



通信・制御ソフト RA-680

Pilot 2.4

A few, good change

Pilot2.4 は、波高・波向・流速計(WAVE HUNTER24シリーズ)の機能を、100%利用するためのオンライン用操作ソフトです。装置の付属品として提供されており、付属の接続ケーブルで、パソコンのCOMポートと接続して使用します。下記の機能があります。

- 装置のチェック、測定起動・停止や、測定条件を設定する機能
- 装置からオンラインで、データを、自動、又は任意に回収する機能
- 装置のオプション機能の設定値を変更する機能

■操作の画面

■装置情報／接続情報(ユビキタス機能オプション)の設定画面

■ 処理パラメータの設定画面

装置情報の変更
×

装置情報
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

主波向の範囲

真北と磁北の偏角

理論係数の限界値

フィルタのレベル

フィルタの実行回数

静穏判定値

流向判定値

海水密度 座標変換

長周期波下限周期 フィルタON

長周期波上限周期 真水

水圧ゼロ補正值 長周期波処理

平均風速は最後の10分で計算

現状調査

チェック

変更

■ 係数情報の設定画面

装置情報の変更
×

装置情報
メール情報
処理パラメータ
係数情報

係数情報

y = Ax + B 係数の設定

CH1 A	<input type="text" value="10200"/>	B	<input type="text" value="-1033"/>	CH9 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH2 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH10 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH3 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH11 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH4 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH12 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH5 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH13 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH6 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH14 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH7 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH15 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>
CH8 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>	CH16 A	<input type="text" value="10000"/>	B	<input type="text" value="0"/>

現状調査

エラー更新

変更

仕様

名称	型式	仕様概要
通信・制御ソフト Pilot24	RA-680	通信形式：RS232C（パソコンのCOMポートと接続） 通信速度：1200～115200BPS 通信条件：データビット数：8Bit、ストップビット数：1Bit、パリティ無し 通信フォーマット：512Byte/Packetの固定長通信、データ構造説明書参照 動作確認OS：Windows8.1、Windows10、Windows11