

デジタルストレージオシロスコープ

GDS-3000 シリーズ

プログラミングマニュアル



ISO-9001 CERTIFIED MANUFACTURER

GW INSTEK

本マニュアルについて

ご使用に際しては、必ず本マニュアルを最後までお読みいただき、正しくご使用ください。また、いつでも見られるよう保存してください。本書の内容に関しましては万全を期して作成いたしました。万が一不審な点や誤り、記載漏れなどがございましたらご購入元または弊社までご連絡ください。

2024年3月

このマニュアルは著作権によって保護された知的財産情報を含んでいます。当社はすべての権利を保持します。当社の文書による事前承諾なしに、このマニュアルを複製、転載、翻訳することはできません。本説明書の内容の一部または全部を転載する場合は、著作権者の許諾を必要とします。取扱説明書類の最新版は当社 HP (<https://www.texio.co.jp/download/>) に掲載されています。

当社では環境への配慮と廃棄物の削減を目的として、製品に添付している紙または CD の取説類の廃止を順次進めております。取扱説明書に付属の記述があっても添付されていない場合があります。

このマニュアルに記載された情報は印刷時点のものです。製品の仕様、機器、および保守手順は、いつでも予告なしで変更することがありますので予めご了承ください。

Microsoft, Microsoft® Excel および Windows は、米国 Microsoft Corporation の、米国、日本およびその他の国における登録商標または商標です。

National Instruments, NI, ni.com、および NI Measurement and Automation Explorer は National Instruments Corporation (米国ナショナルインスツルメンツ社) の商標です。

本文書中に記載されたその他の製品名および企業名は、それぞれの企業の商標または商号です。

Good Will Instrument Co., Ltd.

No. 7-1, Jhongsing Rd., Tucheng Dist., New Taipei City 236, Taiwan

目次

インタフェース概要	4
前面パネル外観	4
インタフェースの構成	5
コマンドの概要	13
コマンド構文	13
機能順コマンド一覧	15
コマンドの詳細	20
共通コマンド	21
アクイジションコマンド	23
Autoscale コマンド	28
垂直コマンド	28
演算コマンド	34
カーソルコマンド	40
ディスプレイコマンド	49
ハードコピーコマンド	52
測定コマンド	55
リファレンスコマンド	70
Run コマンド	73
Stop コマンド	73
Single コマンド	73
Force コマンド	74
画面分割コマンド	74
タイムベースコマンド	75
トリガコマンド	78
システムコマンド	89
保存/呼出コマンド	89

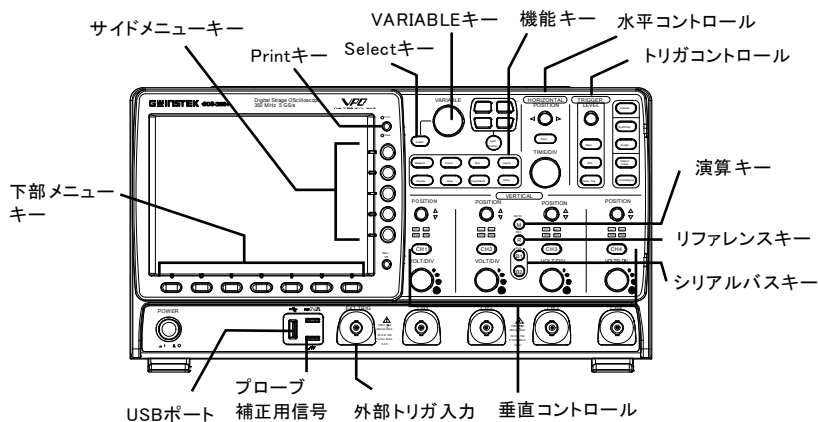
インタフェース

概要

本マニュアルは、GDS-3000 のリモートコマンド機能の使用法、およびコマンドの詳細を説明しています。本章では、GDS-3000 の USB リモートコントロールインタフェース、イーサネットインタフェース、GPIB インタフェース (オプションの GPIB-USB アダプタを使用)、RS-232 インタフェースの設定方法について説明します。


前面パネル外観

例: 4 チャンネルモデル



インタフェースの構成

USB インタフェースの構成

USB の構成	PC 側コネクタ	タイプ A,ホスト	
	GDS-3000 側コネクタ	タイプ B、スレーブ	
	スピード	1.1/2.0 (フルスピード)	
	USB Class	CDC (communications device class)	

パネル操作

1. Utility キーを押します。



2. 画面下メニューのインファーフエースを押します。



3. 画面右メニューの USB デバイスを選択しコンピュータを選択します。



4. 画面右メニューのコンピュータを押します。



5. USB ケーブルを背面パネルの USB スレーブポートを接続します。



6. USB ケーブルの反対側を PC に接続すると USB ドライバが要求します。その場合は事前に弊社ウェブサイトからダウンロードした dso_vpo.inf を指定します。ドライバのファイルを指定すると自動的に GDS-3000 を COM ポートとして PC が認識します。

RS-232C インタフェースの構成

RS-232C の構成	本体側コネクタ	DB-9 ピン、オス
	ボーレート	2400、4800、9600、19200、 38400、57600、115200
	パリティ	None、Odd、Even
	データビット	8 (固定)
	ストップビット	1、2

パネル操作

1. *Utility* キーを押します。

Utility

2. 画面下メニューの *I/O* を押します。

インターフェース

3. 画面右メニューの *RS-232C* を押します。

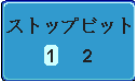
RS-232C

4. 画面右メニューでボーレートを設定します。

ボーレート
2400

ボーレート 2400、4800、9600、19200、38400、
57600、115200

5. *Stop Bit* を押しストップビット数を選択します。

ストップビット
1 2

ストップビット 1、2

6. *Parity* を押しパリティを切り換えます。

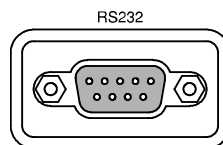
パリティ
奇数 偶数 なし

パリティ 偶数、奇数、なし

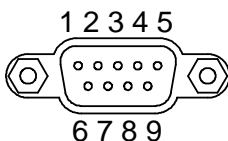
7. *Save Now* を押して設定を保存します。



8. 背面パネルの RS-232C ポート(D-Sub9 ピンオスコネクタ)へ RS-232C ケーブルを接続します。機能チェックについては 12 ページを参照ください。



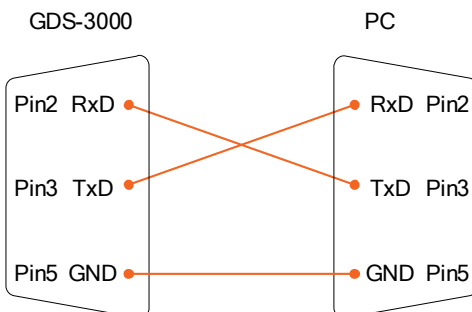
ピン配置



- 2: RxD (受信データ)
 3: TxD (送信データ)
 5: GND
 4, 6 ~ 9: 未使用

PC 接続

下図のようなクロスケーブル(GTL-232)を使用します。



イーサネットインタフェースの構成

イーサネットの構成	MAC アドレス	ドメイン名
	機器名	DNS IP アドレス
	ユーザーパスワード	ゲートウェイ IP アドレス
	機器 IP アドレス	サブネットマスク
		HTTP 80 ポート(固定)

概要 イーサネットインタフェースは、ネットワークを介してリモートコントロールし、オシロスコープのスクリーンショット、システム情報などを取得します。全ての GDS-3000 シリーズは、内蔵のウェブサーバーを使用して設計が可能です。

パネル操作

1. *Utility* キーを押します。



2. 画面下メニューの *I/O* を押します。



3. 画面右メニューの *Ethernet* を押します。



4. 画面右メニューから *DHCP/BOOTP* を *On* または *Off* にします。




注意

DHCP/BOOTP をオンに設定すると IP アドレスは自動的に割り当てられます。固定 IP アドレスを選択する場合は、DHCP/BOOTP をオフにする必要があります。

```

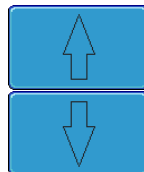
MAC Address :          02 :11 :55 :77 :88 :11
Instrument Name :      GDS3304
User Password :       admin
Instrument IP Address : 172.16.5.176
Domain Name :         [ ]
DNS IP Address :      [ ]
Gateway IP Address :  172.16.0.254
Subnet Mask :         255.255.128.0
HTTP Port :          80
  
```

```

BCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ
abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
.0123456789-_
  
```

1. Use Variable Knob to select the character.
2. Press Select to enter the character.

5. 画面右メニューの上下矢印でイーサネット構成項目を移動します。

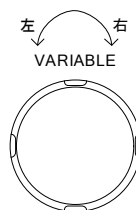


項目 MAC アドレス、機器名、ユーザーパスワード、機器 IP アドレス、ドメイン名、DNS IP アドレス、ゲートウェイ IP アドレス、サブネットマスク

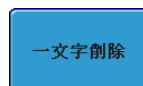


注意 HTTP ポートは、80 固定です。

6. Variable を使用して文字をハイライトにし Select キーで文字を選択します。



Backspace で 1 文字を削除します。



7. 設定を変更した場合、変更を有効にするために保存キーを押してください。



8. 背面パネルの LAN ポートへイーサネットケーブルを接続します。



注意 標準ではブラウザによるアクセスのみとなります。ソケット通信を行う場合はソケット通信オプションのインストールが必要です。

ソケットサーバーの設定

GDS-3000 は、LAN 経由でクライアント PC やデバイスとの直接の双方向通信のためのソケットサーバー機能をサポートしています。デフォルトでは、ソケットサーバーがオフになっています。

ソケットサーバー 1. GDS-3000 の IP アドレスを設定しま
設定 ず。

2. Utility キーを押します。

Utility

3. 下部のメニューから I/O を押しま
ず。

I/O

4. サイドメニューから、Socket Server
を押します。

Socket
Server

5. Select Port を押し、VARIABLE ツマ
ミでポート番号を選択します。


Select Port
3000

範囲 1024~65535

6. SetPort を押して設定します。

Set Port

7. Current Port アイコンにポート番号
が表示されます。

Current Port
3000

8. Server を押してソケットのサーバー
を有効にしてください。

Server
On Off

GPIB インタフェースの構成

GPIB を使用するには、オプションの GPIB-USB アダプタ(GUG-001)を使用する必要があります。GPIB アドレスは、ユーティリティのメニューから GUG-001 用に設定することができます。

詳細については、GUG-001 ユーザーマニュアルを参照してください。



GPIB の構成

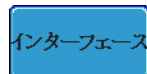
1. 背面パネルの USB デバイスポートへ GUG-001 の USB2.0A-B タイプケーブルを挿入します。



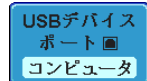
2. *Utility* キーを押します。



3. 画面下メニューの *I/O* を選択します。



4. 画面右メニューの USB デバイスポートでコンピュータを選択します。



5. 画面右メニューの *GPIB* を選択します。



6. Variable ツマミを使用して画面右メニューから GPIB アドレスを設定します。



範囲 1 ~ 30

- GPIB の制約
- デバイス数は最大 15 台まで、合計のケーブル長は 20m 以下、各デバイス間は 2m 以下。
 - 各デバイスに個別アドレスを割り当てる必要があります。
 - 少なくとも 2/3 のデバイスが有効である必要があります。
 - ループ接続、並列接続は禁止。

USB/RS-232C リモートコントロールソフトウェア

ターミナルアプリケーション
(USB/RS-232C)

ターミナルアプリケーションを起動し、RS-232C 用に COM ポート、ボーレート、ストップビット、データビット、およびパリティ設定します。

COM ポート番号をチェックするには、PC のデバイスマネージャを参照してください。

機能チェック

ターミナルを経由してクエリコマンドを実行します。

*idn?
メッセージターミネータとして LF(0x0a)文字を使用します。
応答は、次の様に製造者、型式、シリアル番号、ファームウェアのバージョンで返します。

GW, GDS-3354, EK200001, V1.08

PC ソフトウェア
(USB のみ)

独自のリモートコントロール用フリーPC ソフトウェア「FreeWave」が弊社ウェブサイトからダウンロード可能です。

コマンドの概要

この章では、機能順と同様にアルファベット順にすべての GDS-3000 コマンドを説明します。

コマンド構文の章では、コマンドを使用するときに適用する必要が基本的な構文規則を説明しています。

コマンド構文

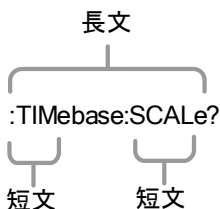
準拠規格

- USB CDC_ACM に準拠
CDC-ACM は、Communication Device Class - Abstract Control Model という USB の規格です。
- SCPI, 1994 (部分準拠)

コマンド形式

コマンドとクエリは、長文と短文の 2 つの異なる形式があります。

コマンドの構文は、小文字部分(長文形式)と大文字コマンドの短文形式で書かれています。



コマンドは、短文形式または完全な長文形式で、大文字または小文字で記述することができます。

不完全なコマンドは認識されません。

以下は、正しく書かれたコマンド例です。

長文	:TIMebase:SCALe? :TIMEBASE:SCALE? :timebase:scale?		
短文	:TIM:SCAL?	:TIM:SCAL?	
コマンド形式	:TIMebase:SCALe <NR3>LF		
	1	2	3 4
			1: コマンドヘッダ 2: 一文字空白 3: パラメータ 4: メッセージターミネータ
パラメータ	種類	説明	例
	<Boolean>	論理数	0、1
	<NR1>	整数	0、1、2、3
	<NR2>	浮動小数点	0.1、3.14、8.5
	<NR3>	指数形式の 浮動小数点	4.5e-1、8.25e+1
	<NRf>	NR1, 2, 3 いずれも	1、1.5、4.5e-1
メッセージ ターミネータ	LF	改行コード	



注意

コマンドは、大文字/小文字関係ありません。

機能順コマンド一覧

共通	*IDN?	21
	*LRN?	22
	*RCL	23
	*RST	23
	*SAV	23
アキュイジション	:ACQuire:AVERAge	24
	:ACQuire:INTERpolation	24
	:ACQuire:MODe	25
	:ACQuire<x>:MEMory?	26
	:ACQuire<x>:STATe?	27
オートスケール	:AUTOSet	28
	:AUTORange	28
垂直スケール	:CHANnel<x>:BWLimit	29
	:CHANnel<x>:COUPling	29
	:CHANnel<x>:DESKew	30
	:CHANnel<x>:DISPlay	30
	:CHANnel<x>:EXPand	30
	:CHANnel<x>:IMPedance	31
	:CHANnel<x>:INVert	31
	:CHANnel<x>:POSition	32
	:CHANnel<x>:PROBe:RATio	32
	:CHANnel<x>:PROBe:TYPe	33
	:CHANnel<x>:SCALE	33

演算	:MATH:DISP.....	35
	:MATH:TYPe.....	35
	:MATH:DUAL:SOURce<x>	35
	:MATH:DUAL:OPERator	36
	:MATH:DUAL:POSition.....	36
	:MATH:DUAL:SCALe	37
	:MATH:FFT:SOURce	37
	:MATH:FFT:MAG.....	38
	:MATH:FFT:WINDow.....	38
	:MATH:FFT:POSition	39
	:MATH:FFT:SCALe	39
<hr/>		
カーソル	:CURSor:MODE	40
	:CURSor:SOURce.....	41
	:CURSor:H1Position	41
	:CURSor:H2Position	42
	:CURSor:HDELta	42
	:CURSor:V1Position	43
	:CURSor:V2Position	43
	:CURSor:VDELta	44
	:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<x>	44
	:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta.....	45
	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<x>	45
	:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta	46
	:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<x>	47
	:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta.....	47
	:CURSor:XY:PRODuct:POSition<x>.....	47
	CURSor:XY:PRODuct:DELta	48
	:CURSor:XY:RATio:POSition<x>	48
	:CURSor:XY:RATio:DELta.....	49

ディスプレイ	:DISPlay:INTensity:WAVEform	49
	:DISPlay:INTensity:GRATicule.....	50
	:DISPlay:PERSistence	50
	:DISPlay:GRATicule	51
	:DISPlay:WAVEform	51
	:DISPlay:OUTPut	52
ハードコピー	:HARDcopy:START	52
	:HARDcopy:MODE	53
	:HARDcopy:PRINTINKSaver	53
	:HARDcopy:SAVEINKSaver	53
	:HARDcopy:SAVEFORMat.....	54
測定	:MEASure:GATing.....	56
	:MEASure:SOURce<x>	56
	:MEASure:FALL.....	56
	:MEASure:FOVShoot.....	57
	:MEASure:FPReshoot	57
	:MEASure:FREQuency.....	58
	:MEASure:NWIDth.....	58
	:MEASure:PDUTy	59
	:MEASure:PERiod.....	59
	:MEASure:PWIDth.....	59
	:MEASure:RISe	60
	:MEASure:ROVShoot	60
	:MEASure:RPReshoot	61
	:MEASure:AMPlitude	61
	:MEASure:AVERage.....	62
	:MEASure:HIGH	62
	:MEASure:LOW	63
	:MEASure: MAX.....	63
	:MEASure:MIN.....	64
	:MEASure:PK2PK.....	64
	:MEASure: RMS.....	65
:MEASure:FRRDelay	65	
:MEASure:FRFDelay	66	
:MEASure:FFRDelay	66	
:MEASure:FFFDelay	67	

	:MEASure:LRRDelay	67
	:MEASure:LRFDelay.....	68
	:MEASure:LFRDelay.....	68
	:MEASure:LFFDelay	69
	:MEASure:PHase.....	69
リファレンス	:REF<x>:DISPlay.....	70
	:REF<x>:TIMEbase:POSition	71
	:REF<x>:TIMEbase:SCALe	71
	:REF<x>:OFFSet.....	72
	:REF<x>:SCALe.....	72
Run	:RUN	73
	:STOP	73
	:SINGle.....	73
	FORCe.....	74
画面分割	:WINDow:SOURce	74
水平スケール	:TIMEbase:POSition.....	75
Time base	:TIMEbase:SCALe.....	75
	:TIMEbase:MODE	76
	:TIMEbase:WINDow:POSition.....	76
	:TIMEbase:WINDow:SCALe	77
トリガ	:TRIGger:FREQuency.....	79
	:TRIGger:TYPe	79
	:TRIGger:SOURce	79
	:TRIGger:COUPlE	80
	:TRIGger:NREJ	80
	:TRIGger:REJect.....	81
	:TRIGger:MODE	81
	:TRIGger:HOLDoff.....	81
	:TRIGger:HLEVel.....	82
	:TRIGger:LLEVel	82
	:TRIGger:EDGe:SLOP	82
	:TRIGger:DELAy:TYPe	83
	:TRIGger:DELAy:TIME	83

	:TRIGger:DElay:EVENt	83
	:TRIGger:DElay:LEVel.....	84
	:TRIGger:PULSEWidth:POLarity	84
	:TRIGger:RUNT:POLarity.....	85
	:TRIGger:RISEFall :SLOP	85
	:TRIGger:VIDeo:TYPE	85
	:TRIGger:VIDeo:FIELD.....	86
	:TRIGger:VIDeo:LINE	86
	:TRIGger:VIDeo:POLarity	87
	:TRIGger:PULSE:WHEN.....	87
	:TRIGger:PULSE:TIME.....	88
	:TRIGger:ALTErnate	88
	:TRIGger:LEVel.....	88
<hr/>		
システムコマンド	:SYSTem:LOCK {OFF ON ?}	89
<hr/>		
保存/呼出	:RECALL:SETUp	90
	:RECALL:WAVEform W<n>,REF<x>.....	90
	:SAVE:IMAGe.....	91
	:SAVE:IMAGe:FILEFormat.....	91
	:SAVE:IMAGe:INKSaver.....	92
	:SAVE:SETUp	92
	:SAVE:WAVEform	93
	:SAVE:WAVEform:FILEFormat.....	94

コマンドの詳細

本章では、詳細な構文、同等のパネル操作、および各コマンドの例を説明しています。すべてのコマンドのリストについては、15 ページを参照してください。

共通コマンド	21
アキュイジションコマンド	23
Autoscale コマンド	28
垂直コマンド	28
演算コマンド	34
カーソルコマンド	40
ディスプレイコマンド	49
ハードコピーコマンド	52
測定コマンド	55
リファレンスコマンド	70
Run コマンド	73
Stop コマンド	73
Single コマンド	73
Force コマンド	74
画面分割コマンド	74
タイムベースコマンド	75
トリガコマンド	78
システムコマンド	89
保存/呼出コマンド	89

共通コマンド

*IDN?	21
*LRN?	22
*RCL	23
*RST	23
*SAV	23

*IDN?

→ Query

説明	製造者、モデル名、シリアル番号、バージョン番号を返します。
構文	*IDN?
例	*IDN? 応答: GW,GDS-3354,EK200001,VX.08

*LRN?

→ Query

説明 オシロスコープの設定状態をデータ列として返します。

構文 *LRN?

例 *LRN?

```
DISPlay:WAVEform VECTOR;PERSistence
AUTO:INTensity:WAVEform 50;INTensity:GRATICule 50;GRATICule
FULL::CHANnel CH1:DISPlay ON;BWLimit FULL;COUPling
DC;INVert OFF;POSition 0.000E+00;PROBe:RATio
1.000e+00;PROBe:TYPe VOLTAGE;SCALe 1.000E+00;IMPedance
1E+6;EXPand GROUND::CHANnel CH2:DISPlay OFF;BWLimit
FULL;COUPling DC;INVert OFF;POSition 0.000E+00;PROBe:RATio
1.000e+00;PROBe:TYPe VOLTAGE;SCALe 1.000E-01;IMPedance
1E+6;EXPand GROUND::MATH:TYPe DUAL;DISP
OFF;DUAL:SOURce1 CH1;SOURce2 CH2;OPERator PLUS;POSition
0.000E+00;SCALe 2.000E+00;FFT:SOURce CH1;MAG DB;WINDow
HANNING;POSition 0.000E+00;SCALe ?;MEASure:GATING
SCREEN;SOURce1 CH1;SOURce2 CH2::TIMebase:MODE
MAIN;SCALe 1.000E-05;POSition -4.750E-05;WINDow:SCALe
1.000E-05;;ACQuire:MODE SAMPE;AVERage 4;;CURSor:SOURce
CH1;MODE
OFF;H1Position ;H2Position ;V1Position ;V2Position ;;HARDcopy:MODe
SAVE;PRINTINKSaver ON;SAVEINKSaver OFF;SAVEFORMat
BMP;;TRIGger:FREQuency 1.555E+02;TYPe EDGE;SOURce
CH1;COUPlE DC;NREJ OFF;REJect OFF;MODE AUTO;HOLDoff
1.000e-08;LEVelH -9.600E
-01;LEVelL ?;EDGE:SLOP POSITIVE;DELAy:TYPe TIME;DELAy:TIME
0.000;DELAy:EVENT 1;DELAy:LEVel ?;PULSEWidth:POLarity
POSITIVE;RUNT:POLarity POSITIVE;RISEFall:SLOP
POSITIVE;VIDeo:TYPe NTSC;VIDeo:FIELD FIELD1;VIDeo:LINE
1;VIDeo:POLarity NEGATIVE;PULSe:WHEN THAN;PULSe:TIME
0.000;;REF1:DISPlay OFF;TIMebase:POSition 0.000E+00;SCALe
2.000E-04;OFFSet 0.000E+00;SCALe 5.000E-01;;REF2:DISPlay
OFF;TIMebase:POSition 0.000E+00;SCALe 2.000E-04;OFFSet
0.000E+00;SCALe 5.000E-01;;REF3:DISPlay
OFF;TIMebase:POSition 0.000E+00;SCALe 2.000E-04;OFFSet
0.000E+00;SCALe 5.000E-01;;REF4:DISPlay
OFF;TIMebase:POSition 0.000E+00;SCALe 2.000E-04;OFFSet
0.000E+00;SCALe 5.000E-01.
```

***RCL**

Set →

説明 パネル設定のセットを呼び出します。

構文 *RCL {1 | 2 | 3 |... | 20}

例 *RCL 1
セット 1 の設定を呼び出します。

***RST**

Set →

説明 GDS-3000 をリセットします(デフォルト設定を呼び出す)
前面パネルの Default キーを押したのと同じです。

構文 *RST

***SAV**

Set →

説明 現在の設定をセット番号 1 から 20 に保存します。

構文 *SAV {1 | 2 | 3 |... | 20}

例 *SAV 1
現在の設定をセット 1 に保存します。

アキュイジションコマンド

:ACQuire:AVERage	24
:ACQuire:INTERpolation	24
:ACQuire:MODE.....	25
:ACQuire<x>:MEMory?.....	26
:ACQuire<x>:STATe?.....	27

		Set →
		→ Query
:ACQuire:AVERage		
説明	平均アキュイジションモードで波形の平均回数を設定または数を返します。	
構文	:ACQuire:AVERage {2 4 8 16 32 64 128 256 ?}	
パラメータ	2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256	
注意	このコマンドを使用する実行する前に、平均アキュイジションモードを選択してください。 以下の例を参照ください。	
例	:ACQuire:MODE AVERage :ACQuire:AVERage 2 平均アキュイジションモードを選択し、平均回数を 2 に設定します。	

		Set →
		→ Query
:ACQuire:INTERpolation		
説明	補間モードを選択または返します。	
構文	:ACQuire:INTERpolation {ET SINC ?}	
パラメータ/戻り値	ET	等価時間補間サンプリングに設定します。 Set the Equivalent Time interpolation.
	SINC	SIN(X)/X 補間に設定します。
例	:ACQuire:INTERpolation ET ET 補間に設定します。	

Set →

→ Query

:ACQuire:MODE

説明	アキュイジションモードを設定または返します。			
構文	:ACQuire:MODE {SAMPlE PDETEct HIRes AVERAge ?}			
パラメータ	SAMPlE	サンプルモード	PDETEct	ピーク検出モード
	HIRes	Hi resolution モード	AVERAge	平均モード
例	:ACQuire:MODE PDETEct サンプリングモードをピーク検出モードに設定します。			

:ACQuire<x>:MEMory?

→ Query

説明	選択したチャンネルのアクイジションメモリのデータを返します。	
構文	:ACQuire<x>:MEMory?	
パラメータ	<x>	チャンネル
	1/2/3/4	チャンネル 1/2/3/4
例	:ACQuire1:MEMory?	
応答例	CH1 のメモリ内容を返します。 Memory Length,25000;IntpDistance,0;TriggerAddress,12499; Trigger Level,1.00V;Source,CH1;Vertical Units,V; VerticalScale,5.000e-01;Probe,1.000e+00;Vertical Position,- 1.460e+00;Horizontal Units,S;HorizontalScale,5.000E-04; Horizontal Position,0.000E+00;Horizontal Mode,Main;SincET Mode,Real Time;Sampling Period,2.000e-07;Horizontal Old Scale,5.000E-04;Horizontal Old Position,0.000E+00; Firmware,V1.08;Time,07-Feb-11 15:35:17;Waveform Data;#550000<50000 bytes のバイナリデータ><LF>	
波形データの 内容	<p>応答データは文字列の設定情報と IEEE488.2 バイナリ形式の波形データで構成されます。</p> <p>応答例の場合、4d 65 6d 6f 72 79 20 4c 65 6e 67 74 68 2c 32 35 30 30 30 3b ……で開始されます。</p> <p>これを ASCII コードとして文字に変換すると、4d=M、65=e、6d=m、6f=o、…のようになり、文字データは Waveform Data;までとなります。項目はセミコロン、値はカンマで区切られています。</p> <p>波形データは、バイナリヘッダの”#550000”以降の 50000 バイト、1 データが 2 バイト、ビッグエンディアンの、2 の補数表記で、1 バイト目は符号、2 バイト目が値の絶対値になります。</p>	

表示画面中央が 0、垂直方向に±125 で±5div 分、1div(1 目盛)が 25 ポイントの値をとります。

波形データの 1 バイト目が FF、2 バイト目が C2 の場合は FFC2 で、2 進数では 111111111000010、最上位の符号ビットが 1 で負(-)、絶対値は 2 の補数で 00111110(2 進)より 62 となり、実際の値は -62(中央から下に 2.48div)が計算されます。

同様に波形データが 0053(16 進)の場合は、符号の最上位ビットが 0 で正(+)、絶対値は 01010011(2 進)より 83(中央から上に 3.32div)となります。

なお、実際の電圧値は設定情報の Vertical Scale と VerticalPosition を利用し以下の式で計算されます。

$$((\text{波形データ}/25) \times \text{Vertical Scale}) - \text{VerticalPosition}$$

時間軸は設定情報の Sampling Period を利用して計算します。25000 ポイントが 10div となっています。

:ACQUIRE<x>:STATE?

→ Query

説明	波形データの情報を返します。	
構文	:ACQUIRE<x>:STATE?	
パラメータ	<x>	チャンネル番号
	1/2/3/4	チャンネル 1/2/3/4
戻り値	0	生データは準備できていません
	1	生データが準備できました
例	:ACQUIRE1:STATE? 応答:0 戻り値 0 は、チャンネル 1 の生データは準備できていません。	



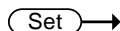
注意:

アキュイジションの状態を Stop から RUN に変更すると、情報はゼロにリセットされます。

Autoscale コマンド

:AUTOSet.....	28
:AUTORange	28

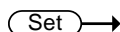
:AUTOSet



説明 Autoset 機能を実行し、入力信号に従って自動的に垂直スケール、水平スケールとトリガ状態を設定します。

構文 :AUTOSet

:AUTORange



説明 Autorange 機能を実行し、入力信号に従って自動的に連続して水平と垂直スケールを調整します。

構文 :AUTORange

垂直コマンド

:CHANnel<x>:BWLimit	29
:CHANnel<x>:COUPling	29
:CHANnel<x>:DESKew	30
:CHANnel<x>:DISPlay	30
:CHANnel<x>:EXPand.....	30
:CHANnel<x>:IMPedance	31
:CHANnel<x>:INVert.....	31
:CHANnel<x>:POSition.....	32
:CHANnel<x>:PROBE:RATio	32
:CHANnel<x>:PROBE:TYPe.....	33
:CHANnel<x>:SCALE.....	33

:CHANnel<x>:BWLimit (Set) →
→ (Query)

説明	帯域制限のオン/オフを選択または返します。			
構文	:CHANnel<x>:BWLimit {FULL <NR3> ?}			
パラメータ	<x>	Channel	<NR3>	Limit
	1/2/3/4	CH1/2/3/4	20E+6	20MHz
	FULL	帯域制限なし (Full bandwidth)	100E+6	100MHz
			200E+6	200MHz
戻り値	<NR3>	帯域制限の状態を返します。		
	Full	帯域制限なし		

例 :CHANnel1:BWLimit 2.000E+07
チャンネル 1 の帯域制限を 20MHz に設定します。

:CHANnel<x>:COUPling (Set) →
→ (Query)

説明	結合モードを選択または返します。			
構文	CHANnel<x>:COUPling {AC DC GND ?}			
パラメータ	<x>	チャンネル		結合モード
	1/2/3/4	CH1/2/3/4	AC	AC 結合
			DC	DC 結合
			GND	グランド
戻り値	結合モードを返します。			

例 :CHANnel1:COUPling DC
チャンネル 1 を DC 結合モードに設定をする。

:CHANnel<x>:DESKew

Set →

→ Query

説明	デスクュー時間を秒で設定または返します。			
構文	:CHANnel<x>:DESKew { <NR3> ? }			
パラメータ	<x> 1/2/3/4	チャンネル CH1/2/3/4	<NR3> -5.00E -11 ~5.00E-11	デスクュー時間 -50ns~50 ns.
戻り値	<NR3>	デスクュー時間		
例	:CHANnel1:DESKew 1.300E-9 デスクュー時間を 1.3ns に設定します。			

:CHANnel<x>:DISPlay

Set →

→ Query

説明	チャンネルのオン/オフを選択または状態を返します。			
構文	:CHANnel<x>:DISPlay {OFF ON ? }			
パラメータ	<x> 1/2/3/4	チャンネル CH1/2/3/4	オン/オフ OFF ON	オン/オフ オフ オン
戻り値	ON	チャンネルオン	OFF	チャンネル オフ
例	:CHANnel1:DISPlay ON チャンネル 1 をオンします。			

:CHANnel<x>:EXPand

Set →

→ Query

説明	グラウンドから拡大または画面中央から拡大を設定または状態を返します。			
構文	:CHANnel<x>:EXPand {GND CENTer ? }			

パラメータ	<x> 1/2/3/4	チャンネル CH1/2/3/4	GND CENTer	グラウンド 画面中央
戻り値	GND	グラウンドから 拡大	CENTER	画面中央から拡 大

例 :CHANnel1:EXPand GND
チャンネル 1 を「グラウンドから拡大」に設定する。

:CHANnel<x>:IMPedance  →
→ 

説明 入力インピーダンスを設定または返します。

構文 :CHANnel<x>:IMPedance [<NRf> | ?]

パラメータ	<x> 1/2/3/4	チャンネル CH1/2/3/4	<NRf>	インピーダンス インピーダンスを Ω
戻り値	<NR3>	入力インピーダンス値を返します。		

例 :CHANnel1:IMPedance 5.0E+1
入力インピーダンスを 50 Ω に設定します。

:CHANnel<x>:INVert  →
→ 

説明 チャンネルの波形を反転する、または状態を返しま
す。

構文 :CHANnel<x>:INVert [OFF | ON | ?]

パラメータ	<x> 1/2/3/4	チャンネル CH1/2/3/4		チャンネル反転
			OFF	オフ
			ON	オン
戻り値	ON	反転オン	OFF	反転オフ

例 :CHANnel1:INVert ON
チャンネル 1 の波形を反転します。

Set →

:CHANnel<x>:POSition

→ Query

説明

チャンネルの位置レベルを設定または返します。
 注意: 垂直位置は、指定された値に最も近い設定可能な値に設定されます。位置レベルの範囲は、垂直スケールに依存します。



注意: 位置を設定する前に垂直スケールを設定しておく必要があります。

構文

:CHANnel<x>:POSition { <NRf> | ? }

パラメータ

<x>	チャンネル	<NRf>	ポジション
1/2/3/4	CH1/2 /3/4		垂直スケールに依存した範囲

戻り値

ポジション値を<NR3>で返します。

例

:CHANnel1:POSition 2.4E-3

チャンネル 1 のポジションを 2.4mV(mA)に設定します。

:CHANnel1:POSition?

2.4E-3

垂直ポジションは 2.4mV(mA)です。

Set →

:CHANnel<x>:PROBE:RATio

→ Query

説明

プローブ減衰率を設定または返します。

パネル操作: Channel キー → Variable ツマミ

構文

:CHANnel<x>:PROBE:RATio { <NRf> | ? }


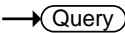
パラメータ

<x>	チャンネル	<NRf>	プローブ減衰率
1/2/3/4	CH1/2/3/4	0.1e+2	10x

戻り値

<NR3> 選択したチャンネルのプローブ減衰率を返します。

例 :CHANnel1:PROBe:RATio 1.00E+0
チャンネル 1 のプローブ減衰率を 1x に設定します。

:CHANnel<x>:PROBe:TYPe  

説明 プローブの種類(電圧/電流)を設定または返します。

構文 :CHANnel<x>:PROBe:TYPe { VOLTage | CURRent | ? }

パラメータ	<x>	チャンネル		プローブの種類
	1/2/3/4	CH1/2/3/4	VOLTage	電圧
			CURRent	電流

戻り値 プローブの種類を返します。

例 :CHANnel1:PROBe:TYPe VOLTage
チャンネル 1 のプローブ種類を電圧に設定します。

:CHANnel<x>:SCALe  

説明 垂直スケールを設定または返します。
スケールはプローブ減衰率に依存します。
注意: スケールを設定する前にプローブ減衰率を設定しておく必要があります。

構文 :CHANnel<x>:SCALe { <NRf> | ? }

パラメータ	<x>	チャンネル	<NRf>	垂直スケール
	1/2/3/4	CH1/2/3/4	2e-3~1e+1	2mV~5V (プローブ x1)

戻り値 <NR3> 垂直スケールを電圧(または電流)で返します。

例 :CHANnel1:SCALe 2.00E-2
チャンネル 1 の垂直スケールを 20mV/div に設定します。

演算コマンド

:MATH:DISP.....	35
:MATH:TYPE.....	35
:MATH:DUAL:SOURce<x>.....	35
:MATH:DUAL:OPERator.....	36
:MATH:DUAL:POSition.....	36
:MATH:DUAL:SCALe.....	37
:MATH:FFT:SOURce.....	37
:MATH:FFT:MAG.....	38
:MATH:FFT:WINDow.....	38
:MATH:FFT:POSition.....	39
:MATH:FFT:SCALe.....	39

Set →

→ Query

:MATH:DISP

説明 画面の演算表示をオン/オフまたは状態を返します。
注意: 演算表示は、画面が分割画面に設定されている場合は使用できません。

構文 :MATH:DISP {OFF|ON|?}

パラメータ OFF 画面に演算を表示しません。
ON 画面に演算を表示します。

戻り値 ON 表示をオン OFF 表示をオフ

例 :MATH:DISP OFF
演算表示をオフにします。

Set →

→ Query

:MATH:TYPE

説明 演算の種類を FFT または 2 チャンネル演算操作に設定または状態を返します。

構文 :MATH:TYPE {DUAL|FFT|?}

パラメータ DUAL 2 チャンネル演算
FFT FFT 演算

戻り値 演算の種類を返します。

例 :MATH:TYPE DUAL
演算の種類を 2 チャンネル間の演算に設定します。

Set →

→ Query

:MATH:DUAL:SOURce<x>

説明 演算のソース 1 またはソース 2 を設定または返します。

構文 :MATH:DUAL:SOURce<x>
{CH1|CH2|CH3|CH4|REF1|REF2|REF3|REF4|?}

パラメータ	<x>	ソース番号: 1/2/3/4 CH1~4 チャンネル 1 ~ 4 REF1~4 リファレンス波形 1 から 4
-------	-----	---

戻り値 ソース 1 または 2 のチャンネル番号を返します。

例 :MATH:DUAL:SOURce1 CH1
チャンネル 1 をソース 1 に設定します。

Set →

:MATH:DUAL:OPERator

→ Query

説明 2 つのソース演算操作のための演算子を設定または返します。

構文 :MATH:DUAL:OPERator {PLUS | MINUS | MUL | DIV}?

パラメータ	PLUS	+ 演算	MINUS	- 演算
	MUL	× 演算	DIV	÷ 演算

戻り値 演算の種類を返します。

例 :MATH:DUAL:OPERator PLUS
演算を和 (+) に設定します。

Set →

:MATH:DUAL:POSition

→ Query

説明 目盛 (div) 演算結果の表示位置を設定します。

構文 :MATH:DUAL:POSition <NRf?>

パラメータ	<NRf>	垂直ポジション 垂直スケールに依存します。(Unit/div)
-------	-------	------------------------------------

戻り値 ポジションを<NR3>で返します。

例 :MATH:DUAL:POSition 1.0E+0
 垂直ポジションを 1.00 unit/div に設定します。
 :Math:DUAL:POSition?
 応答 1.0E+0
 ポジションは 1.00 unit/div です。

Set →

→ Query

:MATH:DUAL:SCALe

説明 表示されている演算結果の垂直スケールを返します。

構文 :MATH:DUAL:SCALe {<NRf>|?}

パラメータ	<NRf>	垂直スケール 垂直スケールに依存します。
-------	-------	-------------------------

戻り値 <NR3>でスケールを返します。

例 :MATH:DUAL:SCALe 2.0E-3
 垂直スケールを 2mV(mA)に設定します。
 :MATH:DUAL:SCALe?
 応答 2.0E-3
 unit/div が 2mV(mA)です。

Set →

→ Query

:MATH:FFT:SOURce

説明 FFT のソースを設定します。

構文 :MATH:FFT:SOURce
 {CH1|CH2|CH3|CH4|REF1|REF2|REF3|REF4|?}

パラメータ	CH1~4	チャンネル 1 から 4
	REF1~4	リファレンス波形 1 から 4

戻り値 FFT のソースチャンネルを返します。

例 :MATH:FFT:SOURce CH1
 チャンネル 1 を FFT 演算のソース 1 として設定します。
 :MATH:FFT:SOURce?
 応答 CH1
 FFT 演算のソースはチャンネル 1 です。

Set →

→ Query

:MATH:FFT:MAG

説明 FFT 演算の垂直単位をリニアまたはデシベルに設定または状態を返します。

構文 :MATH:FFT:MAG {LINEAR|DB|?}

パラメータ	LINEAR	リニア単位 (Vrms)
	DB	対数単位 (dB)

戻り値 FFT 演算の垂直単位を返します。

例 :MATH:FFT:MAG DB
 FFT 演算の垂直スケールを dB に設定します。

Set →

→ Query

:MATH:FFT:WINDow

説明 FFT 機能に使用するウィンドウフィルタの種類を設定または返します。

構文 :MATH:FFT:WINDow
 {RECTangular|HAMming|HANning|BLAckman|?}

パラメータ	RECTangular	方形ウィンドウ
	HAMming	ハミングウィンドウ
	HANning	ハンニングウィンドウ
	BLAckman	ブラックマン ウィンドウ

戻り値 FFT ウィンドウを返します。

例 :MATH:FFT:WINDow HAMming
FFT ウィンドウフィルタをハミングに設定します。

Set →

:MATH:FFT:POSition

→ Query

説明 表示された FFT 演算の垂直位置を設定または返します。

構文 MATH:FFT:POSition { <NRf> | ? }

パラメータ	<NRf>	垂直ポジション
	-12e+0 ~ +12e+0	-12 units/div から +12units/div

戻り値 垂直位置を<NR3>で返します。

例 :MATH:FFT:POSition -2e-1
FFT 演算の表示位置を-0.2div に設定します。

Set →

:MATH:FFT:SCALE

→ Query

説明 表示された FFT 演算の垂直スケールを設定または返します。

構文 :MATH:FFT:SCALE { <NRf> | ? }

パラメータ	<NRf>	垂直スケール
	2e-3 ~ 1e+3	2mV ~ 1kV
	1e+0 ~ 2e+1	1 ~ 20dB

戻り値 垂直スケールを<NR3>で返します。

例 :MATH:FFT:SCALE 1.0e+0
垂直スケールを 1dB に設定します。

カーソルコマンド

:CURSor:MODE	40
:CURSor:SOURce	41
:CURSor:H1Position	41
:CURSor:H2Position	42
:CURSor:HDELta	42
:CURSor:V1Position	43
:CURSor:V2Position	43
:CURSor:VDELta	44
:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<x>	44
:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta	45
:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<x>	45
:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta	46
:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<x>	47
:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta	47
:CURSor:XY:PRODuct:POSition<x>	47
:CURSor:XY:PRODuct:DELta	48
:CURSor:XY:RATio:POSition<x>	48
:CURSor:XY:RATio:DELta	49

:CURSor:MODE

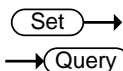
Set →
→ Query

説明	カーソルモードを水平(H)または垂直と水平(HV)に設定または返します。	
構文	:CURSor:MODE {OFF H HV ? }	
パラメータ	OFF	カーソルをオフにします。
	H	水平カーソル(H)をオンにします。
	HV	水平・垂直カーソルをオンにします。

戻り値	HV	水平・垂直カーソルがオンです。
	H	水平カーソルがオンです。

例 :CURSor:MODE OFF
カーソルをオフします。

:CURSor:SOURce



説明 カーソルのソースを設定または返します。

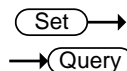
構文 :CURSor:SOURce {CH1 | CH2 | CH3 | CH4 | REF1 | REF2 | REF3 | REF4 | ?}

パラメータ	CH1～CH4	チャンネル 1 から 4
	REF1～4	リファレンス波形 1 から 4

戻り値 カーソルのソースを返します。

例 :CURSor:SOURce CH1
チャンネル 1 をカーソルのソースに設定します。

:CURSor:H1Position



説明 第 1 水平カーソル(H1)のポジションを設定または返します。



注意:

このコマンドを実行する前に、Hカーソルをオンしておく必要があります。



注意:

水平スケールに依存します。

構文 :CURSor:H1Position {<NRf>| ?}

パラメータ	<NRf>	水平ポジション
-------	-------	---------

戻り値 カーソルポジションを返します。

例 :CURSor:H1Position?
 応答 -1.34E-3
 H1 カーソルの位置は、-1.34ms です。

Set →

:CURSor:H2Position

→ Query

説明 第 2 カーソル (H2) の位置を設定または返します。



注意:

このコマンドを実行する前に、H カーソルをオンしておく必要があります。



注意:

水平スケールに依存します。

構文 :CURSor:H2Position {<NRF> | ?}

パラメータ <NRF> 水平ポジション

戻り値 H2 カーソル位置を返します。

例 :CURSor:H2Position 1.5E-3
 H2 カーソル位置を 1.5ms に設定します。

:CURSor:HDELta

→ Query

説明 H1 と H2 の Δ (差) を返します。



注意:

このコマンドを実行する前に、H カーソルをオンしておく必要があります。



注意:

水平スケールに依存します。

構文 :CURSor:HDELta {?}

戻り値 <NR3> 水平カーソル (H1 と H2) 間の差を返します。

例 :CURSor:HDELta?
 応答 5.0E-9
 水平カーソル差が 5ns です。

:CURSor:V1Position

Set →
→ Query

説明 第 1 垂直カーソル(V1)の位置を設定または返します。



注意:

このコマンドを実行する前に、H または VH カーソルをオンしておく必要があります。



注意:

水平スケールに依存します。

構文 :CURSor:V1Position {<NRf>| ?}

パラメータ

<NRf>

位置

垂直スケールに依存します。

戻り値

V1 カーソル位置を返します。

例

:CURSor:V1Position 1.6E -1

V1 カーソル位置を 160ms に設定します。

:CURSor:V2Position

Set →
→ Query

説明 第 2 垂直カーソル(V2)の位置を設定または返します。



注意:

このコマンドを実行する前に、H または VH カーソルをオンしておく必要があります。



注意:

水平スケールに依存します。

構文 :CURSor:V2Position {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> V2 カーソルの位置
垂直スケールに依存します。

戻り値 V2 カーソルの位置を返します。

例 :CURSor:V2Position 1.1E-1
V2 カーソルの位置は、110mA です。

:CURSor:VDELta

→ Query

説明 V1 と V2 カーソル間の差を返します。

構文 :CURSor:VDELta {?}

戻り値 <NR3> 垂直カーソル(V1 と V2)間の差を<NR3>
で返します。

例 :CURSor:VDELta?
応答 4.00E+0
垂直カーソル間の差は、4V です。

Set →

:CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<x>

→ Query

説明 X-Y モードの時のカーソル 1 または 2 の直交座標 X
の設定または返します。



注意:

水平モードを MAIN から X-Y へ変更したときカーソル
が一旦解除されます。再度カーソル設定をオンしてく
ださい。

構文 :CURSor:XY:RECTangular:X:POSition<x> {NRf{?}}

パラメータ	<x> 1, 2	Cursor	<NRf>	ポジション 水平座標
-------	-------------	--------	-------	---------------

戻り値 直行座標のカーソル 1 の水平位置を返します。

Example :CURSor:XY:RECTangular:X:POSition1 4.0E-3
カーソル 1 の直交座標 X の位置を 40mV(mA)に設定します。

:CURSor:XY:RECTangular:X:DELta → Query

説明 X 座標のカーソル 1 とカーソル 2 の Δ(差)を返します。

構文 :CURSor:XY:RECTangular:X:DELta {?}

戻り値 <NR3> カーソル 1 とカーソル 2 の Δ(差)を
<NR3>で返します。

例 :CURSor:XY:RECTangular:X:DELta?

応答 80.0E-3

X 座標の Δ(差)は 80mA(mA)です。

:CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition<x> → Query

説明 X-Y モードで指定されたカーソルの極半径を返します。X は、カーソル 1 または 2 いずれかを指定することができます。

構文 :CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition <x>{?}

パラメータ <x>
1, 2 X1, X2

戻り値 積を<NR3>で返します。

例 :CURSor:XY:POLar:RADIUS:POSition1?

応答 80.0E-3

カーソル 1 の極半径は 80.0mV です。

:CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta

→ Query

説明 X-Y モードで指定したカーソルの X と Y 間の差を返します。X は、カーソル 1 または 2 いずれかを指定することができます。

構文 :CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta {?}

戻り値 カーソル X の半径とカーソル Y の半径間の差を <NR3>で返します。

例 :CURSor:XY:POLar:RADIUS:DELta1?

応答 31.4E-3

カーソル 1 の半径は 31.4mV です。

:CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<x> → Query

説明 X-Y モードの指定したカーソルの θ を返します。X は、カーソル 1 または 2 いずれかを指定することができます。

構文 :CURSor:XY:POLar:THETA:POSition<x> {?}

パラメータ	<x>	カーソル
	1, 2	カーソル 1、カーソル 2

戻り値 極角を<NR3>で返します。

例 :CURSor:XY:POLAR:RADIUS:POSition1?

応答 8.91E+1

カーソル 1 の極角を 89.1°です。

:CURSor:XY:POLar:THETA:DELta → Query

説明 カーソル 1 とカーソル 2 間の極角を返します。

構文 :CURSor:XY:POLar:THETA:DELta {?}

戻り値 カーソル 1 とカーソル 2 の $\Delta\theta$ (極角差)を<NR3>で時返します。

例 :CURSor:XY:POLar:THETA:DELta?

応答 9.10E+0

Δ (差)は 9.1 度です。

:CURSor:XY:PRODuct:POSition<x> → Query

説明 X-Y モードで指定したカーソルの積を返します。X は、カーソル 1 または 2 いずれかを指定することができます。

構文 :CURSor:XY:PRODuct:POSition<x> {?}

パラメータ	<x>	カーソル
-------	-----	------

	1, 2	カーソル 1、カーソル 2
戻り値	カーソル 1 またはカーソル 2 の積の値を<NR3>で返します。	
例	:CURSor:XY:PRODUct:POSItion1? 応答 9.44E-5 カーソル 1 の積は 94.4u です。	

CURSor:XY:PRODUct:DELta → Query

説明	X-Y モードの積の Δ (差)を返します。	
構文	:CURSor:XY:PRODUct:DELta {?}	
戻り値	積の Δ (差)を<NR3>で返します。	
例	:CURSor:XY:PRODUct:DELta? 応答 1.22E-5 積の Δ (差)は 12.2u(VA)です。	

:CURSor:XY:RATIo:POSItion<x> → Query

説明	X-Y モードで指定したカーソルの率(レシオ)を返します。X は、カーソル 1 または 2 いずれかを指定することができます。	
構文	:CURSor:XY:RATIo:POSItion<x> {?}	
パラメータ	<x>	カーソル
	1, 2	カーソル 1、カーソル 2
戻り値	レシオ(率)を<NR3>で返します。	
例	:CURSor:XY:RATIo:POSItion1? 応答 6.717E+1 レシオ(率)は 67.17 です。	

:CURSor:XY:RATio:DELta

→ Query

説明 X-Y モードでレシオ差を返します。

構文 :CURSor:XY:RATio:DELta {?}

戻り値 Returns the ratio delta as <NR3> V/A| V/V|A/A

例 :CURSor:XY:RATio:DELta?

応答 5.39E+1

レシオ差は 53.9 です。

ディスプレイコマンド

:DISPlay:INTensity:WAVEform 49

:DISPlay:INTensity:GRATicule..... 50

:DISPlay:PERsistence 50

:DISPlay:GRATicule..... 51

:DISPlay:WAVEform..... 51

:DISPlay:OUTPut 52

:DISPlay:INTensity:WAVEform

Set →

→ Query

説明 波形の輝度レベル(明るさ)を設定または返します。

構文 :DISPlay:INTensity:WAVEform {<NRf> | ?}

パラメータ

<NRf>

範囲

0.0E+0~1.0E+2

0~100%

戻り値 波形の輝度レベルを<NR3>で返します。

例 :DISPlay:INTensity:WAVEform 5.0E+1

波形輝度を 50%に設定します。















:DISPlay:INTensity:GRATicule (Set) →
→ (Query)

説明	目盛の輝度レベルを設定または返します。	
構文	:DISPlay:INTensity:GRATicule {<NRf> ?}	
パラメータ	<NRf>	範囲
	1.0E+0~1.0E+2	10~100%
戻り値	目盛の輝度レベルを<NR3>で返します。	
例	:DISPlay:INTensity:GRATicule 5.0E+1 目盛の輝度レベルを 50%に設定します。	

:DISPlay:PERStence (Set) →
→ (Query)

説明	波形のパーシスタンス時間(秒)を設定または返します。	
構文	:DISPlay:PERStence {AUTO INFINite OFF <NRf> ?}	
パラメータ	<NRf>	範囲
	1.0E-3~1.0E+1, 0.0E+0	100ms~10s、無限、オフ
戻り値	パーシスタンスを{AUTO INFINITE OFF <NR3>}で返します。	
例	:DISPlay:PERStence 2.0E+0 パーシスタンス時間を 2 秒に設定します。	

Set →
 → Query

:DISPlay:GRATicule					
説明	目盛表示の種類を設定または返します。				
構文	:DISPlay:GRATicule {FULL GRID CROSs FRAME ?}				
パラメータ	<table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%; padding: 5px;"> 全て  </td> <td style="width: 50%; padding: 5px;"> CROSs  </td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;"> 枠  </td> <td style="padding: 5px;"> グリッド  </td> </tr> </table>	全て 	CROSs 	枠 	グリッド 
全て 	CROSs 				
枠 	グリッド 				
戻り値	目盛の種類を返します。				
例	:DISPlay:GRATicule FULL Sets the graticule to  :DISPlay:GRATicule? 応答 FULL 現在の目盛種類は全て()です。				

Set →
 → Query

:DISPlay:WAVEform					
説明	波形描画をドットまたはベクトルに設定または返します。				
構文	:DISPlay:WAVEform {VECTor DOT ?}				
パラメータ	<table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 25%; padding: 5px;">VECTor</td> <td style="width: 25%; padding: 5px;">ベクトル</td> <td style="width: 25%; padding: 5px;">DOT</td> <td style="width: 25%; padding: 5px;">ドット</td> </tr> </table>	VECTor	ベクトル	DOT	ドット
VECTor	ベクトル	DOT	ドット		
戻り値	ベクトル(VECT)またはドット(DOT)を返します。				
例	:DISPlay:WAVEform VECTor 波形描画をベクトルに設定します。				

:DISPlay:OUTPut

→ Query

説明	画面表示の 16 ビットの画像データを転送します
シンタックス	:DISPlay:OUTPut ?
戻り値	ヘッダ + 生データ + LF
例	:DISPlay:OUTPut ? #531649<[Length] [color] [Length] [color]... ><LF> 画像データが 31649 バイトの場合はバイナリ用のヘッダとして#531649、その後生データ、最後に LF が付きます。 生データは 16 ビット色の横 800 × 縦 600 ドットの画像データを横方向にランレングス圧縮したバイナリデータで、16 ビットの長さ[Length]と 16 ビットの色情報[color]順に構成されています。16 ビットデータはリトルエンディアンとなります。 画像への変換はアプリケーションが必要です。

ハードコピーコマンド

:HARDcopy:START	52
:HARDcopy:MODe.....	53
:HARDcopy:PRINTINKSaver	53
:HARDcopy:SAVEINKSaver	53
:HARDcopy:SAVEFORMat.....	54

:HARDcopy:START

Set →



説明	前面パネルの Hardcopy キーを押したのと同様にハードコピーを開始します。
構文	:HARDcopy:START

		Set →
		→ Query
:HARDcopy:MODE		
説明	ハードコピーを印刷または保存に設定または状態を返します。	
構文	:HARDcopy:MODE {PRINT SAVE[?]}	
パラメータ	PRINT	印刷モード SAVE 保存モード
戻り値	現在のモード(PRINT/SAVE)を返します。	
例	:HARDcopy:MODE PRINT ハードコピーを印刷に設定します。	

		Set →
		→ Query
:HARDcopy:PRINTINKSaver		
説明	白黒反転をオンまたはオフに設定または状態を返します。	
構文	:HARDcopy:PRINTINKSaver {OFF ON[?]}	
パラメータ	ON	白黒反転オン OFF 白黒反転オフ
戻り値	白黒反転モード(オン/オフ)を返します。	
例	:HARDcopy:PRINTINKSaver ON 印刷の白黒反転をオンにします。	

		Set →
		→ Query
:HARDcopy:SAVEINKSaver		
説明	画面イメージを保存する時、白黒反転オンまたはオフに設定、または状態を返します。	
構文	:HARDcopy:SAVEINKSaver {OFF ON[?]}	
パラメータ	ON	白黒反転オン OFF 白黒反転オフ
戻り値	画面イメージの白黒反転モードのオン/オフを返します。	

例 :HARDcopy:SAVEINKSaver ON
画面イメージを保存する時、白黒反転をオンします。

:HARDcopy:SAVEFORMat 


説明 画面イメージの保存形式を設定または返します。

構文 :HARDcopy:SAVEFORMat {PNG|BMP|?}

パラメータ PNG PNG 形式 BMP BMP 形式

戻り値 画面イメージのファイル形式(PNG/BMP)を返します。

例 :HARDcopy:SAVEFORMat PNG
ファイル形式を PNG 形式に設定します。

測定コマンド

:MEASure:GATing.....	56
:MEASure:SOURce<x>.....	56
:MEASure:FALL.....	56
:MEASure:FOVShoot.....	57
:MEASure:FPReshoot.....	57
:MEASure:FREQuency.....	58
:MEASure:NWIDth.....	58
:MEASure:PDUTy.....	59
:MEASure:PERiod.....	59
:MEASure:PWIDth.....	59
:MEASure:RISe.....	60
:MEASure:ROVShoot.....	60
:MEASure:RPReshoot.....	61
:MEASure:AMPlitude.....	61
:MEASure:AVERage.....	62
:MEASure:HIGH.....	62
:MEASure:LOW.....	63
:MEASure: MAX.....	63
:MEASure:MIN.....	64
:MEASure:PK2PK.....	64
:MEASure: RMS.....	65
:MEASure:FRRDelay.....	65
:MEASure:FRFDelay.....	66
:MEASure:FFRDelay.....	66
:MEASure:FFFDelay.....	67
:MEASure:LRRDelay.....	67
:MEASure:LRFDelay.....	68
:MEASure:LFRDelay.....	68
:MEASure:LFFDelay.....	69
:MEASure:PHASe.....	69

:MEASure:GATing

Set →
→ Query

説明	測定ゲート(範囲)を設定または返します。			
構文	:MEASure:GATing [OFF SCREen CURSor ?]			
パラメータ	OFF SCREen	全メモリ 画面内	CURSor	カーソル間 ゲート
戻り値	ゲート範囲(オフ、画面、カーソル)を返します。			
例	:MEASure:GATing OFF ゲートをオフ(全メモリ)にします。			

:MEASure:SOURce<x>

Set →
→ Query

説明	ソース 1 またはソース 2 の測定ソース(チャンネル)を設定または返します。			
構文	:MEASure:SOURce<x> [CH1 CH2 CH3 CH4?]			
パラメータ	<x> 1,2	ソース 1 ま たはソース 2	CH1~CH4	チャンネル 1 から 4
戻り値	ソースチャンネル(CH1、CH2、CH3、CH4)を返します。			
例	:MEASure:SOURce1 CH1 ソース 1 をチャンネル 1 に設定します。			

:MEASure:FALL

→ Query

説明	立下り時間の測定結果を返します。		
構文	:MEASure:FALL{?}		
戻り値	<NR3> Chan Off	ソースチャンネルがオンでないことを返します。	



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例

:MEASure:SOURce CH1

:MEASure:FALL?

測定ソースを CH1 にします。次に立ち下がり時間を測定します。

:MEASure:FOVShoot

→ Query

説明

立下りオーバーシュートの振幅値を返します。

構文

:MEASure:FOVShoot{?}

戻り値

立下りオーバーシュートをパーセンテージ<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例

:MEASure:SOURce1 CH1

:MEASure:FOVShoot?

応答 1.27E+0

測定ソースを CH1 にします。次に立下りオーバーシュートを測定します。

:MEASure:FPReshoot

→ Query

説明

立下りプリシュートの振幅値を返します。

構文

:MEASure:FPReshoot{?}

戻り値

立下りプリシュートの振幅値を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1
 :MEASure:FPReshoot?
 測定ソースを CH1 にします。次に立下りプリシュートを測定します。

:MEASure:FREQuency → Query

説明 周波数を返します。

構文 :MEASure:FREQuency{?}

戻り値 周波数を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1
 :MEASure:FREQuency?
 応答 1.0E+3
 測定ソースを CH1 にします。次に周波数を測定します。

:MEASure:NWIDth → Query

説明 パルス幅の負のパルス時間を返します。

構文 :MEASure:NWIDth{?}

戻り値 パルス幅の負のパルス時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:NWIDth?
 測定ソースを CH1 にします。
 次に負のパルス時間を測定します。

:MEASure:PDUTy

→ Query

説明 正のデューティー比をパーセンテージで返します。

構文 :MEASure:PDUTy{?}

戻り値 <NR3>



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1

:MEASure:PDUTy?

応答 5.000E+01

測定ソースを CH1 にします。

次に正のデューティー比を測定します。

:MEASure:PERiod

→ Query

説明 周期を返します。

構文 :MEASure:PERiod{?}

戻り値 周期を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1

:MEASure:PERiod?

応答 1.0E-3

測定ソースを CH1 にします。次に周期を測定します。

:MEASure:PWIDth

→ Query

説明 最初の正のパルス幅を返します。

構文 :MEASure:PWIDth{?}

戻り値 最初の正のパルス幅を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1

:MEASure:PWIDth?

応答 5.0E-6

測定ソースを CH1 にします。次に最初の正のパルス幅を測定します。

:MEASure:RISe

→ Query

説明 最初のパルスの立上り時間を返します。

構文 :MEASure:RISe{?}

戻り値 最初のパルスの立上り時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1

:MEASure:RISe?

応答 8.5E-6

測定ソースを CH1 にします。次に最初のパルスの立上り時間を測定します。

:MEASure:ROVShoot

→ Query

説明 全体波形の立上りオーバーシュートをパーセンテージで返します。

構文 :MEASure:ROVShoot{?}

戻り値 立上りオーバーシュートを<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:ROVShoot?
 応答 5.00E+00
 測定ソースを CH1 にします。次に立上りオーバーシュートを測定します。

:MEASure:RPReshoot → Query

説明 全体波形の立上りプリシュートをパーセンテージで返します。

構文 :MEASure:RPReshoot{?}

戻り値 立上りプリシュートを<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:RPReshoot?
 応答 2.13E-2
 測定ソースを CH1 にします。次に立上りプリシュートを測定します。

:MEASure:AMPLitude → Query

説明 Vhigh と Vlow 間の振幅差を返します。

構文 :MEASure:AMPLitude{?}

戻り値 Vhigh と Vlow 間の振幅差を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
:MEASure:AMPlitude?
応答 3.76E-3
測定ソースを CH1 にします。次に Vhigh と Vlow 間の
振幅差を測定します。

:MEASure:AVERage → Query

説明 1 周期以上の電圧(電流)の平均値を返します。

構文 :MEASure:AVERage{?}

戻り値 電圧(電流)の平均値を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH1
:MEASure:AVERage?
応答 1.82E-3
測定ソースを CH1 にします。次に電圧(電流)の平均
値を測定します。

:MEASure:HIGh → Query

説明 ハイ電圧(電流)を返します。

構文 :MEASure:HIGh{?}

戻り値 ハイ電圧(電流)を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:HIGH?
 応答 3.68E-3
 測定ソースを CH1 にします。次にハイ電圧(電流)を測定します。

:MEASure:LOW

→ Query

説明 ロー電圧(電流)値を返します。

構文 :MEASure:LOW{?}

戻り値 全体のロー電圧(電流)値を<NR3>返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:LOW?
 応答 1.00E-0

測定ソースを CH1 にします。次にロー電圧(電流)を測定します。

:MEASure: MAX

→ Query

説明 最大振幅を返します。

構文 :MEASure:MAX{?}

戻り値 最大振幅を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
:MEASure:MAX?
応答 1.90E-3
測定ソースを CH1 にします。次に最大振幅を測定します。

:MEASure:MIN

→ Query

説明 最小振幅を返します。

構文 :MEASure:MIN{?}

戻り値 最小振幅を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
:MEASure:MIN?
応答 -8.00E-3
測定ソースを CH1 にします。次に最小振幅を測定します。

:MEASure:PK2PK

→ Query

説明 ピークトゥピーク振幅(最大と最小振幅の差)を返します。

構文 :MEASure:PK2Pk{?}

戻り値 ピークトゥピーク振幅(最大と最小振幅の差)を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。


例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:PK2Pk?
 応答 2.04E-1
 測定ソースを CH1 にします。次にピークトゥピーク振幅値を、204mA を返します。

:MEASure: RMS → Query

説明 電圧(電流)の実効値(RMS)を返します。

構文 :MEASure:RMS{?}

戻り値 電圧(電流)の実効値(RMS)を<NR3>で返します。

 注意 このコマンドを実行する前に測定チャンネルを選択してください。次の例を参照ください。


例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:RMS?
 応答 1.31E-3
 測定ソースを CH1 にします。次に実効値を測定します。

:MEASure:FRRDelay → Query

説明 ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最初の立上りエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:FRRDelay{?}

戻り値 遅延時間を<NR3>で返します。

 注意 このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:SOURce2 CH 2
 :MEASure:FRRDelay?
 応答 -4.68E-6
 ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に FRR を測定します。

:MEASure:FRFDelay

→ Query

説明 ソース 1 の最初の立上りエッジとソース 2 の最初の立ち下がりエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:FRFDelay{?}

戻り値 FRF 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:SOURce2 CH 2
 :MEASure:FRFDelay?
 応答 3.43E-6
 ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に FRF を測定します。

:MEASure:FFRDelay

→ Query

説明 ソース 1 の最初の立ち下がりエッジとソース 2 の最初の立ち上がりエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:FRRDelay {?}

戻り値 FFR 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:SOURce2 CH 2
 :MEASure:FRRDelay?
 応答 -8.56E-6
 ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に FFR を測定します。

:MEASure:FFFDelay → Query

説明 ソース 1 の最初の立ち下がりエッジとソース 2 の最初の立ち下がりエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:FFFDelay{?}

戻り値 FFF 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:SOURce2 CH 2
 :MEASure:FFFDelay?
 応答 -8.89E-6
 ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に FFF を測定します。

:MEASure:LRRDelay → Query

説明 ソース 1 の最初の立ち上がりエッジとソース 2 の最後の立ち上りエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:LRRDelay{?}

戻り値 LRR 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:SOURce2 CH 2
 : MEASure:LRRDelay?
 応答 -8.89E-6
 ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に LRR を測定します。

:MEASure:LRFDelay → Query

説明 ソース 1 の最初の立ち上がりエッジとソース 2 の最後の立上りエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:LRFDelay{?}

戻り値 LRF 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
 :MEASure:SOURce2 CH 2
 :MEASure:LRFDelay?
 応答 -4.99E-6
 ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に LRF を測定します。

:MEASure:LFRDelay → Query

説明 ソース 1 の最初の立ち下りエッジとソース 2 の最後の立上りエッジ間の遅延時間を返します。

Measure キー=> F1~F5 キー=>Variable ツマミで遅延測定機能を選択します。

構文 :MEASure:LFRDelay{?}

戻り値 LFR 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例

```
:MEASure:SOURce1 CH 1
:MEASure:SOURce2 CH 2
:MEASure:LFRDelay?
応答 -9.99E-6
```

ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に LFR を測定します。

:MEASure:LFFDelay → Query

説明 ソース 1 の最初の立ち下がりエッジとソース 2 の最後の立ち下がりエッジ間の遅延時間を返します。

構文 :MEASure:LFFDelay{?}

戻り値 LFF 遅延時間を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例

```
:MEASure:SOURce1 CH 1
:MEASure:SOURce2 CH 2
:MEASure:LFFDelay?
応答 -9.99E-6
```

ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次に LFF を測定します。

:MEASure:PHAsE → Query

説明 ソース 1 とソース 2 間の位相を返します。

構文 :MEASure:PHAsE{?}

戻り値 ソース 1 とソース 2 間の位相を<NR3>で返します。



注意

このコマンドを実行する前に 2 つのソースチャンネルを選択してください。次の例を参照ください。

例 :MEASure:SOURce1 CH 1
:MEASure:SOURce2 CH 2
:MEASure:PHAsE?

応答 4.50E+01

ソース 1 を CH1 にソース 2 を CH2 に設定し、次にソース間の位相を測定します。

リファレンスコマンド

:REF<x>:DISPlay 70
:REF<x>:TIMebase:POSition 71
:REF<x>:TIMebase:SCALe 71
:REF<x>:OFFSet 72
:REF<x>:SCALe 72

:REF<x>:DISPlay

Set →

→ Query

説明 リファレンス波形の画面表示のオン/オフを設定または状態を返します。

構文 :REF<x>:DISPlay [OFF| ON| ?]

パラメータ	<x>	リファレンス番号
	1,2,3,4	REF1 ~ REF4
	OFF	選択したリファレンス波形の表示をオフします。
	ON	選択したリファレンス波形の表示をオンします。

戻り値 選択したリファレンス波形の状態(オン/オフ)を返します。

例 :REF1:DISPlay ON

リファレンス 1(REF 1) を画面に表示します。

:REF<x>:TIMebase:POSition

Set →

→ Query

説明 選択したリファレンス波形の水平位置を設定または返します。

構文 :REF<x>:TIMebase:POSition { <NRf> | ? }

パラメータ	<x>	リファレンス波 形	<NRf>	
	1,2,3,4	REF1~REF4		Horizontal co-ordinates

戻り値 リファレンス波形の水平位置を<NR3>で返します。

例 :REF1:TIMebase:POSition -5.000E-5

リファレンス 1 を選択し、次に水平位置を 50 μ s に設定します。

:REF<x>:TIMebase:SCALe

Set →

→ Query

説明 選択したリファレンス波形の水平時間を設定または返します。

構文 :REF<x>:TIMebase:SCALe { <NRf> | ? }

パラメータ	<x>	リファレンス波 形	<NRf>	
	1,2,3,4	REF1~REF4		水平スケール e

戻り値 リファレンス波形の水平スケールを<NR3>で返します。

例 :REF1:TIMebase:SCALe 5.00E-4

リファレンス 1 を選択し、次に水平スケールを 500 μ s/div に設定します。

Set →

:REF<x>:OFFSet

→ Query

説明 選択したリファレンス波形の垂直位置(オフセット)を設定または返します。

構文 :REF<x>:OFFSet { <NRf> | ? }

パラメータ	<x>	リファレンス波形	<NRf>	
	1,2,3,4	REF1~REF4		垂直オフセット

戻り値 リファレンス波形の垂直位置を<NR3>で返します。

例 :REF1:OFFSet -5.000E-2
リファレンス 1 を選択し、次に垂直位置を-50mV (mA) に設定します。

Set →

:REF<x>:SCALE

→ Query

説明 選択したリファレンス波形の垂直スケールを設定または返します。

構文 :REF<x>:SCALE { <NRf> | ? }

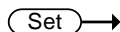
パラメータ	<x>	リファレンス波形	<NRf>	
	1,2,3,4	REF1~REF4		垂直スケール

戻り値 リファレンス波形の垂直スケールを<NR3>で返します。

例 :REF1:SCALE 5.000E-2
リファレンス 1 を選択し、次に垂直スケールを 50mV/div (mA/div) に設定します。

Run コマンド

:RUN



説明 RUN コマンドは、連続して波形を取得します。(前面パネルの RUN キーを押したのと同じです)

構文 :RUN

Stop コマンド

:STOP

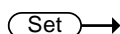


説明 STOP コマンドは、波形更新を停止します。(前面パネルの STOP キーを押したのと同じです)

構文 :STOP

Single コマンド

:SINGle



説明 シングルコマンドは、トリガ条件が満たされているときに、一回だけ波形を取得します。(前面パネルの SINGLE キーを押すのと同じです)。

構文 :SINGle

Force コマンド

:FORCe

Set →

説明 Force コマンドは、画面（波形）更新を強制的に行います。
（前面パネルの FORCE キーを押すのと同じです）。

構文 :FORCe

画面分割コマンド

:WINDow:SOURce

Set →

→ Query

説明 画面分割した時、どのウィンドウを有効にするか設定または状態を返します。

構文 :WINDow:SOURce {WIN1| WIN2| WIN3| WIN4 | ?}

パラメータ	WIN1	ウィンドウ 1 を有効にします。
	WIN2	ウィンドウ 2 を有効にします。
	WIN3	ウィンドウ 3 を有効にします。
	WIN4	ウィンドウ 4 を有効にします。

戻り値 画面分割した時、有効なウィンドウ番号を返します。

例 :WINDow:SOURce WIN1
ウィンドウ 1 を有効にします。

タイムベースコマンド

:TIMebase:POSition	75
:TIMebase:SCALe	75
:TIMebase:MODE	76
:TIMebase:WINDow:POSition	76
:TIMebase:WINDow:SCALe	77

:TIMebase:POSition (Set) →
→ (Query)

説明 水平位置を設定または返します。

構文 :TIMebase:POSition {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> 水平位置

戻り値 水平位置を<NR3>で返します。

例 :TIMebase:POSition 5.00E-4
水平位置を 500 μ s に設定します。

:TIMebase:SCALe (Set) →
→ (Query)

説明 水平スケール(time/div)を設定または返します。

構文 :TIMebase:SCALe {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> 水平スケール(time/div)

戻り値 水平スケール(time/div)を<NR3>で返します。

例 :TIMebase:SCALe 5.00E-2
水平スケールを 50ms/div に設定します。

Set →

→ Query

:TIMEbase:MODE

説明 タイムベースのモードを設定または返します。タイムベースモードは、拡大や分割画面など画面表示の方法を決めます。

構文 :TIMEbase:MODE {MAIN | WINDow | SPLIT | XY | ?}

パラメータ	MAIN	タイムベースモードをメイン画面に設定します。
	WINDow	タイムベースモードをズームウィンドウに設定します。
	SPLIT	タイムベースモードを画面分割に設定します。画面分割で表示されるウィンドウ数はオンになっているチャンネル数に依存します。 例えば、CH1 と CH4 がオンの場合、“SPLIT WINDOW”キーを押すと 2 分割画面になります。CH1、CH2 と CH4 がオンの場合 4 分割画面が表示されます。
	XY	タイムベースモードを XY 表示にします。

戻り値 タイムベースのモードを返します。(メイン、ウィンドウ、分割、X-Y)

例 :TIMEbase:MODE SPLIT
タイムベースのモードを画面分割モードに設定します。

Set →

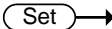
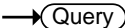

→ Query

:TIMEbase:WINDow:POSition

説明 ズームウィンドウの水平位置を設定または返します。

構文 :TIMEbase:WINDow:POSition {<NR3> | ?}

パラメータ <NR3> ズームウィンドウの水平位置

戻り値	ズームウィンドウの水平位置を<NR3>で返します。	
例	:TIMebase:WINDow:POSition 2.0E-3 ズームウィンドウの水平位置を 20ms に設定します。	
		 
	:TIMebase:WINDow:SCALe	
説明	ズームウィンドウの水平スケールを設定または返します。	
構文	:TIMebase:WINDow:SCALe {<NR3> ?}	
パラメータ	<NR3> 変更できる範囲は、メインのタイムベースに依存します。	ズームウィンドウの水平スケール
戻り値	ズームウィンドウの水平スケールを<NR3>で返します。	
例	:TIMebase:WINDow:SCALe 2.0E-3 ズームウィンドウの水平スケールを 2ms に設定します。	
	 注意: 水平モードがズームウィンドウの時は、メインのタイムベース時間は変更できません。	

トリガコマンド

:TRIGger:FREQuency.....	79
:TRIGger:TYPe	79
:TRIGger:SOURce	79
:TRIGger:COUPlE	80
:TRIGger:NREJ	80
:TRIGger:REJect.....	81
:TRIGger:MODE	81
:TRIGger:HOLDoff.....	81
:TRIGger:HLEVel.....	82
:TRIGger:LLEVel	82
:TRIGger:EDGE:SLOP	82
:TRIGger:DELAy:TYPe	83
:TRIGger:DELAy:TIME	83
:TRIGger:DELAy:EVENT.....	83
:TRIGger:DELAy:LEVel	84
:TRIGger:PULSEWidth:POLarity.....	84
:TRIGger:RUNT:POLarity	85
:TRIGger:RISEFall :SLOP	85
:TRIGger:VIDeo:TYPe	85
:TRIGger:VIDeo:FIELD.....	86
:TRIGger:VIDeo:LINE	86
:TRIGger:VIDeo:POLarity	87
:TRIGger:PULSE:WHEn.....	87
:TRIGger:PULSE:TIME	88
:TRIGger:ALTErnate	88
:TRIGger:LEVel.....	88

:TRIGger:FREQuency

→ Query

説明 トリガの周波数を返します。(周波数カウンタ)

構文 :TRIGger:FREQuency{?}

戻り値 トリガの周波数を<NR3>で返します。

例 :TRIGger:FREQuency?

応答 1.032E+3

トリガの周波数[Hz]を返します。

Set →

:TRIGger:TYPe

→ Query

説明 トリガのタイプを設定または返します。

構文 :TRIGger:TYPe {EDGE | DELay | PULSEWidth | VIdEo | RUNT | RISEFall | ?}

パラメータ	EDGE	エッジトリガ
	DELay	遅延トリガ
	PULSEWidth	パルストリガ
	VIdEo	ビデオトリガ
	RUNT	ラントリガ
	RISEFall	Rise and fall トリガ
	BUS	シリアルバスオプション時

戻り値 トリガのタイプを返します。

例 :TRIGger:TYPe EDGE

トリガのタイプをエッジトリガに設定します。

Set →

:TRIGger:SOURce

→ Query

説明 トリガソースを設定または返します。

構文	:TRIGger:SOURce {CH1 CH2 CH3 CH4 EXT LINE ?}	
パラメータ	CH1～CH4	チャンネル 1 からチャンネル 4
	EXT	外部トリガソース
	LINE	AC ライン
戻り値	トリガソースを返します。	
例	:TRIGger:SOURce CH1 トリガソースをチャンネル 1 に設定します。	

:TRIGger:COUPlE  

説明	トリガの結合を設定または返します。	
構文	:TRIGger:COUPlE {AC DC ?}	
パラメータ	AC	AC 結合
	DC	DC 結合
戻り値	トリガ結合の状態を返します。	
例	:TRIGger:COUPlE AC トリガ結合を AC に設定します。	

:TRIGger:NREJ  

説明	ノイズ除去フィルタのオン/オフを設定または返します。	
構文	:TRIGger:NREJ {OFF ON ?}	
パラメータ	OFF	ノイズ除去フィルタをオフします。
	ON	ノイズ除去フィルタをオンします。
戻り値	ノイズ除去フィルタの状態(オン、オフ)を返します。	
例	:TRIGger:NREJ ON ノイズ除去フィルタをオンします。	

:TRIGger:REJect

Set →
→ Query

説明 トリガ信号の帯域制限フィルタのオン/オフを設定または返します。

構文 :TRIGger:REJect {OFF | HF | LF | ?}

パラメータ	OFF	帯域制限フィルタをオフします。
	HF	高周波除去フィルタをオンします。
	LF	低周波除去フィルタをオンします。

戻り値 周波数除去フィルタの状態を返します。

例 :TRIGger:REJect OFF
トリガ信号の周波数除去フィルタをオフします。

Set →
→ Query

:TRIGger:MODE

説明 トリガモードを設定または返します。

構文 :TRIGger:MODE {AUTo | NORMal | ?}

パラメータ	AUTo	オートトリガ(トリガなしロールモード)
	NORMal	ノーマルトリガ

戻り値 トリガモードを返します。

例 :TRIGger:MODE NORMal
トリガモードをノーマルに設定します。

Set →
→ Query

:TRIGger:HOLDoff

説明 ホールドオフ時間[秒]を設定または返します。

構文 :TRIGger:HOLDoff {<NRf> | ?}

パラメータ	<NRf>	ホールドオフ時間[秒]
-------	-------	-------------

戻り値 ホールドオフ時間を<NR3>.で返します。

例 :TRIGger:HOLDoff 1.00E-8
トリガのホールドオフ時間を 10ns に設定します。

Set →

:TRIGger:HLEVel

→ Query

説明 ハイトリガレベルを設定または返します。(Rise&Fall/
パルスラントリガで適用します)

構文 :TRIGger:HLEVel {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> ハイレベル値

戻り値 ハイトリガレベルを<NR3>で返します。

例 :TRIGger:HLEVel 3.30E-1
トリガハイレベルを 330mV (mA) に設定します。

Set →

:TRIGger:LLEVel

→ Query

説明 ロートリガレベルを設定または返します。(Rise&Fall/
パルスラントリガで適用します)

構文 :TRIGger:LLEVel {<NRf> | ?}

パラメータ <NRf> ローレベル値

戻り値 トリガローレベルを<NR3>で返します。

例 :TRIGger:LLEVel -3.30E-3
ロートリガレベルを-330mV (mA) に設定します。

Set →

:TRIGger:EDGE:SLOP

→ Query

説明 トリガのスロープを設定または返します。

構文 :TRIGger:EDGE:SLOP {RISe | FALL | ?}

パラメータ RISe 立上りスロープ
FALL 立ち下がリスロープ

戻り値 トリガのスロープを返します。

例 :TRIGger:EDGE:SLOP FALL

トリガスロープをたち下がりに設定します。

Set →

:TRIGger:DELAy:TYPE

→ Query

説明 トリガ遅延タイプを設定または状態を返します。

構文 :TRIGger:DELAy:TYPE [TIME | EVENT | ?]

パラメータ	TIME	トリガ遅延タイプを時間に設定します。
	EVENT	トリガ遅延タイプをイベントに設定します。

戻り値 トリガ遅延タイプを返します。

例 :TRIGger:DELAy:TYPE TIME

トリガの遅延タイプを時間遅延に設定または返します。

Set →

:TRIGger:DELAy:TIME

→ Query

説明 遅延時間の値を設定または返します。

構文 :TRIGger:DELAy:TIME {<NRf> | ?}

パラメータ		遅延時間
	<NRf>	1.00E-8 ~ 1.00E+1

戻り値 遅延時間を<NR3>で返します。

例 :TRIGger:DELAy:TIME 1.00E-6

遅延時間を 1 μ s に設定します。

Set →

:TRIGger:DELAy:EVENT

→ Query

説明 イベント遅延トリガのイベント数を設定または返します。

構文 :TRIGger:DELAy:EVENT {<NR1> | ?}

パラメータ		遅延イベント
	<NR1>	1~65535

戻り値 イベント数を<NR1>で返します。

例 :TRIGger:DElay:EVENT 2
イベント数を 2 に設定します。

Set →

:TRIGger:DElay:LEVel

→ Query

説明 トリガ遅延レベルを設定または返します。

構文 :TRIGger:DElay:LEVel [<NRf> | ?]

パラメータ	<NRf>	遅延トリガレベル
-------	-------	----------

戻り値 トリガ遅延のレベルを<NR3>で設定する。

例 :TRIGger:DElay:LEVel 5.00E-3
トリガ遅延のレベルを 5mV (mA) に設定する。

Set →

:TRIGger:PULSEWidth:POLarity

→ Query

説明 パルストリガの極性を設定または変えます。

構文 :TRIGger:PULSEWidth:POLarity {POSitive | NEGative | ?}

パラメータ	POSitive	正極性
	NEGative	負極性

戻り値 パルスの極性を返します。

例 :TRIGger:PULSEWidth:POLarity POSitive
パルス極性を正極性に設定します。

:TRIGger:RUNT:POLarity (Set) →
→ (Query)

説明 パルスラントトリガの極性を設定または返します。

構文 :TRIGger:RUNT:POLarity [POSitive | NEGative | EITher | ?]

パラメータ	POSitive	正極性
	NEGative	負極性
	EITher	正または負極性

戻り値 パルスラントトリガの極性を返します。R

例 :TRIGger:RUNT:POLarity POSitive
パルスラントトリガの極性を正極性に設定します。

:TRIGger:RISEFall :SLOP (Set) →
→ (Query)

説明 Rise & Fall のスロープを設定または返します。

構文 :TRIGger:RISEFall :SLOP [RISe | FALL | EITher | ?]

パラメータ	RISe	立上りスロープ
	FALL	立ち下がリスロープ
	EITher	立上りまたは立ち下がり両スロープ

戻り値 Rise & Fall のスロープを返します。

例 :TRIGger:RISEFall :SLOP RISe
Rise & Fall のスロープを立上りに設定します。

:TRIGger:VIDeo:TYPE (Set) →
→ (Query)

説明 ビデオトリガのタイプを設定または返します。

構文 :TRIGger:VIDeo:TYPE [NTSC | PAL | SECam | EDTV480P | EDTV576P | HDTV720P | HDTV1080I | HDTV1080P | ?]

パラメータ	NTSC	NTSC
	PAL	PAL
	SECam	Secam
	EDTV480P	Enhanced definition 480P
	EDTV576P	Enhanced definition 576P
	HDTV720P	High definition 720P
	HDTV1080I	High definition 1080i
	HDTV1080P	High definition 1080p

戻り値 ビデオトリガのタイプを返します。

例 :TRIGger:VIDeo:TYPe NTSC
ビデオトリガを NTSC に設定します。

Set →

:TRIGger:VIDeo:FIELD

→ Query

説明 ビデオトリガのフィールドを設定または返します。

構文 :TRIGger:VIDeo:FIELD {FIELD1 | FIELD2 | ALLFields | ALLLines | ?}

パラメータ	FIELD1	フィールド 1 にトリガします。
	FIELD2	フィールド 2 にトリガします。
	ALLFields	全フィールドにトリガします。
	ALLLines	全ラインにトリガします。

戻り値 ビデオトリガのフィールドを返します。

例 :TRIGger:VIDeo:FIELD ALLFields
ビデオトリガを全フィールドに設定します。


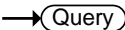
Set →


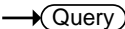
:TRIGger:VIDeo:LINE

→ Query

説明 ビデオトリガのラインを設定または返します。

構文 :TRIGger:VIDeo:LINE {<NR1> | ?}

パラメータ	<NR1>	ビデオライン
戻り値	ビデオトリガのラインを返します。	
例	:TRIGger:VIDeo:LINE 1 ビデオトリガをライン 1 に設定します。	
		 
:TRIGger:VIDeo:POLarity		

説明	ビデオトリガの極性を設定または返します。	
構文	:TRIGger:VIDeo:POLarity {POSitive NEGative ?}	
パラメータ	POSitive	正極性
	NEGative	負極性
戻り値	ビデオトリガの極性を返します。	
例	:TRIGger:VIDeo:POLarity POSitive ビデオトリガの極性を正極性に設定します。	
		 
:TRIGger:PULSe:WHEn		

説明	パルス幅トリガのトリガ条件を設定または返します。	
構文	:TRIGger:PULSe:WHEn {THAN LESSthan Equal UNEQual ?}	
パラメータ	THAN	>
	LESSthan	<
	Equal	=
	UNEQual	≠
戻り値	パルス幅トリガの条件を返します。	
例	:TRIGger:PULSe:WHEn UNEQual トリガパルス幅の条件を≠(等しくない)に設定します。	

Set →
 → Query

:TRIGger:PULSe:TIME

説明 パルス幅トリガの時間を設定または返します。

構文 :TRIGger:PULSe:TIME {<NRf> | ?}

パラメータ	<NRf>	パルス幅の時間 4ns~10s
-------	--------------------	--------------------

戻り値 パルス幅の時間を<NR3>で設定します。

例 :TRIGger:PULSe:TIME 4.00E-5
トリガパルス幅を 40.0 μs に設定します。

Set →
 → Query

:TRIGger:ALTErnatE

説明 ソーストリガ間のオルタネート(交互; ALT)トリガを設定
または返します。

構文 :TRIGger:ALTErnatE {OFF | ON | ?}

パラメータ	OFF	オルタネート オフ
	ON	オルタネート オン

戻り値 ALTトリガの状態(オン、オフ)を返します。

例 :TRIGger:ALTErnatE ON
ソーストリガ間の ALTトリガをオンします。

Set →
 → Query

:TRIGger:LEVEl

説明 トリガレベルを設定または返します。

構文 :TRIGger:LEVEl {<NRf> | ?}

パラメータ	<NRf>	トリガレベル値
-------	--------------------	---------

戻り値 トリガレベルを<NR3>で返します。

例 :TRIGger:LEVel 3.30E-3
トリガレベルを 330mV (mA) に設定します。



注意

このコマンドは :TRIGger:HLEVel と同じです。

システムコマンド

:SYSTem:LOCK {OFF|ON|?} 89

:SYSTem:LOCK {OFF|ON|?}

Set →

→ Query

説明 パネルキーのロックのオン/オフを設定または返します。

構文 :SYSTem:LOCK {OFF|ON|?}

パラメータ	OFF	システムロックをオフします。
	ON	システムロックをオンします。

戻り値 Returns the status of the panel lock (ON, OFF).

例 :SYSTem:LOCK ON
パネルロックをオンします。

保存/呼出コマンド

:RECAll:SETUp 90
:RECAll:WAVEform W<n>,REF<x> 90
:SAVe:IMAGe 91
:SAVe:IMAGe:FILEFormat 91
:SAVe:IMAGe:INKSaver 92
:SAVe:SETUp 92
:SAVe:WAVEform 93
:SAVe:WAVEform:FILEFormat 94

ご注意:

ファイル名の指定において、Disk、USB、LSF、CSV、BMP、PNG、SET は定義語となり、大文字・小文字が区別されますのでご注意ください。

		Set →
		→ Query
:RECALL:SETUp		
説明	パネル設定を設定メモリ、内部フラッシュメモリまたは USB メモリから呼び出します。	
構文	:RECALL:SETUp {S1~S20 <file path> ("Disk:/xxx.SET","USB:/xxx.SET")}	
パラメータ	S1~S20	Set1~Set20 を呼び出します。
	<file path>	内部フラッシュメモリまたは USB メモリから呼び出します。
例	:RECALL:SETUp S1 設定メモリ S1 から呼び出します。 :RECALL:SETUp "Disk:/DS0001.SET" 内部システムディスクからファイル名"DS0001.SET"を呼び出します。	

		Set →
		→ Query
:RECALL:WAVEform W<n>,REF<x>		
説明	リファレンス波形メモリ REF1~REF4 へ内部メモリ Wave1~Wave20、またはファイルから波形を呼び出します。	
構文	:RECALL:WAVEform{W<n> <file path> ("Disk:/xxx.LSF","USB:/xxx.LSF")},REF<x>	
パラメータ	n	1~20 (Wave1~wave20)
	xxx.LSF	ファイルパスのファイル名
	<x>	1,2,3,4 (REF1、REF2、REF3、REF4)

例 :RECALL:WAVEform W1, REF1
Wave1 に保存された波形をリファレンス 1 (Ref1) へ呼び出します。

注意：CSV形式のファイルは、本体に呼出すことは出来ません。

:SAVE:IMAGe

Set →
→ Query

説明 指定したファイル名で割り当てたファイルパスへ画面イメージを保存します。

構文 :SAVE:IMAGe {<file path> ("Disk:/xxx.PNG", "USB:/xxx.BMP)}

パラメータ	xxx.PNG	ファイル名(最大 8 文字)
	xxx. BMP	

例 :SAVE:IMAGe "Disk:/pic1.PNG"
本体のルートディレクトリへファイル名 "pic1.png" で画面イメージを保存します。

:SAVE:IMAGe "USB:/pic1.BMP"

外部 USB フラッシュメモリのルートディレクトリへファイル名 "pic1.bmp" で画面イメージを保存します。

:SAVE:IMAGe:FILEFormat

Set →
→ Query

説明 画面イメージのファイル形式を設定または返します。

構文 :SAVE:IMAGe:FILEFormat {PNG | BMP | ?}

パラメータ	PNG	ファイル形式を PNG に設定します。
	BMP	ファイル形式を BMP に設定します。

戻り値 ファイル形式(PNG、BMP)を返します。

例 :SAVE:IMAGe:FILEFormat PNG
イメージファイルの形式を PNG に設定します。

:SAVe:IMAGe:INKSaver

Set →

→ Query

説明 白黒反転のオン/オフを設定または返します。

構文 :SAVe:IMAGe:INKSaver {OFF | ON |?}

パラメータ	OFF	白黒反転をオフします。
	ON	白黒反転をオンします。

戻り値 白黒反転の状態(オン、オフ)を返します。

例 :SAVe:IMAGe:INKSaver ON
白黒反転をオンします。

Set →

→ Query

:SAVe:SETUp

説明 現在のパネル設定を内部メモリ(S1～S20)または割り当てられたファイルパスへ保存します。

構文 :SAVe:SETUp [<file path> ("Disk:/xxx.SET",
"USB:/xxx.SET) | S1～S20]


パラメータ	S1～S20	パネル設定を Set1～Set20 へ保存します。
	File path	内部ディスクの指定したファイルパスへ保存します。

例 :SAVe:SETUp S1
現在のパネル設定を内部メモリの S1 へ保存します。
:SAVe:SETUp "Disk:/DS0001.SET"
現在のパネル設定をファイル名"DS0001.SET"で外部 USB フラッシュメモリへ保存します。

Set →

→ Query

:SAVe:WAVEform

説明	波形を指定した内部メモリまたは割り当てたファイルパスへ保存します。	
構文	:SAVe:WAVEform [CH1~REF4, REF<x>] [CH1~REF4, W1~W20] [CH1~ALL, file path]	
パラメータ	CH1~REF4, <x> W1~W20 ALL File path	CH1~CH4, Math, REF1~4 1, 2, 3, 4 (REF1, REF2, REF3, REF4) Wave1~Wave20 画面に表示されている全ての波形 ディスクの指定したファイルパスへ波形を保存します。
例	:SAVe:WAVEform CH1, REF2 チャンネル 1 の波形を Ref2 へ保存します。 :SAVe:WAVEform ALL, "Disk:/ALL001" "ALL001"で新規フォルダを作成し LSF 形式で画面に表示されている全ての波形を"ALL001"へ保存します。 :SAVe:WAVEform ALL, "Disk:/ALL002.CSV" 全チャンネルの波形を内部フラッシュディスクのルートディレクトリ(Disk/)へ CSV 形式で保存します。 :SAVe:WAVEform CH2, "Disk:/DS0003.LSF" チャンネル 2 の波形を内部フラッシュディスクのルートディレクトリ(Disk/)へ LSF 形式で保存します。  注意: 本体へは、LSF 形式のファイルのみ呼び出し可能です。全ての CSV 形式ファイルは本体に呼出すことは出来ません。	

:SAVe:WAVEform:FILEFormat

説明	波形保存のファイル形式を設定または返します。	
構文	:SAVe:WAVEform:FILEFormat {INTERNAL SPREADSheet ?}	
パラメータ	INTERNAL	ファイル形式を GDS-3000 の内部フォーマット LSF 形式 (xxx.LSF) に設定します。
	SPREADSheet	ファイル形式を CSV 形式 (xxx.CSV) に設定します。
戻り値	ファイル形式を返します。(INTERNAL、SPREADSheet).	
例	:SAVe:WAVEform:FILEFormat INTERNAL. ファイル形式を LSF 形式に設定します。	

索引

:CURSor	MEASure	56
H1Position	MEASure	56
H2Position	MEASure	57
HDELta	MEASure	65
MODE	MEASure	64
SOURce	MEASure	61
V1Position	MEASure	68
V2Position	MEASure	67
VDELta	MEASure	62
DISPlay	MEASure	67
DISPlay	MEASure	66
INTensity	MEASure	62
INTensity	MEASure	63
DISPlay	MEASure	57
:DISPlay	MEASure	68
WAVEform	MEASure	63
HARDcopy	MEASure	64
:HARDcopy	MEASure	60
MODE	:MEASure	
:HARDcopy	FALL	55
PRINTINKSaver	GATing	55
:HARDcopy	SOURce<x>	55
SAVEINKSaver	:MEASure	
:HARDcopy	PDUTy	58
SAVEFORMat	:MEASure	
MEASure	PERiod	58
MEASure	:MEASure	
MEASure	PWIDth	58
MEASure	:MEASure	

RISe.....59	DELaY82
:MEASure	TRIGger
RISe.....59	EDGe.....81
RECAIl.....89	TRIGger.....78
RECAIl.....89	TRIGger.....81, 87
REF<x>	TRIGger.....80
TIMebase.....70	TRIGger.....81
TIMebase.....70	TRIGger.....80
REF<X>69	TRIGger.....79
REF<X>71	TRIGger
REF<X>71	PULSe.....87
SAVe90	PULSe.....86
IMAGe.....90	TRIGger
IMAGe.....91	PULSEWidth.....83
SAVe91	TRIGger.....80
SAVe92	TRIGger
WAVEform.....93	RISEFall84
SYSTem.....88	TRIGger
TIMebase.....75	RUNT84
TIMebase.....74	TRIGger.....78
TIMebase.....74	TRIGger.....78
TIMebase	TRIGger
WINDow.....75	VIDeo.....85
WINDow.....76	VIDeo.....85
TRIGger.....87	VIDeo.....86
TRIGger.....79	VIDeo.....84
TRIGger	WINDow73
DELaY82	ACQuire
DELaY83	AVERAge.....24
DELaY82	MEMory25, 26

MODE.....	24	RATio	
AUTOSet.....	27	DELta<x>	48
AUTOSRange	27	POSition<x>	47
CHANnel<X>		RECTangular	
BWLimit.....	28	X	
COUpling	28	DELta	44
DESKew	29, 30	POSition<x>	43
DISPlay	29	DISPlay	
EXPand	29	OUTPut.....	51
INVert	30	front panel diagram	4
POSition.....	31	GPIB	
PROBe		インタフェース	11
RATio.....	31	MATH	
TYPE.....	32	DISP	34
SCALE	32	DUAL	
CURSor		OPERator.....	35
XY		POSition	35
POLar		SCALE	36
THETA		SOURce<x>	34
DELta <x>.....	46	FFT	
POLar		MAG	37
THETA		POSition	38
POSition<x>.....	46	SCALE	38
POLAR		SOURce.....	36
RADIUS		WINDow.....	37
DELTA<x>	45	TYPE	34
POSition <x>.....	44	RS-232C	
PRODUct		インタフェース	6
DELta <x>.....	47	Socket server	
POSition <x>.....	46	interface	10

USB	インタフェース.....7
インタフェース.....5	リモートコントロール
イーサネット	インタフェース構成.....5