

ユーザーズマニュアル

PilotS1.1

有限会社 アイオーテクニック

www.iotechnic.co.jp

〒226-0027 神奈川県横浜市緑区長津田 6-21-13 TEL (045) 532-5114

目 次

1-1. はじめに	2
2-1. インストール	3
2-2. アプリケーションの実行方法	3
2-3. コマンドラインオプションの説明	4
3-1. チェックメールの送信	6
3-2. 状態情報	7
3-3. 状態インジケータの説明	7
3-4. KOBANZAME-Sの動作概要	7
4-1. 測定起動メールの送信	8
4-2. 測定停止メールの送信	8
4-3. リセットメール送信（テーブルクリア）	9
4-4. 測定起動時の設定値の説明	9
5-1. SDカードからのデータ回収	11
5-2. メールサーバーから処理結果の自動回収	12
5-3. メールサーバーから処理結果の手動回収	13
5-4. 測定番号を指定して、本体から処理結果を回収する	13
6-1. 装置情報の確認と変更	15
6-2. 接続情報の確認と変更	17
6-3. メール情報の確認と変更	18
6-4. 処理パラメータの確認と変更	19
6-5. 係数情報の確認と変更	21
6-6. HJ-509sの接続情報変更	22
7-1. 右クリックメニュー	23
8-1. 初期化ファイルの説明	23

1-1. はじめに

PilotS は、弊社のKOBANZAME-S(衛星通信・制御装置:SM-501)を介して、HUNTERシリーズ(WH-50x, HU-5xx)を、**イリジウム衛星通信網で利用するためのアプリケーションです**。下記の機能があります。このアプリケーションに、データのグラフ表示や処理機能はありません。

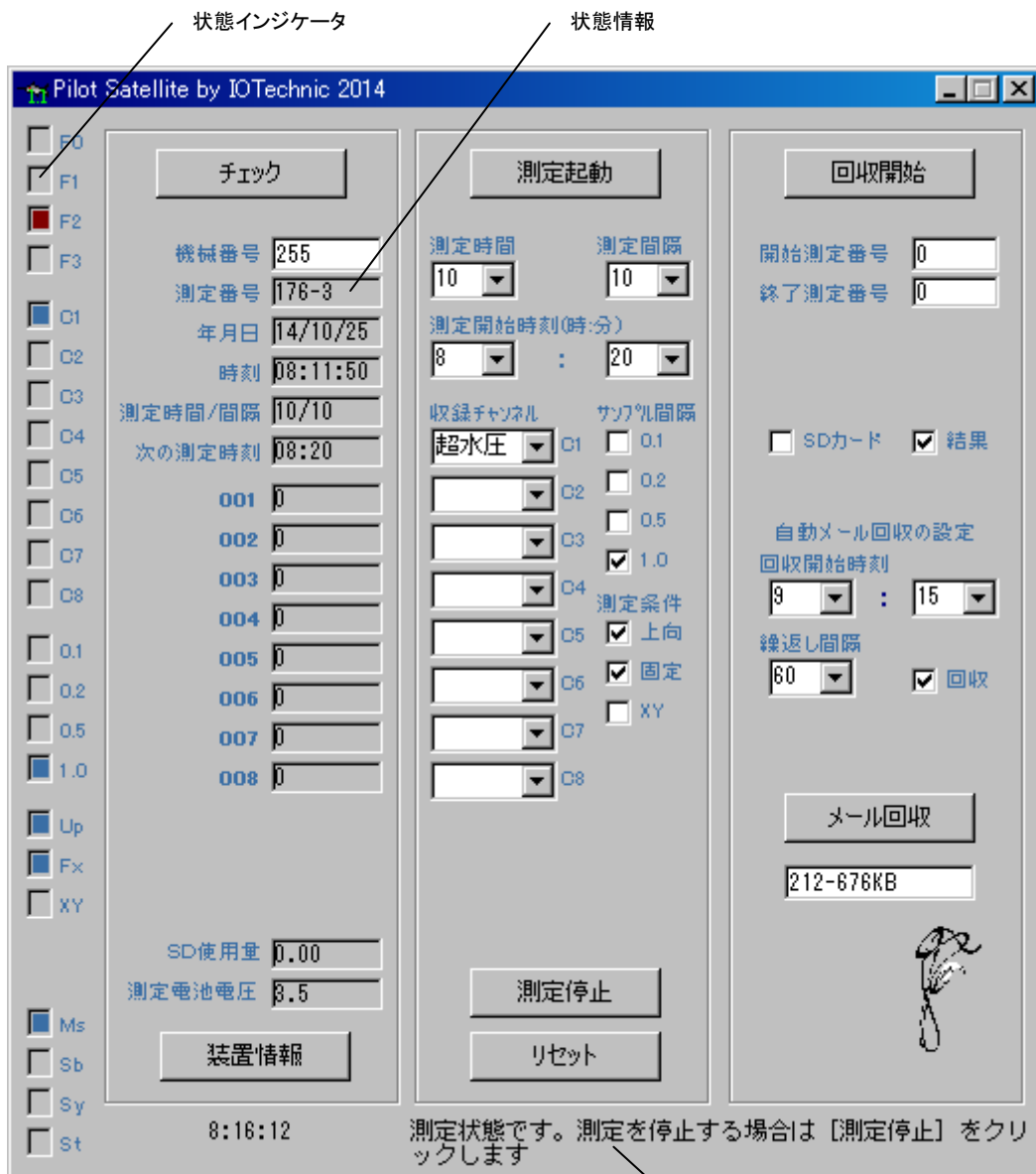
1. 本体(波高・波向・流速計等の装置本体を意味します)の測定を起動、停止する機能
2. 本体の処理結果を回収する機能
3. KOBANZAME-Sの接続条件を変更する機能

このアプリケーションは、KOBANZAME-Sと、本体の両方を操作できます。操作の対象は、下記のように機械番号で分けています。

海中の本体の操作: 機械番号:255

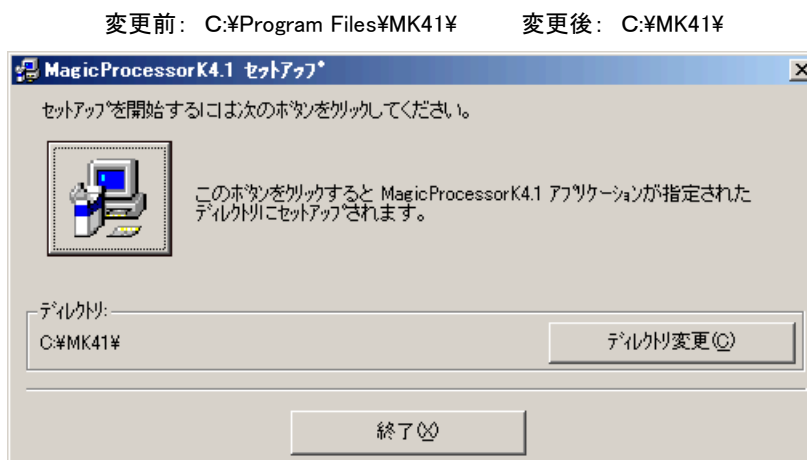
KOBANZAME-Sの操作: 機械番号:253

機械番号を[255]で[チェック]した場合は、本体の状態情報を表示し、[253]で[チェック]した場合は、KOBANZAME-Sの状態情報を表示します。



2-1. インストール

配布のCDの中の”Setup. exe“を指定し、クリックして下さい。セットアッププログラムの指示に、応答してインストールして下さい。インストール中に下図の[ディレクトリ変更]ボタンをクリックして、インストール先のディレクトリを下記のように変更して下さい。



注1. “システムにある一部のシステムファイルが最新のものでないので、セットアップを続行できません。.....”の問い合わせがありましたら、[OK]をクリックして下さい。“Windowsを再起動しますか？.....”の問い合わせに、[はい]をクリックします。Windowsが再起動されましたら、セットアップを再度、行います。

注2. “コピーしようとしているファイルのバージョンは、システムに存在するファイルより古いか、または同じです。.....”の問い合わせには、[はい]をクリックして下さい。

システム日時の表現

Pilotは、下記の日時の表現しか扱えません。Windowsの設定が、異なる場合は、変更して下さい。Windowsの“コントロールパネル”-アイコン[地域と言語のオプション]-タブ[地域オプション]-ボタン[カスタマイズ]-タブ[日付]-[短い形式]と、同じく、タブ[時刻]-[時刻の形式]を下のように合せて下さい。

[日付]-[短い形式] yy/MM/dd

[時刻]-[時間の形式] H:mm:ss


動作確認OS



WindowsXp、Windows7、Windows8

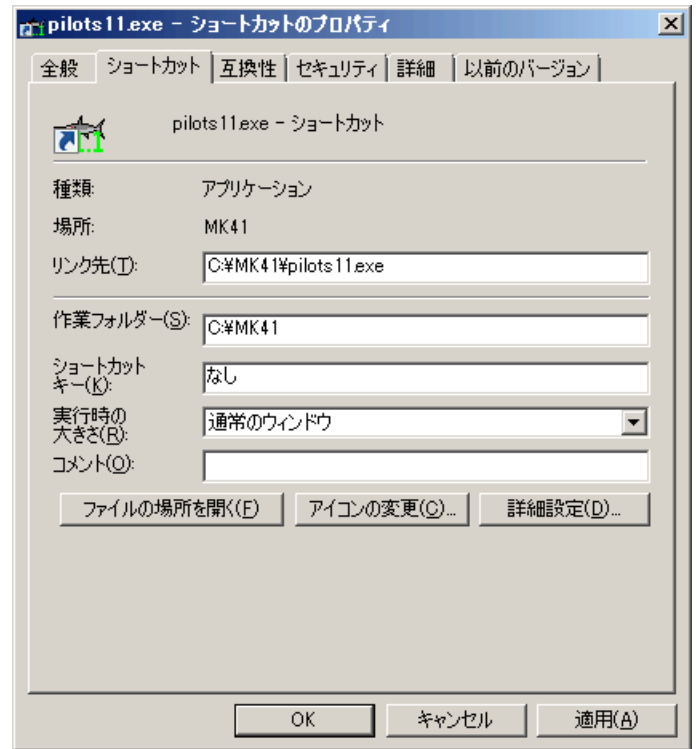
2-2. アプリケーションの実行方法

実行する前に、オリジナル初期化ファイル(PilotS11i.org)に、使用するメールサーバー名、ログオンID、パスワードなど、必要な設定を、下記の例(赤色部分)を見本にして記入し、保存してください。オリジナル初期化ファイル(PilotS11i.org)をコピーして、初期化ファイル(PilotS11i.ini)を作成してください。

iotechnic	13:受信サーバーログオンID
01234567	14:受信サーバーログオンパスワード
pop.mail.yahoo.co.jp	15:受信POPサーバーURL
smtp.mail.yahoo.co.jp:25:60	16:送信SMTPサーバーURL:ポート番号:タイムアウト(秒)
iotechnic	17:送信サーバーログオンID
01234567	18:送信サーバーログオンパスワード
0	19:
data@sbd.iridium.com	20:メールの宛先(送信先)
iotechnic@yahoo.co.jp	21:メール差出人のメールアドレス(イリジウムからのメールの受取人)
301234560000230	22:イリジウムモジュール9602のシリアル番号

PilotS は、下記の手順で、デスクトップにショートカットを作成してから、起動します。

1. ファイル“C: ¥ MK41 ¥ PilotS11. exe”を、Windowsの“デスクトップ”に、ドラッグアンドドロップし、ショートカットを作成します。
2. アイコン  “PilotS11. exeへのショートカット”のプロパティ（右図）の、タブ[ショートカット]－[リンク先]のコマンドラインを、下記の”コマンドラインオプションの説明”を参考にして変更できます。
3. “デスクトップ”にできた、アイコン のダブルクリックで実行してください。



2-3. コマンドラインオプションの説明

実行時のコマンドラインオプションを下記の形式で指定できます、各コマンドラインオプションは、コンマで区切ります。

“Path¥PilotS11. exe” , , No. , Flag, StartH, StartM, Int

Path¥

PilotS11. exeがあるフォルダのパス名を指定します。例:C: ¥ MK41 ¥

PilotS11. exe

このアプリケーションの実行ファイル名です。

No

本体の機械番号を指定したい時、セットします。例:255(Default)

Flag

Bit0=0 Bit0～Bit3に、自動メール回収でメールサーバーからダウンロードするメール数を指定します。例:0=2=最新の2メールを回収する(Default)

Bit1=0

Bit2=0

Bit3=0

Bit4=0

Bit5=0

Bit6=0

Bit7=0

Bit8=0 自動メール回収の[回収]のチェックのON/OFF。

Bit9=0

Bit10=0

Bit11=0 回収したマスターファイル(拡張子:H10)を変換し、マスターファイル(拡張子:K10、又はK02)を作成する。

Bit12=0 変換、作成するマスターファイル(拡張子:K02)を指定する。

Bit13=0

Bit14=0

Bit15=0 メンテナンスモードを有効にして起動します。

Bit16=0 自動メール回収した処理結果ファイルは、上書きされずに積算される。

Bit17=0

Bit18=0

Bit19=0

StartH

自動メール回収を開始する基準時刻の時刻の”時”を指定します 例:0(Default)

StartM

自動メール回収を開始する基準時刻の時刻の”分”を指定します 例:0(Default)

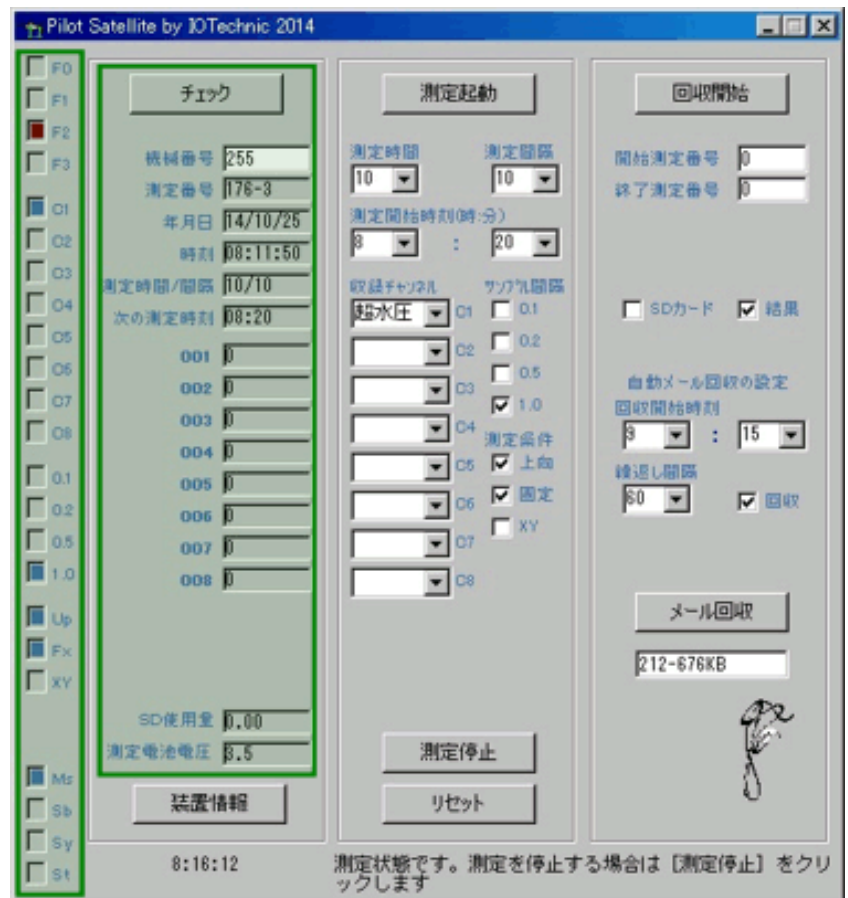
Int

自動メール回収の繰り返し回収間隔を分で指定します。 例:60=60分間隔(Default)

3-1. チェックメールの送信

チェックコマンド(チェックメール)は、装置の状態情報を取得し、装置の現状を表示します。

1. 初期化ファイルにメールサーバーの設定をしてから、PilotSを実行します。
2. [機械番号]の255を確認します。[機械番号]をクリックすると255、253を交互に変更できます。
3. [チェック]をクリックします。[チェックメール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックしてチェックメールを送信します。
4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。
5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信したチェックコマンドを本体に送信し、エコパケットを受け取ります。KOBANZAME-Sは、これを添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。
6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(エコパケット)を表示します。[F2]の表示、[状態情報]と[状態インジケータ]を確認して下さい。



注1. [機械番号]255は、海中の本体へのコマンド、253はKOBANZAME-S自身へのチェックコマンドです。

3-2. 状態情報の説明

[機械番号]

通信する本体の機械番号の下3桁を指定します。入力専用です。通常、255が設定されています。255は、どの機械番号の本体とも通信ができる番号です。253は、KOBANZAMEの機械番号です。[機械番号]をクリックすると255と253が交互に基地変わります。アプリケーション実行時のコマンドラインでも指定できます。

[測定番号]

本測定中はその測定番号、測定待機中は終了した測定番号を表示します。-(ハイフオン)に続く値は、受信した本体の機械番号です。

[年月日]

[チェック]した時の本体の時計の年月日

[時刻]

[チェック]した時の本体の時計の時刻

[測定時間/間隔]

本体に設定されている測定時間/間隔(4-4項の測定タイムチャート参照)

[次の測定時刻]

本体の次の測定開始時刻(4-4項の測定タイムチャート参照)

[001 ~ 008](測定値)

測定中は、本体の測定値を表示します。[▲]、[▼]で表示データを変更できます

[SD使用量]

本体のSDカードの収録メモリの使用量(%)。

[測定電池電圧]

測定回路の電源 電池電圧を表示します。3.1~3.8V

3-3. 状態インジケータの説明

[F0][F1][F2][F3]

受信パケットの種類を示します。[F0]、[F1]、[F2]を、それぞれ、ビット0、1、2として、下記の受信パケットの種類を示しています。[F3]は本体から、自動送信パケットを受信した場合、ONIになります。

受信パケットの種類

0: コマンドパケット。パソコンから送信するパケットです。

1: データパケット。本体からデータを回収するパケットです。

2: モニタパケット。モニタ時に本体から、受信するパケットです。

3: ヘッダーパケット。データ回収時に、各測定の前頭に受信するパケットです。

4: エコーパケット。[チェック]、[測定起動]、[測定停止]の返信として、本体から受信するパケットです。

5: 装置情報パケット。[現状調査]のクリックで本体から、受信するパケットです。

6: 処理結果パケット。本体で計算した処理結果を含んでいます。

[C1]~[C8]

本体の測定データの収録チャンネルを示します。

[0. 1]~[1. 0]

本体のデータのサンプル間隔 (0. 1秒~1. 0秒)を示しています。

[Up]

本体で”上向設置”を指定している場合にONになります。波向・流速測定時に意味を持ちます。

[Fx]

本体で”固定設置”を指定している場合にONになります。波向・流速測定時に意味を持ちます。

[XY]

本体で成分流速をX流速、Y流速として収録している場合にONになります。波向・流速測定時に意味を持ちます。

[Ms][Sb][Sy][St]

本体の状態を示しています。[Ms]:測定状態、[Sb]:予備測定状態、[Sy]:待機状態、[St]:保管状態を表しています。4-4項の測定タイムチャートを参考にしてください。

3-4. KOBANZAME-Sの動作概要

KOBANZAME-Sを使用して、全世界でWAVE HUNTERと通信ができます。データは、イリジウムの制限で上り340バイト、下り270バイトのメール添付ファイルに限られます。

1. KOBANZAME-Sは、接続時刻になると、イリジウムモジュール(9602)に電源を入れます。
2. その数秒後に本体に、処理結果回収コマンドを送ります。回収は、必ず直前の過去2測定分の処理結果が回収されます。
3. 9602が、衛星と通信して、使用できる状態になるまで、KOBANZAME-Sは待機状態になります。
4. KOBANZAME-Sは、電波強度が上がった時点で、336バイトに圧縮した処理結果を9602に転送します。
5. 9602の判断で、電波強度が十分なときに、衛星との送受信を実行します。
6. 衛星との送受信が成功すれば、時刻データを9602から読み取り、KOBANZAME-Sの時計を合わせます。
7. PCからのコマンドメール(添付ファイル)があれば、256バイトのコマンドを受信します。

電波条件が良ければ、上記の工程を20秒程度で終了します。

PCからコマンドを受信している場合は、一旦、9602の電源切り、5秒後に上記の1から繰り返します。処理結果回収コマンドの代わりに、PCからのコマンドを、本体に送ります。回収、測定起動、停止、チェック、装置情報変更など全てのコマンドが有効です。コマンドの応答としてエコーパケットを、本体から受取り、送信してきます。送受信中に電波強度が下がり、失敗することもあります。(HJ-509sは、装置情報の変更はできません)

イリジウムでは、衛星から受信したデータを、すぐにメールの添付ファイルとして配信します。配信するメールアドレスは、イリジウム(KDDI)との契約時に登録します。

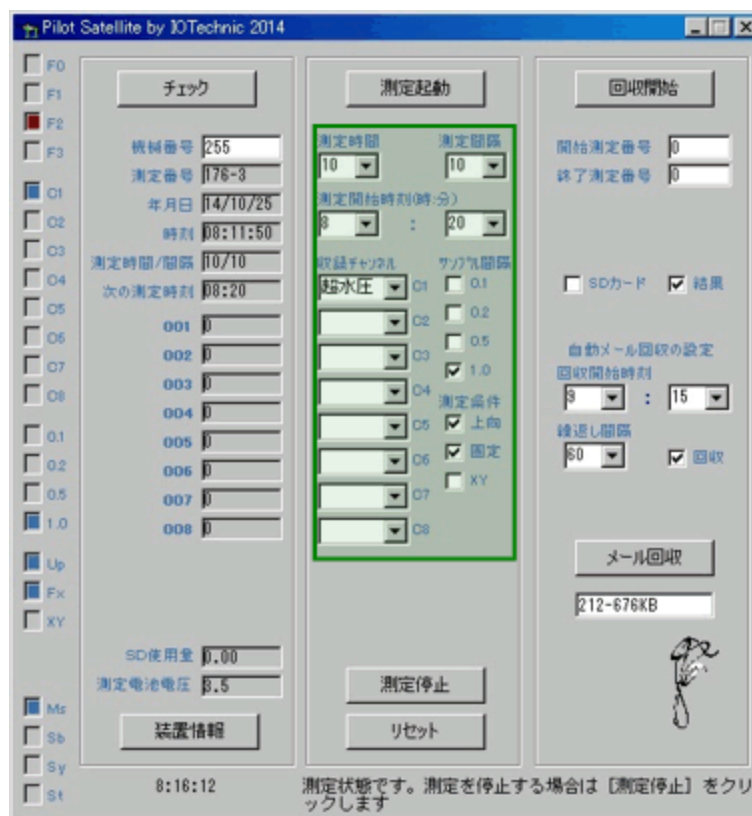
一般のメールや、迷惑メールが紛れこむとダウンロード時に判別できません。受信許可アドレス(data@sbd.iridium.com)を指定して、他のメールを受け取らないようにします。モニタリング用の専用のメールアドレスにしてください。

4-1. 測定起動メールの送信

1. 初期化ファイルにメールサーバーの設定をしてから、PilotSを実行します。
2. [機械番号]の255を確認します。[機械番号]をクリックすると255、253を交互に変更できます。
3. [測定時間]、[測定間隔]、1回目の[測定開始時刻]を設定します。[収録チャンネル]、[サンプル間隔]、[測定条件]を決定し、チェックします。
4. [測定起動]をクリックします、[測定起動メール送信の注意]ウィンドウで[OK]を、クリックしてメールを送信します。
5. [メッセージエリア]に、“メール送信中！”、“メール送信終了”を表示して終了します。
6. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信したコマンドを本体に送信し、エコーパケットを受け取ります。KOBANZAME-Sは、これを添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。
7. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(エコーパケット)を表示します。[F2]の表示、[状態情報]と[状態インジケータ]を確認して下さい。

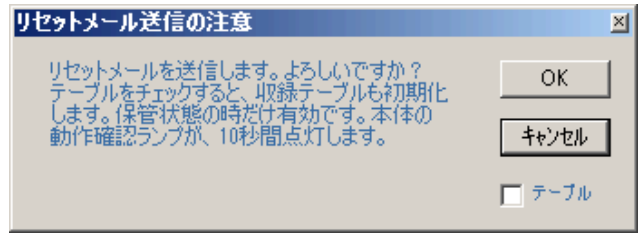
4-2. 測定停止メールの送信

- 4-1項の[測定起動]のを[測定停止]に置き換えて、同様に実行できます。



4-3. リセットメール送信(テーブルクリア)

リセットは、本体やKOBANZAME-Sが、“保管状態”でないと、有効になりません。測定中の場合は、**[測定停止]**してから実行してください。



1. PilotSを実行します。
2. **[機械番号]**の255を確認します。**[機械番号]**をクリックすると255、253を交互に変更できます。
3. **[リセット]**をクリックします。**[リセットメール送信の注意]**ウインドウの**[OK]**を、クリックしてリセットメールを送信します。
4. **[メッセージエリア]**に、“メール送信中！”、“メール送信終了”を表示して終了します。
5. KOBANZAME-Sは、次の**[自動接続時刻]**に、受信したリセットコマンドを、本体に送信し、リセットします。本体からの応答はありません。KOBANZAME-Sのエコーパケットを受取り、表示します。
6. 本体の状態の確認は、**[チェック]**でチェックメールを送信して確認します。

注1. **[機械番号]**255は、海中の本体へのコマンド、253はKOBANZAME-S自身へのコマンドです。

注2. **[テーブル]**をチェックした場合は、SDカードのデータ登録テーブルもクリアされます。

4-4. 測定起動時の設定値の説明

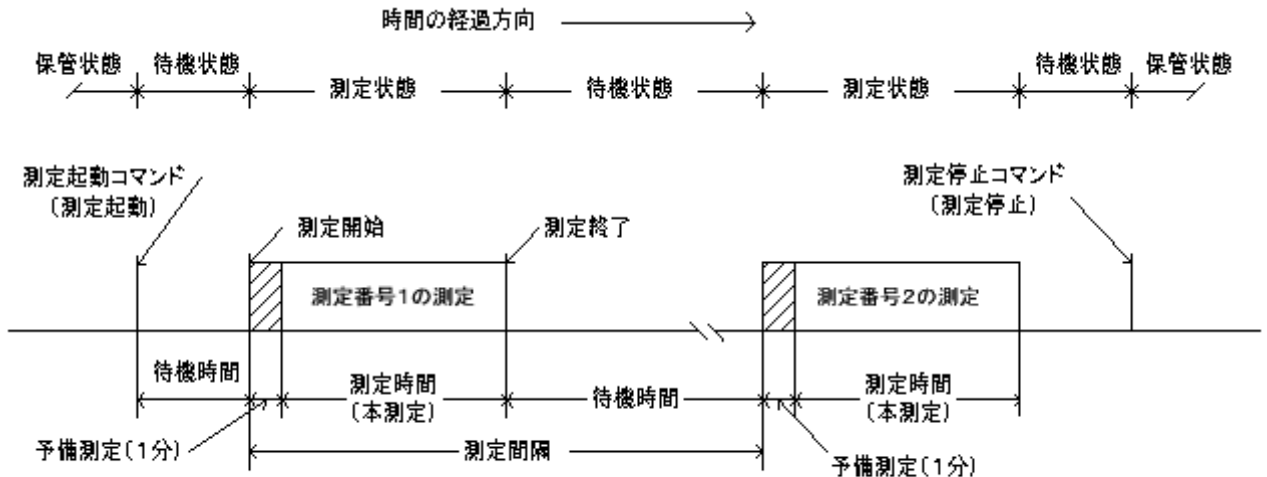
[測定時間] (1~60分)

データをサンプルし、収録する時間(分)です。下図のタイムチャートに、測定時間や測定間隔の定義があります。本体は、コマンドを受信する(測定起動)と、測定開始時刻まで待機状態になります。測定開始時刻になると、測定状態となり、予備測定を1分間行います。その後、データをサンプルします。測定時間を過ぎると、測定を終了し、再び待機状態になります。測定条件が変更されるまで、同じ動作を繰り返します。(間欠測定)

[測定間隔] (1~240分)

測定開始時刻から、次の測定開始時刻までの、時間(分)を指定します。連続測定をする時は、測定時間と、測定間隔の値を、等しく設定します。連続測定の場合、下図のタイムチャートの予備測定は、最初の1回目だけです。

測定タイムチャート



動作確認ランプ点灯間隔 保管状態: 0.5秒/10分 待機状態: 0.5秒/1分 予備測定状態: 1秒 本測定状態: サンプル間隔

[測定開始時刻]

[測定開始時刻]を設定します。1回目の予備測定の、開始時刻(24時制)を指定します。0: 0を指定すると、本体はコマンドを受信して、すぐに1回目の予備測定を開始します。

[収録チャンネル]

[CH1]~[CH8]は、本体の測定データの収録チャンネルを設定します。各チャンネルの測定要素は、本体によって異なりますので、本体の説明書を参考にしてください。次ページの標準のチャンネル番号と、測定要素の対応表を参照してください。

[サンプル間隔]

[0.1]~[1.0]は、データのサンプル間隔(0.1秒~1.0秒)を設定します。

[条件の設定](流速測定)

[上向]

海底での固定設置では、ONにします。吊下げ設置の時、本体を下向き(センサー取付け部が下)にする時にOFFにします。方位の補正方法が、異なります。[XY]がONの場合は、無視されます。

[固定]

海底に固定して、設置する時は、ON、吊下げ設置する時は、OFFとします。流速測定をしない場合は、常にONとします。ONの時は、予備測定中に方位が測定され、その方位値で、流速データを補正します。OFFの時は測定中、サンプルごとに方位も測定し、流速データを補正します。

[XY]

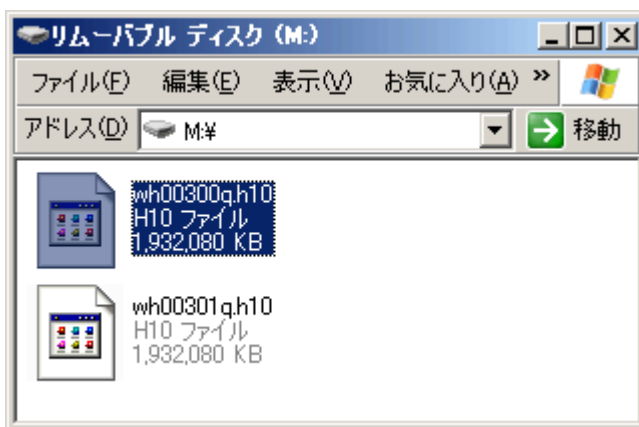
成分流速をX流速、Y流速として収録したい場合(本体のYマークが基準になる)にONに設定します。設置状態によって内臓の方位計の測定精度が悪化する場合は、N流速、E流速に変換しないで、X・Y流速値として収録できます。

標準測定要素表

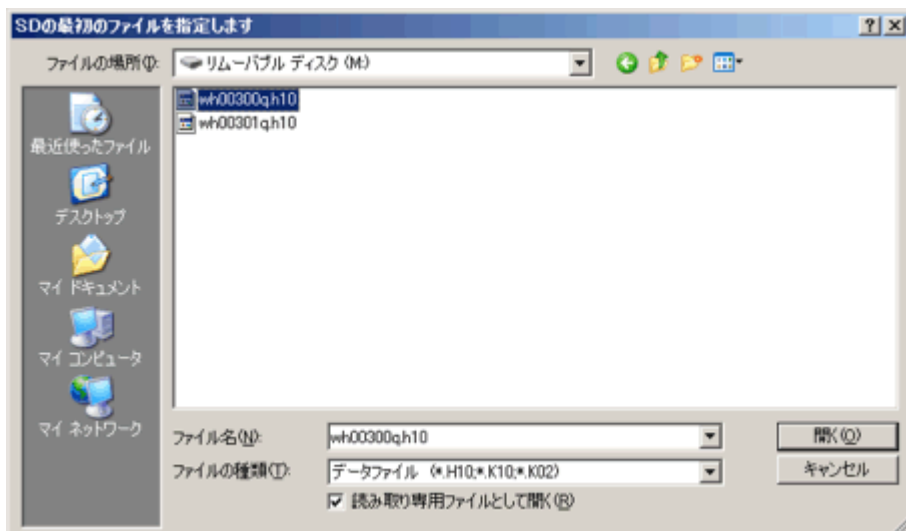
チャンネル番号 (測定要素番号)	測定要素	単位
0	測定無し	
1	水圧	g/cm ²
2	E流速	cm/sec
3	N流速	cm/sec
4	水位(超音波波高)	cm
5	水温	×0.1°C
6	気圧	hPa
7	E風速	×0.1m/sec
8	N風速	×0.1m/sec
9	気温	×0.1°C
10	酸素飽和度	×0.1%
11	塩分	×0.1‰
12	超水圧	×0.1g/cm ²
13	加速度Ax	mg
14	加速度Ay	mg
15	加速度Az	mg
16	緯度	° (DEG)
17	経度	° (DEG)
18	海拔高度	×0.1m
19	ジオイド高	×0.1m
20	速度	×0.01m/sec
21	真方位	×0.01°
22	ロール	°
23	ピッチ	°
24	ヨー(磁北方位)	°
38	砂面	mm
39	傾斜	°
48	ドップラー流速C1	cm/sec
49	ドップラー流速C2	cm/sec
50	ドップラー流速C3	cm/sec
51	ドップラー流速C4	cm/sec
52	ドップラーrmsC1	
53	ドップラーrmsC2	
54	ドップラーrmsC3	
55	ドップラーrmsC4	

5-1. SDカードからのデータ回収

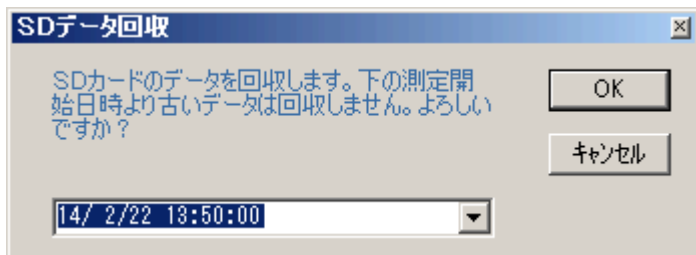
1. 本体を[測定停止]し、電源をOFFして、SDカードを抜き取ります。
2. PilotSを実行し、SDカードをパソコンのSD読み取り装置に差し込みます。
3. 通常、右図のように接続したSDカードのファイルを、"Windows エクスプローラ"が表示しますので確認してください。
4. 2GBのSDカードは、ファイルが1個、4GBの場合は、右図のように2個、表示されます。
5. 右図のPilotSの[SDカード]をチェックして、[回収開始]をクリックします。



6. 下図のようにSDカードのドライブを指定して、ファイルを表示させます。先頭のファイルを選択して[開く]ボタンをクリックします。

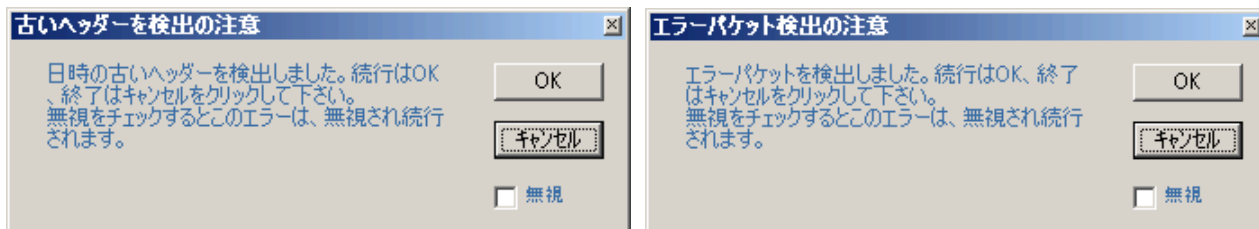


7. 下図のように問い合わせがあります。[OK]をクリックして開始します。



8. データ回収中は、[メッセージエリア]に”ファイル名[パケット番号] 測定番号=nnnnn”を表示します。

9. 読み取りエラーや、古いヘッダーを見つけると、回収を一時停止して、下のメッセージを表示します。



10. [測定番号]、[年月日]などが、実際の測定と合致していれば[キャンセル]をクリックして、データ回収を終了します。

11. データが圧縮されている場合は、引き続き”解凍中”を表示して、圧縮データを解凍します。解凍を終了すると”解凍終了”を表示します。

注1. 手順10で、[無視]をチェックした場合、SDを最後まで読みます。[測定番号]が変化しない場合は、データが入っていません。[回収停止]をクリックして終了して下さい。

注2. 手順7で、過去のデータも回収したい場合は、日時をより過去に設定して下さい。但し、同じ測定番号のデータが、過去に存在する場合は、最新のデータが、上書きされますので注意して下さい。

注3. PilotSのメンテナンスモードの[SD初期化]ボタンでSDカードのファイルを再構築し、初期化できます。SDカードを再フォーマットする場合は、Windowsで実行してください。

5-2. メールサーバーから処理結果の自動回収

[繰返し間隔]で自動的に、メールサーバーから、メールをダウンロードして、添付ファイルに含まれている処理結果を回収します。

1. 初期化ファイルにメールサーバーの設定をしてから、PilotSを実行します。
2. [回収開始時刻]、[繰返し間隔]を設定します。
[回収開始時刻]は、測定終了、5～10分後に設定します。[繰返し間隔]は、測定間隔と同じ値にします。[回収]をチェックします。
3. 設定した[回収開始時刻]になると、指定されたメールサーバーにログオンして、メールのダウンロードを開始します。
4. [メッセージエリア]に”メール受信！”、“メール受信完了！”を表示して終了します。
5. カレントフォルダに”MAIL-A2014-1027”のように、年月日から名付けたフォルダを作成して、ダウンロードしたメールの添付ファイルを保存します。ファイル名は”300234060553230_001258.sbd”のように拡張子”sbd”のファイルになります。添付フ



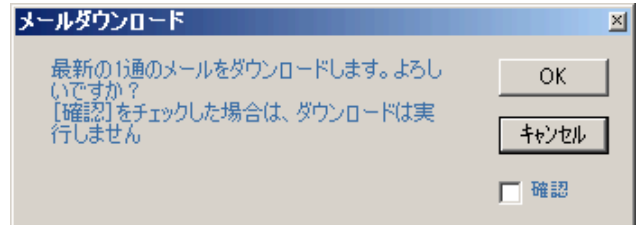
ファイルは、処理結果2測定分を、圧縮した336バイトのバイナリーファイルです

6. PilotSは引き続き、添付ファイルから、処理結果ファイル(wh * * * r. h10:テキストファイル)を作成し、カレントフォルダに保存します。
7. 回収した処理結果の[測定番号]、[年月日]、[時刻]を更新します。KOBANZAME-Sの情報として、[次の接続時刻]と[通信電池電圧]を更新します。

注1. PilotSの実行時のコマンドラインで、“一度にダウンロードするメール数”を指定できます。

5-3. メールサーバーから処理結果の手動回収

1. 初期化ファイルにメールサーバーの設定をしてから、PilotSを実行します。
2. [メール回収]をクリックします。右図の[メールダウンロード]の問い合わせがありますので、[OK]をクリックして回収を開始します。
3. [確認]をチェックし、[OK]をクリックした場合は、ダウンロードは実行せずに、メールサーバーの受信メールボックスのメール数(右図の219)と容量(右図の704KB)を表示します。



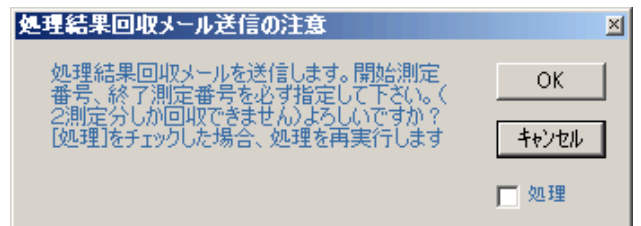
4. [メッセージエリア]に”メール受信中!”、”メール受信完了!”を表示して終了します。
5. カレントフォルダに”MAIL-A2014-1027”のように、年月日から作成した名前のフォルダを作成して、ダウンロードしたメールの添付ファイルを保存します。ファイル名は”300234060553230_001258.sbd”のように拡張子”sbd”のファイルになります。添付ファイルは、処理結果2測定分を、圧縮した336バイトのバイナリーファイルです
6. PilotSは引き続き、添付ファイルから、処理結果ファイル(wh * * * r. h10:テキストファイル)を作成し、カレントフォルダに保存します。
7. 回収した処理結果の[測定番号]、[年月日]、[時刻]を更新します。KOBANZAME-Sの情報として、[次の接続時刻]と[通信電池電圧]を更新します。



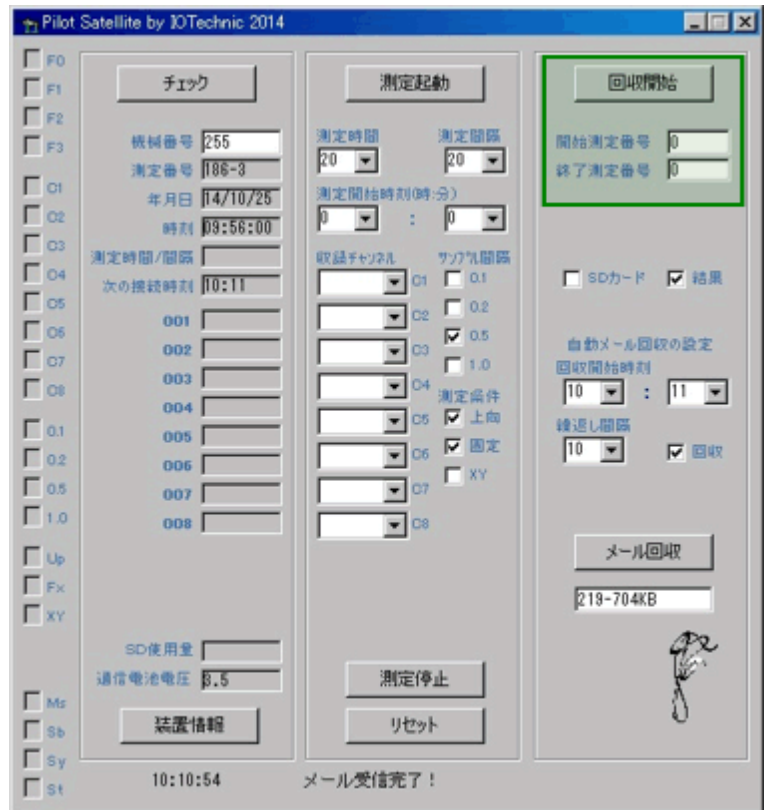
注1. PilotSの実行時のコマンドラインで、“一度にダウンロードするメール数”を指定できます。

5-4. 測定番号を指定して、本体から処理結果を回収する

1. 初期化ファイルにメールサーバーの設定をしてから、PilotSを実行します。
2. [機械番号]の255を確認します。[機械番号]をクリックすると255、253を交互に変更できます。
3. [開始測定番号][終了測定番号]を指定します。衛星を介した回収では、2測定分の処理結果しか回収できません。そのため[終了測定番号]は、[開始測定番号]を+1した値を指定します。測定番号は、必ず指定してください。



4. **[回収開始]**をクリックします。**[処理結果回収メール送信の注意]**ウィンドウ(前頁)の**[OK]**をクリックしてメールを送信します。
 5. **[メッセージエリア]**に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。
 6. KOBANZAME-Sは、次回の**[自動接続時刻]**に、受信した処理結果回収コマンドを本体に送信し、処理結果を回収して、メールの添付ファイルとして送信します。
 7. 次の**[自動メール回収]**後に、PilotSIは、通常の処理結果回収と同様に拡張子“sbd”のファイルを作成します。(2ファイル作成されます)
 8. PilotSIは引き続き、添付ファイルから、処理結果ファイル(wh* * *r. h10:テキストファイル)を更新します。
- 注1. **[処理]**をチェックした場合は、処理結果は回収されずに、指定の測定番号のデータ処理が、本体で実行されます。
- 注2. 上の6は、メールの受信が確認できれば、**[メール回収]**ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます



測定番号指定データ回収は、下記の例のように使用します。

1. **[開始測定番号]** = 100 , **[終了測定番号]** = 101 測定番号100と101を回収します。
2. **[開始測定番号]** = -2 , **[終了測定番号]** = 0 直前の過去、2測定分を回収します。

6-1. 装置情報の確認と変更

本体の装置情報を変更するためには、下記の手順で、現状の設定値を取得する必要があります。また、変更は本体が保管状態[St]の時、変更できます。本体が測定中の場合は[測定停止]してから実行して下さい。

装置情報の取得

1. PilotSを実行します。
2. [機械番号]の255(本体の装置情報)を確認します。[機械番号]をクリックすると255、253(KOBANZAME-Sの装置情報)を交互に変更できます。
3. [装置情報]をクリックします。[装置情報取得メール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックして装置情報取得メールを送信します。
4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。

5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信した装置情報取得コマンドを本体に送信し、装置情報パケットを受け取ります。KOBANZAME-Sは、これを添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。

6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(装置情報パケット)を表示します。

注1. [機械番号]255は、海中の本体へのコマンド、253はKOBANZAME-S自身への装置情報取得コマンドです。

注2. 上の6は、メールの受信が確認できれば、[メール回収]ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます



装置情報の変更

1. [機械番号]を確認します。
2. 上図のタブ[装置情報]に値をキーインして変更します。[変更]をクリックします。[装置情報変更メール送信の注意]が表示されたら、[OK]をクリックします。
3. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“変更メール送信終了”を表示して終了します。
4. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信した装置情報変更コマンドを本体に送信します。本体は変更後、リセットします。装置情報の変更を確認したい場合は、再度、“装置情報の取得”の手順を繰り返します。

注1. この情報は、本体の電源を切ったり、バッテリーパックをはずしても、消えません。次に[変更]で書き替えるまで維持されます。本体が保管状態以外では、[変更]しても無視されます。

装置情報の説明

[機械番号]

本体の機械番号(変更不可)

[製造年月]

本体の製造年月(変更不可)

[初期通信速度(BPS)]

本体、リセット後の通信速度を指定します。通常:38400

[処理機能]

処理機能オプションの有無を表示します。(変更不可)

[通信機能]

通信機能オプションの有無を表示します。この機能がないとオンラインや、FOMAでのデータ回収はできません(変更不可)

[省電力]

電磁流速計の励磁をサンプリング間隔の倍の間隔で実行します

[パリティ]

本体との通信で奇数パリティを使用します。無線を利用した通信などでノイズの影響が、想定できる場合に使用します

[自動送信]

チェックを入れると本体の自動送信機能が有効になります。本体は、[自動送信時刻]など、下の説明の設定条件で、測定データを自動的に送信します

[コピー]

チェックを入れるとKOBANZAME14(SM-501)を介してデータを回収するとき、KOBANZAME14を通過するデータパケットを、KOBANZAME14のSDカードにコピーします。

[Mode 8]

チェックを入れるとWAVE HUNTER08モードが、初期モード(リセット後のモード)になります。しかし、WAVE HUNTER08モードは操作ソフトによる変更が優先されます。

[GPS機能]

チェックを入れるとGPS機能が有効になります。HJ-509、KOBANZAME14のオプション機能です

[メール機能]

チェックを入れるとメール機能が有効になります。HJ-509、KOBANZAME14のオプション機能です

[ユビキタス機能]

チェックを入れるとFOMAを利用した通信機能が有効になります。HJ-509、KOBANZAME14の機能です

[自動送信間隔]

測定終了送信モード:

測定終了NN分後に自動送信を開始します。[自動送信時刻]に、[24:00]を、設定すると測定終了送信モードになります。複数台の通信装置を使用する場合、送信が重ならないように、測定終了後の送信開始の遅延時間(NN分)を、0~59(測定間隔60分の場合)の値で指定できます。測定間隔以上の値は設定できません。

時刻指定モード:

時刻指定モードでは、測定間隔に、関係なくデータを回収できます。[自動送信時刻]に、[12:15]など、実時刻を指定すると、時刻指定モードになります。バッテリーを節約するためや、測定間隔と異なる間隔で、データを回収したい場合に使用します。

[自動送信時刻]

設定値によって、時刻指定モード/測定終了送信モードを切り替えます。

測定終了送信モード: [24:00]を指定した場合

時刻指定モード: [12:15]など実在の時刻を指定した場合

[N回分自動送信]

1つの自動送信プロセスで、何測定分のデータを送信するかを指定します。過去、N回分の測定データが送信されます。次項の[N回前自動送信]と組み合わせると、たとえば、(6+N)回前から6回分と、直前の6回分を回収できます。

[N回前自動送信]

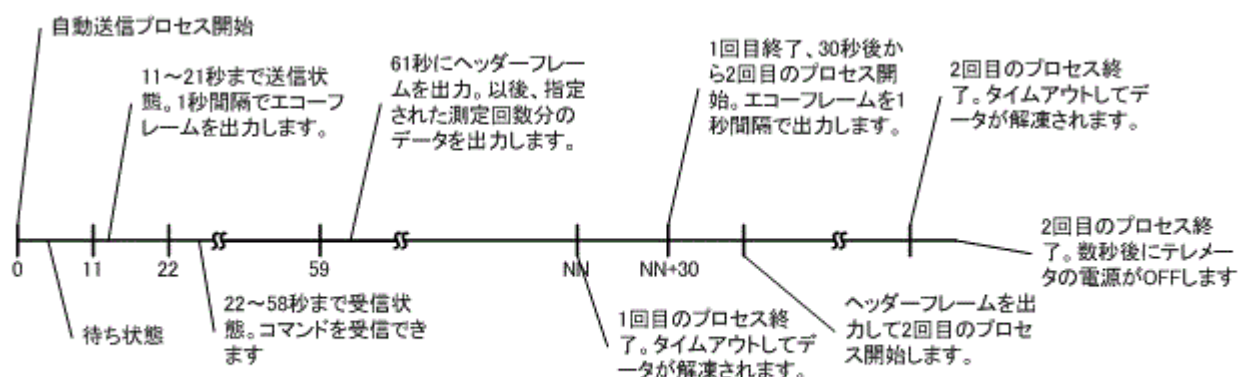
0を指定しますと[N回分自動送信]だけが実行されます。6 と設定した場合は、6回前から[N回分自動送信]分前の測定データを、1度目の自動送信プロセスで送信します。2度目の自動送信プロセスで、直前の[N回分自動送信]分を送信します。この機能は 通信の状態が、不良の時に利用します。場合によって、同じ測定データを2度、同時刻に送るよりも、時間をずらせた方が、総合的にデータ回収率が、良くなる時があります。(たとえば昼間は、通信エラーが多いけれど、夜間は良好な場合など)。

[タイムシェア]

パソコンに本体が複数台接続されている場合、タイムシェア番号を、別の番号に設定し、モニタパケットが、重ならないようにします。

[通信タイムアウト(秒)]

本体が無通信と認識する時間です。この時間を経過すると、本体の通信機構は、スタンバイ状態になります。規定値:10



自動送信プロセスタイムチャート(本体の動作)

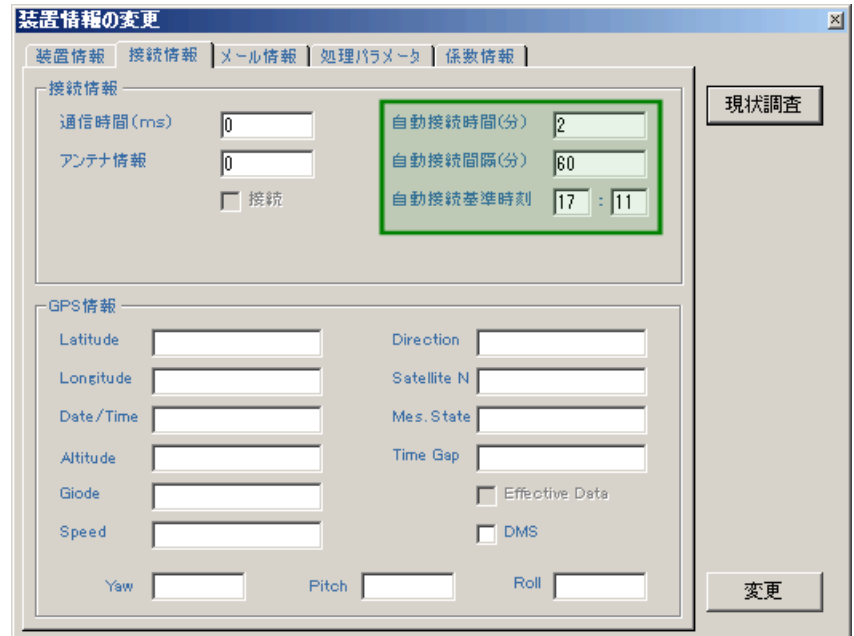
6-2. 接続情報の確認と変更

KOBANZAME-Sの接続情報を変更するためには、下記の手順で、現状の設定値を取得する必要があります。また、変更はKOBANZAME-Sが、保管状態[St]の時、変更できます。KOBANZAME-Sが測定中の場合は[測定停止]してから実行して下さい。データ回収頻度や、操作条件によって[自動接続時間]、[自動接続間隔]、[自動接続基準時刻]を変更します。通常、自動メール回収をする場合、[自動接続時間]=2分、[自動接続間隔]=測定間隔、[自動接続基準時刻]=測定終了時刻の1分後に設定します。

接続情報の取得

1. PilotSを実行します。
2. [機械番号]の253を確認します。
3. [装置情報]をクリックします。[装置情報取得メール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックして装置情報取得メールを送信します。
4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。
5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、自身の装置情報 packets を添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。
6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(装置情報 packets)を、上図のように[装置情報の変更]ウィンドウ、タブ[接続情報]に表示します。

注1. 上の6は、メールの受信が確認できれば、[メール回収]ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます



接続情報の変更

1. [機械番号]の253を確認します。
2. [自動接続時間]、[自動接続間隔]、[自動接続基準時刻]の値をキーインして変更します。[変更]をクリックします。[接続情報変更メール送信の注意]が表示されたら、[OK]をクリックします。
3. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“変更メール送信終了”を表示して終了します。
4. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、自身の接続情報を更新し、自身をリセットします。リセット後は、処理結果メールが送信されます。接続情報の変更を確認したい場合は、再度、“接続情報の取得”の手順を繰り返します。

注1. この情報は、KOBANZAME-Sの電源を切ったり、バッテリーパックをはずしても、消えません。次に[変更]で書き替えるまで維持されます

接続情報の説明

[自動接続時間(分)]

KOBANZAME-Sは、接続時刻になると[自動接続時間]の間、接続を試み、時間内に接続された場合は、メールの送受信を実行します。設定範囲は1~255(分)です。規定値:2(分)。電波強度が十分になく、時間内に接続できない場合は、再接続を試みます。(接続リトライ回数:2の場合)それでも接続できない場合は、次の接続時刻まで待機します。

[自動接続間隔(分)]

KOBANZAME-Sは、[自動接続間隔]の間隔で接続を繰り返します。設定範囲は1~255(分)です。規定値:60(分)

[自動接続基準時刻]

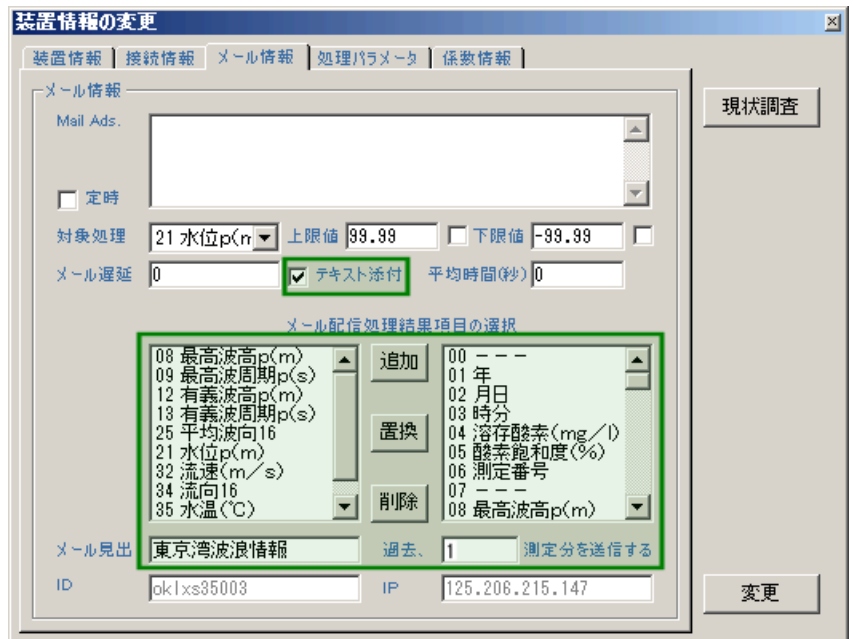
KOBANZAME-Sは、この時刻と、[自動接続時間]、[自動接続間隔]から、次の接続時刻を計算します。規定値:00時11分

6-3. メール情報の確認と変更

KOBANZAME-Sのメール情報を変更するためには、下記の手順で、現状の設定値を取得する必要があります。また、変更はKOBANZAME-Sが保管状態[St]の時、変更できます。KOBANZAME-Sが、測定中の場合は[測定停止]してから実行して下さい。

メール情報の取得

1. PilotSを実行します。
2. [機械番号]の253を確認します。
3. [装置情報]をクリックします。[装置情報取得メール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックして装置情報取得メールを送信します。
4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。
5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、自身の装置情報パケットを添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。



6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(装置情報パケット)を、[装置情報の変更]ウィンドウ、タブ[メール情報]に表示します。

注1. 上の6は、メールの受信が確認できれば、[メール回収]ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます

メール情報の変更

1. [機械番号]の253を確認します。
2. 上図の緑枠が変更できます。[変更]をクリックします。[メール情報変更メール送信の注意]が表示されたら、[OK]をクリックします。
3. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“変更メール送信終了”を表示して終了します。
4. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、メール情報変更パケットを受け取り、自身のメール情報を更新し、自身をリセットします。リセット後は、処理結果メールが送信されます。メール情報の変更を確認したい場合は、再度、“メール情報の取得”の手順を繰り返します。

注1. この情報は、KOBANZAME-Sの電源を切ったり、バッテリーパックをはずしても、消えません。次に[変更]で書き替えるまで維持されます。

メール情報の説明

[テキスト添付]

KOBANZAME-Sが、メールに添付する処理結果をテキスト形式にします。下記の[メール配信処理結果項目の選択]が有効になり、受信したメールの添付ファイルは、下のサンプルのようになり直接、読めます。

[メール配信処理結果項目の選択]

メールする処理結果項目を、右の一覧から選択して左表に編集します。項目を選択して[追加]、[置換]、[削除]をクリックして編集します。配信したメールは下記のように表示します。最大12項目まで指定できます。340バイト以上は、送信できません。

***** 配信メールサンプル *****

東京湾波浪情報
日時=2014/07/20 12:00
最高波高p(m)=1.05
最高波周期p(s)=5.0
有義波高p(m)=0.67

有義波周期p(s)=5.5
平均波向 16=S
水位p(m)=8.20
流速(m/s)=0.08
流向 16=SSE
水温(°C)=27.8
測定番号=2
SM-501s No.003 by IOTechnic
Connect:14/07/20 12:11:03 Next:13:11

[メール見出し]

メールの見出しを20バイト以内で指定できます。全角文字(漢字など)は、1文字で2バイトに計算します。半角カナは使用できません。

[過去、NN測定分を表示する]

過去、NN測定分の処理結果を送信します。上記のサンプルは過去1回分を、メールしています。

6-4. 処理パラメータの確認と変更

本体の処理パラメータを変更するためには、下記の手順で、現状の設定値を取得する必要があります。また、変更は本体が保管状態[St]の時、変更できます。本体が測定中の場合は[測定停止]してから実行して下さい。

処理パラメータの取得

1. PilotSを実行します。

2. [機械番号]の255(本体の装置情報)を確認します。[機械番号]をクリックすると255、253(KOBANZAME-Sの装置情報)を交互に変更できます。

3. [装置情報]をクリックします。[装置情報取得メール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックしてメールを送信します。

4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。

5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信した装置情報取得コマンドを本体に送信し、装置情報パケットを受け取ります。KOBANZAME-Sは、これを添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。

6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(装置情報パケット)を、タブ[処理パラメータ]に表示します。

注1. [機械番号]255は、海中の本体へのコマンド、253はKOBANZAME-S自身への装置情報取得コマンドです。

注2. 上の6は、メールの受信が確認できれば、[メール回収]ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます

処理パラメータの変更

1. [機械番号]を確認します。

2. 上図のタブ[処理パラメータ]の値をキーインして変更します。[変更]をクリックします。[処理パラメータ変更メール送信の注意]が表示されたら、[OK]をクリックします。

処理パラメータ	
水圧計の海底からの高さ	0.00
主波向の範囲	0 360
真北と磁北の偏角	0
理論係数の限界値	12
フィルタのレベル	35
フィルタの実行回数	1
静穏判定値	0.15
流向判定値	0.01
海水密度	1.0248
長周期波下限周期	30
長周期波上限周期	0
水圧ゼロ補正值	50

座標変換

フィルタ-ON

真水

長周期波処理

平均風速は最後の10分で計算

現状調査

GPS更新

変更

3. [メッセージエリア]に、“メール送信中！”、“変更メール送信終了”を表示して終了します。
4. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信した処理パラメータ変更コマンドを本体に送信します。本体は変更後、リセットします。装置情報の変更を確認したい場合は、再度、“処理パラメータの取得”の手順を繰り返します。
- 注1. この情報は、本体の電源を切ったり、バッテリーパックをはずしても、消えません。次に[変更]で書き替えるまで維持されます。本体が保管状態以外では、[変更]しても無視されます。

処理パラメータの説明

[水圧計の海底からの高さ]

水圧変動を水位変動に換算する式に必要です。水圧計は、本体の上部に取り付けられています。(m)

[主波向の範囲]

沿岸での波向観測では、陸からの波はないと考え、本体を設置した 海岸線の海側の方位の範囲を指定し、主波向の計算に、正しい指標を与えます。常に、磁北から、時計回りの角度で指定してください。また、磁北をまたぐ時も、330~40のように、時計回りで、指定してください。

[真北と磁北の偏角]

真北と磁北の偏角を逆時計回りで指定します。東京では6°。ゼロを指定した時の処理結果は、磁北からの向きになります。

[理論係数の限界値]

水圧波高から表面波高への換算時の理論係数の限界値。(通常:12)

[フィルターのレベル]

指定値が小さいほど、ノイズフィルター効果があがります。あまり強くかけると、原波形も変形させてしまいます。注意してください。(通常:35)

[フィルターの実行回数]

ノイズ除去の効果が、上がり過ぎ、正常なデータまで、変形させてしまう時は、レベルの値を下げて、ここで指定する回数を、増やしてみてください(通常:1)

[静穏判定値]

波向を計算する最低有義波高を指定する(標準値:0.15m)。信号のS/N比が悪い場合(設置水深が深く、波が小さい時)、誤差が大きくなり、波向が正しく計算できません。

[流向判定値]

流向を計算する最低流速を指定する(標準値:0.01m/sec)

[海水密度]

海水密度の指定(通常:1.0248g/m³)

[長周期波下限周期]

長周期波処理時のバンドパスフィルターのカットオフ下限周期を指定(通常:30=周期30秒以下はカット)。

[長周期波上限周期]

長周期波処理時のバンドパスフィルターの上限周期を指定(通常:0=上限なし、1000=1000秒以上をカット)

[水圧ゼロ補正值]

水圧の自動ゼロ調整範囲をcm単位で指定します。この値の範囲を、空気中での測定と認識して、各測定開始時に、水圧値=ゼロに合わせます。(通常:50cm)

[座標変換]

流向、波向計算時、XY成分流速を、NE成分流速に変換します。測定起動時に[XY]をONにした場合の処理に必要です。

[フィルターON]

サンプリング間隔に応じて測定値を加重平均(三角平均)します。

[真水]

設置水域が真水の場合にONにします。通常、設置水域は海水としています。超音波水位測定の音速補正值を決定します。

[長周期処理]

長周期波の処理を実行します。(水圧データを処理する。)

[平均風速は最後の10分で計算]

風速の測定時間が10分以上の場合、平均風速を、測定の最後から10分分のデータで計算します。

6-5. 係数情報の確認と変更

本体の係数情報を変更するためには、下記の手順で、現状の設定値を取得する必要があります。また、変更は本体が保管状態[St]の時、変更できます。本体が測定中の場合は[測定停止]してから実行して下さい。

係数情報の取得

1. PilotSを実行します。
 2. [機械番号]の255(本体の装置情報)を確認します。[機械番号]をクリックすると255、253(KOBANZAME-Sの装置情報)を交互に変更できます。
 3. [装置情報]をクリックします。[装置情報取得メール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックしてメールを送信します。
 4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。
 5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信した装置情報取得コマンドを本体に送信し、装置情報パケットを受け取ります。KOBANZAME-Sは、これを添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。
 6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(装置情報パケット)を、タブ[係数情報]に表示します。
- 注1. [機械番号]255は、海中の本体へのコマンド、253はKOBANZAME-S自身への装置情報取得コマンドです。
- 注2. 上の6は、メールの受信が確認できれば、[メール回収]ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます



係数情報の変更

1. [機械番号]を確認します。
 2. 上図のタブ[係数情報]の値をキーインして変更します。[変更]をクリックします。[係数情報変更メール送信の注意]が表示されたら、[OK]をクリックします。
 3. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“変更メール送信終了”を表示して終了します。
 4. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]に、受信した係数情報変更コマンドを本体に送信します。本体は変更後、リセットします。装置情報の変更を確認したい場合は、再度、“処理パラメータの取得”の手順を繰り返します。
- 注1. この情報は、本体の電源を切ったり、バッテリーパックをはずしても、消えませんが、次に[変更]で書き替えるまで維持されます。本体が保管状態以外では、[変更]しても無視されます。

係数情報の説明

[CH1A~CH16A]、[CH1B~CH16B]

測定値を物理量単位に変換する係数を指定します。収録測定値は全て整数(Integer)で-32768~32767。-32768は、エラー値として扱われます。下記のように計算されます。

収録測定値(CH1) = ((測定値 * CH1A) / 10000 + CH1B

[平均値]

CH1A~CH16AにCH1~CH16の平均値(30秒間)を表示します。

6-6. HJ-509sの接続情報変更

水晶式水位計(HJ-509s)の接続情報を変更するには、下記の手順で実行できます。また、この変更は測定状態[Ms]でも、変更できます。この変更情報は、HJ-509sの電源を切ったり、リセットすると、デフォルトの設定値にもどりますので注意してください。HJ-509sのデフォルトの接続情報を変更するには、HJ-509sとPCをケーブルで接続し、通信・制御ソフト”Pilot1.1”で実行してください。

接続情報の取得

1. PilotSを実行します。
2. [機械番号]の253を確認します。
3. [装置情報]をクリックします。[装置情報取得メール送信の注意]ウィンドウの[OK]を、クリックしてメールを送信します。
4. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“メール送信終了”を表示して終了します。
5. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]の処理結果回収の後に、自身の装置情報 packets を添付ファイルにして、イリジウム衛星に送信します。メールはすぐに、登録したメールアドレスに配信されます。
6. 次の[自動メール回収]後に、PilotSは、受信メールの添付ファイル(装置情報 packets)を、[装置情報の変更]ウィンドウ、タブ[接続情報]に表示します。

注1. 上の6は、メールの受信が確認できれば、[メール回収]ボタンで、任意にメールをダウンロードしても、確認できます

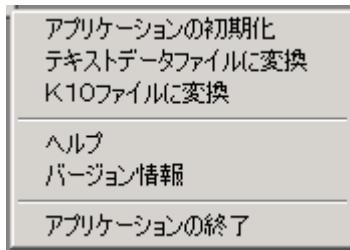
The screenshot shows a software window titled "装置情報の変更" (Change Device Information). It has several tabs: "装置情報", "接続情報", "メール情報", "処理パラメータ", and "係数情報". The "接続情報" tab is selected. The window contains several input fields and checkboxes. A green box highlights the "自動接続時間(分)" (2), "自動接続間隔(分)" (60), and "自動接続基準時刻" (17:11) fields. On the right side, there is a "現状調査" button. At the bottom right, there is a "変更" button. The "接続" checkbox is unchecked. The "GPS情報" section includes fields for Latitude, Longitude, Date/Time, Altitude, Glode, Speed, Direction, Satellite N, Mes. State, Time Gap, Effective Data, DMS, Yaw, Pitch, and Roll.

接続情報の変更

1. [機械番号]の253を確認します。
2. [自動接続時間]、[自動接続間隔]、[自動接続開始時刻]の値をキーインして変更します。[変更]をクリックします。[接続情報変更メール送信の注意]が表示されたら、[OK]をクリックします。
3. [メッセージエリア]に、“メール送信中!”、“変更メール送信終了”を表示して終了します。
4. KOBANZAME-Sは、次回の[自動接続時刻]の処理結果回収の後に、装置情報変更 packets を受け取り、自身の接続情報を更新します。接続情報の変更を確認したい場合は、再度、“接続情報の取得”の手順を繰り返します

7-1. 右クリックメニューの説明

フォームの空きスペースで、右クリックすると下図のメニューを表示します。



[アプリケーションの初期化]

PilotSを、初期化して再表示します。

[テキストデータファイルに変換]

クリックすると[変換するマスターファイル(WHxxxM.H10)を指定する]を表示します。マスターファイル(WH xxxM. H10, xxx=機械番号)を指定し、クリックします。[テキストデータファイルへの変換]で、開始測定番号と終了測定番号を指定し、[OK]をクリックします。規定では、00001~65530となっており、全ての測定データを変換します。変換中は、ヘッダー情報を表示し、終了すると[変換終了！測定番号= nnnnn]を表示します。カレントフォルダに日別のフォルダ(WHxxxxyyyymmdd, xxx=機械番号, yyyy=年, mm=月, dd=日)を作成し、1測定づつのテキストデータファイル(WHxxxnnnnnA. H10, xxx=機械番号, nnnnn=測定番号)を作成します。

注:開始、終了測定番号の指定は、必ず5桁で指定してください。桁数が少ない場合は、前にゼロを加えます。

例:00100, 00199

[K10ファイルに変換][K02ファイルに変換]

クリックすると[変換するマスターファイル(WHxxxM.H10)を指定する]を表示します。マスターファイル(WHxxxM. H10, xxx=機械番号)を指定し、クリックします。[K10ファイルへの変換]で、開始測定番号と終了測定番号を指定し、[OK]をクリックします。規定では、00001~65530となっており、全ての測定データを変換します。変換中は、ヘッダー情報を表示し、終了すると[変換終了！測定番号= nnnnn]を表示します。カレントフォルダに、マスターファイル(WHxxxM. K10, xxx=機械番号)を作成します。

注:開始、終了測定番号の指定は、必ず5桁で指定してください。桁数が少ない場合は、前にゼロを加えます。

例:00100, 00199

[ヘルプ]

このアプリケーションのヘルプを表示します。

[バージョン情報]

このアプリケーションのバージョン情報を表示します。

[アプリケーションの終了]

このアプリケーションを終了します。

8-1. 初期化ファイルの説明

カレントフォルダにオリジナル初期化ファイル”pilots11. org”があります。この初期化ファイルに、アプリケーションを初期化するための設定値が保存されています。テキストファイルなので、”メモ帳”などで編集できます。下記の手順でアプリケーションを初期化できます。

1. フォーム(PilotSのウインドウ)の上で、右クリックして、ポップアップメニューを表示させます。
2. メニューの中から[アプリケーションの初期化]をクリックします。

アプリケーションは終了時、その時の状態を記録するために、ファイル”pilots11i. ini”を作成します。”pilots11i. ini”の内容は、初期化ファイル”pilots11i. org”と同じですが、各項目のアプリケーション終了時の値を記録しています。次にアプリケーションを実行する時は、”pilots11i. ini”が読み込まれ、以前の状態で実行されます。下記が初期化ファイル”pilots11i. org”の説明です。コメント文のある項目が、変更可能です。赤字がメール送受信のための設定です。

0	01 :
0	02 :
3	03 :
10	04 :
0	05 :
0	06 :
2	07 :
4	08 :
0	09 :
0	10 :
60	11 :
-2	12 :
iotechnic	13 : 受信サーバーログオンID
01234567	14 : 受信サーバーログオンパスワード
pop.mail.yahoo.co.jp	15 : 受信POPサーバーURL
smtp.mail.yahoo.co.jp:25:60	16 : 送信SMTPサーバーURL:ポート番号:タイムアウト(秒)
iotechnic	17 : 送信サーバーログオンID
01234567	18 : 送信サーバーログオンパスワード
0	19 :
data@sbd.iridium.com	20 : メールの宛先(送信先)
iotechnic@yahoo.co.jp	21 : メール差出人のメールアドレス(イリジウムからのメールの受取人)
301234560000230	22 : イリジウムモジュール9602のシリアル番号
2	23 : メールダウンロードのリトライ回数
0	24 :
0	25 :
0	26 :
0	27 :
0	28 :
0	29 :
0	30 :
0	31 :
0	32 :
0	33 :
0	34 :
60	35 :
0	36 :
0	37 :
20	38 :
0	39 :
1	40 :
index01.txt	41 :
http://same.iotechnic.co.jp/	42 :
255	43 :
0	44 :
0	45 :
0	46 :
0	47 :
0	48 :
0	49 :
0	50 :