

TS 480 ユーザーコマンド説明

ユーザーコマンド参考例 (TS 480__s d . t x t)

PS;MD<5+2, 1=MD>

MD6<5>

PC<5+2, 3=PC>

PC005<5>

IF<5+5, 5=IF>

TX<5>

RM<5+3, 4=RM1>

RX<5>

PC<5>

MD<5>

5, 1, 2

<内容の詳細>

1：現在モードの読出し

PS;MD<5+2, 1=MD>

- ・ ・ 送信[MD], 0.5秒待機, インデックス2から1文字記憶, 受信先頭文字[MD] (他の返信は無視)

最初のPSはリグが受信ポートのゴミ等でコマンドを正常に受信できない場合があるため、ダミーで送信しています。

MD	運用モードの設定、読み出し										パラメーター P1: 0=未使用 1=LSB 2=USB 3=CW 4=FM 5=AM 6=FSK 7=CW-R 8=未使用 9=FSK-R
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
設定	M	D	P1	;							
読み出し	M	D	;								
応答	M	D	P1	;							

(ts_480_pc.pdfより抜粋)

2：チューニングモード設定

MD6<5>

- ・ ・ 送信[MD6], 0.5秒待機 (返信は無視)

MD	運用モードの設定、読み出し										パラメーター P1: 0=未使用 1=LSB 2=USB 3=CW 4=FM 5=AM 6=FSK 7=CW-R 8=未使用 9=FSK-R
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
設定	M	D	P1	;							
読み出し	M	D	;								
応答	M	D	P1	;							

(ts_480_pc.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	送信出力の設定、読み出し										パラメーター	
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 :	
設定	P	C	P1	P1	P1	;					TS-480HX	005~200 HF帯のAMモード以外
											005~100 50MHz帯のAMモード以外	
読み出し	P	C	;								005~050 HF帯のAMモード	
											005~025 50MHz帯のAMモード	
応答	P	C	P1	P1	P1	;					TS-480SAT	005~100 HF帯のAMモード以外
											005~050 50MHz帯のAMモード以外	
											005~025 AMモード	
											TS-480DAT.	および50WパワーダウNTタイプ
											005~050 HF/50MHz帯のAMモード以外	
											005~025 AMモード	
											TS-480VAT	001~010 HF帯のAMモード以外
											001~020 50MHz帯のAMモード以外	
											001~005 AMモード	

(ts_480_pc. 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	送信出力の設定、読み出し										パラメーター	
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 :	
設定	P	C	P1	P1	P1	;					TS-480HX	005~200 HF帯のAMモード以外
											005~100 50MHz帯のAMモード以外	
読み出し	P	C	;								005~050 HF帯のAMモード	
											005~025 50MHz帯のAMモード	
応答	P	C	P1	P1	P1	;					TS-480SAT	005~100 HF帯のAMモード以外
											005~050 50MHz帯のAMモード以外	
											005~025 AMモード	
											TS-480DAT.	および50WパワーダウNTタイプ
											005~050 HF/50MHz帯のAMモード以外	
											005~025 AMモード	
											TS-480VAT	001~010 HF帯のAMモード以外
											001~020 50MHz帯のAMモード以外	
											001~005 AMモード	

(ts_480_pc. pdfより抜粋)

5 : 現在の周波数読出し

IF<5+5, 5=IF>

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

IF	運用状態の読み出し										パラメーター									
	設定										P1 : 表示周波数 (1 kHzオーダーで11桁) 例 : 00014175000 = 14.175 MHz P2 : スペース P3 : RIF/XIF周波数と±を1 Hzオーダーで5桁表示, ±はスペースでも代用可。例 : +5320 = 5.32 kHz P4 : 0 = RIF OFF, 1 = RIF ON P5 : 0 = XIF OFF, 1 = XIF ON P6 : 常に"0" P7 : チャンネルNo. P8 : 0 = RX, 1 = TX P9 : 運用モード (MDコマンドパラメータ参照) P10 : ファンクション (FR/FTコマンドパラメータ参照) P11 : スキャン状態 (SCコマンドパラメータ参照) P12 : 0 = シンプレックス, 1 = スプリット P13 : 0 = OFF, 1 = サブトーン ON, 2 = CTCSS ON P14 : 00 ~ 42 = サブトーン / CTCSS 周波数 (TN/CNコマンドパラメータ参照) P15 : 常に"0"									
読み出し	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	I	F	:								I	F	P1	P1	P1	P1	P1	P1	P1	P1
応答	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
	P1	P1	P1	P2	P2	P2	P2	P2	P3	P3	P1	P1	P1	P2	P2	P2	P2	P3	P3	
	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
	P3	P3	P3	P4	P5	P6	P7	P7	P8	P9	P3	P3	P3	P4	P5	P6	P7	P7	P8	P9
	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
	P10	P11	P12	P13	P14	P14	P15	:			P10	P11	P12	P13	P14	P14	P15	:		

(ts_480_pc.pdfより抜粋)

6 : 送信の開始

TX<5>

・ ・ 送信 [TX], 0.5秒待機 (返信は無視)

RX/TX	送受信状態の設定、呼び出し										パラメーター									
	設定										RX = 受信指定, および状態 TX = 送信指定, および状態 P1 : 0 = SENDによる送信 (マイク音声の送信) 1 = DTSによる送信 (ANI端子入力音声の送信) 2 = TXチューニングによる送信 P2 : 常に"0" ・パラメータP1はTXコマンドのみの使用です。 ・TXコマンドでパラメータP1を省略した場合は、SENDによる送信 (マイク音声の送信) になります。									
読み出し	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	R/T	X	P1	:							R/T	X	:							
応答	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	R/T	X	P2	:							R/T	X	P2	:						

(ts_480_pc.pdfより抜粋)

7 : SWR 値の読出し

RM<5+3, 4=RM1>

・ ・ 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		メーターの選択とメーター値の読み出し										パラメーター
設定		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	P1 : メーター選択 0 = 非選択 (選択不可) 1 = SWR 2 = COMP 3 = ALC P2 : メーター値。メーター表示上のドット数を示します。 0000 ~ 0010
		R	M	P1	;							
読み出し		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
		R	M	;								
応答		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
		R	M	P1	P2	P2	P2	P2	;			

(ts_480_pc.pdfより抜粋)

注 : ここでの設定はリグ液晶表示のメーター種別設定で、読出しは「RM;」を送信すると「RM1XXXX; RM2XXXX; RM3XXXX;」と3つ返信される (RM1XXXXがSWR値)

8 : 受信に移行

RX<5>

・ ・ 送信 [RX], 0.5秒待機 (返信は無視)

RX/TX		送受信状態の設定、呼び出し										パラメーター
設定		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	RX = 受信指定、および状態 TX = 送信指定、および状態 P1 : 0 = SENDによる送信 (マイク音声の送信) 1 = DTSによる送信 (ANI端子入力音声の送信) 2 = TXチューニングによる送信 P2 : 常に"0" ・パラメータP1はTXコマンドのみの使用です。 ・TXコマンドでパラメータP1を省略した場合は、SENDによる送信 (マイク音声の送信) になります。
		R/T	X	P1	;							
読み出し		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
		R/T	X	;								
応答		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
		R/T	X	P2	;							

(ts_480_pc.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	送信出力の設定、読み出し										パラメーター P1 : TS-480HX 005~200 HF帯のAMモード以外 005~100 50MHz帯のAMモード以外 005~050 HF帯のAMモード 005~025 50MHz帯のAMモード TS-480SAT 005~100 HF帯のAMモード以外 005~050 50MHz帯のAMモード以外 005~025 AMモード TS-480DAT. および50WパワーダウNTタイプ 005~050 HF/50MHz帯のAMモード以外 005~025 AMモード TS-480VAT 001~010 HF帯のAMモード以外 001~020 50MHz帯のAMモード以外 001~005 AMモード
	設定	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
	P	C	P1	P1	P1	;					
読み出し	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	;								
応答	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	P	C	P1	P1	P1	;					

(ts_480_pc.pdfより抜粋)

10 : モードの復元

MD<5>

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

MD	運用モードの設定、読み出し										パラメーター P1 : 0 = 未使用 1 = LSB 2 = USB 3 = CW 4 = FM 5 = AM 6 = FSK 7 = CW-R 8 = 未使用 9 = FSK-R
	設定	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
	M	D	P1	;							
読み出し	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	;								
応答	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
	M	D	P1	;							

(ts_480_pc.pdfより抜粋)

* : SWR 読出し時の完了検出パラメータ

5, 1, 2 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:5、n:1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。