQ が発生しているときに、どんな種類のイベントが起こったかを調べることができます。 ・たとえば、「32」が返されると、標準イベントレジスタが「00100000」にセットされていることを示します。つまり、「コマンド文法エラー」が起こったために SRQ が発生したことがわかります。 ・*ESR? で問い合わせると、標準イベントレジスタの内容がクリアされます。 ・標準イベントレジスタについては、6-3 ページを参照してください。

*IDN? (IDeNtify)

機能	機種を問い合わせます。
構文	*IDN?
例	*IDN? -> YOKOGAWA,710120,08ELP1024, F1.01
解説	<製造者>、<機種>、<シリアル No.>、<ファームウェアのバージョン> の形式で返されます。 <機種> は、DLM2022 の場合は「710105」、DLM2024 の場合は「710110」、DLM2032 の場合は「710115」、DLM2034 の場合は「710120」、DLM2052 の場合は「710125」、DLM2054 の場合は「710130」が返ります。

*OPC (OPeration Complete)

機能	指定したオーバーラップコマンドが終了したときに、標準イベントレジスタのビット 0(OPC ビット) を 1 にセットします。
構文	*OPC
例	*OPC
解説	・*OPC を使った同期のとり方については、4-8 ページを参照してください。 ・オーバーラップコマンドの指定は、「:COMMunicate:OPSE」で行います。 ・メッセージの最後でない *OPC の動作は保証されません。

5.38 共通コマンドグループ

*OPC? (Operation Complete)

機能	*OPC?を送信すると、指定したオーバーラップコマンドが終了していれば、ASCIIコードの「1」を返します。
構文	*OPC?
例	*OPC? -> 1
解説	・*OPC?を使った同期のとり方については、4-8ページを参照してください。 ・オーバーラップコマンドの指定は「:COMMunicate:OPSE」で行います。 ・メッセージの最後でない*OPC?の動作は保証されません。

*OPT? (OPTION)

機能	装備しているオプションを問い合わせます。
構文	*OPT?
例	*OPT? -> CH62.5MW, PRINTER, LOGIC, GPIB, ETHER, STORAGE, I2C, CAN, LIN, SPI, UART, PROBEPOWER4
解説	・<メモリモデル>、<プリンタ>、<切替ロジック>、<GP-IB>、<イーサネット>、<内蔵ストレージ>、<I²C解析機能>、<CAN解析機能>、<LIN解析機能>、<SPI解析機能>、<UART解析機能>、<背面パネルプローブパワー>の有無が返されます。 ・「*OPT?」はプログラムメッセージの最後のクエリ（問い合わせ）でなければなりません。後ろにほかのクエリがあるときは、エラーになります。

*RST (ReSeT)

機能	設定の初期化（イニシャライズ）をします。
構文	*RST
例	*RST
解説	以前に送った*OPCおよび*OPC?も取り消します。

*SRE (Service Request Enable register)

機能	サービスリクエストイネーブルレジスタの値を設定 / 問い合わせします。
構文	*SRE <NRf> *SRE? <NRf> = 0 ~ 255
例	*SRE 175 *SRE? -> 239
解説	・各ビットの10進数の和で設定します。 ・たとえば、「*SRE 239」とすると、サービスリクエストイネーブルレジスタを「11101111」にセットします。つまり、サービスリクエストイネーブルレジスタのビット4を無効にし、「出力キューが空でない」ときでもステータスバイトレジスタのビット4(MAV)を「1」にしません。 ・ただし、ステータスバイトレジスタのビット6(MSS)はMSSビット自身なので、無視されません。 ・初期値は「*SRE 0」（全ビット無効）です。 ・*SRE?で問い合わせても、サービスリクエストイネーブルレジスタの内容はクリアされません。 ・サービスリクエストイネーブルレジスタについては、6-1ページを参照してください。

*STB? (STatus Byte)

機能	ステータスバイトレジスタの値を問い合わせます。
構文	*STB?
例	*STB? -> 4
解説	・各ビットの和が10進数で返されます。 ・シリアルポールを実行せずにレジスタを読むので、ビット6はRQSではなくMSSビットになります。 ・たとえば、「4」が返されると、ステータスバイトレジスタが「00000100」にセットされていることを示します。つまり、「エラーキューが空でない」（エラーが発生した）ことがわかります。 ・*STB?で問い合わせても、ステータスバイトレジスタの内容はクリアされません。 ・ステータスバイトレジスタについては、6-2ページを参照してください。

*TST?

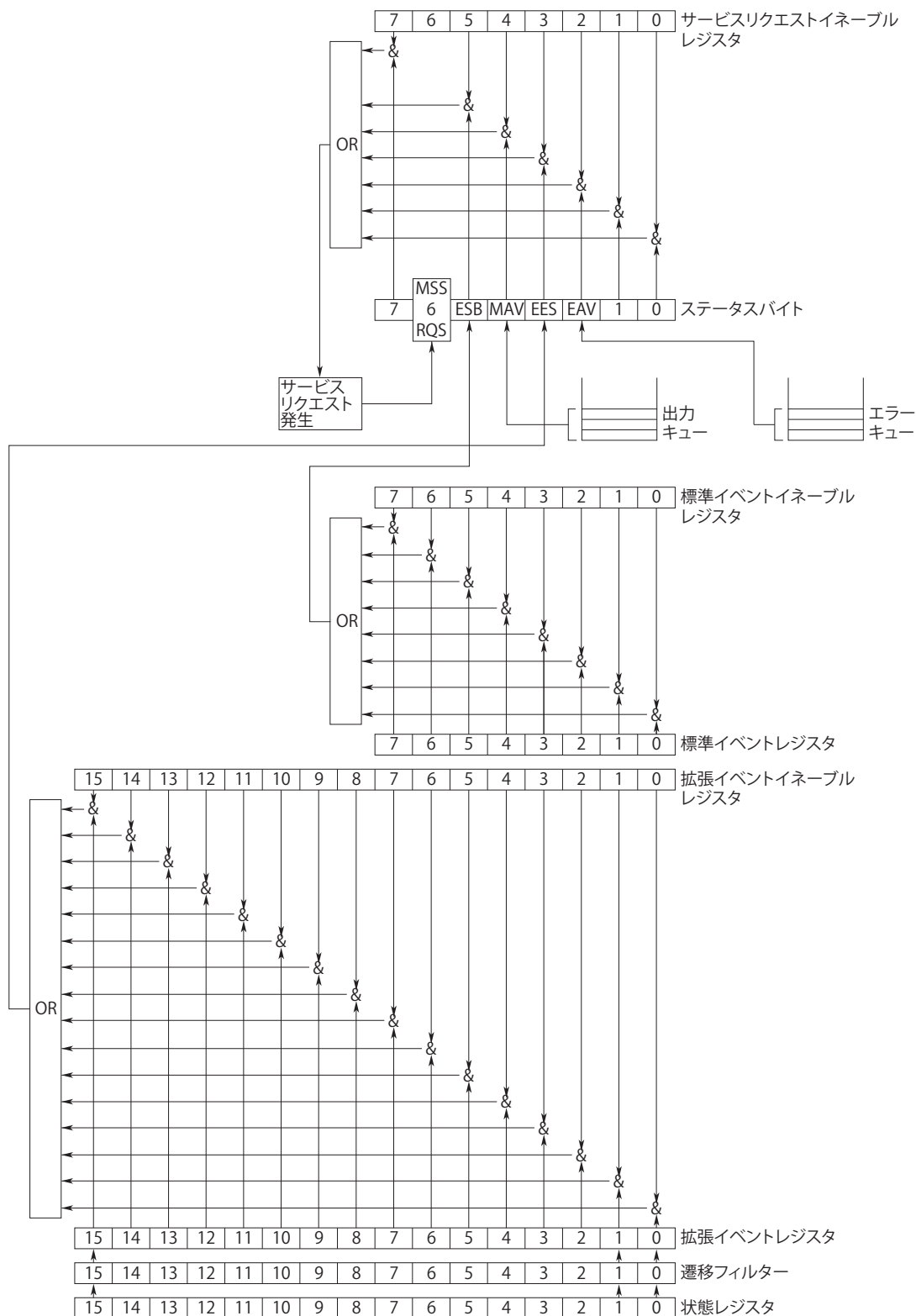
機能	セルフテストを実行し、結果を問い合わせます。セルフテストの内容は、内部の各メモリテストです。
構文	*TST?
例	*TST? -> 0
解説	セルフテストの結果が正常なときは「0」、異常があるときは「1」が返されます。

*WAI (WAIt)	
機能	指定したオーバーラップコマンドが終了するまで、*WAI に続く 命令を待ちます。
構文	*WAI
例	*WAI
解説	• *WAI を使った同期のとり方については、4-8 ページを参照してください。 • オーバーラップコマンドの指定は、「:COMMunicate:OPSE」で行います。

6.1 ステータスレポートについて

ステータスレポート

シリアルポールで読まれるステータスレポートは下図のとおりです。これは、IEEE 488.2-1992 で規定されたものを拡張したものです。



各レジスタ・キューの概要

名称	機能	書き込み	読み出し
ステータスバイト	—	—	シリアルポール (RQS), *STB? (MSS)
サービスリクエストイネーブルレジスタ	ステータスバイトのマスク	*SRE	*SRE?
標準イベントレジスタ	機器の状態の変化	—	*ESR?
標準イベントイネーブルレジスタ	標準イベントレジスタのマスク	*ESE	*ESE?
拡張イベントレジスタ	機器の状態の変化	—	STATUS:EESR?
拡張イベントイネーブルレジスタ	拡張イベントレジスタのマスク	STATUS:ESEE	STATUS:ESEE?
状態レジスタ	現在の機器の状態	—	STATUS:CONDition?
遷移フィルター	拡張イベントレジスタの変化の条件	STATUS:FILTer<x>	STATUS:FILTer<x>?
出力キュー	問い合わせに対する応答メッセージを格納	各問い合わせコマンド	
エラーキュー	エラー No. とメッセージを格納	—	STATUS:ERRor?

ステータスバイトに影響を与えるレジスタとキュー

ステータスバイトの各ビットに影響を与えるレジスタを整理すると、次のようになります。

標準イベントレジスタ	ステータスバイトのビット 5(ESB) を 1/0 にセット
出力キュー	ステータスバイトのビット 4(MAV) を 1/0 にセット
拡張イベントレジスタ	ステータスバイトのビット 3(EES) を 1/0 にセット
エラーキュー	ステータスバイトのビット 2(EAV) を 1/0 にセット

各イネーブルレジスタ

各ビットをマスクして、そのビットが 1 であってもステータスバイトの要因にしないようにできるレジスタを整理すると、次のようになります。

サービスリクエストイネーブルレジスタ	ステータスバイトの各ビットをマスク
標準イベントレジスタ	標準イベントイネーブルレジスタにより、各ビットをマスク
拡張イベントレジスタ	拡張イベントイネーブルレジスタにより、各ビットをマスク

各レジスタの書き込み / 読み出し

たとえば、標準イベントイネーブルレジスタの各ビットを 1 または 0 にするには、*ESE コマンドを使います。また、標準イベントイネーブルレジスタの各ビットが 1 であるか 0 であるかを確認するには、*ESE? コマンドを使います。これらの各コマンドについては、第 5 章で詳しく説明しています。

6.2 ステータスバイト

ステータスバイト

	RQS						
7	6	ESB	MAV	EES	EAV	1	0
	MSS						

- **ビット 0、1、7**
未使用 (常に 0)
- **ビット 2 EAV(Error Available)**
エラーキューが空でないときに 1 にセットされます。つまり、エラーが発生すると 1 になります。6-6 ページを参照してください。
- **ビット 3 EES(Extend Event Summary Bit)**
拡張イベントレジスタと、そのイネーブルレジスタの論理積が 0 でないときに、1 にセットされます。つまり、機器の内部であるイベントが起こったときに 1 になります。6-5 ページを参照してください。
- **ビット 4 MAV(Message Available)**
出力キューが空でないときに 1 にセットされます。つまり、問い合わせを行って出力すべきデータがあるときに 1 になります。6-6 ページを参照してください。
- **ビット 5 ESB(Event Summary Bit)**
標準イベントレジスタと、そのイネーブルレジスタの論理積が 0 でないときに、1 にセットされます。つまり、機器の内部であるイベントが起こったときに 1 になります。6-4 ページを参照してください。
- **ビット 6 RQS(Request Service)/
MSS(Master Status Summary)**
ビット 6 以外のステータスバイトと、サービスリクエストイネーブルレジスタの論理積が 0 でないときに、1 にセットされます。つまり、機器がコントローラにサービス要求をしているときに 1 になります。RQS は、MSS が 0 から 1 になったときに 1 にセットされ、シリアルポールか、MSS が 0 になったときにクリアされます。

各ビットのマスク

ステータスバイトのあるビットをマスクして SRQ の要因にしたくないときには、サービスリクエストイネーブルレジスタの対応するビットを 0 にします。たとえば、ビット 2(EAV) をマスクして、エラーが発生してもサービスを要求しないようにするには、サービスリクエストイネーブルレジスタのビット 2 を 0 にします。これは *SRE コマンドで行います。また、サービスリクエストイネーブルレジスタの各ビットが 1 であるか 0 であるかは、*SRE? で問い合わせられます。*SRE コマンドについては、第 5 章をお読みください。

ステータスバイトの動作

ステータスバイトのビット 6 が 1 になると、サービスリクエストが発生します。ビット 6 以外のどれかのビットが 1 になると、ビット 6 が 1 になります (サービスリクエストイネーブルレジスタの対応するビットも 1 のとき)。たとえば、何かのイベントが起こって、標準イベントレジスタとそのイネーブルレジスタの各ビットの論理和が 1 になったときは、ビット 5(ESB) が 1 にセットされます。このとき、サービスリクエストイネーブルレジスタのビット 5 が 1 であれば、ビット 6(MSS) が 1 にセットされ、コントローラにサービスを要求します。

また、ステータスバイトの内容を読むことにより、どんな種類のイベントが起こったのかを確認することができます。

ステータスバイトの読み出し

ステータスバイトの内容を読み出すには、次の 2 つの方法があります。

- ***STB? による問い合わせ**
*STB? で問い合わせると、ビット 6 は MSS になります。したがって、MSS を読み出すことになります。読み出したあとは、ステータスバイトのどのビットもクリアしません。
- **シリアルポール**
シリアルポールを実行すると、ビット 6 は RQS になります。したがって、RQS を読み出すことになります。読み出したあと、RQS だけをクリアします。シリアルポールでは MSS を読み出すことはできません。

ステータスバイトのクリア

ステータスバイトの全ビットを強制的にクリアする方法はありません。各動作に対してクリアされるビットを以下に示します。

- ***STB? で問い合わせたとき**
どのビットもクリアされません。
- **シリアルポールを実行したとき**
RQS ビットだけがクリアされます。
- ***CLS コマンドを受信したとき**
*CLS コマンドを受信すると、ステータスバイト自体はクリアされませんが、各ビットに影響する標準イベントレジスタなどの内容がクリアされます。その結果、それに対応したステータスバイトのビットがクリアされます。ただし、出力キューは *CLS コマンドではクリアできないので、ステータスバイトのビット 4(MAV) は影響を受けません。ただし、*CLS コマンドをプログラムメッセージターミネータのすぐあとに受信したときは、出力キューもクリアされます。

6.3 標準イベントレジスタ

標準イベントレジスタ

7	6	5	4	3	2	1	0
PON	URQ	CME	EXE	DDE	QYE	RQC	OPC

- **ビット 7 PON(Power ON) 電源 ON**
本機器の電源が ON になったときに、1 になります。
- **ビット 6 URQ(User Request) ユーザーリクエスト**
未使用 (常に 0)
- **ビット 5 CME(Command Error) コマンド文法エラー**
コマンドの文法に誤りがあるときに、1 になります。
例 コマンド名のつづりの誤り、8 進データ中に「9」がある
- **ビット 4 EXE(Execution Error) コマンド実行エラー**
コマンドの文法は正しいが、現在の状態では実行不可能なときに、1 になります。
例 パラメータが設定範囲外、スタート中にハードコピーを取ろうとした
- **ビット 3 DDE(Device Error) 機器特有のエラー**
コマンド文法エラー、コマンド実行エラー以外の機器の内部的原因で、コマンドが実行できなかったときに、1 になります。
- **ビット 2 QYE(Query Error) 問い合わせエラー**
問い合わせコマンドを送信したが、出力キューが空かデータが失われていたときに、1 になります。
例 応答データがない、出力キューがあふれてデータが失われた
- **ビット 1 RQC(Request Control) リクエストコントロール**
未使用 (常に 0)
- **ビット 0 OPC(Operation Complete) 操作終了**
*OPC コマンド (第 5 章参照) によって指定された動作が終了したときに、1 になります。

各ビットのマスク

標準イベントレジスタのあるビットをマスクして、ステータスバイトのビット 5(ESB) の要因にしたいときには、標準イベントイネーブルレジスタの対応するビットを 0 にします。

たとえば、ビット 2(QYE) をマスクして問い合わせエラーが発生しても ESB を 1 にしないようにするには、標準イベントイネーブルレジスタのビット 2 を 0 にします。これは *ESE コマンドで行います。また、標準イベントイネーブルレジスタの各ビットが 1 であるか 0 であるかは、*ESE? で問い合わせられます。*ESE コマンドについては、第 5 章をお読みください。

標準イベントレジスタの動作

標準イベントレジスタは、機器の内部に起こった 8 種類のイベントに対するレジスタです。どれかのビットが 1 になると、ステータスバイトのビット 5(ESB) を 1 にセットします (標準イベントイネーブルレジスタの対応するビットも 1 のとき)。

例

1. 問い合わせエラー発生
2. ビット 2(QYE) が 1 にセットされる
3. 標準イベントイネーブルレジスタのビット 2 が 1 ならば、ステータスバイトのビット 5(ESB) が 1 にセットされる

また、標準イベントレジスタの内容を読むことにより、機器の内部に起こったイベントの種類を確認することができます。

標準イベントレジスタの読み出し

標準イベントレジスタの内容は、*ESR? で読み出すことができます。読み出されたあとは、レジスタはクリアされます。

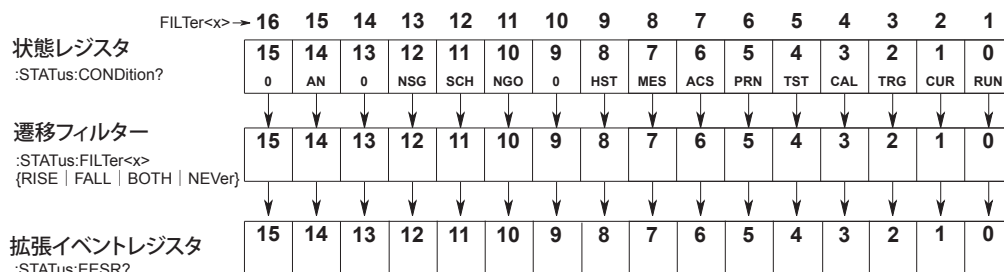
標準イベントレジスタのクリア

標準イベントレジスタがクリアされるのは、次の 3 つの場合です。

- *ESR? で標準イベントレジスタの内容が読み出されたとき
- *CLS コマンドを受信したとき
- 電源再投入時

6.4 拡張イベントレジスタ

拡張イベントレジスタは、機器の内部状態を表す状態レジスタの状態変化が、遷移フィルターでエッジ検出された結果が入ります。



状態レジスタの各ビットの意味は、次の通りです。

ビット 0	RUN(Running)	波形の取り込み中は 1 になります。
ビット 1	CUR(Cursor)	カーソル測定中に 1 になります。
ビット 2	TRG(Awaiting trigger)	トリガ待ちのときに 1 になります。
ビット 3	CAL(Calibration)	キャリブレーション実行中に 1 になります。
ビット 4	TST(Testing)	セルフテスト中に 1 になります。
ビット 5	PRN(Printing)	内蔵プリンタの動作中、外部 (USB/ ネットワーク) プリンタにデータ出力中、および画面イメージデータを保存中に 1 になります。
ビット 6	ACS(Accessing)	各ドライブへのアクセス中に 1 になります。
ビット 7	MES(Measuring)	波形パラメータの自動測定中に 1 になります。
ビット 8	HST(History Search)	ヒストリ検索実行中に 1 になります。
ビット 10	NGO(Go/No-go)	GO/NO-GO 検索実行中に 1 になります。
ビット 11	SCH(Search)	サーチ検索実行中に 1 になります。
ビット 12	NSG(N-Single)	トリガモードがシングル (N) のときの連続アクイジション中に 1 になります。
ビット 14	AN(Analysis)	Analysis 実行中に 1 になります。

遷移フィルターのパラメータは、状態レジスタの指定されたビット (数値サフィックス 1 ~ 16) の変化を次のように抽出し、拡張イベントレジスタを書き換えます。

RISE	0 → 1 の変化で、拡張イベントレジスタの指定ビットを、1 にします。
FALL	1 → 0 の変化で、拡張イベントレジスタの指定ビットを、1 にします。
BOTH	0 → 1 または 1 → 0 の変化で、拡張イベントレジスタの指定ビットを、1 にします。
NEVer	常に 0。

6.5 出力キューとエラーキュー

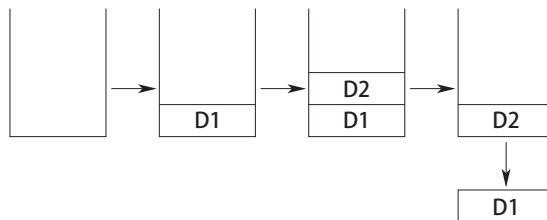
出力キュー

出力キューは、問い合わせ(クエリ)に対する応答メッセージを格納します。たとえば、取り込んだ波形データの出力を要求する `:WAVEform:SEND?` を送信すると、そのデータはそれが読み出されるまで出力キューに蓄えられます。

下図のように、データは順番に蓄えられ、古いものから読み出されます。読み出す以外にも、次のときに出力キューは空になります。

- 新しいメッセージをコントローラから受信したとき
- デッドロック状態になったとき (4-2 ページ参照)
- デバイスクリア (DCL または SDC) を受信したとき
- 電源の再投入

なお、`*CLS` コマンドでは出力キューを空にすることはできません。出力キューが空であるかどうかは、ステータスバイトのビット 4(MAV) で確認します。



エラーキュー

エラーキューは、エラーが発生したときにその番号とメッセージを格納します。たとえば、コントローラが間違ったプログラムメッセージを送信したら、エラーが表示されたときに「113、"Undefined header"」という番号とエラーメッセージがエラーキューに格納されます。

エラーキューの内容は、`:STATus:ERRor?` クエリで読み出すことができます。エラーキューは出力キューと同様に古いものから読み出されます。

エラーキューがあふれたときは、最後のメッセージを「350、"Queue overflow"」というメッセージに置き換えます。

読み出す以外にも次のときにエラーキューは空になります。

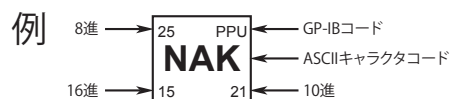
- `*CLS` コマンドを受信したとき
- 電源の再投入

なお、エラーキューが空であるかどうかは、ステータスバイトのビット 2(EAV) で確認できます。

付録 1 ASCII キャラクタコード

ここでは、ASCII のキャラクタコード表を紹介しています。

	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0 NUL	20 DEL	40 SP	60 0	80 @	100 P	120 '	140 p
1	1 SOH	21 DC1	41 !	61 1	81 A	101 Q	121 a	141 q
2	2 STX	22 DC2	42 "	62 2	82 B	102 R	122 b	142 r
3	3 ETX	23 DC3	43 #	63 3	83 C	103 S	123 c	143 s
4	4 EOT	24 DC4	44 \$	64 4	84 D	104 T	124 d	144 t
5	5 ENQ	25 NAK	45 %	65 5	85 E	105 U	125 e	145 u
6	6 ACK	26 SYN	46 &	66 6	86 F	106 V	126 f	146 v
7	7 BEL	27 ETB	47 ,	67 7	87 G	107 W	127 g	147 w
8	10 BS	30 CAN	50 (	70 8	90 H	110 X	130 h	150 x
9	11 HT	31 EM	51)	71 9	91 I	111 Y	131 i	151 y
A	12 LF	32 SUB	52 *	72 :	92 J	112 Z	132 j	152 z
B	13 VT	33 ESC	53 +	73 ;	93 K	113 [	133 k	153 {
C	14 FF	34 FS	54 ,	74 <	94 L	114 \	134 l	154
D	15 CR	35 GS	55 -	75 =	95 M	115]	135 m	155 }
E	16 SO	36 RS	56 .	76 >	96 N	116 ^	136 n	156 ~
F	17 SI	37 US	57 /	77 ?	97 O	117 _	137 o	157 DEL (RUBOUT)
	アドレス コマンド	ユニバーサル コマンド	リスナー アドレス		トークー アドレス		2次 コマンド	



付録2 エラーメッセージ

ここでは、通信に関するエラーメッセージについて説明しています。

- ・ 本機器本体には日本語 / 英語のどちらでも表示することができますが、PC などでも読み出したときは英語で表示されます。
- ・ サービスが必要なときは、お買い求め先まで修理をお申しつけください。
- ・ ここに記載しているエラーメッセージは、通信に関するものに限定しています。通信以外

・ 通信文法エラー	100～199	} 以下に記載
・ 通信実行エラー	200～299	
・ 機種固有(その他)	300～399	
・ 通信クエリエラー	400～499	
・ システムエラー(通信)	399	

通信文法エラー (100 ～ 199) Error in communication command

コード	メッセージ	対処方法	ページ
100	Command error.	コマンドのつづりを確認してください。	5 章
102	構文が間違っています。 Syntax error.	通信文法エラーコード (100 ～ 199) 以外で構文が間違っています。	4 章、5 章
103	<DATA SEPARATOR> がありません。 Invalid separator.	データとデータは「、」(カンマ)で区切ってください。	4-1
104	<DATA> の種類が間違っています。 Data type error.	正しいデータ形式で記述してください。	4-6 ～ 4-7
105	デバイストリガ機能は使えません。 GET not allowed.	インタフェースメッセージに対する応答で GET はサポートしていません。	3-6
108	<DATA> が多すぎます。 Parameter not allowed.	データの数を確認してください。	4-6、5 章
109	必要な <DATA> がありません。 Missing parameter.	必要なデータを記述してください。	4-6、5 章
111	<HEADER SEPARATOR> がありません。 Header separator error.	ヘッダとデータはスペースで区切ってください。	4-1
112	<mnemonic> が長すぎます。 Program mnemonic too long.	ニーモニック (アルファベットと数字からなる文字列) を確認してください。	5 章
113	そのような命令はありません。 Undefined header.	ヘッダを確認してください。	4-4、5 章
114	<HEADER> の数値が間違っています。 Header suffix out of range.	ヘッダを確認してください。	4-4、5 章
120	数値の仮数部分がありません。 Numeric data error.	<NRf> 形式のときは数字が必要です。	4-6
123	指数が大きすぎます。 Exponent too large.	<NR3> 形式のときの「E」のあとの指数を小さくしてください。	4-6、5 章
124	有効桁数が多すぎます。 Too many digits.	数字は 255 桁以内にしてください。	4-6、5 章
128	数値データは使えません。 Numeric data not allowed.	<NRf> 形式以外のデータ形式で記述してください。	4-6、5 章
131	単位が間違っています。 Invalid suffix.	<電圧>、<時間>、<周波数>、<電流> の単位を確認してください。	4-6
134	単位のつづりが長すぎます。 Suffix too long.	<電圧>、<時間>、<周波数>、<電流> の単位を確認してください。	4-6
138	単位は使えません。 Suffix not allowed.	<電圧>、<時間>、<周波数>、<電流> 以外では単位は使えません。	4-6
141	そのような選択肢はありません。 Invalid character data.	{...} 中にある文字列を記述してください。	4-7、5 章
144	<CHARACTER DATA> のつづりが長すぎます。 Character data too long.	{...} の文字列のつづりを確認してください。	4-7、5 章

コード	メッセージ	対処方法	ページ
148	<CHARACTER DATA> は使えません。 Character data not allowed.	{...} 以外のデータ形式で記述してください。	4-5、5 章
150	<STRING DATA> の右の区切りがありません。 String data error.	<文字列> の場合は「"」または「'」で囲ってください。4-7	
151	<STRING DATA> の内容が不適当です。 Invalid string data.	<文字列> が長すぎるか、使用不可能な文字があります。4-7、5 章	
158	<STRING DATA> は使えません。 String data not allowed.	<文字列> 以外のデータ形式で記述してください。	4-6、5 章
161	<BLOCK DATA> のデータ長が合っていない。 Invalid block data.	<ブロックデータ> は使用できません。	4-7、5 章
168	<BLOCK DATA> は使えません。 Block data not allowed.	<ブロックデータ> は使用できません。	4-7、5 章
171	<EXPRESSION> の右の括弧がありません。 Missing Right.	演算式は使用できません。	—
172	<EXPRESSION DATA> の中に許されない文字があります。 Invalid expression.	演算式は使用できません。	5 章
178	<EXPRESSION DATA> は使えません。 Expression data not allowed.	演算式は使用できません。	5 章
181	ブレースホルダがマクロの外にあります。 Invalid outside macro definition.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—

通信実行エラー (200 ~ 299)

Error in communication execution

コード	メッセージ	対処方法	ページ
221	設定内容に矛盾があります。 Setting conflict.	関連のある設定値を確認してください。	5 章
222	データの値が範囲外です。 Data out of range.	設定範囲を確認してください。	5 章
223	データのバイト長が長すぎます。 Too much data.	データのバイト長を確認してください。	5 章
224	データの値が不適当です。 Illegal parameter value.	設定範囲を確認してください。	5 章
225	オーバーフロー OverFlow.	プログラムメッセージは <PMT> も含めて 1024 バイト以下にしてください。	4-2
226	データの格納領域が足りません。 Out Of Memory.	プログラムメッセージは <PMT> も含めて 1024 バイト以下にしてください。	4-2
241	ハードウェアが実装されていません。 Hardware missing.	オプションの有無を確認してください。	—
260	<EXPRESSION DATA> が間違っています。 Expression error.	演算式は使用できません。	—
270	マクロのネストが深すぎます。 Macro error.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—
272	マクロでは使用できません。 Macro execution error.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—
273	マクロラベルが不適当です。 Illegal macro label.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—
275	マクロが長すぎます。 Macro definition too long.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—
276	マクロが再帰呼び出しされました。 Macro recursion error.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—
277	マクロの二重定義はできません。 Macro redefinition not allowed.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—
278	そのようなマクロは定義されていません。 Macro header not found.	IEEE488.2 のマクロ機能には対応していません。	—

通信クエリエラー (400 ~ 499) Error in communication Query

コード	メッセージ	対処方法	ページ
410	応答の送信が中断されました。 Query INTERRUPTED.	送受信の順序を確認してください。	4-2
420	送信できる応答がありません。 Query UNTERMINATED.	送受信の順序を確認してください。	4-2
430	送受信がデッドロックしました。送信を中止します。プログラムメッセージは <PMT> も含めて 1024 バイト Query DEADLOCKED.	以下にしてください。	4-2
440	応答を要求する順番が間違っています。 Query UNTERMINATED after indefinite response.	*IDN?、*OPT? の後ろにはクエリを記述しないでください。	—

システムエラー (通信) (300、399) Error in System Operation

コード	メッセージ	対処方法	ページ
300	通信デバイスエラー。 Communication device-specific error.	サービスが必要です。	—
399	通信ドライバーエラー Fatal error in the communication driver.	サービスが必要です。	—

警告 (通信) (1) Warning

コード	メッセージ	対処方法	ページ
1	*OPC/? がメッセージの途中にあります。 *OPC/? exists in message.	*OPC または *OPC? は、プログラムメッセージの最後 においてください。	—

その他 (350、390)

コード	メッセージ	対処方法	ページ
350	Queue overflow.	エラーキューを読み出してください。	6-6
390	オーバーランエラーが発生しました。 Overrun error.(UART バス信号のみ)	ボーレートを下げて実行してください。	—

Note

コード 350 はエラーキューがあふれたときに発生します。:STATUS:ERROR? クエリにのみ出力されるエラーで、画面には表示されません。

索引

記号 ページ

<Boolean>.....	4-7
<NRf>.....	4-6, 4-7
Δ T cursor.....	5-87
Δ V cursor.....	5-84
< 時間 >.....	4-6
< 周波数 >.....	4-6
< 電圧 >.....	4-6
< 電流 >.....	4-6

A ページ

A->B(N) トリガ.....	5-239
ACQuire グループ.....	5-56
A Delay B トリガ.....	5-240
ANALysis グループ.....	5-57
ASETup グループ.....	5-75

C ページ

Calc アイテムの自動測定.....	5-141
CALibrate グループ.....	5-76
CAN FD バス信号解析.....	5-158
CAN FD バス信号検索.....	5-160
CAN FD バス信号トリガ.....	5-273
CAN バス信号解析.....	5-151
CAN バス信号検索.....	5-152
CAN バス信号トリガ.....	5-240
CHANnel グループ.....	5-77
CLear グループ.....	5-80
COMMunicate グループ.....	5-81
CURSor グループ.....	5-83
CXPI バス信号解析.....	5-167
CXPI バス信号検索.....	5-168

D ページ

DCL.....	3-6
DISPlay グループ.....	5-89
DL シリーズ用ライブラリ.....	ii

F ページ

FFT 解析.....	5-91
FFT グループ.....	5-91
FILE グループ.....	5-98
FlexRay バス信号解析.....	5-175
FlexRay バス信号検索.....	5-176
FlexRay バス信号トリガ.....	5-247

G ページ

GONogo グループ.....	5-102
GO/NO-GO 判定.....	5-102
警告音.....	5-102
ゾーン.....	5-103
ハードコピー.....	5-102
波形ゾーン.....	5-106
パラメータ.....	5-103
判定終了.....	5-103
方形ゾーン.....	5-105
保存.....	5-102
ポリゴンゾーン.....	5-104
メール通知.....	5-102

GP-IB インタフェースの機能.....	3-3
GTL.....	3-6

H ページ

HCOPy グループ.....	5-108
HISTory グループ.....	5-110

I ページ

I2C バス信号解析.....	5-182
I2C バス信号検索.....	5-183
I2C バス信号トリガ.....	5-254
IFC.....	3-6
IMAGe グループ.....	5-116
INITialize グループ.....	5-118

L ページ

LIN バス信号解析.....	5-189
LIN バス信号検索.....	5-190
LIN バス信号トリガ.....	5-259
LLO.....	3-6
LOGic グループ.....	5-119

M ページ

MATH グループ.....	5-122
MEASure グループ.....	5-127

N ページ

NO-GO 時の動作.....	5-102
-----------------	-------

P ページ

PSI5 信号解析.....	5-194
PSI5 信号検索.....	5-197
PSI5 信号トリガ.....	5-277

R ページ

RECall グループ.....	5-143
REFeRence グループ.....	5-144
REN.....	3-6

S ページ

SDC.....	3-6
SEARch グループ.....	5-145
SENT 信号解析.....	5-201
SENT 信号検索.....	5-205
SENT 信号トリガ.....	5-279
SERialbus グループ.....	5-151
SNAP グループ.....	5-230
SNTP.....	5-236
SPD.....	3-6
SPE.....	3-6
SPI バス信号解析.....	5-220
SPI バス信号検索.....	5-223
SPI バス信号トリガ.....	5-268
SSTart グループ.....	5-231
STARt グループ.....	5-232
STATus グループ.....	5-233
STORe グループ.....	5-235
SYSTem グループ.....	5-236

索引

T	ページ
TCP/IP の設定.....	2-5
TMbase グループ.....	5-238
TMCTL.....	ii
TRIGger グループ.....	5-239
TV トリガ.....	5-280

U	ページ
UART 信号解析.....	5-225
UART 信号検索.....	5-227
UART 信号トリガ.....	5-271
USB インタフェース.....	1-2
USB キーボードの種類.....	5-237
USB ケーブル.....	1-4
USB ハブ.....	1-4

W	ページ
WAVEform グループ.....	5-286
WPARameter グループ.....	5-289

X	ページ
XY グループ.....	5-292

Z	ページ
ZOOM グループ.....	5-295

ア	ページ
アキュジションモード.....	5-288
アクションオントリガ.....	5-239
アベレーシング.....	5-56
アベレージ回数.....	5-56
減衰定数.....	5-56
安全動作領域.....	5-64

イ	ページ
イーサネットインタフェース.....	2-2
移動平均.....	5-123
イニシャライズ.....	5-118, 5-298
インタリーブ.....	5-56

エ	ページ
エッジ OR トリガ.....	5-277
エッジカウント.....	5-122
エッジ検索.....	5-145
エッジトリガ.....	5-265
エラーキュー.....	6-6
エラーキュークリア.....	5-297
エラーメッセージ.....	付-2
演算子.....	5-123
演算 (波形).....	5-122

オ	ページ
オートスクロール.....	5-145
オートセットアップ.....	5-75
オートセットアップ (シリアルバス信号の).....	5-151
オーバーラップコマンド.....	4-8
オーバーラップ動作.....	5-81
応答.....	4-5
応答メッセージ.....	4-1
オプションの問い合わせ.....	5-298
オフセットキャンセル.....	5-237

カ	ページ
カーソル測定.....	5-83
カーソルの種類.....	5-87
階調モード.....	5-89
拡張イベントイネーブルレジスタ.....	5-233
拡張イベントレジスタ.....	5-233
拡張イベントレジスタ.....	6-5
角度カーソル.....	5-83
基準角度.....	5-84
画面イメージ.....	5-116
内蔵プリンタへの出力.....	5-109
ネットワークプリンタへの出力.....	5-109
ファイルに保存.....	5-116
画面の倍率 (ZOOM).....	5-295
簡易検索.....	5-115

キ	ページ
機種.....	5-297
輝度 (画面全体).....	5-237
輝度 (表示アイテム別).....	5-90
キャリブレーション.....	5-76, 5-297
共通コマンド.....	4-3
共通コマンドグループ.....	5-297

ク	ページ
クエリ.....	4-1, 4-4
クリアトレース.....	5-80
クリア (レジスタ).....	5-297
クリック音.....	5-236
グリッド.....	5-90
グリニッジ標準時.....	5-236
グループ.....	4-3

ケ	ページ
検索タイプ.....	5-149
減衰定数.....	5-56

コ	ページ
高調波解析.....	5-61
高分解能モード.....	5-56
コンビネーショントリガ.....	5-283

サ	ページ
サービスリクエストイネーブルレジスタ.....	5-298
サイクルモード.....	5-134, 5-137
サンプリングモード.....	5-56
サンプルレート.....	5-238

シ	ページ
時刻.....	5-236
システム.....	5-236
自動測定 (波形パラメータの).....	5-127
ジュール積分.....	5-59
出力キュー.....	6-6
上位クエリ.....	4-4
条件付エッジ検索.....	5-148
条件付エッジトリガ.....	5-264
状態レジスタ.....	5-233, 6-5
省略形.....	4-5
初期化.....	5-298
初期化 (旧機種互換に).....	5-237
シリアルバス信号の解析 / 検索.....	5-151
シリアルバス信号のデコード.....	5-174
シリアルポール.....	5-233
シングルスタート.....	5-231

索引

ス	ページ	トリガ	ページ
ズーム位置の連動	5-229	A->B(N) トリガ	5-239
ズーム対象波形	5-295	A Delay B トリガ	5-240
ズームボックスの位置	5-295	CAN FD バス信号トリガ	5-273
ズーム率	5-295	CAN バス信号トリガ	5-240
ズーム率 (波形検索の)	5-146	FlexRay バス信号トリガ	5-247
垂直軸方向のズーム	5-295	I2C バス信号トリガ	5-254
スイッチング損失	5-65	LIN バス信号トリガ	5-259
スキップ検索	5-149	PSI5 信号トリガ	5-277
スキュー補正	5-120	SENT 信号トリガ	5-279
スケーリング	5-123	SPI バス信号トリガ	5-268
スケール値表示	5-90	TV トリガ	5-280
スタート	5-232	UART 信号トリガ	5-271
ステータスバイト	6-3	アクションオントリガ	5-239
ステータスバイトレジスタ	5-298	エッジ OR トリガ	5-277
ステータスレポート	6-1	エッジトリガ	5-265
ステート検索	5-146	条件付エッジトリガ	5-264
ステートトリガ	5-263	ステートトリガ	5-263
ステート幅検索	5-146	ステート幅トリガ	5-282
ステート幅トリガ	5-282	ディレイ	5-283
ステート表示	5-120	パルス幅トリガ	5-279
ストップ	5-234	ホールドオフ時間	5-284
スナップショット	5-230	ユーザー定義 TV トリガ	5-281
スペクトラム	5-96	ユーザー定義バス信号トリガ	5-266
セ	ページ	トリガアウト	5-237
積分	5-123	トリガ条件	5-240
セルフテスト	5-298	トリガの組み合わせ	5-283
遷移フィルター	5-233, 6-5	トリガの種類	5-271
ソ	ページ	トリガポジション	5-284, 5-288
ゾーン (GO/NO-GO 判定の)	5-103	トリガモード	5-284
タ	ページ	トレンド (PSI5 の)	5-200
タイムアウト時間の設定	2-3	トレンド (SENT の)	5-215
タイムベース	5-238	トレンド表示	5-290
チ	ページ	ナ	ページ
チャンネル間ディレイ	5-134, 5-137	内蔵プリンタ	5-109
チャンネル間ディレイ (ロジック波形の)	5-128, 5-130	内部メモリへの保存	5-235
ツ	ページ	ハ	ページ
通信のステータス	5-233	配置モード	5-90
テ	ページ	倍率	5-295
データ	4-6	波形ゾーン検索	5-114
データストレージ	5-98	波形ゾーン判定	5-106
データ転送速度	1-2, 2-2, 3-4	波形データのフォーマット	5-287
ディスタル	5-139	波形の重ね書き	5-89
ディレイ	5-283	波形の検索	5-145
デコード表示	5-175	波形のズーム	5-295
デッドロック状態	4-2	波形の全データ点数	5-287
電源解析	5-59	波形の取り込み	5-56
電力測定	5-69	波形の取り込みのスタート	5-232
ト	ページ	波形の取り込みのストップ	5-234
トータル損失	5-65	波形の取り込みモード	5-56
統計処理	5-140	波形の配置	5-90
統計処理 (サイクル)	5-140	波形のヒストグラム	5-57
統計処理 (ヒストリ波形)	5-140	垂直範囲	5-59
統計値	5-132, 5-136	測定モード	5-57
統計値 (ロジック波形の)	5-127, 5-129	対象波形	5-58
		表示の ON/OFF	5-57
		波形の表示色	5-89
		波形パラメータ測定値のトレンド / ヒストグラム	5-289
		波形パラメータの自動測定	5-127
		バス	5-120
		バックライト	5-237
		パラメータ (GO/NO-GO 判定の)	5-103
		パラメータ検索	5-111
		パラメータ (自動測定の)	5-131

索引

パラメータ (ロジック波形の自動測定)	5-127
パルス幅検索	5-149
パルス幅トリガ	5-279
バンドル	5-120

ヒ

ページ

ビーブ音	5-236
ヒストグラム表示	5-289
ヒストリ波形	5-110
検索	5-111
表示モード	5-110
日付	5-236
表示色	5-89
表示比率	5-295
表示フォーマット	5-89
標準イベントイネーブルレジスタ	5-297
標準イベントレジスタ	5-297, 6-4

フ

ページ

フィルター	5-122
プロキシマル	5-139
プログラムメッセージ	4-1
ブロックデータ	4-7
フロントパネル	1-1, 2-1, 3-1

ヘ

ページ

ヘッダ	4-5
-----------	-----

ホ

ページ

ホールドオフ時間	5-284
方形ゾーン検索	5-113
方形ゾーン判定	5-105
補間方式	5-90
ポリゴンゾーン検索	5-112
ポリゴンゾーン判定	5-104

マ

ページ

マーカーカーソル	5-85
窓関数	5-97

メ

ページ

命令	4-3
メシアル	5-139
メッセージ	4-1
メッセージの言語	5-237
メニューの言語	5-237

モ

ページ

文字サイズ	5-236
文字データ	4-7
文字の表記法	iv
文字列データ	4-7

ユ

ページ

ユーザー定義 TV トリガ	5-281
ユーザー定義演算	5-124
ユーザー定義バス信号解析	5-217
ユーザー定義バス信号検索	5-219
ユーザー定義バス信号トリガ	5-266

リ

ページ

リアパネル	1-1, 2-1, 3-1
リファレンス波形	5-144
リモート / ローカル	5-81

リモート / ローカル切り替え	1-3, 2-3
リモート / ローカル切り替え時の動作	3-3

レ

ページ

レコード長	5-56
レコード番号	5-115, 5-287
レジスタクリア	5-297

ロ

ページ

ローカルロックアウト	5-81
ロータリカウント	5-123
ロジック入力	5-119
スキュー補正	5-120
ステート表示	5-120
バス	5-120
バンドル	5-120

ワ

ページ

ワードフォーマット	5-287
-----------------	-------