



## 通信・制御ソフト RA-660

# Pilot 1.4

A few, good change

**Pilot** は、波高・波向・流速計(**WAVE HUNTER**)や、インターネット通信・制御装置(**KOBANZAME**)の機能を100%、利用するための操作ソフトです。下記の機能があります。

■ **WAVE HUNTER** の測定起動・停止、測定条件の変更、データ回収機能

■ **KOBANZAME** の接続状態のチェック、自動接続条件の変更。

■ 操作の画面

The screenshot shows the main control window of the Pilot software. It features a sidebar on the left with a list of channels (F0-F3, C1-C8, O1-O8, Up, Fx, XY, Ms, Sb, Sy, St) and a central area with three main panels: 'チェック' (Check), '測定起動' (Start Measurement), and '回収開始' (Start Recovery). The 'チェック' panel includes fields for device number (255), measurement number (314-3), date (18/9/25), and time (07:17:05). The '測定起動' panel has dropdowns for measurement time (20), interval (20), and start time (0:00), along with recording channels (水圧, E流速, N流速, 水位) and sampling intervals (0.1, 0.2, 0.5, 1.0). The '回収開始' panel includes start/end measurement numbers (0) and recovery start time (8:11). At the bottom, there are buttons for '測定停止' (Stop Measurement) and 'リセット' (Reset), along with COM port (COM1) and baud rate (38400) settings. A status bar at the bottom indicates '保管状態です。[測定起動] の各設定値をセットし、測定を起動します。' (In storage state. Set each setting value of [Start Measurement] and start measurement.)

■ 装置情報の設定画面

The screenshot shows the '装置情報の変更' (Change Device Information) dialog box. It has tabs for '装置情報' (Device Information), '接続情報' (Connection Information), 'メール情報' (Email Information), '処理パラメータ' (Processing Parameters), and '係数情報' (Coefficient Information). The '装置情報' tab is active, showing fields for device number (3-4), manufacturing year (18/07), and initial baud rate (38400). Below these are checkboxes for various features: '処理機能' (checked), '同期機能' (unchecked), '通信機能' (checked), '省電力' (unchecked), 'パリティ' (unchecked), '自動送信' (unchecked), 'コピー' (unchecked), 'Mode B' (unchecked), '長周期' (unchecked), 'GPS機能' (unchecked), 'メール機能' (unchecked), and 'ユビキタス機能' (unchecked). On the right, there are input fields for '自動送信間隔(分)' (0), '自動送信時刻(分)' (24:00), 'N回分自動送信' (2), 'N回前自動送信' (0), '送信タイムアウト' (1), and '送信タイムアウト(秒)' (10). Buttons for '現状調査' (Check Status), 'GPS更新' (Update GPS), and '変更' (Change) are located on the right side.

■接続情報の設定画面

装置情報の変更

装置情報 | 接続情報 | メール情報 | 処理パラメータ | 係数情報

接続情報

通信時間(ms) 310

アンテナ情報 3

接続

自動接続時間(分) 60

自動接続間隔(分) 60

自動接続基準時刻 15 : 0

現状調査

GPS情報

Latitude 35.882389 Direction 133.91

Longitude 139.928466 Satellite N 6

Date/Time 18/02/26 14:23:15 Mes. State 1

Altitude 63.2 Time Gap 6.20

Glode 40.2  Effective Data

Speed 0.00  DMS

Yaw 293.6 Pitch 9.5 Roll 1.3

GPS更新

変更

■メール情報の設定画面

装置情報の変更

装置情報 | 接続情報 | メール情報 | 処理パラメータ | 係数情報

メール情報

Mail Ad. <kiot\_otani@yahoo.co.jp>

定時

対象処理 21 水位p(m) 上限値 99.99 下限値 -99.99

平均時間(秒) 60

メール配信処理結果項目の選択

21 水位p(m) 追加 00 ---

35 水温(C) 01 年

43 気圧(hPa) 02 月日

44 気温(C) 03 時分

05 緯度(°) 04 緯度(°)

37 経度(°) 05 緯度(°)

07 高度(m) 06 測定番号

28 速度(m/s) 07 高度(m)

60 真方位(°) 08 最高波高p(m)

削除

メール見出し 東京湾水位情報 過去、2 測定分を送信する

ID okixs35003 IP 221.186.154.157

連続更新

GPS更新

変更

■処理パラメータの設定画面

装置情報の変更

装置情報 | 接続情報 | メール情報 | 処理パラメータ | 係数情報

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

フィルターのレベル 35

フィルターの実行回数 1

静穏判定値 0.15

流向判定値 0.01

海水密度 1.0248  座標変換

長周期波下限周期 30  フィルターON

長周期波上限周期 0  真水

水圧ゼロ補正值 50  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

■係数情報の設定画面

装置情報の変更

装置情報 | 接続情報 | メール情報 | 処理パラメータ | 係数情報

係数情報

平均値  $y = Ax + B$  係数の設定

CH1 A	10200	B	-1033	CH9 A	10000	B	0
CH2 A	10000	B	0	CH10 A	10000	B	0
CH3 A	10000	B	0	CH11 A	10000	B	0
CH4 A	10000	B	0	CH12 A	10000	B	0
CH5 A	10000	B	0	CH13 A	10000	B	0
CH6 A	10000	B	0	CH14 A	10000	B	0
CH7 A	10000	B	0	CH15 A	10000	B	0
CH8 A	10000	B	0	CH16 A	10000	B	0

現状調査

GPS更新

変更