

TUSB-MNSTBP

ロードセル無線通信親機

Z

ロードセル無線通信親機コントロールソフトウェア

取扱説明書 Ver2.0



本文中のマークについて(必ず始めにお読み下さい)

この取扱説明書には、あなたや他の人々への危害や財産への損害を未然に防ぎ、本 製品を安全にお使いいただくために、守っていただきたい事項を示しています。

その表示と図記号の意味は次のようになっています。内容をよみ理解してから本文

* 🖍 警告	この表示を無視して、誤った取扱をすると、人が死亡ま たは重傷を負う可能性がある内容を示しています。
⚠注意	この表示を無視して、誤った取扱をすると、人が損害を 負う可能性が想定される内容および物的損害のみの発 生が想定される内容を示しています。

- ① 製品の仕様および取扱説明書の内容は予告なく変更することがあります。
- ② 本製品および本取扱説明書の一部または全部を無断転載することは禁じられています。
- ③ 本取扱説明書の内容は万全を期して作成いたしましたが、万が一ご不審な事やお気づ きの事がございましたら、(株)タートル工業 サービス課までご連絡下さい。
- ④ 当社では、本製品の運用を理由とする損失、逸失利益等の請求につきましては、上記に
 関わらずいかなる責任も負いかねますので、予めご了承下さい。
- ⑤ 本製品は、人命に関わる設備や機器、高度な信頼性を必要とする設備や機器などへの組込や制御などへの使用は意図されておりません。これら設備や機器などに本装置を使用され人身事故、財産損害などが生じても、当社はいかなる責任も負いかねます。
- ⑥ 本製品およびソフトウェアが外国為替及び外国貿易管理法の規定により戦略物資(又は 役務)に該当する場合には日本国外へ輸出する際に日本国政府の輸出許可が必要です。

©2019 Turtle Industry Co., Ltd. All rights reserved. 株式会社タートル工業の許可なく、本書の内容の複製、改変などを行うことはできません。

Microsoft, Windows, Windows NT, 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。

その他、記載されている会社名、製品名は、各社の商標および登録商標です。



はじめに	4
製品概要	4
製品構成	4
コントロールソフトウェアインストール方法	6
VCP ドライバーのインストール	6
使用方法	6
子機のリモート設定	8
パソコンからの設定値変更	10
子機がスリープに入らないようにする方法	11
計測	12
親機設定	15

はじめに

この度は、(株)タートル工業製の ロードセル用無線通信ユニット TUSB-MNSTBP をお買 い求めいただき、誠にありがとうございます。 本書は、本製品、およびコントロールソフ トウェアの特徴、使用方法、取扱における注意事項、その他本製品に関する情報 など、本 製品をご使用される上で必要な事項について記述されております。 誤った使用をすると本 製品の破損だけでなく重大な事故が発生する事も考えられます。 本書の内容をよくご理解 の上、正しくご使用下さる様お願いします。

製品概要

本製品は無線インターフェースをもつロードセル測定器 TWL-S01LC の相手側の親機デバ イスです。TWL-S01LC からの計測データを本製品が接続されたコンピュータを使用して 収集、記録を行います。

1 台の本製品に対して、複数台の子機 TWL-S01LC と通信することが可能です。本製品は 親機となるデバイスです。子機数が多い場合、別の親機と複数台の子機を用意して、同一空 間中に複数の無線ネットワークを構成することも可能です。

製品構成

本製品には以下のものが含まれます

• TWL-MNSBP × 1

※TWL-S01LC は本製品に含まれません。別途ご購入いただく必要がございます。

不足品などがあれば、当社サービス課までご連絡ください。

コントロールソフトウェアインストール方法

実行ファイルの zip ファイル TusbMnstbpWpf.zip を C ドライブなどの適当なフォルダ内解凍します。 以下 C:¥ に解凍した例で説明します。 C:¥に解凍の結果 C:¥ TusbMnstbpWpf というフォルダができたとします。 C:¥ TusbMnstbpWpf¥bin¥ TusbMnstbpWpf.exe のショートカットをデスクトップなど適当 なフォルダに作成してください。

VCP ドライバーのインストール

FTDI 社のホームページより VCP ドライバーをダウンロード、インストールします。

使用方法

子機デバイス(TWL-S01LC、以下子機)に電源を投入し、子機をリモート待機状態にしま す。子機をリモート待機状態にする方法、電源投入後、自動でリモート待機状態になる設定 方法は別紙ロードセル用無線計測ユニット TWL-S01LC 取り扱い説明書を参照ください. 子機はリモートスリープの設定値が1以上に設定されている場合、リモートスリープの設 定値秒親機よりコマンドを受信しなかった場合、スリープ状態に移行し、親機からのコマン ドを受け付けなくなります。再度リモート待機状態に移行するには子機の基板のボタン操 作でリモート待機状態に入れるか、子機を再起動する必要があります。この操作方法の詳細 は別紙ロードセル用無線計測ユニット TWL-S01LC 取り扱い説明書をご参照ください。

親機デバイス(TUSB-MNSTBP、以下親機)をパソコンに接続し、本ソフトウェアを起動 します。

1058-MNS18P) コントロールジントウェア Ver2.00	- ° ×
- 302Ca-	ログ
子编状態 子側設定 計測 mV/V校正 機能設定	
- 予告(約1/2)- 	
IU KOBONA INIKAN	
	2

メインメニュー→"COM ポート再スキャン"を押下します.

見つかった COM ポートのリストの先頭のものをソフトウェアが自動でオープンします。 COM ポートを変更する場合はプルダウンをクリックし、オープンする COM ポートを選択 します。

*TUSB-MNSTBP 以外に、COM ポートでアクセスするようなデバイスが接続されている 場合はそちらをオープンしてしまう可能性があります。そのような場合はデバイスマネー ジャで事前に TUSB-MNSTBP の COM ポートを特定しておく必要があります。

メインメニュー→"子機サーチ"を押下します。

無線親機(Tu	JSB-	-MNSTBP) コントロールソフトウュ
COM14 ~	メイン	
子機状態 子機設		COMポート再スキャン
全子機計測火ニュー		子機サーチ
ID:1		全子機クリア
ファイル名:1.csv	1	ログクリア
測定値:2.99992		ソフト終了
再送分込データ数	: 000	060256
送信成功率:0.83	16	
子機1メニュー		
グラフ表示子機	1	~

子機がリモート待機状態にあり、無線環境が良好であれば、子機が応答を返し、結果次のよ

うに子機がリストとして表示されます。

無約	無線親機 (TUSB-MNSTBP) コントロールソフトウェア Ver2.00													
СОМ	СОМ14 • ХЛУХГ1-													
子機	子機状態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定													
子機	犬鰒メニュー						_							
ID	1	応答チェック	開始ID	1	\sim	終了ID	1	L	応答チェック					
ÎD			応答状態	通信品質										
1	再起動	応答チェック	あり	141/255										
2	再起動	応答チェック	あり	147/255										
1			3	2										

"応答チェック"ボタンは見つかった子機に対して ID を指定して、応答を返せというコマン ドになります。

*子機の ID は重複しないように設定してください。子機の設定方法は別紙 TWL-S01LC 取り扱い説明書をご参照ください。

- 子機の ID
- ② 応答状態で応答があった場合は緑で"あり"、応答がない場合は灰色で"なし"と表示されます
- ③ 無線環境の良し悪しを表します。数字が大きいほど良い無線環境です。

子機のリモート設定

子機の動作を定義する設定値はローカル設定値とリモート設定値があり、本説明書ではリ モート設定値に関して説明します。ローカル設定値に関しては別紙ロードセル用無線計測 ユニット TWL-S01LC 取り扱い説明書をご参照下さい。子機のローカル設定値に関しては ID 以外本ソフトウェアからも設定することが可能です。

本ソフトウェアからしか行えないリモート設定値があります。

子機	IJ	モー	\mathbb{P}	設定	値
- 1/24	_	_	•		<u> </u>

設定値	内容	簡易な説明	值範囲	工場出荷時
Mode	計測モード	計測モードがどちらになる	0または1	0
	0:ハイモード	か設定する.		
	1:ローモード			
tDiscardH	ハイモード時	ハイモード計測時において	0~255	50
	データ破棄時間	開始してからデータを破棄		
	(0.1s 単位)	する時間		
mRateH	ハイモード動作時のサンプ	サンプリング間隔を 0.1s 単	1~600	10

	リング間隔	位で定義します。		
	(0.1s 単位)			
tRateH	ハイモード動作時のデータ	転送の間隔を1s単位で設定。	1~3600	1
	転送間隔			
	(1s 単位)			
tDiscardL	ローモード時	ローモード計測時において	0~255	10
	データ破棄時間	スリープから起床してデー		
	(0.1s 単位)	タを破棄する時間		
mRateL	ローモード時のスリープ時	計測、転送後にスリープを行	2~86400	2
	問	う時間を 1s 単位で定義しま		
	(1s 単位)	す。		
tRateL	ローモード時のデータ転送	すぐにデータを転送するの	1~8	8
	個数	でなく、ある程度データが溜		
	設定した値の数以上 FIFO	まってからデータ送信した		
	にデータがたまったら送信	ほうが電池は長持ちします。		
	します	無線転送は消費電力が大き		
		いです。		
sRetry	ソフトウェアリトライ回数	本基板のファームウェアか	0~9	4
		らみた通信リトライ回数		
Rcrlim	リカバリー時最大転送デー	バッファにデータが溜まり	1~9	9
	タ数	すぎと判断するとペースを		
		リカバリーするための補助		
		転送が開始されます。その時		
		の一回の転送データ数です。		
		通信状態が悪い場合はデー		
		タ数を少なくしてください。		
		最適値を知る場合はデータ		
		通信テストを行うことで知		
		ることができます。		
UserOffset	ユーザオフセット	ユーザが自由に設定します。		0
		ソフトウェアで表示される		
		值 =		
		(AD_VAL – UserOffset) \times		
		UserGain		
		となります。		
UserGain	ユーザゲイン	ユーザが自由に使用します		1

unit	表示単位	単位変換文字列	アルファベット	mV/V
		本ソフトウェアでは使用し	8文字まで	
		ません。ソフトウェアライブ		
		ラリでアクセス可能です。		
RawDataZero	0mV/V 入力時の AD 値		0~0xFFFFFF	校正結果に
				よる
RawDataNeg3	-3mV/V 入力時の AD 値		0~0xFFFFFF	校正結果に
				よる
RawDataPos3	3mV/V 入力時の AD 値		0~0xFFFFFF	校正結果に
				よる

パソコンからの設定値変更

子機設定タブをクリックします.子機ごとに設定値が表示されます。

1	線親機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00														_ 0 ×	F				
co	M14 ~	44 - X725-															ログ	1		
子(子)	帰状態 子機設 単設定メニュー	宅 計測 mV/	∨校正 親機設定																23/04/13 15:22:30 子機サーチ終了 23/04/13 15:22:29 保持レジス夕読み出し成功 ID:2	
п	D 設定取得	設定送信	アプリケーション ID	送信 チャネル (1〜14)	無線機の , リトライ回数 (0〜9)	無線出力) (1~3)	画面スリープ 時間(10秒) (1〜99)	画面LED OFF:0 ON:1	起動時 リモートON OFF:0 ON:1	リモートON タイムアウト (10s) (0~99)	LCD コントラスト (0~15)	計測モード Hi : 0 Low : 1	ハイモード データ廣棄時間 (CS) (0~255)	ハイモード サンプリング間隔 (0.1s) (1~600)	八イモード 送信間隔 (s) (1~3600)	ローモード データ廃棄時間 (cs) (0~255)	ローモード サンプリング間隔 (s) (2~86400)	1[(1	23/04/13 15:22:28 子磯サーチ償始 23/04/13 13:48:41 10120:コマンド送儀成功/計測開始 23/04/13 13:48:41 10120:コマンド送催成功/計測開始 23/04/13 13:48:34 10=1 データレジスタ書き込み成功: グリア/ビッファ	
1	設定取得	設定を送信	0x05A895F1	1	2	3	12	1	1	18	7	1	50	1	1	10	2	2	23/04/13 13:48:34 ID120:コマンド送傷成功/計測停止	
2	設定取得	設定を送信	0x05A895F1	1	2	3	12	1	1	18	7	0	50	10	2	10	2	2	23/04/13 13:47:16 子機サーチ終了 23/04/13 13:47:15 保持レジスタ読み出し成功 ID:1 23/04/13 13:47:14 子機サーチ開始	

*子機が見つかった段階でソフトウェアは設定値を取得するような仕組みになっています。 このとき通信エラーにより設定値が取得できない場合があります。その場合は再度設定値 を取得します。

無	無線親機 (TUSB-MNSTBP) コントロールソフトウュ														
СОМ	СОМ14 - ХЛУХІЦ-														
子機	子機状態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定														
子機	子機設定メニュー														
	全機設定値を	送信	無												
	主機PC2 時刻 全機設定値送	を合わせる :信			チャネル (1~14)	リ (0・									
1	設定取得	設定を送信	0x054	895F1	1	2									
2	設定取得	設定を送信	0x05A	895F1	1	2									

設定を変更したい子機だけの設定を変更する場合は設定値を入力後、設定を変更したい子 機の行の"設定を送信"ボタンを押下します。

魚	線親機(TI	親親(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00															_ & ×	
co	414 ~	4 - 3072-															ログ	
子8 子8	(状態)子機設 (設定/にユー)	定 計測 mV/	∨校正 親機設定															23/04/13 15:22:30 子機サーチ終了 23/04/13 15:22:29 保持レジスタ読み出し成功 ID:2
IC	設定取得	設定送信	アプリケーション ID	送信 チャネル (1〜14)	無線機の リトライ回数 (0~9)	無線出力 (1~3)	面面スリーブ 時間(10秒) (1〜99)	面面LED OFF:0 ON:1	起動時 リモートON OFF:0 ON:1	リモートON タイムアウト (10s) (0~99)	LCD コントラスト (0~15)	計測モード Hi : 0 Low : 1	ハイモード データ廃棄時間 (cs) (0~255)	ハイモード サンプリング間隔 (0.1s) (1~600)	八イモード 送信閣隔 (s) (1~3600)	ローモード データ廃棄時間 (cs) (0~255)	ローモード サンプリング間隔 (4) (2~86400)	23/04/13 15:22:28 子様サーデ増始 23/04/13 15:22:28 子様サーデ増始 23/04/13 13:46:41 1D120:コマンド送信成功/計測開始 (1 23/04/13 13:46:34 1D=1 データレジスタ書き込み成功: クリアドレマフ
1	設定取得	19十十:14/日	0x05A895F1	1	2	3	12	1	1	18	7	1	50	1	1	10	2	2 23/04/13 13:48:34 ID120:コマンド送信成功/計測停止
2	設定取得	設定を送信	005A895F1	1	2	3	12	1	1	18	7	0	50	10	2	10	2	2 23/04/13 13:47:16 子機サーチ終了 23/04/13 13:47:15 保持レジスク読み出し成功 ID:1
		\sim																23/04/13 13:47:14 子隠サーチ開始 23/04/13 13:47:13 COM14オープン成功

変更した設定内容を反映させるには子機を再起動する必要があります。

無線親機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00

СОМ14 ~ ХЛУХДа-	
子機状態 子機設定 計測 mV/V校正	親機設定
子機状態メニュー	
応答チェック	D 1 ~ 終了ID 1 応答チェック
リモート待機から抜けないようにする	. 通信品質
全機再起動	144/255
	147/255
2 再起動 応合チェック 000	14//255
無線親機(TUSB-MNSTBP)コントロー	ルソフトウェア Ver2.00
COM14 - X17X21-	
子機状態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定	
子機状態メニュー	
ID 1 応答チェック 開始ID	1 ~ 終了ID 1 応答チェック
ID 応答状態 通信品	篇
1 再起動 応答チェック あり 141/2	55
 2 再起動 応答チェック あり 147/2 	55

子機がスリープに入らないようにする方法

子機は一定時間親機からのコマンドを受信しない場合 remslp が1以上の場合、remslp に 応じた時間でタイムアウトし、リモート待機状態から抜けてスリープ状態に入ります。そ れを防ぐには子機がリモート待機状態の状態において 子機状態メニュー→リモート待機から抜けないようにする

にチェックを付けます。

無線親機(TUSB-MNST	無線親機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00									
COM14 VXIII-										
子機状態 子機設定 計測 m ^v	子機状態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定									
子機状態メニュー										
応答チェック	þ	1 ~ 終了ID 1 応答チェック								
リモート待機から抜けないようにす	13 I I	通信品質								
全機再起動										
	1	.41/255								
 7 再起動 応答チェック 	あり 1	47/255								

これを行うことで親機より子機に 8s 周期で状態取得のコマンドが発生されることでスリー プに入らないようにしています。 計測

計測前準備

パソコンと子機の時刻を合わせる

子機設定メニュー→全機 PC と時刻を合わせる

本機器は専用電池駆動のリアルタイムクロックを内蔵しているため電池が切れない限り時 計合わせは通常必要ありませんが、PCと時間合わせが可能です。

\$	無線親機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00													
СС	COM14 v メインメニュー													
子	子機決態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定													
子	子機設定X2													
	全機設定値を 全機PCと時刻	取得 を合わせる	2プリケーション	送信	金信 無線機の	無線出力	画面スリープ	画面LED	起動時 リモートON	リモートON タイムアウト		計測モード	ハデ	
	全機設定値送	18	P	(1~14)	りつう1回数 (0~9)	(1~3)	(1~99)	ON : 1	OFF : 0 ON : 1	(10s) (0~99)	(0~15)	Low:1	(c (0	
1	設定取得	設定を送信	0x05A895F1	1	2	3	12	1	1	18	7	1	50	
2	設定取得	設定を送信	0x05A895F1	1	2	3	12	1	1	18	7	0	50	
_														

残データの消去

データは一旦不揮発性 ROM に書かれ、FIFO 方式で転送されるため、過去に行った測定値 が転送済みでない場合、子機の FIFO バッファに残っています。必要に応じて FIFO バッフ ァを消去します。

無線親機(TUSB-MNST	BP) コントロールソフトウェア Ver2.00
СОМ14 - ХЛУХДа-	
子磯状態 子機設定 計測 mV	// 收正 親鴉設定
全子機計測メニュー	
全機計測開始	> : 2
全機計測停止	P-11/2:
全機計測停止予約	定領: 0.0000000
全機リモート侍機予約	送分込テータ数:0000000
全機計測データクリア	信成功率: 0.0000
全機残データクリア	7 受2/二二-
クラノ表示子機	á.

ハイモード設定

ハイモードの場合、計測モードを0、ハイモードデータ破棄時間、ハイレートサンプリング 間隔、ハイモード送信間隔を設定します

無線親	i離鏡機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00															
COM14 - メバンビュー											ログ					
子确状版 子相比定 計測 mV/V校正 機械設定 22/04/17												23/04/13 13:48:41 ID120:コマンド送信成功/計測開始				
子機設定)	2-				_											23/04/13 13:48:41 ID120:コマンド送信成功/計画開始
トラスト 15)	計測モード Hi :0 Low:1	ハイモード データ廃棄時間 (cs) (0~255)	ハイモード サンプリング間隔 (0.1s) (1~600)	ハイモード 送信間隔 (s) (1~3600)	ローモード データ廃棄時間 (cs) (0〜255)	ローモード サンプリング間隔 (s) (2~86400)	ローモード 1回送信データ数 (1~8)	ソフトウェア リトライ回数 (0〜9)	リカバー送信時 1送信当たり 最大データ送信信数 (1~9)	ユーザオフセット	ユーザゲイン	単位 (8文字まで)	0mv/V入力時 AD值	-3mv/V入力時 AD僅	3mv/V入力時 AD値	23/04/13 13:48:34 ID=1 テーツセンスタ響き込み成功: クリアパンファ 23/04/13 13:48:34 ID120:コマンド送信成功,計画停止 23/04/13 13:47:16 子戦サーチ後了 23/04/13 12:47:16 子戦サーチ後了
	D	50	1	1	0	2	2	5	9	0	1	mV/V	0xFFFFEDBC	0xFF9A7C84	0x655EC7	23/04/13 13:47:14 子機廿一チ開始
																23/04/13 13:47:13 COM14オープン成功

ローモード設定

ローモードの場合、計測モードを1、ローモードデータ廃棄時間、ローモードサンプリング 間隔、ローモード1回送信データ数を設定します。

無線親	無線機 (TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00															
COM14	20014 × X7XE1-															
子機状態 子機設定)	子機設定 計 	·周 mV/V校正	親機設定													23/04/13 13:48:41 ID120:コマンド送信成功/計測開始 23/04/13 13:48:41 ID120:コマンド送信成功/計測開始
トラスト 15)	計測モード Hi :0 Low:1	ハイモード データ廃棄時間 (cs) (0~255)	ハイモード サンプリング間隔 (0.1s) (1~600)	八イモード 送信間隔 (\$) (1~3600)	ローモード データ廃棄時間 (cs) (0~255)	ローモード サンプリング間隔 (s) (2~86400)	ローモード 1回送億データ数 (1~8)	ソフトウェア リトライ回数 (0〜9)	リカバー送信時 1送信当たり 最大データ送信征数 (1~9)	ユーザオフセット	ユーザゲイン	単位 (8文字まで)	0mv/V入力時 AD值	-3mv/V入力時 AD值	3mv/V入力時 AD値	23/04/13 13:46:34 ID=1 テータレジスタ書き込み成功: クリアパッファ 23/04/13 13:46:34 ID120:コマンド运復成功/計測停止 23/04/13 13:47:16 子様サーチ終了 23/04/13 13:47:16 子様サーチ終了
	1	50	1	1	10	2	2	5	9	0	1	mV/V	0xFFFFEDBC	0xFF9A7C84	0x655EC7	23/04/13 13:47:13 9時サンスタロか用し加み 10:1
																23/04/13 13:47:13 COM14/-J 5/800

全機計測開始

無線鏡機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00	_ <i>8</i> ×
COM14 × X/2XE2-	ログ
子根(名) (************************************	22004/13 13-48-44 1D1201マンド連載電力/計算時 22004/33 13-48-44 1D1201マンド連載電力計算時 22004/33 13-48-44 1D1201マンド連載電力計算時 22004/33 13-48-34 1D1201ママンド連載度力 22004/33 13-47-15 名称しシスク建築AULの取り 22004/33 13-47-15 名称しシスク建築AULの取り 22004/33 13-47-15 名称しシスク建築AULの取り 22004/33 13-47-13 COM14オープン成功

停止する場合は

無線鏡無(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00	_ @ ×
COM14 VX/252-	ログ
子細状態 子細胞症 計測 mv/v校正 機構設定	23/04/13 13:48:41 ID120:コマンド送信成功/計測開始
全子做計划C2-	23/04/13 13:48:41 ID120:コマンド通信成功/計測開始 23/04/13 13:48:34 ID-1 データレジスクまた3 3:605
全報計測開始	クリアバッファ
	23/04/13 13:48:34 ID120:コマンド送信成功/計測停止
2017年7月 2017年2月 2017 2017 2017 2017 2017 2017 2017 2017	23/04/13 13:47:16 子機サーチ終了
全部15/	23/04/13 13:47:13 休時レジスタ語の出し加切り10:1 23/04/13 13:47:14 子様サーチ開始
金融版データウリア	23/04/13 13:47:13 COM14オープン成功
クラノ表示子機 1 (1)	
2991	

計測データ新規作成

計測データをファイルに保存することが可能です。 子機 xx メニュー→保存ファイル新規作成

保存ファイル選択

計測値を保存するファイルを選択します。

測定値:パソコンに転送された最新の計測値です

再送込みデータ数:子機からの計測値の転送は子機がデータを送ってから本ソフトウェア が受信に成功したという内容の返送メッセージを子機が受け取ると次のデータを転送しま す。この時間のタイムアウトが 0.4s に設定されているため、タイムアウトを超えると失敗 とみなされ、子機はデータの再送を行います。親機には重複して同じデータが 2 回以上届 くことがあります。重複分も込みのデータ数です。

送信成功率:重複なしのデータ数/送信リトライによる重複分込みのデータ数

無線親	機(T	US	B-MN	IST	ГВР)Ξ
COM14	v	X	インメニュ	-	
子機状態	子機調	定	計測	m'	V/V校正
全子機計測	リメニュー				
ID : 1					
ファイル名	:1.cs	/			
測定値:2	.9998	850			
再送分込テ	- 一夕数	t : 0	00588	31	
送信成功率	5:0.8	320			
子機1火					
グラフ表表	示子機	1			~

リモート受付待機予約

ローモード計測中はデータの子機はスリープ→起床→計測→転送を繰り返しています。
 子機はほとんどの時間スリープ→起床の間にいます。スリープ→起床の間、子機は親機からのコマンドを基本受け付けることができませんが、リモート受付待機状態にいれることで、
 一時的に受け付けることができるような方法があります。

ローモード計測中にリモート受付予約にチェックを入れます。

次回データ受信時に子機が remslp タイムアウトのリモート受付状態に入ります。

ローモード計測時は停止コマンドも受け付けないため、ローモード計測時に計測を停止す る場合は、計測停止予約にチェックをつけておきます。

すると次回データ受信時に停止になります。

親機設定

親機の設定は基本的には出荷状態のままで問題ありません。台数が多いため複数のネット ワークに分けたり、他のユーザのネットワークと干渉することを避ける目的でアプリケー ション番号とチャンネルを必要があれば変更してください。

無線親機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00	_ @ ×
СОМ14 - ХЛУХІІ-	ログ
子機状態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定	23/04/13 15:47:45 保持レジスタ
親機設定メニュー	読み出し成功 ID:1
SID 0xA579800	23/04/13 15:47:44 COM14オーフ ン成けた
チャネル アプリケーションID	210040
(1~3) (0x00010001~0x7FFFFFF)	
1 0x05A895F1	

<u>.</u>г

無線親	機(TUSB-MN	ISTBP) =	コントロー	ルソフト			
COM14	 X1XXII 	L-					
子機状態	子機設定 計測	mV/V校正	親機設定				
親機設定と	<i>к</i> −		_				
設定	值取得	9800	9800				
設定	值転送						
設定	値保存して再起動	FFFF	FF)				
親機	再起動	5A89	5F1				
親機	設定初期化						

親機設定初期化

子機の初期化方法は別紙 TWL-S01LC 取り扱い説明書をご参照ください。

無線親機(TUSB-MNSTBP)コントロールソフトウェア Ver2.00	_ @ ×
СОМ14 - ХЛУХД-	ログ
子機状態 子機設定 計測 mV/V校正 親機設定	23/04/13 15:47:45 保持レジスタ
親懐設定/ニュー	読み出し成功 ID:1
設定値取得 9800	23/04/13 15:47:44 COM14/-J
設定値転送	210045
設定値保存して再起動 'FFFFFF)	
親機設定初期化	
I	1