

## FTdx1200ユーザーコマンド説明

ユーザーコマンド参考例 (FTdx1200\_\_s d. t x t)

MD0<5+3, 1=MD>

MD06<5>

PC<5+2, 3=PC>

PC005<5>

IF<5+5, 5=IF>

MS03;TX1<5>

RM6<5+3, 3=RM>

TX0<5>

PC<5>

MD0<5>

100, 20, 0 (実機に合わせて変更必要です)

実機での確認がありませんのですべてコマンドマニュアルでの推測設定です。

実機でご確認、「FTdx1200\_\_s d. t x t」の修正をお願いします。

<内容の詳細>

1 : 現在モードの読出し

MD0<5+3, 1=MD>

- ・ ・ 送信[MD0], 0.5秒待機, インデックス3から1文字記憶, 受信先頭文字[MD] (他の返信は無視)

MD	OPERATING MODE										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 0: (固定値) P2 MODE 1: LSB 2: USB 3: CW 4: FM 5: AM 6: RTTY-LSB 7: CW-R 8: DATA-LSB 9: RTTY-USB A: --- B: FM-N C: DATA-USB
	M	D	P1	P2	:						
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	:							
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	P2	:						

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

2 : チューニングモード設定

MD06<5>

- ・ ・ 送信[MD06], 0.5秒待機 (返信は無視)

MD	OPERATING MODE										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 0: (固定値) P2 MODE 1: LSB 2: USB 3: CW 4: FM 5: AM 6: RTTY-LSB 7: CW-R 8: DATA-LSB 9: RTTY-USB A: --- B: FM-N C: DATA-USB
	M	D	P1	P2	:						
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	:							
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	P2	:						

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

3 : チューニングモードにおける現在の出力読出し

PC<5+2, 3=PC>

- ・ ・ 送信[PC], 0.5秒待機, インデックス2から3文字記憶, 受信先頭文字[PC] (他の返信は無視)

PC	POWER CONTROL										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 005 ~ 100
	P	C	P1	P1	P1	:					
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	:								
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	P1	P1	P1	:					

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

4 : チューニング出力設定

PC005<5>

- ・ ・ 送信[PC005], 0.5秒待機 (返信は無視)

PC	POWER CONTROL										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 005 ~ 100
	P	C	P1	P1	P1	;					
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	;								
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	P1	P1	P1	;					

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

5 : 現在の周波数読出し

IF<5+5, 5=IF>

- ・ ・ 送信[PC], 0.5秒待機, インデックス6から5文字記憶, 受信先頭文字[IF] (他の返信は無視)

IF	INFORMATION										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 000-117 (Memory Channel) P2 VFO-A Frequency (Hz) P3 Clarifier Direction +: Plus Shift, -: Minus Shift Clarifier Offset: 0000 - 9999 (Hz) P4 0: RX CLAR "OFF" 1: RX CLAR "ON" P5 0: TX CLAR "OFF" 1: TX CLAR "ON" P6 MODE 1: LSB 2: USB 3: CW 4: FM 5: AM 6: RTTY-LSB 7: CW-R 8: DATA-LSB 9: RTTY-USB A: --- B: FM-N C: DATA-USB P7 0: VFO 1: Memory 2: Memory Tune 3: Quick Memory Bank (QMB) 4: QMB-MT P8 0: CTCSS "OFF" 1: CTCSS ENC/DEC 2: CTCSS ENC P9 00: (固定値) P10 0: Simplex 1: Plus Shift 2: Minus Shift
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	I	F	;								
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	I	F	P1	P1	P1	P2	P2	P2	P2	P2	
	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
	P2	P2	P2	P3	P3	P3	P3	P3	P4	P5	
	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
	P6	P7	P8	P9	P9	P10	;				

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

6 : 送信の開始

TX1<5>

- ・ ・ 送信[TX1], 0.5秒待機 (返信は無視)

TX	TX SET										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 0: RADIO TX "OFF" CAT TX "OFF" 1: RADIO TX "OFF" CAT TX "ON" 2: RADIO TX "ON" CAT TX "OFF" (応答)
	T	X	P1	;							
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	T	X	;								
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	T	X	P1	;							

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

7 : SWR 値の読出し

RM6<5+3, 3=RM>

・ ・ 送信 [RM6], 0.5秒待機, インデックス3から3文字記憶, 受信先頭文字 [RM] (他の返信は無視)

RM	READ METER											
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 0: 選択している METER による (S/PO) 1: S 2: 選択している METER による (COMP /ALC /SWR /ID /VDD) 3: COMP 4: ALC P2 0 - 255	5: PO
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10		6: SWR
	R	M	P1	;								7: ID
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10		8: VDD
	R	M	P1	P2	P2	P2	;					

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdf より抜粋)

8 : 受信に移行

TX0<5>

・ ・ 送信 [TX0], 0.5秒待機 (返信は無視)

TX	TX SET										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 0: RADIO TX "OFF"      CAT TX "OFF" 1: RADIO TX "OFF"      CAT TX "ON" 2: RADIO TX "ON"        CAT TX "OFF" (応答)
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	T	X	P1	;							
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	T	X	P1	;							

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdf より抜粋)

9 : チューニングモード出力の復元

PC<5>

・ ・ 送信 [PC\$\$\$] (\$\$\$:③での受信文字列), 0.5秒待機 (返信は無視)

PC	POWER CONTROL										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 005 ~ 100
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	P1	P1	P1	;					
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	P1	P1	P1	;					

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdf より抜粋)

10 : モードの復元

MD0<5>

・ ・ 送信 [MD0\$] (\$:①での受信文字列), 0.5秒待機 (返信は無視)

MD	OPERATING MODE										
Set	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 0: (固定値) P2 MODE 1: LSB 2: USB 3: CW 4: FM 5: AM 6: RTTY-LSB 7: CW-R 8: DATA-LSB 9: RTTY-USB A: ---- B: FM-N C: DATA-USB
	M	D	P1	P2	:						
Read	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	:							
Answer	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	P2	:						

(FTDX1200-CAT\_OM\_J. pdfより抜粋)

\* : SWR 読出し時の完了検出パラメータ

100, 20, 0                    N, n、M

N : SWR 値がこの設定値以下になれば SWR が OK 確認の範囲に入った意味です

n : モーターを停止する SWR 値 (リグにより変わります)

M : Y a e s u = 0、 I C O M = 1、 K e n w o o d = 2 を指定してください

N:100、n:20は例としての値です・・・実機調査・メーカー問合せで決定が必要です。

N (SWRlow) は大まかには SWR 値 2. 5 のリグ返信値を設定

この値がチューニング完了の上限値です。

n (SWRok) はほぼ OK とと思われる SWR 値 1. 5 程度のリグ返信値を設定

この値を下回るとモーターを停止してチューニング完了します。

調整完了で停止する条件はリグからの SWR 値が L o w 値以下であって O k 値になった場合、もしくは O k 値より大きくてもいったん L o w 値以下に下がってその後上昇に転じたとき完了停止します。