



ご参考用：

本製品は販売終了につき、参考技術資料としてご提供いたしますので、予めご了承ください。

FRA5087/5097 LabVIEW ドライバ

取扱説明書

DA00016450-001

FRA5087/5097 LabVIEW ドライバ

取扱説明書

登録商標について

LabVIEW は、米国 National Instruments Corporation の登録商標です。
Adobe、および Acrobat は、米国 Adobe Systems, Inc.の商標です。
その他の会社名、商品名等は、一般に各社の商標、または登録商標です。

—— はじめに ——

このたびは「FRA5087/5097 周波数特性分析器」をお買い求めいただき、ありがとうございます。「FRA5087/5097 LabVIEW ドライバ」は FRA5087/5097 専用の LabVIEW 用計測器ドライバです。

●お読みいただくにあたって。

この取扱説明書は、PDF ファイルで作成されているため、内容をご覧になるには、Adobe Systems, Inc. の Acrobat Reader 日本語版 Ver.5 以降が必要です。別途ご用意ください。

●この説明書の章構成は次のようになっています。

1. 概 説

「FRA5087/5097 LabVIEW ドライバ」の、概要を説明しています。

2. 操作 vi

各操作 vi について説明しています。

—— 免 責 事 項 ——

「FRA5087/5097 LabVIEW ドライバ」(以降、本ソフトウェアと略記)は、株式会社エヌエフ回路設計ブロック(以降、当社と略記)が十分な試験および検査を行って出荷しております。

万一不具合がありましたら、当社または当社代理店までご連絡ください。

本ソフトウェアの使用により万一損害が生じたとしても、当社はその損害について一切の責任を負いません。また、本ソフトウェアに不備があった場合でも弊社は修正およびサポートの義務を負わないものとします。ご使用はお客様の責任において行ってください。

目 次

	ページ
1. 概 要	1-1
2. 操作vi	2-1
2.1 VI ツリー	2-1
2.2 サンプル	2-1
2.3 VISA 初期化.....	2-3
2.4 VISA クローズ	2-4
2.5 データ演算メッセージ.....	2-4
2.6 振幅圧縮制御設定メッセージ	2-7
2.7 データ制御設定メッセージ	2-9
2.8 表示制御設定メッセージ.....	2-14
2.9 ファイル制御設定メッセージ	2-20
2.10 入力部制御設定メッセージ	2-24
2.11 測定制御設定メッセージ.....	2-26
2.12 発振器制御設定メッセージ	2-31
2.13 各種設定メッセージ	2-33
2.14 スイープ制御設定メッセージ.....	2-36
2.15 その他設定メッセージ.....	2-42
2.16 その他問い合わせメッセージ	2-42

1. 概 要

本ドライバ はエヌエフ回路設計ブロック製周波数分析器 FRA5087/5097 の LabVIEW 用計測器ドライバです。

本ドライバを用いることにより、FRA5087/5097 のプログラムメッセージの詳細に煩わされることなくアプリケーションを構築できます。

*このドライバを作成するにあたり以下の環境にて動作確認を行っております。

- O S:Windows2000 および WindowsXP
- LabVIEW:Ver6.1 Ver7.0 Ver8.0
- V I S A:Ver3.5 以降

尚、LabVIEW のバージョンによっては整合性をとるために自動的に VI を変更することがございます。その場合はコンピュータの指示に従ってください。

2. 操作vi

すべての FRA5097 操作 vi にはエラー入力とエラー出力があります。エラー出力を次に行う VI のエラー入力に接続するというようにエラークラスターのチェーンを作る事によって、LabVIEW のデータフローアーキテクチャにとって自然なエラー I/O を実現することができます。アプリケーションは、必要に応じて途中のエラー状態を監視することもできます。

本ドライバは SETUP HEADER OFF、SETUP MNEMONIC OFF の場合のみ正常に動作するように構成されています。

FRA5097 は工場出荷時のデフォルト状態では上記の設定になっています。

一般的には NF_FRA5097 Initialize.vi の isReset 端子を True にすることで設定できます。

ただし、FRA は初期化されてしまいますので、デフォルトでは False になっていることにご注意ください。

実際の接続についてはサンプルアプリケーションを参照ください。

以下ではエラー入出力と VISA セッション以外の入出力端子について説明します。

2.1 VI ツリー

NF_FRA5097 VI Tree.vi

本ドライバに含まれる VI がダイアグラムに配置されています。

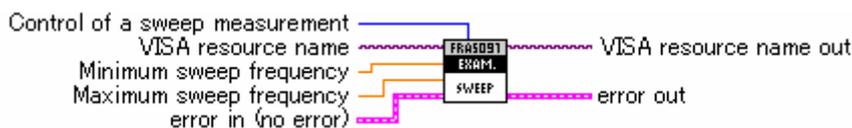


2.2 サンプル

NF_FRA5097_exam_settingaSweepFrequencyRangeAndSweepMeasurement.vi

スイープ周波数範囲の設定とスイープ測定のサンプル

スイープ周波数の範囲を設定し、スイープ測定を開始します。



NF_FRA5097_exam_setupAndQuery.vi

設定と問い合わせのサンプル

発振器の振幅を設定し、問い合わせの結果を出力します。



NF_FRA5097_exam_transferOfMeasurementDataToController1.vi

測定データのコントローラへの転送(1)

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

FRAのカレントタグの測定データを読み出します。



NF_FRA5097_exam_transferOfMeasurementDataToController2.vi

測定データのコントローラへの転送(2)

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

シングル測定を行い、測定終了まで待って測定データを読み出します。



NF_FRA5097 Comm Interface.vi

FRAのローカル/リモート状態を指定します。(GPIBのみ有効です。)

[入力]Mode

remote/lockedRemote/local



NF_FRA5097 DataReaddata.vi

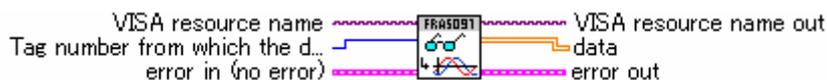
指定されたタグの問合せ

[入力]Tag number from which the data block count is read out

データを問い合わせるタグ番号(1~6)

[出力]data

データ転送フォーマットに従ってデータを出力



NF_FRA5097 QueryCondition.vi

各パラメータを問合せます。

[出力]CONDITION

発振波形、発振器出力振幅、DCバイアス、スイープ周波数範囲、対数スイープの分解能、手動積分回数、測定モード、高調波分析の次数、測定開始遅延サイクル数、自動積分の動作、低速高密度スイープの動作モード、振幅圧縮動作モードの設定値



NF_FRA5097 Reset.vi

FRAの設定を初期化します。

**NF_FRA5097 Revision Query.vi**

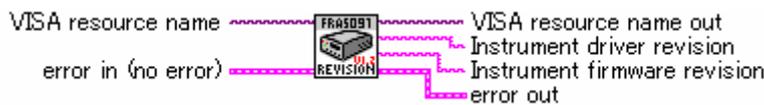
FRAのソフトウェアバージョンを問合せます。

[出力]Instrument driver revision

対応するLabVIEWドライバのバージョン

[出力]Instrument firmware revision

FRAのソフトウェアバージョン

**NF_FRA5097 SetupCondition.vi**

各パラメータを設定します。

[入力]CONDITION

発振波形、発振器出力振幅、DCバイアス、スイープ周波数範囲、対数スイープの分解能、手動積分回数、測定モード、高調波分析の次数、測定開始遅延サイクル数、自動積分の動作、低速高密度スイープの動作モード、振幅圧縮動作モードの設定値

**NF_FRA5097 SWEEPMeasure.vi**

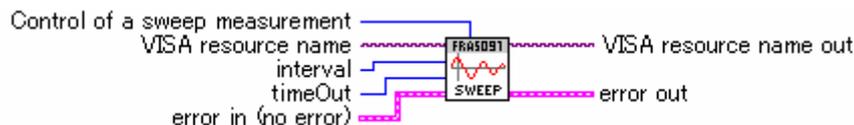
スイープ測定制御

[入力]interval

ステータスバイト読取のインターバルタイムのミリ秒

[入力]timeout

ステータスバイトを読み出すタイムアウトのミリ秒

**2.3 VISA 初期化****NF_FRA5097 Initialize.vi**

機種名を出力し、初期化します

[入力]isIdQuery

機種名を問い合わせるか? True/False

[入力]isReset

リセットするか? True/False



2.4 VISA クローズ

NF_FRA5097 Close.vi

FRAインターフェースをクローズします。



2.5 データ演算メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sCAlculationArithmetic.vi

四則演算機能の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

*[入力]Type of target data 1 for arithmetic calculationは省略不可

*[入力]Value of target data 1 for arithmetic calculationは省略不可

[入力]Type of target data 1 for arithmetic calculation

演算対象データ1のタイプ

[入力]Value of target data 1 for arithmetic calculation

演算対象データ1の値(演算対象データのタイプがタグデータの時0,1~6、演算対象データのタイプが定数のとき-99.99E+6~+99.99E+6)

[入力]Arithmetic calculation mode

演算モード

[入力]Type of target data 2 for arithmetic calculation

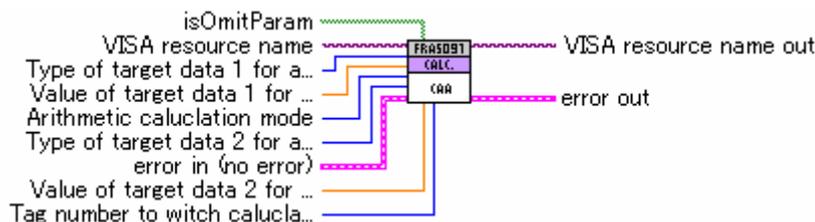
演算対象データ2のタイプ

[入力]Value of target data 2 for arithmetic calculation

演算対象データ2の値(演算対象データのタイプがタグデータの時0,1~6、演算対象データのタイプが定数のとき-99.99E+6~+99.99E+6)

[入力]Tag number to witch calculation result is stored

演算結果格納タグ番号



NF_FRA5097_dvr_qCAlculationArithmetic.vi

四則演算機能問合せ

[出力]Current type of target data 1 for arithmetic calculation

現在の演算対象データ1のタイプ

[出力]Current value of target data 1 for arithmetic calculation

現在の演算対象データ1の値

[出力]Arithmetic calculation mode

演算モード

[出力]Current type of target data 2 for arithmetic calculation

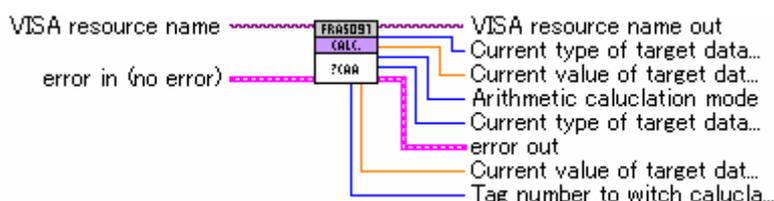
現在の演算対象データ2のタイプ

[出力]Current value of target data 2 for arithmetic calculation

現在の演算対象データ2の値

[出力]Tag number to witch calculation result is stored

演算結果格納タグ番号



NF_FRA5097_dvr_sCAlculationJw.vi

微分・積分演算機能設定実行

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Type of arithmetic calculation

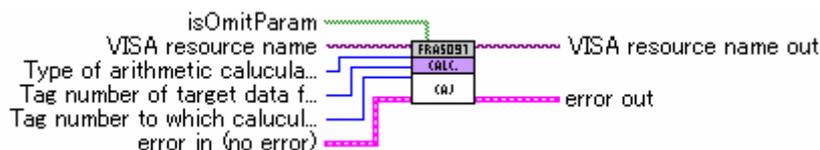
演算の種類

[入力]Tag number of target data for arithmetic calculation

演算対象データタグ番号

[入力]Tag number to which calculation result is stored

演算結果を格納するタグ番号



NF_FRA5097_dvr_qCAlculationJw.vi

微分・積分演算機能問合せ

[出力]Current type of arithmetic calculation

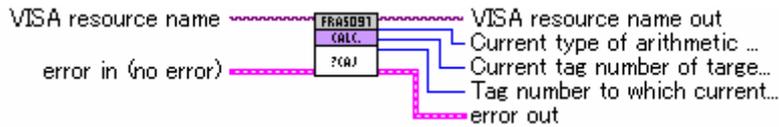
現在の演算種類

[出力]Current tag number of target data for arithmetic calculation

現在の演算対象データタグの番号

[出力]Tag number to which current calculation result is stored

現在の演算結果格納タグ番号



NF_FRA5097_dvr_sCALculationLoop.vi

開閉ループ演算機能の設定実行

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number of target data for arithmetic calculation

演算対象データのタグ番号

[入力]Type of feedback element data Tm

フィードバック要素データTmのタイプ

[入力]Value of feedback element data Tm

フィードバック要素データTmの値

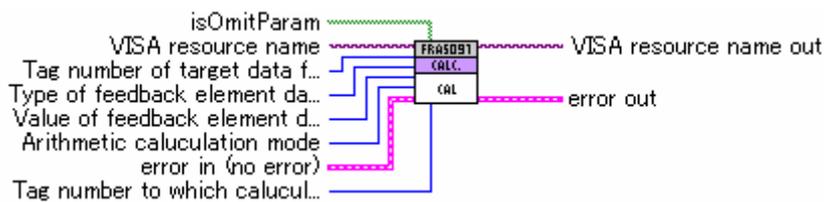
演算対象データ2の値(演算対象データのタイプがタグデータの時0,1~6、演算対象データのタイプが定数のとき-99.99E+6~+99.99E+6)

[入力]Arithmetic calculation mode

演算モード

[入力]Tag number to which calculation result is stored

演算結果を格納するタグ番号



NF_FRA5097_dvr_qCALculationLoop.vi

開閉ループ演算機能問合せ

[出力]Current tag number of target data for arithmetic calculation

現在の演算対象ターゲットのタグ番号

[出力]Current type of feedback element data Tm

現在のフィードバック要素データTmのタイプ

[出力]Current value of feedback element data Tm

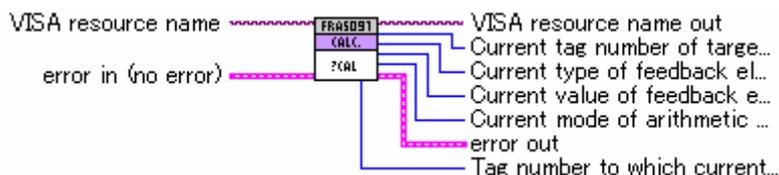
現在のフィードバック要素データTmの値

[出力]Current mode of arithmetic calculation

現在の演算モード

[出力]Tag number to which current calculation result is stored

現在の演算結果を格納するタグ番号



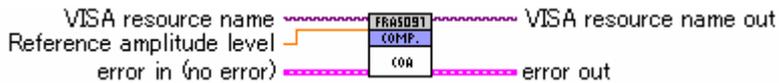
2.6 振幅圧縮制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sCCompressionAmplitude.vi

振幅圧縮動作の、参照振幅レベルの設定

[入力]Reference amplitude level

参照振幅レベル(1E-3~250(1mVrms~250Vrms))



NF_FRA5097_dvr_qCCompressionAmplitude.vi

振幅圧縮動作の、参照振幅レベル問合せ

[出力]Current level of reference amplitude

現在の参照振幅レベル



NF_FRA5097_dvr_sCCompressionCorrection.vi

振幅圧縮動作の、振幅補正率の設定

[入力]Amplitude correction factor

振幅補正率(0~100%)



NF_FRA5097_dvr_qCCompressionCorrection.vi

振幅圧縮動作の、振幅補正率問い合わせ

[出力]Current amplitude correction factor

現在の振幅補正率



NF_FRA5097_dvr_sCCompressionError.vi

振幅圧縮動作の、最大エラー率の設定

[入力]Maximum error rate

最大エラー率(0~100%)



NF_FRA5097_dvr_qCCompressionError.vi

振幅圧縮動作の、最大エラー率の設定/問い合わせ

[出力]Current maximum error rate

現在の最大エラー率



NF_FRA5097_dvr_sCCompressionLimit.vi

振幅圧縮動作の、出力振幅制限値の設定

[出力]Maximum amplitude

最大振幅値(出力開放換算)(1E-3~10.0(Vpeak))



NF_FRA5097_dvr_qCCompressionLimit.vi

振幅圧縮動作の、出力振幅制限値問合せ

[出力]Current maximum amplitude

現在の最大振幅値(出力開放換算)



NF_FRA5097_dvr_sCCompressionmode.vi

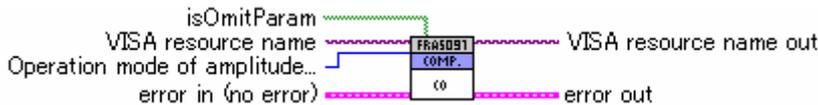
振幅圧縮動作モードの設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Operation mode of amplitude compression

振幅圧縮動作モード



NF_FRA5097_dvr_qCCompressionmode.vi

振幅圧縮モード問い合わせ

[出力]Current operation mode of amplitude compression

現在の振幅圧縮動作モード



NF_FRA5097_dvr_sCCompressionRetry.vi

振幅圧縮動作の、最大補正繰り返し回数の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[出力]Maximum retry times of correction

最大補正繰り返し回数(1~9999(回))



NF_FRA5097_dvr_qCCompressionRetry.vi

振幅圧縮動作の、最大補正繰り返し回数問合せ

[出力]Current maximum retry times of correction

現在の最大補正繰り返し回数



2.7 データ制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sDataCurrent.vi

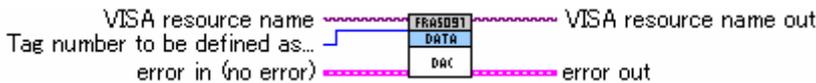
カレントタグ番号の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number to be defined as the current tag number

カレントにするタグ番号



NF_FRA5097_dvr_qDataCurrent.vi

カレントタグ番号問合せ

[出力]Current current tag number

現在のカレントタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sDataDisply.vi

表示するタグ番号の設定

[入力]isOmitParam

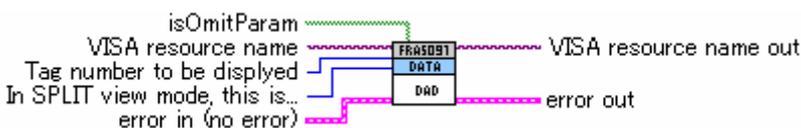
引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number to be displayed

表示するタグ番号SPLIT表示時は、上段グラフに表示するタグ番号

[入力]In SPLIT view mode, this is the tag number that is displayed in the lower graph

SPLIT表示、下段グラフに表示するタグ番号。SINGLE表示時は無効。0を指定したときは、下段グラフは変化しません。



NF_FRA5097_dvr_qDataDisply.vi

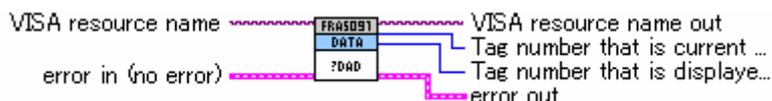
表示するタグ番号問合せ

[出力]Tag number that is current being displayed

現在表示しているタグ番号(SPLIT表示は上段グラフのタグ番号)

[出力]Tag number that is displayed in the lower graph (SPLIT表示)

下段グラフに表示しているタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sDataEqualize.vi

イコライズメモリへの登録

[入力]Tag number of data to be registered with equalize memory

イコライズメモリへ登録するデータのタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sDataOpen.vi

オープン補正メモリへの登録

[入力]Tag number for registry in open equalize memory

オープン補正メモリへ登録するデータのタグ番号



NF_FRA5097_dvr_qDataReadCondition.vi

指定されたタグデータの測定時条件の問合せ

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number to which measurement condition will be transferred

測定条件を転送するタグ番号

[出力]Data type

データのタイプ

[出力]Data count

データ数

[出力]Date and time when a measurement was carried out

測定を行なった日付と時間

[出力]Title of data

データのタイトル

[出力]Oscillator amplitude

発振器振幅(Vpeak)

[出力]Oscillator, DC bias

発振器、DCバイアス(V)

[出力]Oscillator waveform

発振器波形

[出力]Maximum sweep frequency

スイープ上限周波数(Hz)

[出力]Minimum sweep frequency

スイープ下限周波数(Hz)

[出力]Sweep type

スイープのタイプ

[出力]Sweep resolution

スイープ分解能

[出力]Integration type

積分のタイプ

[出力]Integration level

積分量

[出力]Delay type

遅延のタイプ

[出力]Delay level

遅延量

[出力]Degree of harmonic analysis

高調波分析次数

[出力]Measurement mode

測定モード

[出力]Automatic integration function

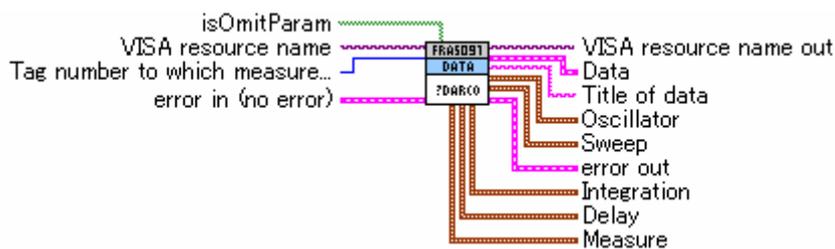
自動積分機能

[出力]Low-speed & high-density sweep function

低速高密度スイープ機能

[出力]Amplitude compression function

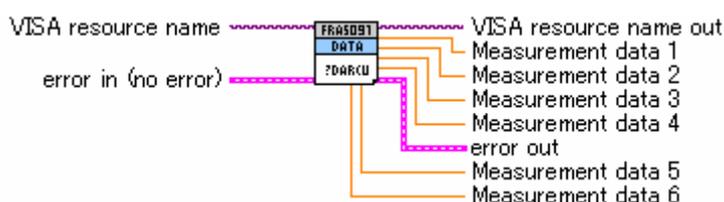
振幅圧縮機能



NF_FRA5097_dvr_qDataReadCurren.vi

最後に測定したデータ(1ブロック)の間合せ

出力はData Templateで設定したフォーマットになります。



NF_FRA5097_dvr_sDataWritedata.vi

データの書き込み

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

*[入力]Block number of data from which writing is startedは省略不可

*[入力]Block count of data to be writtenは省略不可

[入力]Tag number to witch data is written

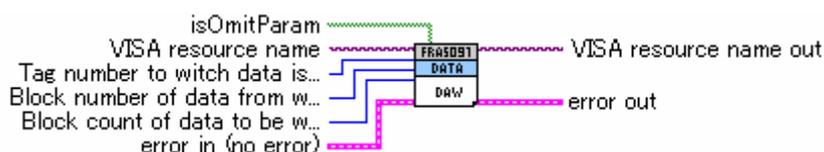
データを書き込むタグ番号

[入力]Block number of data from which writing is started

書き込みを開始するデータのブロック番号

[入力]Block count of data to be written

書き込むブロック数



NF_FRA5097_dvr_qDataReaddata.vi

指定されたタグの指定範囲データの間合せ

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number to be inquired for data

データを問い合わせるタグ番号

[入力]Block number of data from which reading is started

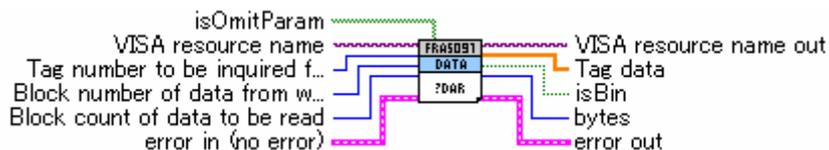
読み出しを開始するデータのブロック番号(0～ 読み出すデータのブロック数-1)

[入力]Block count of data to be read

読み出すデータのブロック数(1～ 読み出すデータのブロック数)

[出力] Tag data

指定されたデータ



NF_FRA5097_dvr_qDataReadSize.vi

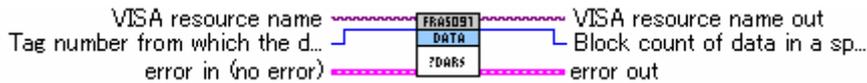
タグのデータブロック数の問合せ

[入力]Tag number from which the data block count is read out

データブロック数を読み出すタグ番号

[出力]Block count of data in a specified tag

指定されたタグのデータブロック数



NF_FRA5097_dvr_sDAtaWriteTitle.vi

タグのデータタイトル文字列を書き込む

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

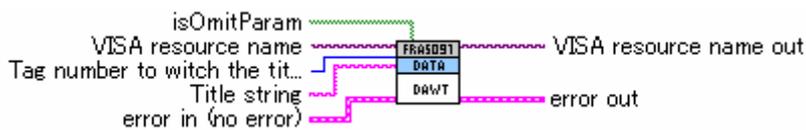
*[入力]Tag number to witch the title string is writtenは省略不可

[入力]Tag number to witch the title string is written

タイトルを書き込むタグ番号

[入力]Title string

タイトル文字列(最長63文字)



NF_FRA5097_dvr_qDAtaReadTitle.vi

タグのタイトル文字列の間合せ

[入力]Tag number from which the title string is read out

タイトル文字列を読み出すタグ番号

[出力]Title string of data in a specified tag

指定されたタグのデータタイトル文字列

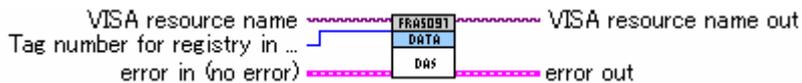


NF_FRA5097_dvr_sDAtaShort.vi

ショート補正メモリへの登録

[入力]Tag number for registry in short equalizer memory

ショート補正メモリへ登録するデータのタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sDAtaTemplate.vi

データ転送フォーマットの設定

[入力]isOmitParam

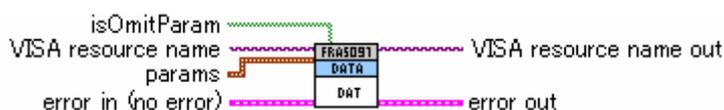
引数を省略する場合はTrue

[入力]Data format

データの形式

[入力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 1~6

転送データ1ブロックの構成と並び(最大6引数まで)



NF_FRA5097_dvr_qDataTemplate.vi

データ転送フォーマット問合せ

[出力]Current data format

現在のデータ形式

[出力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 1

周波数

[出力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 2

振幅(dBV)または利得(dB)

[出力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 3

振幅(Vrms)または利得

[出力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 4

位相(deg)

[出力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 5

振幅実部(Vrms)または利得実部

[出力]Configuration and sequence of transfer data in a single block 6

振幅虚部(Vrms)または利得虚部



2.8 表示制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sDisplayANalysis.vi

表示されている(アクティブな)タグデータの分析モードの設定

[入力]Analysis mode

分析モード



NF_FRA5097_dvr_qDisplayANalysis.vi

表示されているタグデータの分析モード問合せ

[出力]Current analysis mode

現在の分析モード

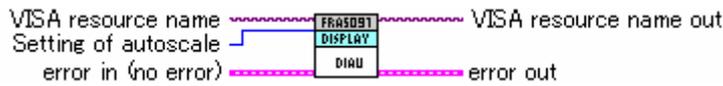


NF_FRA5097_dvr_sDisplayAUto.vi

オートスケールのON/OFF設定

[入力]Setting of autoscale

オートスケール設定



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayAUto.vi

オートスケールのON/OFF問合せ

[出力]Current setup conditions of autoscale

現在のオートスケールの設定状態

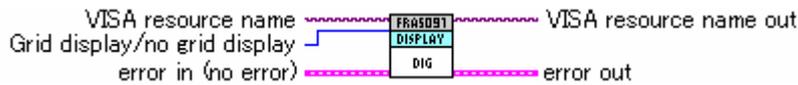


NF_FRA5097_dvr_sDIsplayGridmode.vi

グリッドの表示／非表示の設定

[入力]Grid display/no grid display

グリッドの表示／非表示設定



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayGridmode.vi

グリッド表示／非表示の問合せ

[出力]Current grid display condition

現在のグリッド表示状態



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayGridStyle.vi

グリッドのモードの設定

[入力]Grid mode

グリッドのモード

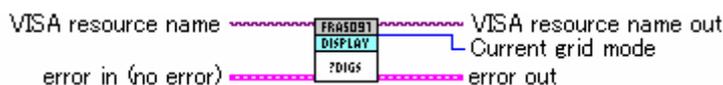


NF_FRA5097_dvr_qDIsplayGridStyle.vi

グリッドのモード問合せ

[出力]Current grid mode

現在のグリッドのモード



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayGridType.vi

グリッドのタイプの設定

[入力]Grid type

グリッドのタイプ

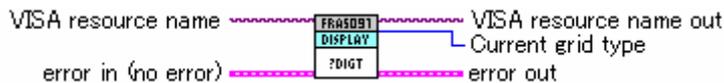


NF_FRA5097_dvr_qDIsplayGridType.vi

グリッドのタイプ問合せ

[出力]Current grid type

現在のグリッドのタイプ



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayMArkerActive.vi

アクティブマーカの設定

[入力]Setting of active marker

アクティブマーカの設定



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayMArkerActive.vi

アクティブマーカの間合せ

[出力]Current active marker

現在のアクティブマーカ



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayMArkermode.vi

デルタマーカの設定

[入力]Setting of delta marker mode

デルタマーカモードの設定



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayMArkermode.vi

デルタマーカ問い合わせ

[出力]Current delta marker mode

現在のデルタマーカモード



NF_FRA5097_dvr_sDIsplaymode.vi

グラフ表示モードの設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Setting of delta marker mode

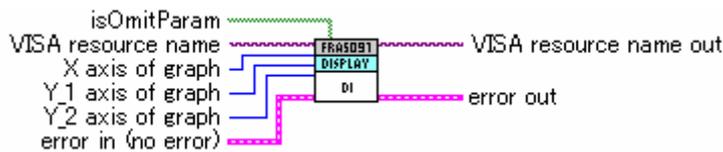
グラフのX軸

[入力]Y_1 axis of graph

グラフのY_1軸

[入力]Y_2 axis of graph

グラフのY_2軸



NF_FRA5097_dvr_qDIsplaymode.vi

グラフ表示モード問い合わせ

[出力]X axis of current graph

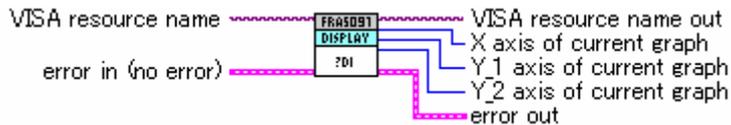
現在のグラフのx軸

[出力]Y_1 axis of current graph

現在のグラフのY_1軸

[出力]Y_2 axis of current graph

現在のグラフのY_2軸



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayPhase.vi

位相表現範囲の設定

[入力]Central value in the phase display range

位相表現範囲の中心値(-180(-360~0deg)、0(-180~180deg)、180(0~360deg))



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayPhase.vi

位相表現範囲問い合わせ

[出力]Central value in the current phase display range

現在の位相表現範囲の中心値



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayScaleXaxis.vi

グラフX軸の表示範囲の設定

[入力]isOmitParam

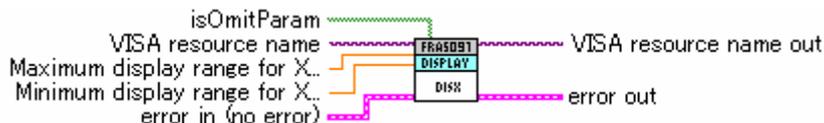
引数を省略する場合はTrue

[入力]Maximum display range for X axis of graph

グラフのX軸の表示範囲上限値

[入力]Minimum display range for X axis of graph

グラフのX軸の表示範囲下限値



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayScaleXaxis.vi

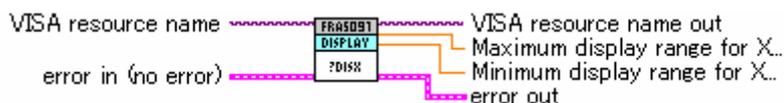
グラフX軸の表示範囲問い合わせ

[出力]Maximum display range for X axis of current graph

現在のグラフのX軸の表示範囲上限値

[出力]Minimum display range for X axis of current graph

現在のグラフのX軸の表示範囲下限値



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayScaleY1axis.vi

グラフY₁軸の表示範囲の設定

[入力]isOmitParam

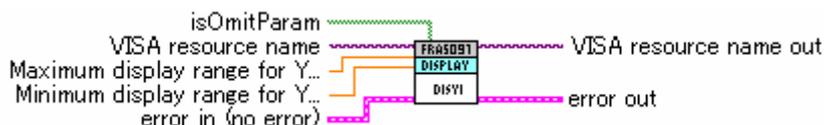
引数を省略する場合はTrue

[入力]Maximum display range for Y₁ axis of graph

グラフY₁軸の表示範囲上限値

[入力]Minimum display range for Y₁ axis of graph

グラフY₁軸の表示範囲下限値



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayScaleY1axis.vi

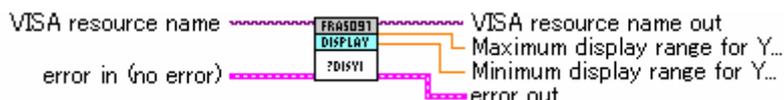
グラフY₁軸の表示範囲問い合わせ

[出力]Maximum display range for Y₁ axis of current graph

現在のグラフY₁軸の表示範囲上限値

[出力]Minimum display range for Y₁ axis of current graph

現在のグラフY₁軸の表示範囲下限値



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayScaleY2axis.vi

グラフY_2軸の表示範囲の設定

[入力]isOmitParam

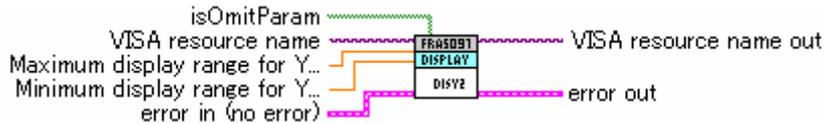
引数を省略する場合はTrue

[入力]Maximum display range for Y_2 axis of graph

グラフY_2軸の表示範囲上限値

[入力]Minimum display range for Y_2 axis of graph

グラフY_2軸の表示範囲下限値



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayScaleY2axis.vi

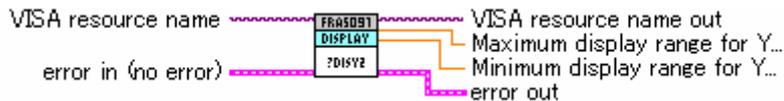
グラフY_2軸の表示範囲問い合わせ

[出力]Maximum display range for Y_2 axis of current graph

現在のグラフY_2軸の表示範囲上限値

[出力]Minimum display range for Y_2 axis of current graph

現在のグラフY_2軸の表示範囲下限値



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayUnits.vi

表示単位の設定

[入力]Display units

表示単位



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayUnits.vi

表示単位問い合わせ

[出力]Present graph display window mode

現在のグラフ表示単位



NF_FRA5097_dvr_sDIsplayWindow.vi

グラフ表示窓モードの設定

[入力]Setting of graph display window mode

グラフ表示窓モードの設定



NF_FRA5097_dvr_qDIsplayWindow.vi

グラフ表示窓モード問い合わせ

[出力]Current graph display window mode

現在のグラフ表示窓モード



2.9 ファイル制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sFileDEleteDisk.vi

ファイル消去

[入力]Name of a file to be deleted

消去するファイル名(USBメモリに存在するファイル名)



NF_FRA5097_dvr_sFileDeleteMass.vi

マスマメモリ消去

[入力]Number of mass memory to be deleted

消去するマスマメモリ番号(1~マスマメモリに存在する番号)



NF_FRA5097_dvr_sFileDeletePermanent.vi

パーマネントメモリ消去

[入力]Number of permanent memory to be deleted

消去するパネントメモリ番号(1~パネントメモリに存在する番号)



NF_FRA5097_dvr_qFileDIrDisk.vi

USBメモリ中のファイル一覧を出力

[出力]File name

ファイル名

[出力]Date on which a file was created

ファイル作成日

[出力]Time at which a file was created

ファイル作成時刻



NF_FRA5097_dvr_qFileDirMass.vi

マスメモリに登録されているファイル番号一覧を出力

[出力]Registration number of mass memory

マスメモリ登録番号

[出力]Date on which a file was created

ファイル作成日

[出力]Time at which a file was created

ファイル作成時刻



NF_FRA5097_dvr_qFileDirPermanent.vi

パーマネントメモリに登録されているファイル番号一覧を出力

[出力]Registration number of permanent memory

パーマネントメモリの登録番号

[出力]Date on which a file was created

ファイル作成日

[出力] Time at which a file was created

ファイル作成時刻



NF_FRA5097_dvr_sFileLoadDiskdata.vi

USBメモリからデータファイルの読み出し

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

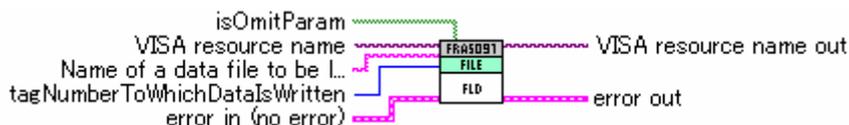
*[入力]Name of a data file to be loadedは省略不可

[入力]Name of a data file to be loaded

読み出す設定条件ファイル名(拡張子".datも含むこと)

[入力]tagNumberToWhichDataIsWritten

データを書き込むタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sFileLoadDiskCondition.vi

USBメモリから設定条件ファイルの読み出し

[入力]Name of a setup condition file to be loaded

読み出す設定条件ファイル名(拡張子".conも含むこと)



NF_FRA5097_dvr_sFileLoadMass.vi

マスデータをロードし、タグに割り当てる

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

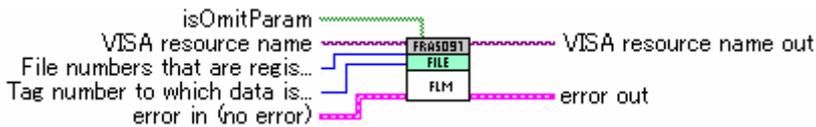
*[入力]File numbers that are registered with mass memoryは省略不可

[入力]File numbers that are registered with mass memory

マスメモリに登録されているファイル番号(マスメモリに存在するファイル番号)

[入力]Tag number to which data is written

データを書き込むタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sFileLoadPermanent.vi

パーマネントデータをロードし、タグに割り当てる

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

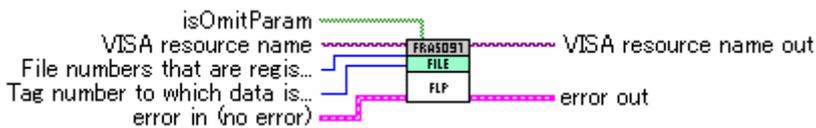
*[入力]File numbers that are registered with permanent memoryは省略不可

[入力]File numbers that are registered with permanent memory

パーマネントメモリに登録されているファイル番号(パーマネントメモリに存在するファイル番号)

[入力]Tag number to which data is written

データを書き込むタグ番号



NF_FRA5097_dvr_sFileRenameDisk.vi

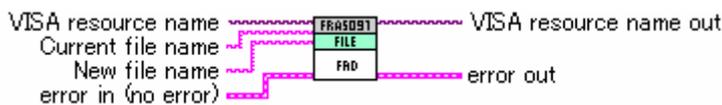
USBメモリのファイルのリネーム

[入力]Current file name

現在のファイル名(ディスクに存在するファイル名(拡張子を含む))

[入力]New file name

新ファイル名(ディスクに存在しないファイル名(拡張子を含む))



NF_FRA5097_dvr_sFileSaveDiskdata.vi

タグデータをUSBメモリにセーブする

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

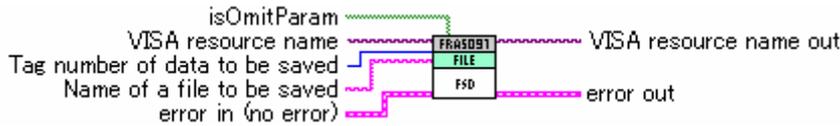
*[入力]Name of a file to be savedは省略不可

[入力]Tag number of data to be saved

セーブするタグ番号

[入力]Name of a file to be saved

拡張子".dat"を含む、セーブするファイル名



NF_FRA5097_dvr_sFileSaveDiskCondition.vi

設定条件をUSBメモリにセーブする

[入力]Name of a file to be saved

拡張子".con"を含む、セーブするファイル名



NF_FRA5097_dvr_sFileSaveMass.vi

タグデータをマスマネリへストレージする

[入力]isOmitParam

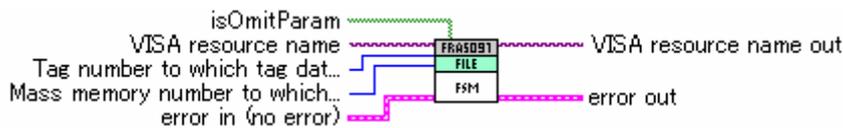
引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number to which tag data is stored

ストレージするタグ番号

[入力]Mass memory number to which data is stored

ストレージするマスマネリの番号(1~99)



NF_FRA5097_dvr_sFileSavePermanent.vi

タグデータをパーマネントメモリへストレージする

[入力]isOmitParam

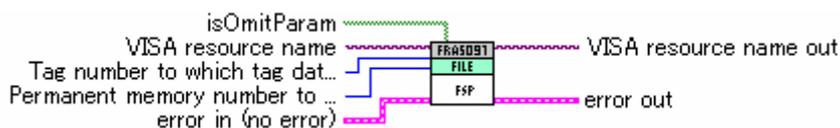
引数を省略する場合はTrue

[入力]Tag number to which tag data is stored

ストレージするタグ番号

[入力]Permanent memory number to which tag data is stored

トレージするパーマネントメモリの番号(1~99)



2.10 入力部制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sINputAction.vi

入力オーバー検出時の設定

[入力]isOmitParam

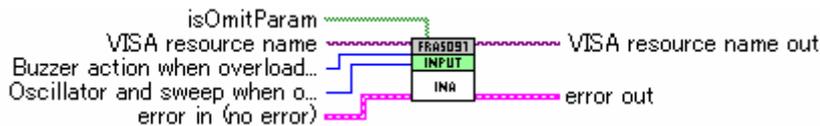
引数を省略する場合はTrue

[入力]Buzzer action when overload input is detected

入力オーバー検出時のブザー動作

[入力]Oscillator and sweep when overload input is detected

入力オーバー検出時の発振器とスイープ



NF_FRA5097_dvr_qINputAction.vi

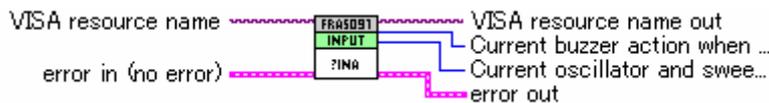
入力オーバー検出時間い合わせ

[出力]Current buzzer action when overload input is detected

現在の入力オーバー検出時のブザー動作

[出力]Current oscillator and sweep when overload input is detected

現在の入力オーバー検出時の発振器とスイープ



NF_FRA5097_dvr_sINputCAalculate.vi

入力重み付けの設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Number to be applied to CH1 input

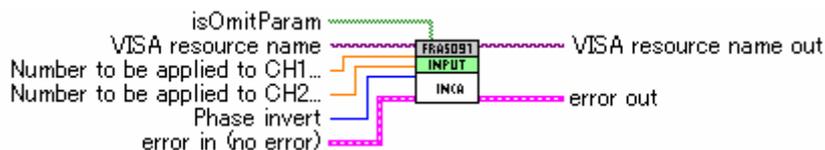
CH1に掛ける数値(0.0~1.0E+6)

[入力]Number to be applied to CH2 input

CH2に掛ける数値(0.0~1.0E+6)

[入力]Phase invert

位相反転



NF_FRA5097_dvr_qINputCAalculate.vi

入力重み付け問い合わせ

[出力]Number to be applied to the current CH1 input

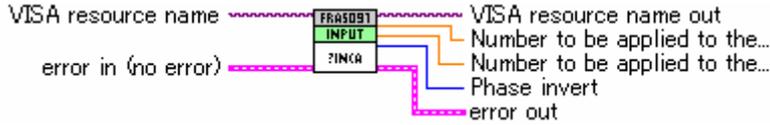
現在のCH1入力に掛ける数値

[出力]Number to be applied to the current CH2 input

現在のCH2入力に掛ける数値

[出力]Phase invert

位相反転



NF_FRA5097_dvr_sINputEqualize.vi

入力イコライズ処理の設定

[入力]ON/OFF status of equalization

イコライズ処理のON/OFF

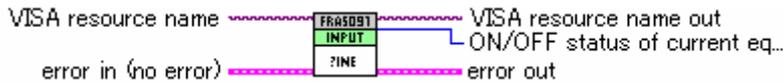


NF_FRA5097_dvr_qINputEqualize.vi

入力イコライズ処理のON/OFF

[出力]ON/OFF status of current equalization

現在の入力イコライズ処理のON/OFF状態

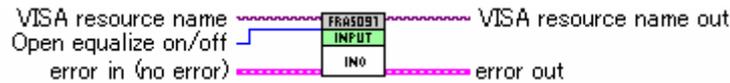


NF_FRA5097_dvr_sINputOpen.vi

オープン補正機能の設定

[入力]Open equalize on/off

オープン補正機能のON/OFF



NF_FRA5097_dvr_qINputOpen.vi

オープン補正機能問い合わせ

[出力]Present open equalize on/off state

現在のオープン補正機能のON/OFF状態



NF_FRA5097_dvr_sINputOVer.vi

入力オーバー検出レベルの設定

[入力]isOmitParam

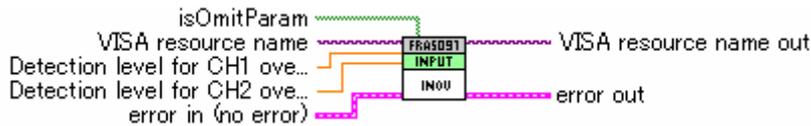
引数を省略する場合はTrue

[入力]Detection level for CH1 overload

CH1入力オーバー検出レベル(0~250(Vrms))

[入力]Detection level for CH2 overload

CH2入力オーバー検出レベル(0~250(Vrms))



NF_FRA5097_dvr_qINputOver.vi

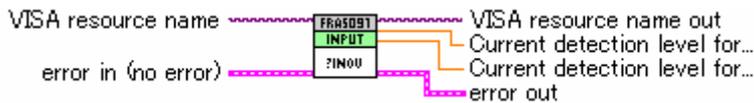
入力オーバー検出レベル問い合わせ

[出力]Current detection level for CH1 overload

現在のCH1オーバー検出レベル

[出力]Current detection level for CH2 overload

現在のCH2オーバー検出レベル

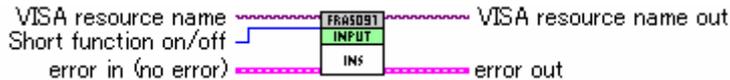


NF_FRA5097_dvr_sINputShort.vi

ショート補正機能の設定

[入力]Short function on/off

ショート補正機能のON/OFF

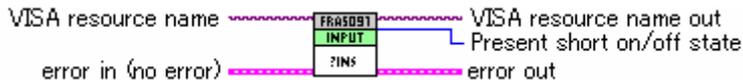


NF_FRA5097_dvr_qINputShort.vi

ショート補正機能問い合わせ

[出力]Present short on/off state

現在のショート補正機能のON/OFF状態



2.11 測定制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sMeasureAutoMAxCycle.vi

自動積分の最大積分回数の設定

[入力]Maximum cycles of integration

最大積分回数(2~9999(cycle))

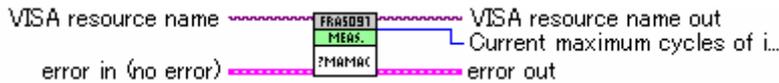


NF_FRA5097_dvr_qMeasureAutoMAxCycle.vi

自動積分の最大積分回数問い合わせ

[出力]Current maximum cycles of integration

現在の最大積分回数

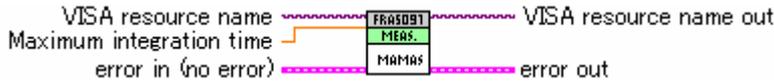


NF_FRA5097_dvr_sMeasureAutoMaxSec.vi

自動積分の最大積分時間の設定

[入力]Maximum integration time

最大積分時間(0~9999(sec))

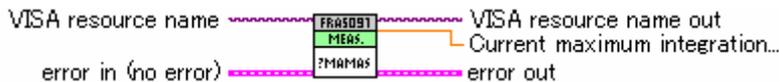


NF_FRA5097_dvr_qMeasureAutoMaxSec.vi

自動積分の最大積分時間問い合わせ

[出力]Current maximum integration time

現在の最大積分時間

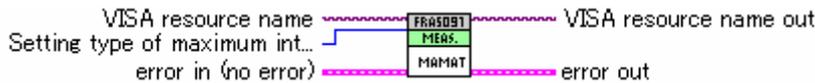


NF_FRA5097_dvr_sMeasureAutoMaxType.vi

自動積分の最大積分設定方法の設定

[入力]Setting type of maximum integration

最大積分設定方法



NF_FRA5097_dvr_qMeasureAutoMaxType.vi

自動積分の最大積分設定方法問い合わせ

[出力]Current setting type of maximum integration

現在の最大積分設定方法



NF_FRA5097_dvr_sMeasureAutoMode.vi

自動積分の動作の設定

[入力]Action of automatic integration

自動積分の動作



NF_FRA5097_dvr_qMeasureAutoMode.vi

自動積分の動作問い合わせ

[出力]Action of current automatic integration

現在の自動積分の動作



NF_FRA5097_dvr_sMeasureCoherence.vi

コヒーレンス計算モードの設定

[入力]Coherence calculation mode

コヒーレンス計算モード



NF_FRA5097_dvr_qMeasureCoherence.vi

コヒーレンス計算モード問い合わせ

[出力]Current coherence calculation mode

現在のコヒーレンス計算モード

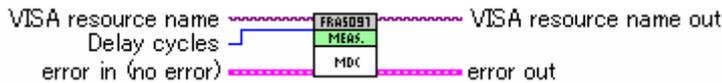


NF_FRA5097_dvr_sMeasureDelayCycle.vi

測定開始遅延周期の設定

[入力]Delay cycles

遅延周期(0~9999(cycle))

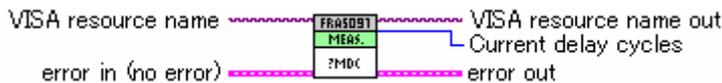


NF_FRA5097_dvr_qMeasureDelayCycle.vi

測定開始遅延周期問い合わせ

[出力]Current delay cycles

現在の遅延周期



NF_FRA5097_dvr_sMeasureDelaySec.vi

測定開始遅延時間の設定

[入力]Delay time for measurement start

測定開始遅延時間(0~9999.0(sec))



NF_FRA5097_dvr_qMeasureDelaySec.vi

測定開始遅延時間問い合わせ

[出力]Current delay time

現在の遅延時間

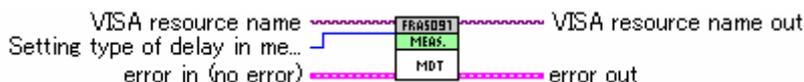


NF_FRA5097_dvr_sMeasureDelayType.vi

測定開始遅延の設定方法の設定

[入力]Setting type of delay in measurement start

測定開始遅延の設定方法

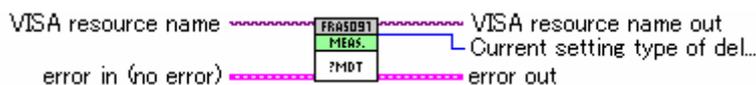


NF_FRA5097_dvr_qMeasureDelayType.vi

測定開始遅延の設定方法問い合わせ

[出力]Current setting type of delay in measurement start

現在の測定開始遅延設定方法



NF_FRA5097_dvr_sMeasureHarmonic.vi

高調波分析次数の設定

[入力]Order of harmonics to be analyzed

分析する高調波次数



NF_FRA5097_dvr_qMeasureHarmonic.vi

高調波分析次数問い合わせ

[出力]Current order of harmonics to be analyzed

現在の高調波分析次数



NF_FRA5097_dvr_sMeasureIntegrationCycle.vi

手動積分回数の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Cycles of integration

積分回数(1~9999(cycle))



NF_FRA5097_dvr_qMeasureIntegrationCycle.vi

手動積分回数問い合わせ

[出力]Current cycles of integration

現在の手動積分回数



NF_FRA5097_dvr_sMeasureIntegrationSec.vi

手動積分時間の設定

[入力]Integration time

積分時間(0~9999.0(sec))

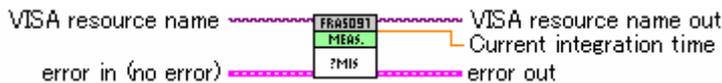


NF_FRA5097_dvr_qMeasureIntegrationSec.vi

手動積分時間問い合わせ

[出力]Current integration time

現在の手動積分時間

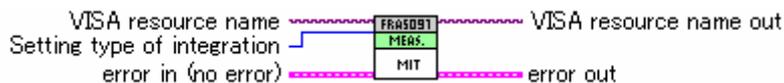


NF_FRA5097_dvr_sMeasureIntegrationType.vi

積分の設定方法の設定

[入力]Setting type of integration

積分の設定方法



NF_FRA5097_dvr_qMeasureIntegrationType.vi

積分の設定方法問い合わせ

[出力]Current setting type of integration

現在の積分設定方法

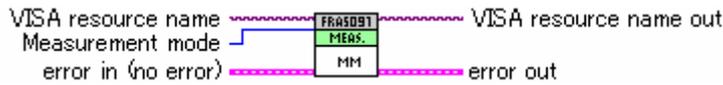


NF_FRA5097_dvr_sMeasureMode.vi

測定モードの設定

[入力]Measurement mode

測定モード



NF_FRA5097_dvr_qMeasureMode.vi

測定モード問い合わせ

[出力]Current measurement mode

現在の測定モード

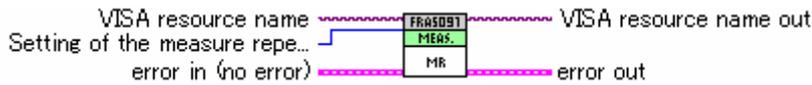


NF_FRA5097_dvr_sMeasureRepeat.vi

連続測定(Repeat)モードの設定

[入力]Setting of the measure repeat mode

連続測定モードの設定



NF_FRA5097_dvr_qMeasureRepeat.vi

連続測定(Repeat)モード問い合わせ

[出力]Current measure repeat mode

現在の連続測定モード



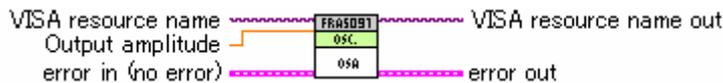
2.12 発振器制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sOScillatorAmplitude.vi

発振器出力振幅設定

[入力]Output amplitude

出力振幅(出力開放時(0~10(Vpeak)))

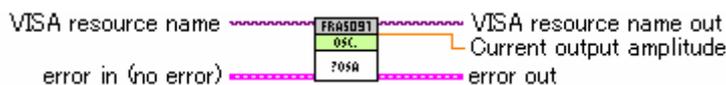


NF_FRA5097_dvr_qOScillatorAmplitude.vi

発振器出力振幅問い合わせ

[出力]Current output amplitude

現在の出力振幅(出力開放時)



NF_FRA5097_dvr_sOScillatorFrequency.vi

発振器周波数設定

[入力]Oscillator frequency

発振周波数(0.1E-3~15E+6(Hz)) ※FRA5087は(0.1E-3~10E+6(Hz))



NF_FRA5097_dvr_qOscillatorFrequency.vi

発振器周波数問い合わせ

[出力]Current oscillator frequency

現在の発振周波数



NF_FRA5097_dvr_sOscillatormode.vi

設定電圧変更モード設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Oscillator ON/OFF

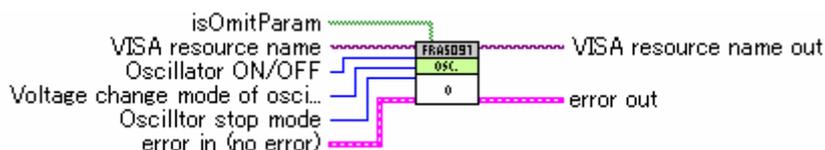
発振器のON/OFF

[入力]Voltage change mode of oscillator

発振器の電圧変更モード(SLOW ON/OFF設定)

[入力]Oscillator stop mode

発振器ストップモード



NF_FRA5097_dvr_qOscillatormode.vi

設定電圧変更モード問い合わせ

[出力]Current ON/OFF status of oscillator

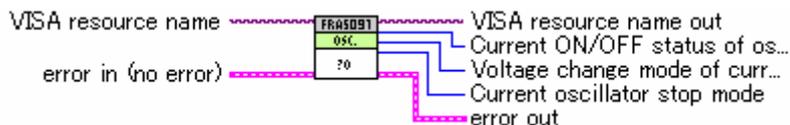
現在の発振器ON/OFF状態

[出力]Voltage change mode of current oscillator

現在の発振器の電圧変更モード

[出力]Current oscillator stop mode

現在の発振器ストップモード



NF_FRA5097_dvr_sOscillatorOFFSet.vi

DCバイアス設定

[入力]DC bias

DCバイアス(出力開放時(-10~10(V)))

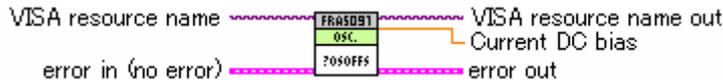


NF_FRA5097_dvr_qOscillatorOFFSet.vi

DCバイアス問い合わせ

[出力]Current DC bias

現在のDCバイアス(出力開放時)



NF_FRA5097_dvr_sOscillatorPhase.vi

発振器スタート/ストップ位相設定

[入力]Start/stop phase

スタート/ストップ位相(0~359(deg))

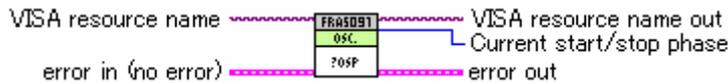


NF_FRA5097_dvr_qOscillatorPhase.vi

発振器スタート/ストップ位相問い合わせ

[出力]Current start/stop phase

現在のスタート/ストップ位相

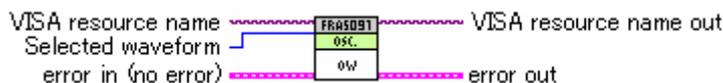


NF_FRA5097_dvr_sOscillatorWaveform.vi

発振波形設定

[入力]Selected waveform

波形選択

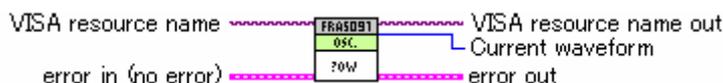


NF_FRA5097_dvr_qOscillatorWaveform.vi

発振波形問い合わせ

[出力]Current waveform

現在の波形



2.13 各種設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sSetupBuzzer.vi

ブザーのON/OFF設定

[入力]Buzzer ON/OFF

ブザーのON/OFF

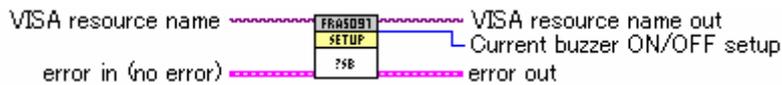


NF_FRA5097_dvr_qSetupBuzzer.vi

ブザーのON/OFF問い合わせ

[出力]Current buzzer ON/OFF setup

現在のブザーのON/OFF状態



NF_FRA5097_dvr_sSetupCalibration.vi

キャリブレーション実行



NF_FRA5097_dvr_sSetupDate.vi

日付の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Year

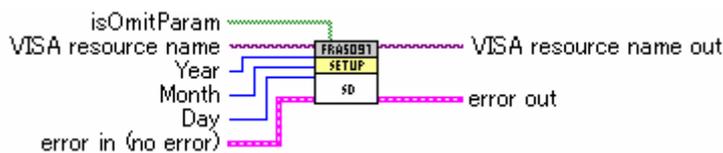
年(1970~2069)

[入力]Month

月(1~12)

[入力]Day

日(1~31)



NF_FRA5097_dvr_qSetupDate.vi

日付問い合わせ

[出力]Year

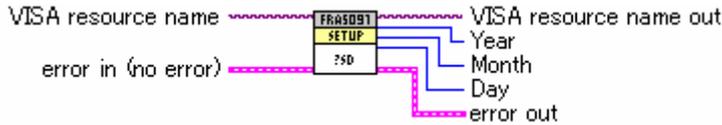
年

[出力]Month

月

[出力]Day

日

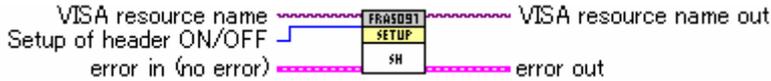


NF_FRA5097_dvr_sSetupHeader.vi

ヘッダON/OFFの設定

[入力]Setup of header ON/OFF

ヘッダのON/OFF設定



NF_FRA5097_dvr_qSetupHeader.vi

ヘッダON/OFF問い合わせ

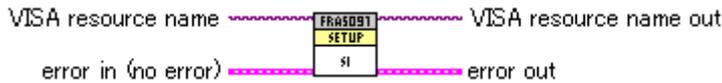
[出力]Current setup of header ON/OFF

現在のヘッダのON/OFF設定状態



NF_FRA5097_dvr_sSetupInitialize.vi

初期化設定



NF_FRA5097_dvr_sSetupMnemonic.vi

応答文字列の数値形式/ニモック形式の設定

[入力]Mnemonic ON/OFF setup

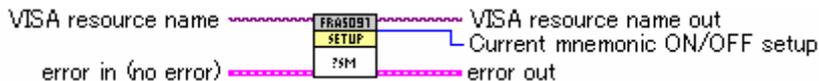
ニモックのON/OFF設定

NF_FRA5097_dvr_qSetupMnemonic.vi

応答文字列の数値形式/ニモニック形式問い合わせ

[出力]Current mnemonic ON/OFF setup

現在のニモニックのON/OFF設定状態



NF_FRA5097_dvr_sSetupTime.vi

時刻の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Time

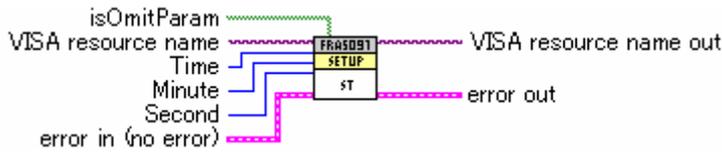
時(0~23(24時間制))

[入力]Minute

分(0~59)

[入力]Second

秒(0~59)



NF_FRA5097_dvr_qSetupTime.vi

時刻問い合わせ

[出力]Time

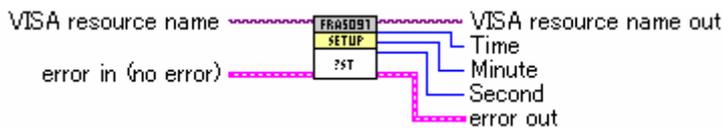
時

[出力]Minute

分

[出力]Second

秒



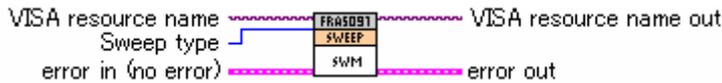
2.14 スイープ制御設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sSweepManual.vi

手動スイープ／自動スイープの設定

[入力]Sweep type

スイープ方法

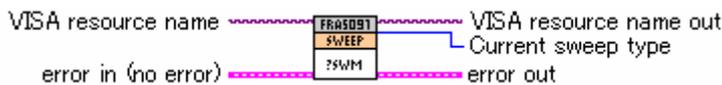


NF_FRA5097_dvr_qSweepManual.vi

手動スイープ／自動スイープ問い合わせ

[出力]Current sweep type

現在のスイープ方法

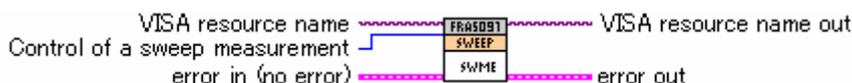


NF_FRA5097_dvr_sSweepMEasure.vi

スイープ測定制御設定

[入力]Control of a sweep measurement

スイープ測定制御

**NF_FRA5097_dvr_qSWEEPMEASURE.vi**

スイープ測定制御問い合わせ

[出力]Current status of sweep measurement

現在のスイープ状態

**NF_FRA5097_dvr_sSWEEP RANGE.vi**

スイープ周波数範囲の設定

[入力]isOmitParam

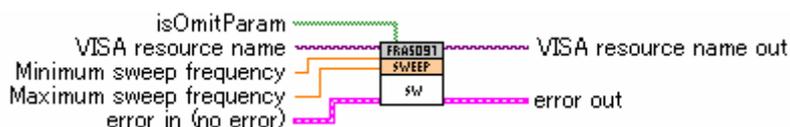
引数を省略する場合はTrue

[入力]Minimum sweep frequency

スイープ下限周波数(0.1E-3~15E+6(Hz)) ※FRA5087は(0.1E-3~10E+6(Hz))

[入力]Maximum sweep frequency

スイープ上限周波数(0.1E-3~15E+6(Hz)) ※FRA5087は(0.1E-3~10E+6(Hz))

**NF_FRA5097_dvr_qSWEEP RANGE.vi**

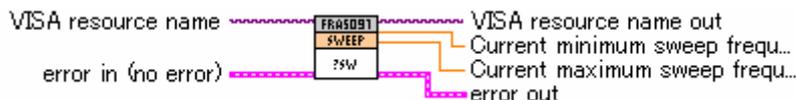
スイープ周波数範囲問い合わせ

[出力]Current minimum sweep frequency

スイープ下限周波数(Hz)

[出力]Current maximum sweep frequency

スイープ上限周波数(Hz)

**NF_FRA5097_dvr_sSWEEP RESOLUTION LOG SWEEP.vi**

対数スイープの分解能(steps/sweep)の設定

[入力]Resolution of a log sweep

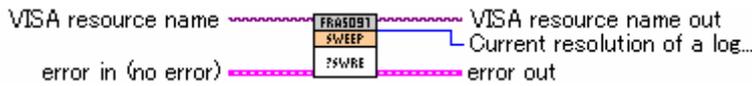
対数スイープ分解能(3~20000(steps/sweep))

**NF_FRA5097_dvr_qSWEEP RESOLUTION LOG SWEEP.vi**

対数スイープ(steps/sweep)の分解能問い合わせ

[出力]Current resolution of a log sweep

現在の対数スイープ分解能

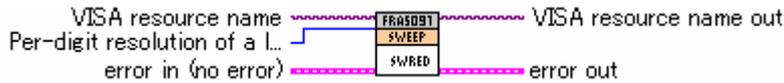


NF_FRA5097_dvr_sSWEEPResolutionlogDecade.vi

1桁当たりの対数スイープの分解能(steps/decade)の設定

[入力]Per-digit resolution of a log Sweep

1桁当たりの対数スイープ分解能(1~20000(steps/decade))

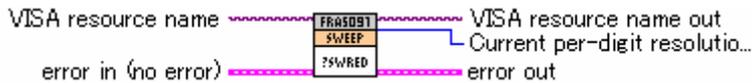


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPResolutionlogDecade.vi

1桁当たりの対数スイープの分解能(steps/decade)問い合わせ

[出力]Current per-digit resolution of a log sweep

現在の1桁当たりの対数スイープ分解能



NF_FRA5097_dvr_sSWEEPResolutionLInSweep.vi

直線(リニア)スイープの分解能(steps/sweep)の設定

[入力]Resolution of a linear sweep

直線スイープ分解能(3~20000(steps/sweep))

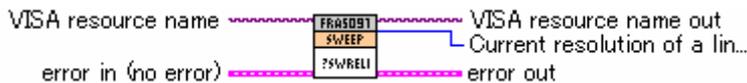


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPResolutionLInSweep.vi

直線(リニア)スイープの分解能(steps/sweep)問い合わせ

[出力]Current resolution of a linear sweep

現在の直線スイープ分解能



NF_FRA5097_dvr_sSWEEPResolutionLInHz.vi

直線スイープの分解能(周波数)の設定

[入力]Resolution of a linear sweep

直線スイープ分解能(0.1E-3~15E+6(steps/decade)) ※FRA5087は(0.1E-3~10E+6)

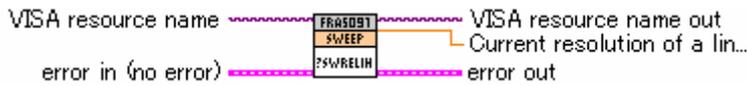


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPResolutionLInHz.vi

直線スイープの分解能(周波数)問い合わせ

[出力]Current resolution of a linear sweep

現在の直線スイープ分解能

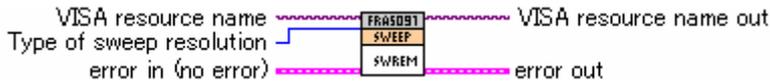


NF_FRA5097_dvr_sSWEEPResolutionMode.vi

スイープ分解能のタイプの設定

[入力]Type of sweep resolution

スイープ分解能のタイプ

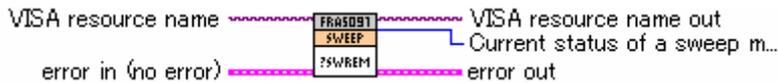


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPResolutionMode.vi

スイープ分解能のタイプ問い合わせ

[出力]Current status of a sweep measurement

現在のスイープ測定の状態



NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowmode.vi

低速高密度スイープの動作モードの設定

[入力]Operation mode of a low-speed, high density sweep

低速高密度スイープ(SlowSweep)の動作モード



NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowmode.vi

低速高密度スイープの動作モード問い合わせ

[出力]Operation mode of the current low-speed, high density sweep

現在の低速高密度スイープの動作モード



NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowTarget.vi

低速高密度スイープの参照チャンネルの設定

[入力]Reference channel of a low-speed, high density sweep

低速高密度スイープの参照チャンネル



NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowTarget.vi

低速高密度スイープの参照チャンネル問い合わせ

[出力]Reference channel of the current low-speed, high density sweep

現在の低速高密度スイープの参照チャンネル

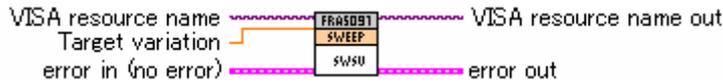


NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowVariationLogr.vi

低速高密度スイープの目標変位(測定電圧dB)の設定

[入力]Target variation

目標変位(0~1000(dB))

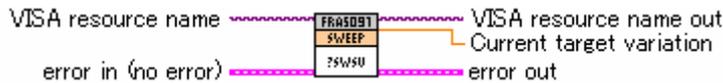


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowVariationLogr.vi

低速高密度スイープの目標変位(測定電圧dB)問い合わせ

[出力]Current target variation

現在の目標変位(測定電圧dB)

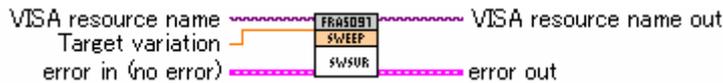


NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowVariationR.vi

低速高密度スイープの目標変位(測定電圧Vrms)の設定

[入力]Target variation

目標変位(0~1.0E+9(Vrms))

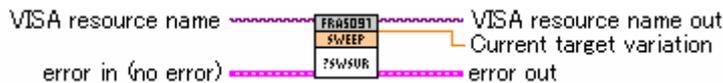


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowVariationR.vi

低速高密度スイープの目標変位(測定電圧Vrms)問い合わせ

[出力]Current target variation

現在の目標変位(測定電圧Vrms)

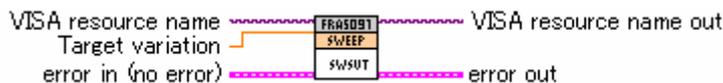


NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowVariationTheta.vi

低速高密度スイープの目標変位(位相deg)の設定

[入力]Target variation

目標変位(0~180(deg))

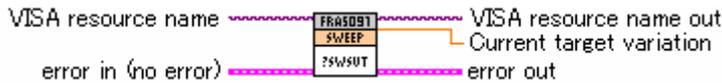


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowVariationTheta.vi

低速高密度スイープの目標変位(位相deg)問い合わせ

[出力]Current target variation

現在の目標変位(位相deg)



NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowVariationA.vi

低速高密度スイープの目標変位(電圧実部Vrms)の設定

[入力]Target variation

目標変位(0.00E+00~1.00E+9(Vrms))

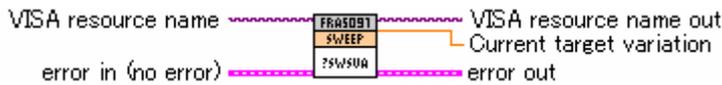


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowVariationA.vi

低速高密度スイープの目標変位(電圧実部Vrms)問い合わせ

[出力]Current target variation

現在の目標変位(電圧実部Vrms)

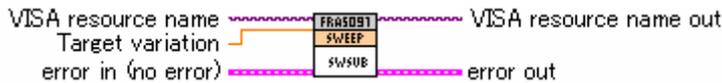


NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowVariationB.vi

低速高密度スイープの目標変位(電圧虚部Vrms)の設定

[入力]Target variation

目標変位(0.00E+00~1.00E+9(Vrms))

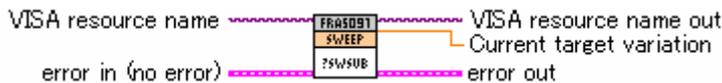


NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowVariationB.vi

低速高密度スイープの目標変位(電圧虚部Vrms)問い合わせ

[出力]Current target variation

現在の目標変位(電圧虚部Vrms)



NF_FRA5097_dvr_sSWEEPSlowVariationMode.vi

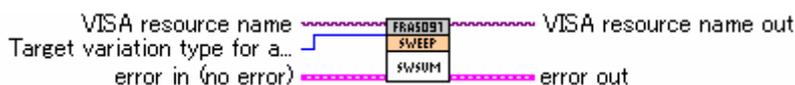
低速高密度スイープの目標変位のタイプの設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Target variation type for a low-Speed & high-density sweep

低速高密度スイープの目標変位(SlowSweep)のタイプ



NF_FRA5097_dvr_qSWEEPSlowVariationMode.vi

低速高密度スイープの目標変位のタイプ問い合わせ

[出力]Target variation type for the current low-Speed & high-density sweep

現在の低速高密度スイープの目標変位のタイプ



2.15 その他設定メッセージ

NF_FRA5097_dvr_sSRqenable.vi

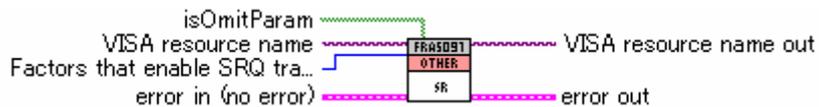
SRQ発信許可の設定

[入力]isOmitParam

引数を省略する場合はTrue

[入力]Factors that enable SRQ transmission

SRQ許可項目(0~47)



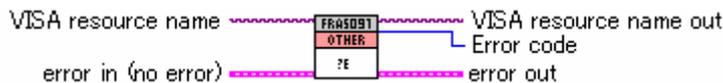
2.16 その他問い合わせメッセージ

NF_FRA5097_dvr_qError.vi

エラーコード問い合わせ

[出力]Error code

エラーコード

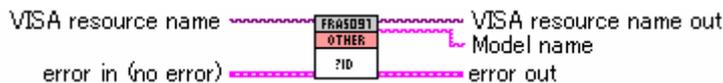


NF_FRA5097_dvr_qIDentifier.vi

機種名問い合わせ

[出力]Model name

機種名

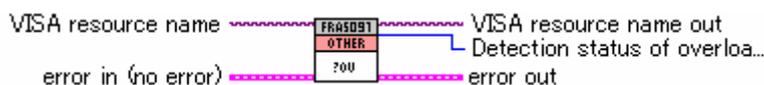


NF_FRA5097_dvr_qOVerload.vi

入力オーバー検出状態問い合わせ

[出力]Detection status of overload input

入力オーバー検出状態



NF_FRA5097_dvr_qSRqenable.vi

SRQ発振許可問い合わせ

[出力]Current factor that enables SRQ transmission

現在のSRQ許可項目

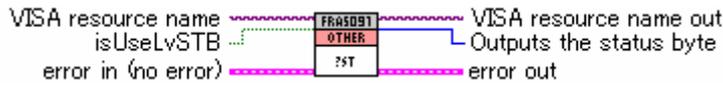


NF_FRA5097_dvr_qSTatus.vi

ステータスバイトの出力

[出力]Outputs the status byte

ステータスバイト

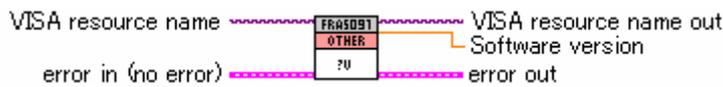


NF_FRA5097_dvr_qVersion.vi

ソフトウェアバージョンの出力

[出力]Software version

ソフトウェアバージョン



NF_FRA5097_dvr_qLearn.vi

FRAの全設定項目を出力

[出力]FRA5097 setup status

FRAの設定状態



———— 著作権について ————

本ソフトウェアの著作権は当社にあり、日本国著作権法および国際条約によって保護されています。この取扱説明書の内容の一部または全部を無断で転載することはできません。

———— ご連絡にあたって ————

万一不具合、またはご不明な点がありましたら、お求めになりました当社または当社代理店にご連絡ください。

ご連絡の際は、型式名(または製品名)、バージョンと、できるだけ詳しい症状やご使用の状態をお知らせください。

お願い

- ソフトウェアおよび取扱説明書の一部又は全部を、無断で転載又は複製することは固くお断りします。
 - 取扱説明書の内容は、将来予告なしに変更することがあります。
 - 取扱説明書の作成に当たっては万全を期しておりますが、内容に関連して発生した損害などについてはその責任を負いかねますのでご了承ください。
もしご不審の点や誤り、記載漏れなどにお気づきのことがございましたら、お求めになりました当社又は当社代理店にご連絡ください。
-

FRA5087/5097 LabVIEW ドライバ取扱説明書

株式会社エヌエフ回路設計ブロック

〒223-8508 横浜市港北区綱島東 6-3-20

TEL 045-545-8111

<http://www.nfcorp.co.jp/>

© Copyright 2006, **NF Corporation**

