

E キャッチャー操作プログラム 取扱説明書

2008 年 12 月

応用地震計測株式会社

〒336-0015 埼玉県さいたま市南区太田窪 2-2-19

TEL 048-887-8891 FAX 048-887-5660

OYO S-I

目次

はじめに	1
1. プログラム	1
2. 画面	2
3. 操作手順	8

はじめに

この度は地震計「E キャッチャー」をお求め頂き、誠にありがとうございます。

ご使用に際しては、本取扱説明書をよくお読み下さい。

1. プログラム

1-1. ファイル構成

ECCnfNET.exe	実行ファイル
conf.ini	プログラム設定ファイル
PG_LOG_xxxx.txt	プログラムログファイル(yyyyには起動した日付が入ります)
EC_dial.dat	接続設定保存ファイル
EC_ip.dat	接続設定保存ファイル

conf.ini、EC_dial.dat、EC_ip.dat、PG_LOG_xxxx.txt が存在しない場合、プログラム起動時に自動的に作成されます。これらのファイルはプログラムの設定ファイルです。ファイルを開いたり、内容を編集する等しないでください。

1-2. インストール アンインストール

ECCnfNET.exe を任意のフォルダにコピーしてください。

アンインストールの際は、実行ファイルと作成された3種類の設定ファイル、ログファイルをエクスプローラ等で削除してください。

1-3. 起動

ECCnfNET.exe をエクスプローラ等から実行します。

2. 画面

2-1 メイン画面

プログラムを実行するとメイン画面が表示されます。

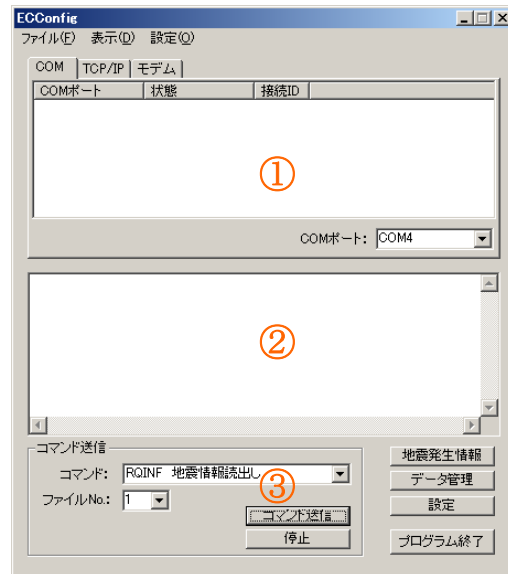


図 1

① 接続の種類

- COM
シリアルポートを使用し、接続を行います。接続中は状態が表示されます。
- TCP/IP
TCP/IP を使用し、接続を行います。
- モデム
モデムを使用し、接続を行います。

② 通信結果

コマンド送信後、通信の結果が表示されます。

③ 操作ボタン

コマンドの送信、設定画面の表示などの操作を行います。

2-2 データ管理画面

波形データの保存、波形の表示を行います。

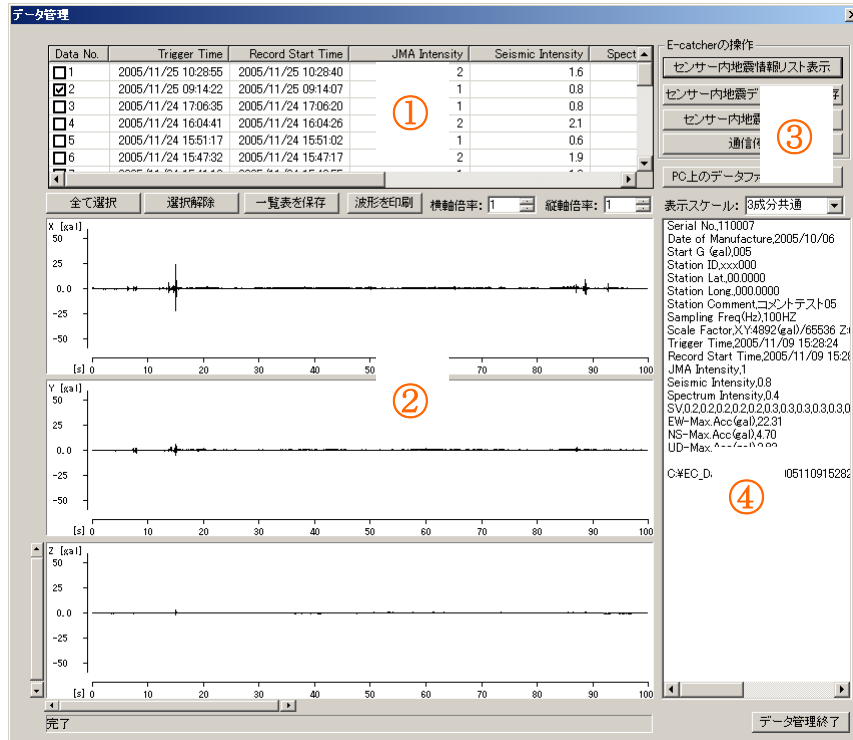


図 2

- ① データ一覧
E キャッチャーから取得した地震データの一覧を表示します。
- ② 波形表示領域
PC に保存された波形データを表示します。
- ③ 操作ボタン
E キャッチャーから地震データの一覧を取得、E キャッチャー内のデータの保存、削除を行います。
- ④ ヘッダー表示領域
PC から読み込んだ波形データのヘッダーを表示します。

2-2 地震発生情報画面

地震発生時の情報をシリアルまたは TCP/IP サーバを使用し、E キャッチャーからイベント情報を受信、表示します。



図 3

- ① 震度報情報
受信した震度情報を表示します。
- ② ログ
受信した情報のログが表示されます。
- ③ 設定
震度情報の表示とデータ受信の設定を行います。
- ④ 操作ボタン
シリアル接続、TCP サーバの開始、停止を操作します。

2-3 設定画面

E キャッチャーの設定を行います。

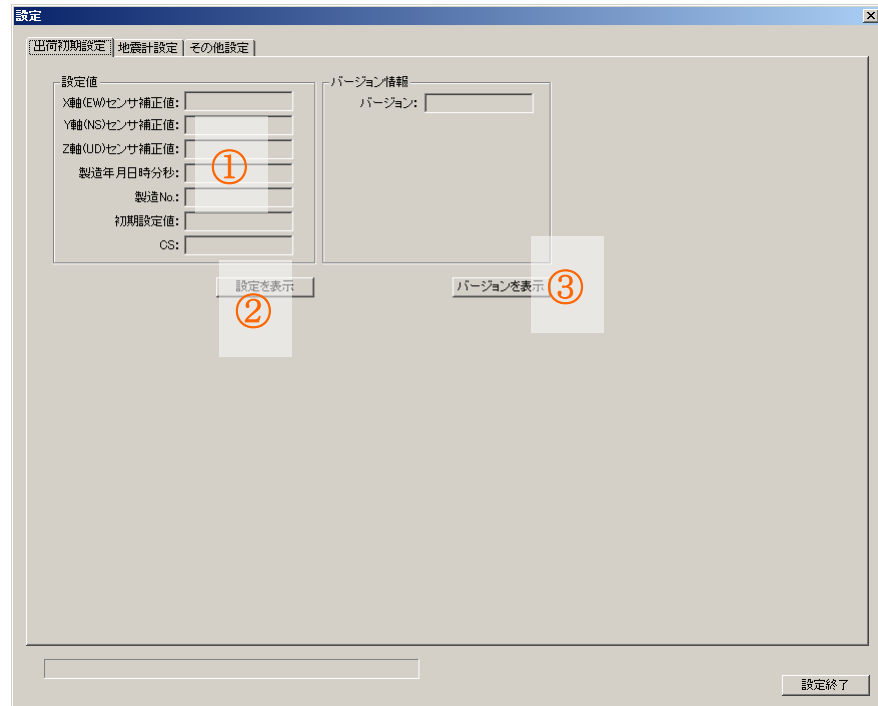


図 4

- ① 出荷初期設定値
取得した初期出荷設定値を表示します。
- ② 設定表示ボタン
E キャッチャーから初期出荷設定値を取得します。
- ③ バージョン表示ボタン
E キャッチャー内部のバージョンを表示します。

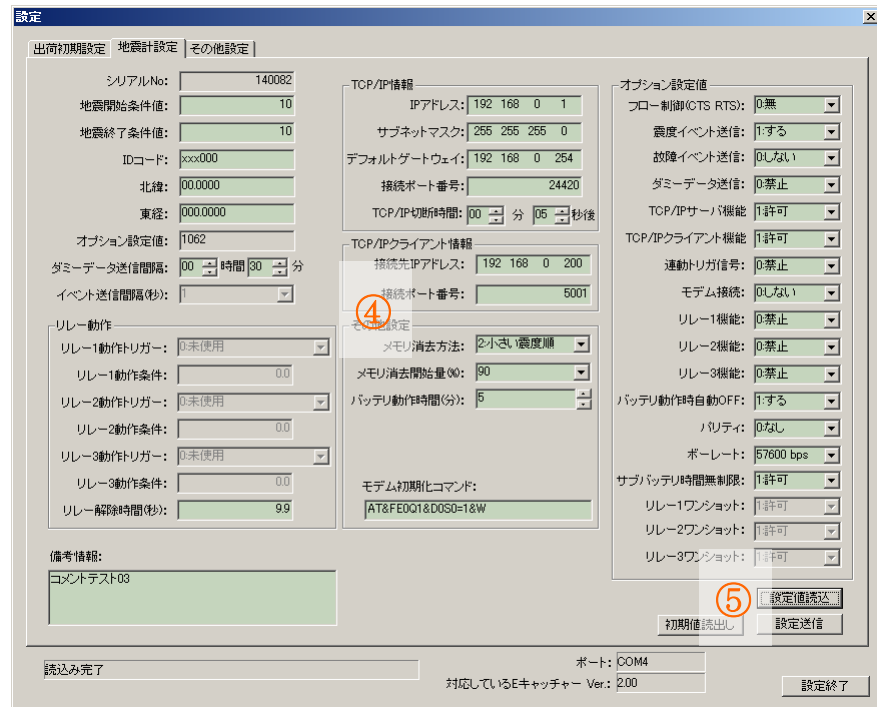


図 5

④ 地震計設定

E キャッチャーから取得した設定情報を表示します。設定値の変更を行います。

⑤ 操作ボタン

E キャッチャーから設定情報を取得、設定値の送信を行います。

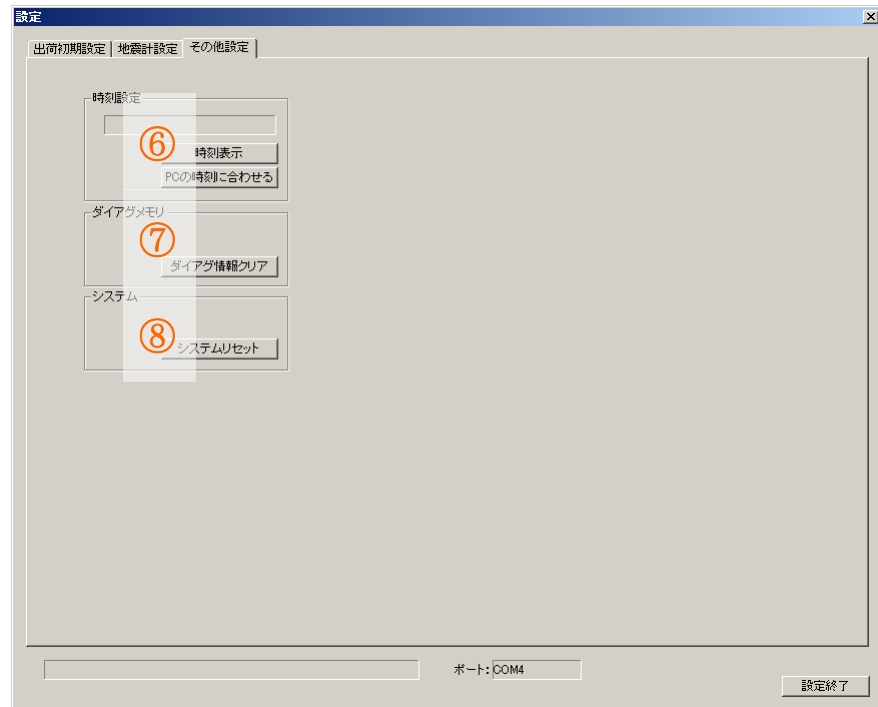


図 6

⑥ 時刻設定

E キャッチャーの内部時刻を取得、表示します。E キャッチャーの内部時刻を

PC 時刻に合わせます。

⑦ ダイアグ情報クリア

E キャッチャー 内部のダイアグ情報を消去します。

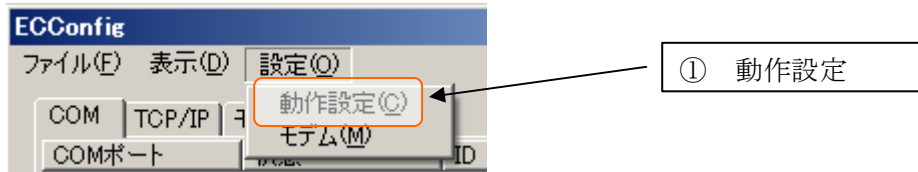
⑧ システムリセット

システムリセットを行います。

3. 操作手順

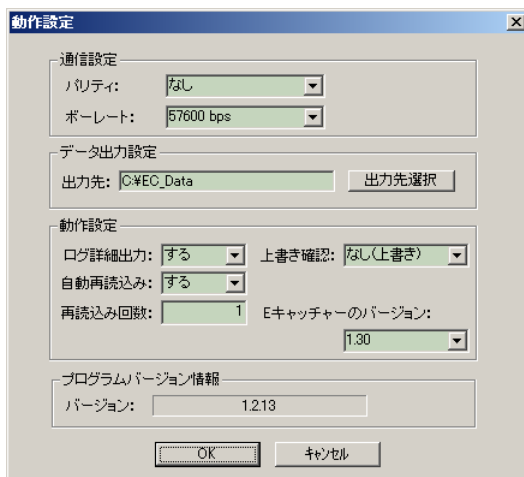
3-1 プログラム動作設定

① 動作設定



メニューから動作設定を選択します。

② 値の入力



- ・ パリティ
通信に使用するパリティを設定します。偶数となしが選択できます。
E キャッチャーに設定されている値と、同じ値を選択します。
- ・ ボーレート
E キャッチャーとの通信に使用する、通信速度を設定します。
E キャッチャーに設定されている値と同じ値を選択します。
(E キャッチャーVer.1.30 以降で使用できます)

- ・ 出力先
 データの出力先を選択します。設定された出力先がデータ管理画面で出力される波形データやログ、一覧表の保存先になります。
 出力先選択ボタンを押しフォルダを選択してください。
- ・ ログ詳細出力
 ログの出力内容を設定します。
 「する」を選択した場合、データの受信内容やプログラム動作の詳細なログを記録します。通常は「しない」を選択してください。
- ・ 自動再読み込み
 データ管理画面の自動読み込みの設定を行います。
 「する」を選択した場合、データ管理画面「センサー内地震データを PC に保存」を行った際、受信したデータにエラーが見つかったら、自動で再読み込みを行います。
- ・ 再読み込み回数
 自動再読み込みを行う回数を設定します。
- ・ 上書き確認
 データ管理画面データ管理画面「センサー内地震データを PC に保存」を行った際の上書き確認を設定します。
 あり : 上書きの確認を表示します。
 なし(上書き) : 上書きの確認を表示しません。全てのファイルを上書きします。
 なし(上書き無し) : 上書きの確認を表示しません。ファイルの上書きは行いません。
- ・ E キャッチャーのバージョン
 使用する E キャッチャーのバージョンを選択します。
 E キャッチャーのバージョンを Ver.2.00 に設定変更して下さい

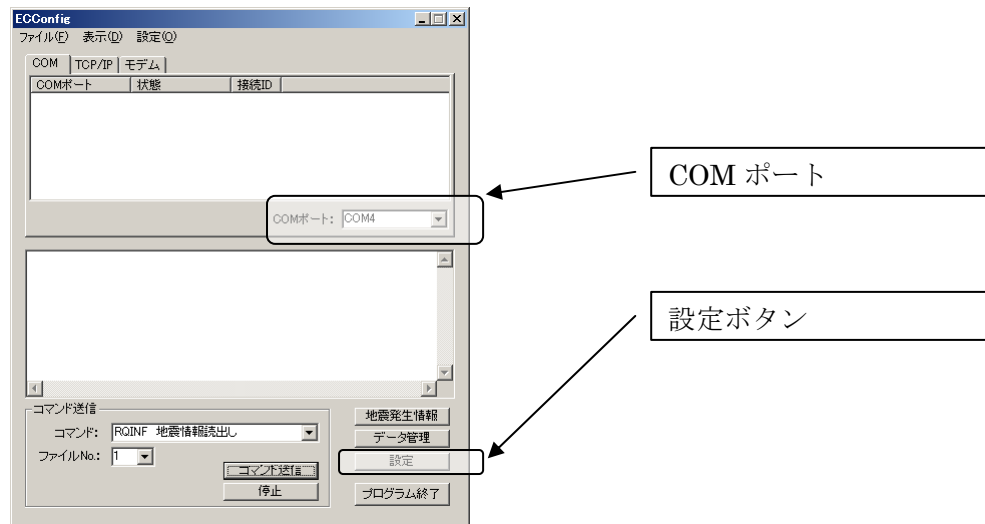
③ 設定

OK ボタンを押すと設定した値がプログラムに反映されます。

3-2 E キャッチャーの設定

① 設定画面の表示

シリアル接続を使用し、設定を行います。



メイン画面から設定画面を開きます。

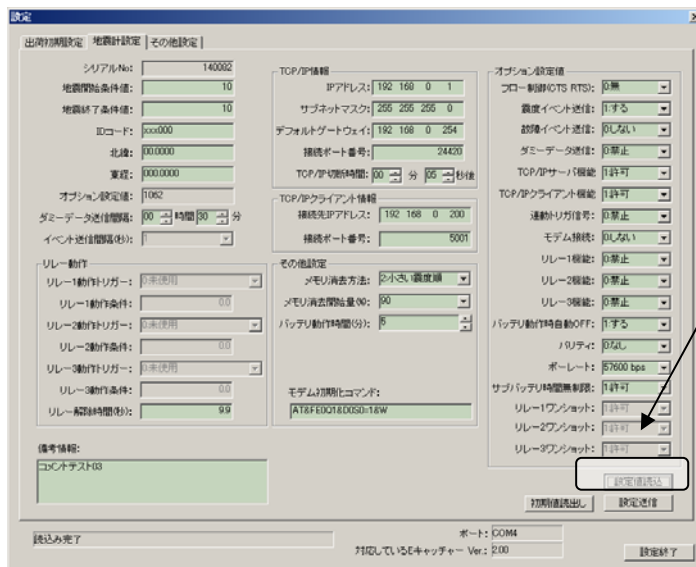
接続を行う COM ポートを選択し、「設定」ボタンを押します。

② 設定

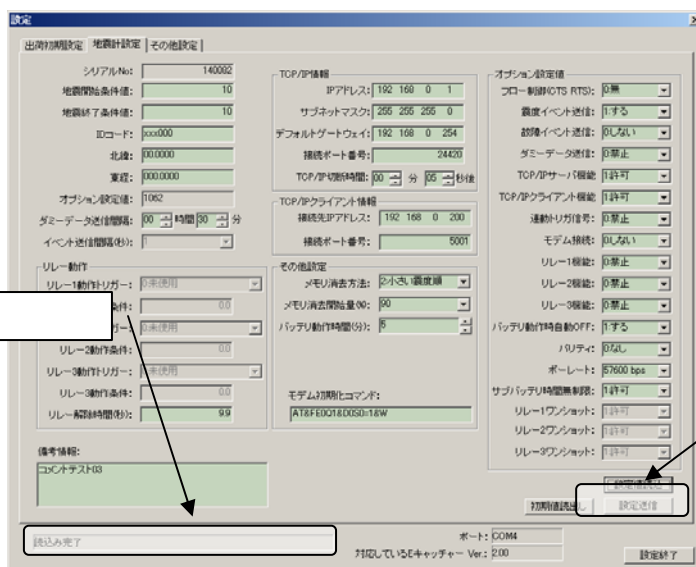
E キャッチャーの設定を行います。



設定画面を開いたら、画面左上にある「地震計設定」タブを選択し、地震計設定画面を表示します。



「設定値読み込み」ボタンを押し、E キャッチャーの設定情報を表示します。



E キャッチャーの設定値を入力し「設定送信」ボタンを押します。
 設定値の内容は 3-5 設定画面を参照してください。
 設定が完了すると表示領域に「設定完了」と表示されます。

③ 設定例

- TCP/IP サーバ機能を使用する場合

オプション設定値

フロー制御(CTS RTS):	0:無
震度イベント送信:	1:する
故障イベント送信:	0:しない
ダミーデータ送信:	0:禁止
TCP/IPサーバ機能:	1:許可
TCP/IPクライアント機能:	1:許可
連動トリガ信号:	0:禁止
モデム接続:	0:しない

オプション設定値の TCP/IP 接続機能を「1:許可」にします。

TCP/IP情報

IPアドレス:	192 168 0 1
サブネットマスク:	255 255 255 0
デフォルトゲートウェイ:	192 168 0 254
接続ポート番号:	24420
TCP/IP切断時間:	00 分 05 秒後

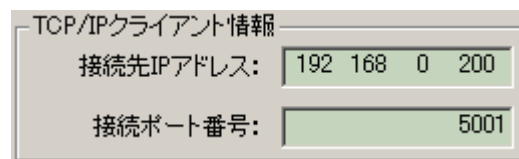
TCP/IP 情報を入力します。

設定値はご使用のネットワーク環境に合わせて入力してください。

- TCP/IP クライアント機能を使用する場合



オプション設定値の TCP/IP クライアント機能を「1:許可」にします。

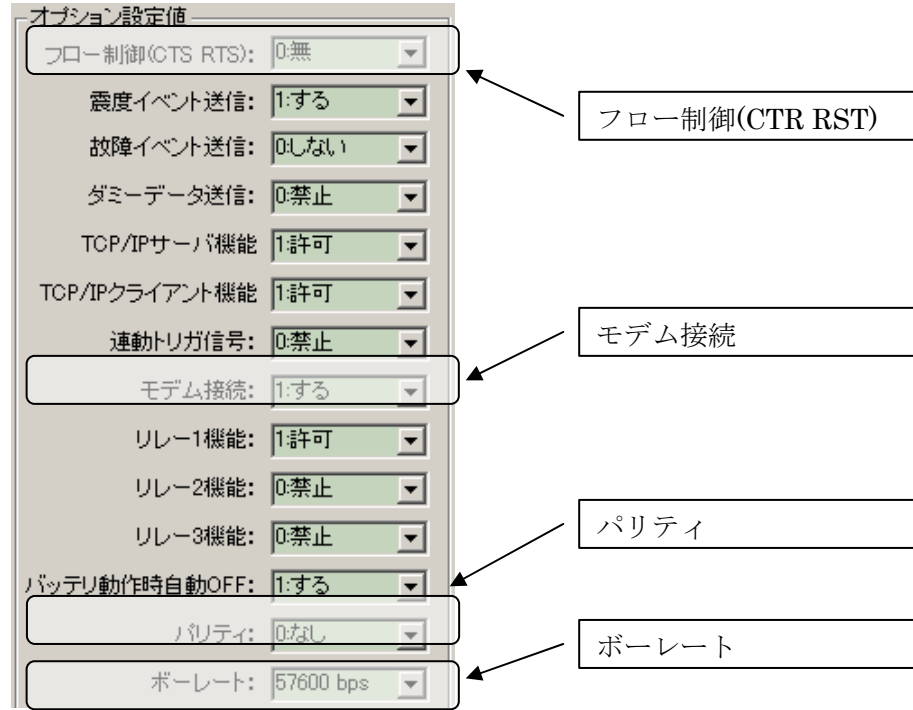


UDP/IP 情報を入力します。IP アドレスはデータ送信先(接続している PC)の IP アドレスを入力します。

注意:

TCP/IP クライアント機能を使用しない場合は、必ず TCP/IP クライアント機能を「0:禁止」に設定してください。「1:許可」を選択しているとシリアル接続時に誤動作を起こす場合があります。

- ・ モデム接続を使用する場合



オプション設定値のモデム接続を「1:する」にします。

フロー制御、パリティ、ボーレートは必要に応じて設定を変更してください。

モデム初期化コマンド:

```
ATE0Q1S0=1
```

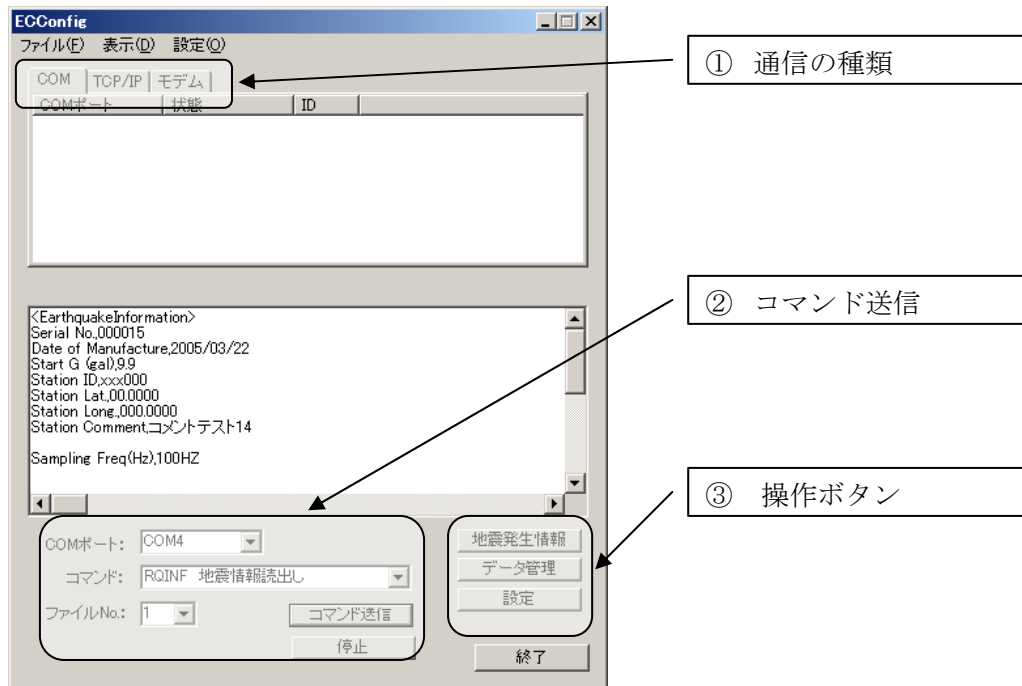
必要に応じてモデム初期化コマンドも設定してください。

注意:

モデム接続を『1:する』とした場合、シリアルポートへの各イベント送信が無効となり、データは送信されません。

3-3 メイン画面

・シリアル接続



① 通信の種類

通信の種類を選択します。

シリアル接続を行う場合は COM を選択します。

② コマンド送信

使用する COM ポートを選択します。

送信するコマンドを選択し、コマンド送信ボタンを押すと

選択された COM ポートを使用しコマンドを送信します。

通信を中断する場合は、停止ボタンを押します。

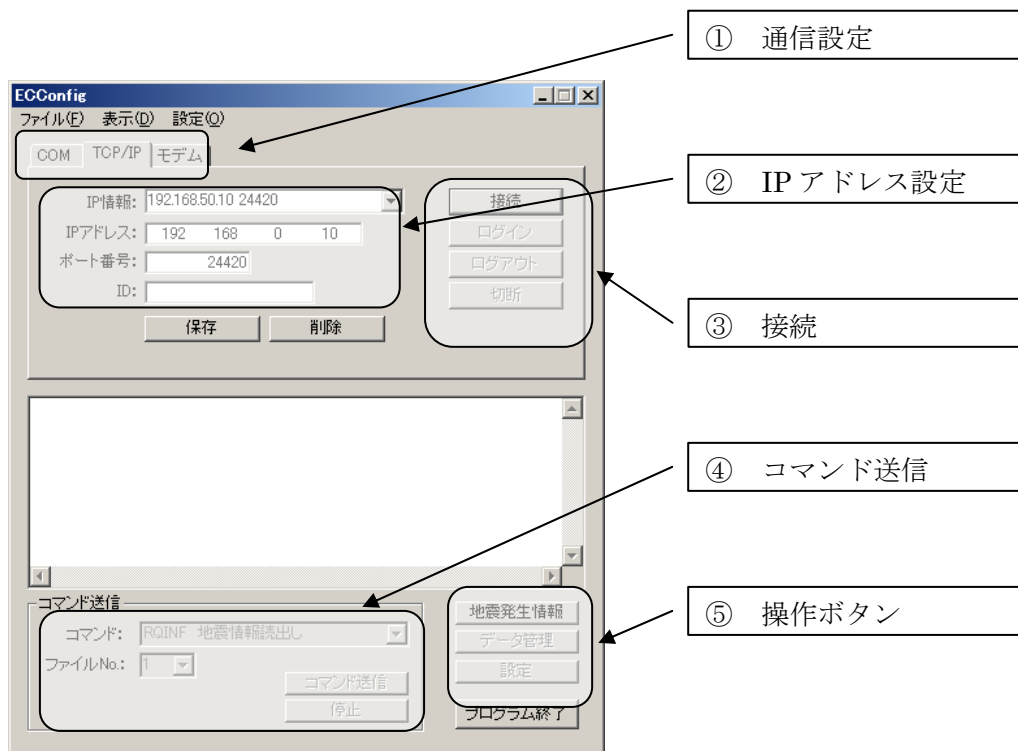
ファイル No は RQDAT コマンドで指定するファイル番号です。

③ 操作ボタン

地震発生情報画面、データ管理画面、設定画面を表示します。

選択された COM ポートを通信に使用します。

・TCP/IP 接続



① 通信設定

TCP/IP 接続を行う場合、TCP/IP を選択します。

② IP アドレス設定

通信を行う E キャッチャーの IP アドレス、ポート番号を入力します。

入力する値は、設定画面の地震計設定内、TCP/IP 情報に設定されている値です。

入力された値は、「保存」ボタンで保存することができます。

③ 接続

必要な情報を入力した後、接続ボタンを押し通信を開始します。

接続に成功した場合、ログインボタンがアクティブになります。

ログインボタンを押すことで通信が可能になります。

通信を一時中断する場合、ログアウトボタンを押します。

通信を終了する場合、切断ボタンを押します。

尚、接続しない場合には地震情報画面にて TCP/IP 受信開始、TCP/IP 停止のボタンを押し終了してから、接続、ログインを試みてください。

④ コマンド送信

コマンドを選択し、コマンド送信ボタンを押すと、コマンドを送信します。

⑤ 操作ボタン

データ管理画面、設定画面を表示します。

各画面の通信は TCP/IP を使用します。

・接続先の保存

The screenshot shows a dialog box with three tabs: 'COM', 'TCP/IP', and 'モデム'. The 'TCP/IP' tab is selected. It contains the following fields and buttons:

- IP情報: A dropdown menu showing '192.168.50.133 24420'.
- IPアドレス: A text box containing '192 168 50 133'.
- ポート番号: A text box containing '24420'.
- ID: An empty text box.
- Buttons on the right: 接続, ログイン, ログアウト, 切断.
- Buttons at the bottom: 保存, 削除.

① 新規保存

「IP 情報」から新規を選択します。

IP アドレス、ポート番号、ID を入力し「保存」ボタンを押します。

ID の入力は省略することができます。

② 内容の変更

変更を行う情報を「IP 情報」から選択します。

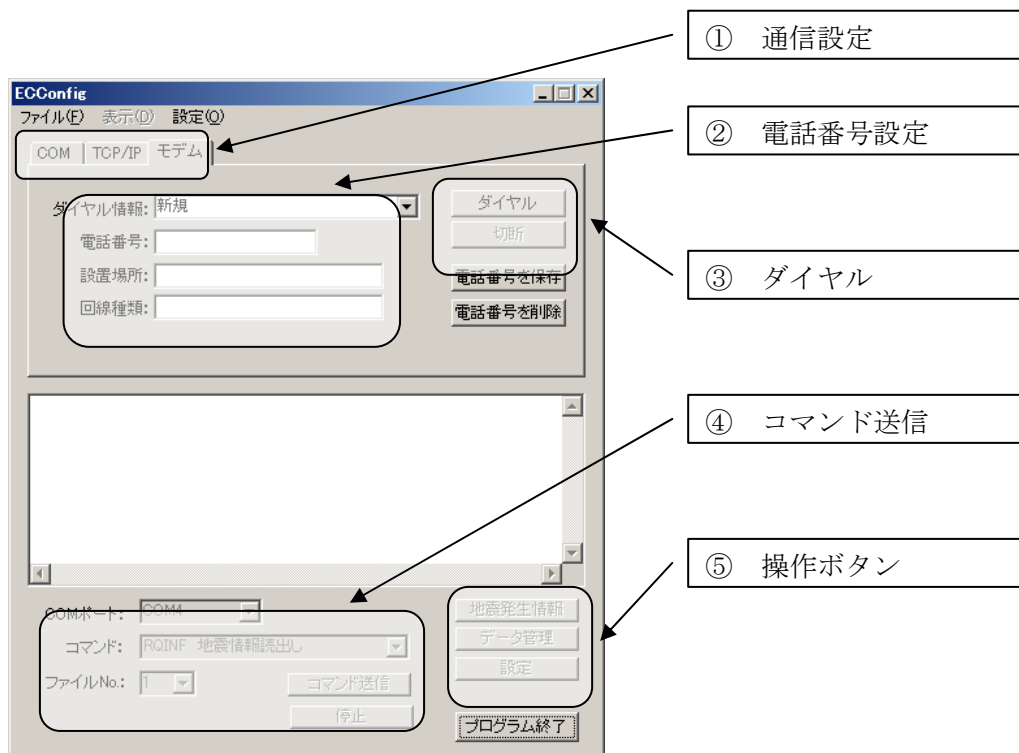
内容を変更した後「保存」ボタンを押します。

③ IP 情報の削除

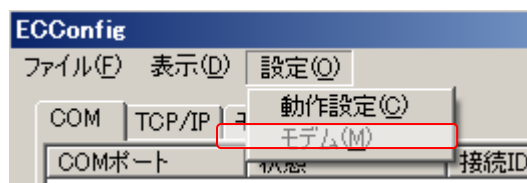
削除を行う情報を「IP 情報」から選択します。

「削除」ボタンを押します。

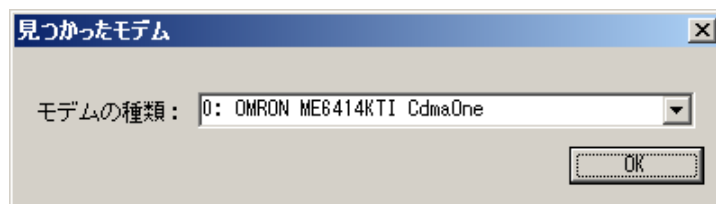
・モデム接続



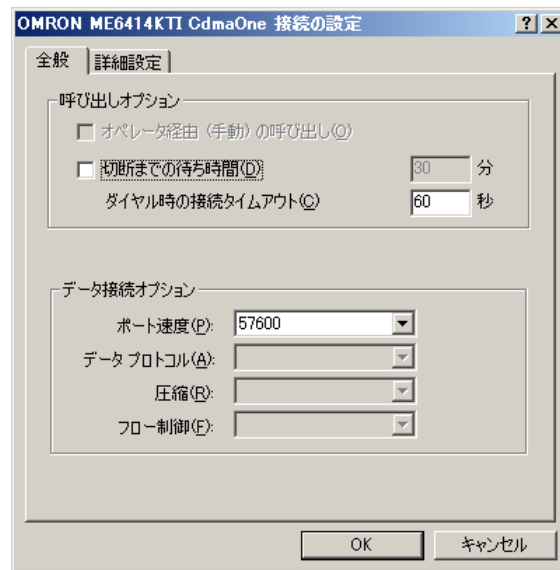
① 通信設定



メニューから、「モデム」の項目を選択します。



モデムが複数接続されている場合は、通信に使用するモデムを選択してください。



通信環境に合わせて、通信速度等を設定してください。

② 電話番号設定

接続先の電話番号を入力します。

入力された値は、「電話番号を保存」で保存することができます。

③ ダイヤル

ダイヤルボタンを押すと入力された電話番号をダイヤルします。

切断ボタンを押すと接続を終了します。

④ コマンド送信

コマンド送信ボタンを押すと、選択されたコマンドを接続先に送信します。

⑤ 操作ボタン

地震発生情報画面、データ管理画面、設定画面を表示します。

各画面の通信はモデムを使用します。

・電話番号の保存

The screenshot shows a software window with three tabs: 'COM', 'TCP/IP', and 'モデム' (Modem). The 'モデム' tab is active. On the left, there are four input fields: 'ダイヤル情報:' (Dialing info) with a dropdown menu showing '090xxxxxxxx 000000 test'; '電話番号:' (Phone number) with a dropdown menu showing '090xxxxxxxx 000000 test' and '新規' (New) selected; '設置場所:' (Location) with a text box containing '000000'; and '回線種類:' (Line type) with a text box containing 'test'. On the right, there are four buttons: 'ダイヤル' (Dial), '切断' (Disconnect), '電話番号を保存' (Save phone number), and '電話番号を削除' (Delete phone number).

① 新規保存

ダイヤル情報から「新規」を選択します。

電話番号、設置場所、回線種類を入力し「電話番号を保存」ボタンを押します。

② 内容の変更

変更を行う対象の電話番号を「ダイヤル情報」から選択します。

電話番号、設置場所、回線種類を入力し「電話番号を保存」ボタンを押します。

設置場所、回線種類は電話番号に対する備考情報です。省略することができます。

③ 電話番号の削除

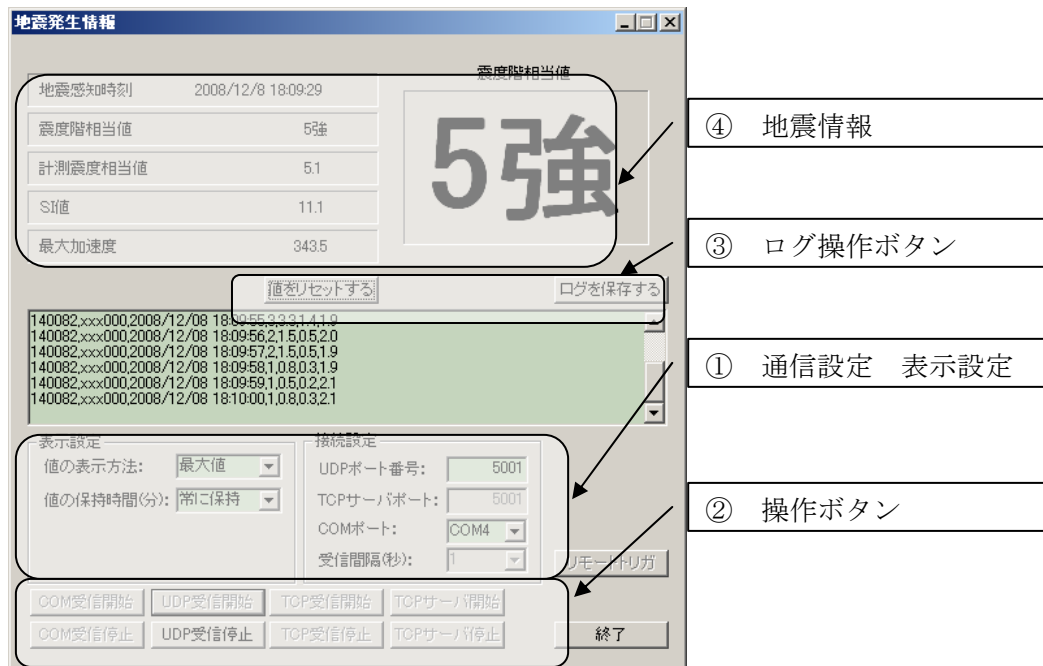
削除を行う電話番号を「ダイヤル情報」から選択します。

「電話番号を削除」ボタンを押します。

• コマンド一覧

コマンド	機能	
RQINF	地震情報読み出し	E キャッチャー内部に記録されている地震情報を読み出します。
RQDAT	地震波形読み出し	E キャッチャー内部に記録されている地震波形データを読み出します。
RDIAG	ダイアグ読み出し	E キャッチャーの故障情報を読み出します。
RINIT	出荷データの読み出し	出荷情報データを読み出します。
RRTCL	内部時刻読み出し	E キャッチャーに設定されている年月日、時刻を表示します。
RSETI	設定情報読み出し	E キャッチャーの設定値を読み出します。
RDUMP	Dump 読み出し	Dump 情報を読み出します。
RDLAN	LAN 情報読み出し	E キャッチャーに設定されている TCP/IP の設定値を読み出します。
RDUDP	UDP 情報読み出し	E キャッチャーに設定されている UDP の設定値を読み出します。
RLOTM	TCP/IP 切断時間 読み出し	E キャッチャーに設定されている TCP/IP の切断時間の値を読み出します。
RSRLY	リレー動作情報 読み出し	E キャッチャーに設定されているリレー動作条件の値を読み出します。
RSMEM	メモリ消去情報 読み出し	E キャッチャーに設定されているメモリ消去条件の値を読み出します。
RIMDM	モデム初期化コマンド読み出し	E キャッチャーに設定されているモデム初期化コマンドを読み出します。
CHIDEVER	バージョン表示	E キャッチャー内部のバージョンを読み出します。
RTTRG	リモートトリガ	地震観測を開始します。

3-4 地震発生情報画面



① 通信設定 表示設定

- ・ UDP ポート番号
 UDP を使用する場合 UDP ポート番号を設定します。
 E キャッチャーに設定されている UDP ポート番号と同じ番号を指定します。
 注意: E キャッチャーVer.2.00 以降では使用できません。
- ・ TCP サーバポート
 E キャッチャーに設定されている、TCP/IP クライアント情報「接続ポート番号」と同じ値を指定します。
 注意: E キャッチャーVer.2.00 以降で使用できます。
- ・ COM ポート
 シリアル接続を使用する場合は使用する COM ポートを選択します。
- ・ 値の表示方法
 最大値 : 受信した値の最大値を表示します。
 最新 : 常に最新の値を表示します。

- ・ 値の保持時間(分)
震度データを受信しない時間が設定された保持時間を経過すると表示されている値とログを消去します。
- ・ 受信間隔
地震データを受信する間隔を設定します。
この値は E キャッチャーに設定されている「イベント送信間隔」と同じ値を選択します。

② 操作ボタン

震度データの受信を開始、停止します。

「リモートトリガ」ボタンを押すと地震観測を開始します。

(リモートトリガ機能は E キャッチャー Ver.1.30 以降で使用できます)

③ ログ操作ボタン

値をリセットする : 表示されている値とログを消去します。

ログを保存 : ログをファイルに保存します。ログファイルの出力先は、動作設定で指定した出力先です。

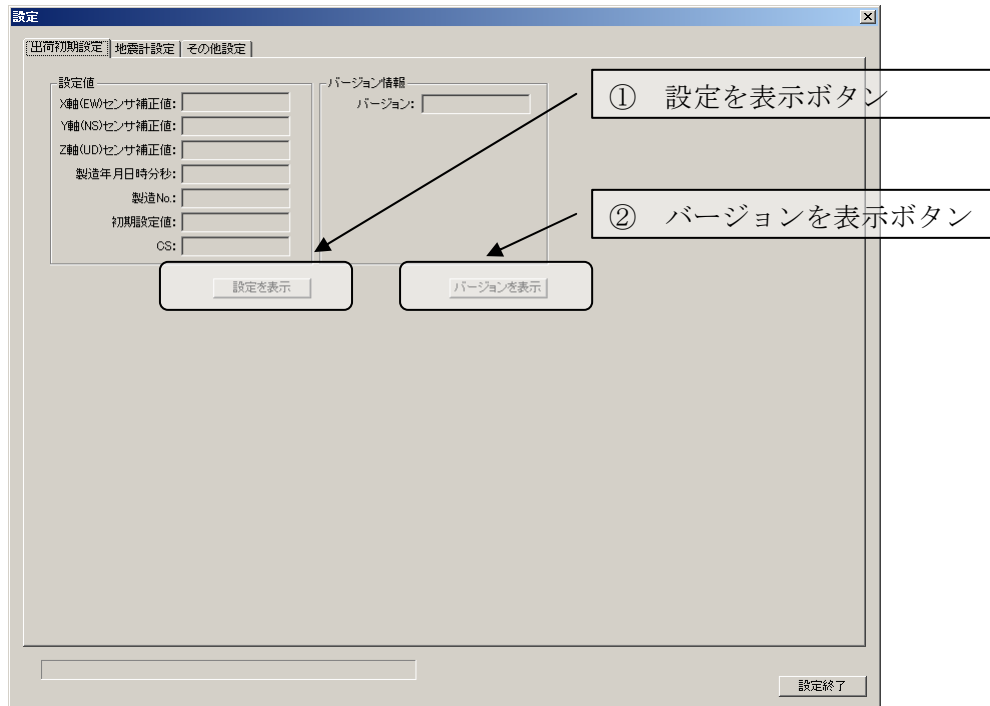
④ 地震情報

地震の観測を開始すると以下の値が表示されます。

- ・ 地震感知時刻
- ・ 震度階相当値
- ・ 計測震度相当値
- ・ SI 値
- ・ 最大加速度

3-5 設定画面

- ・ 初期出荷設定



① 設定を表示ボタン

「設定を表示」ボタンを押すと、設定値が表示されます。

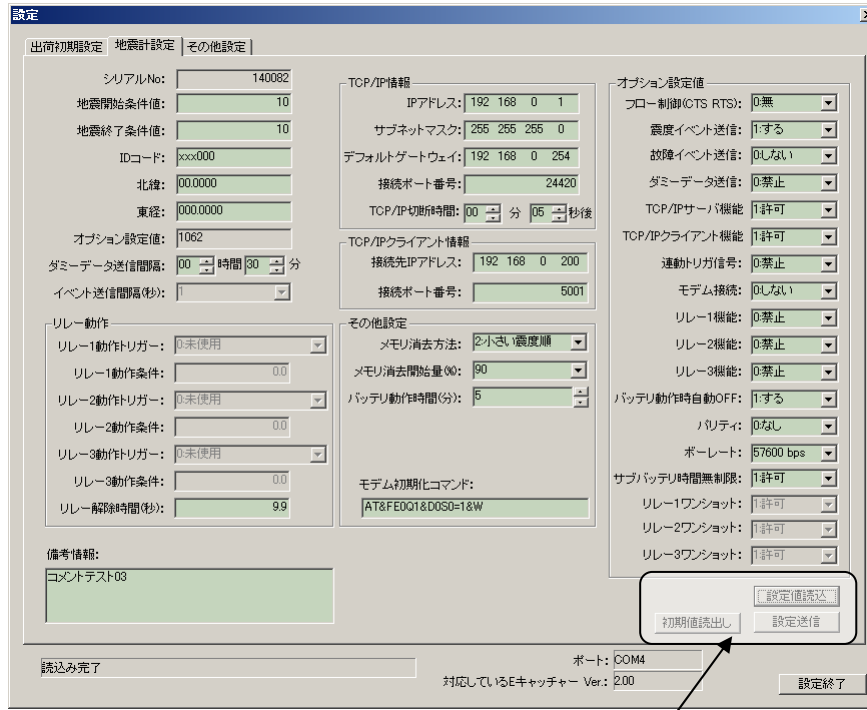
② バージョンを表示ボタン

「バージョンを表示」ボタンを押すとE キャッチャー内部のバージョンを表示することが出来ます。

- ・ 注意

初期出荷設定値、バージョンの値を変更する事は出来ません。

- 地震計設定



① 操作ボタン

① 操作ボタン

設定値読み込み : E キャッチャーから設定値を読み込み、表示します。

初期設定値読み出し : E キャッチャーの出荷時に設定されているデフォルト値を表示します。

設定送信 : 表示されている設定値を E キャッチャーに送信します。

注意:

- ・シリアル接続時にボーレートの設定を変更したときは、動作設定にある通信速度の設定も変更してください。
- ・TCP/IP 接続時に TCP/IP 情報の設定を変更すると通信が切断されます。再度ログインしてください。

設定値一覧

値	有効範囲	内容
シリアル No		E キャッチャーのシリアルナンバーです。 変更することは出来ません。
地震開始条件値	3～999	地震開始条件の加速度値です。
地震終了条件値	3～999	地震終了条件の加速度値です。
ID コード	半角英数 6 文字	E キャッチャーに任意の ID 値を設定することが出来ます。
北緯	00.0000～89.9999	E キャッチャーの設置場所の北緯を設定します。
東経	000.0000～179.9999	E キャッチャーの設置場所の東経を設定します。
オプション設定値		この値を変更する事は出来ません。
ダミーデータ送信間隔	00 時間 01 分～ 99 時間 59 分	E キャッチャーから PC に送信するダミーデータの送信間隔の時間を設定します。
イベント送信間隔(秒)	1～10	地震観測中、PC に送信する震度イベントの送信間隔を秒単位で設定します。(この機能は選択できません)
メモリ消去方法	1:古いデータ順 2:小さい震度順	E キャッチャーに保存されたデータの自動消去条件を設定します。
メモリ消去開始量(%)	10～90	E キャッチャーに保存されたデータの自動消去条件を設定します。
バッテリー動作時間(分)	1～100	サブバッテリー動作時間を分単位で設定します。
モデム初期化コマンド	半角英数 32 文字	E キャッチャーにモデムを接続した際に使用するモデム初期化コマンドを設定します。
備考情報	半角英数 200 文字(全角 100 文字)	E キャッチャーを設置した住所などのコメントを設定します。

オプション設定値

値	入力範囲	内容
フロー制御(CTS RTS)	0:無 1:有	シリアル接続時のフロー制御の有無を設定します。
震度イベント送信	0:しない 1:する	「1:する」を選択した場合、Eキャッチャーが地震を観測中に、震度イベントを送信します。
故障イベント送信	0:しない 1:する	「1:する」を選択した場合、Eキャッチャーから故障情報が、故障発生時に送信されます。
ダミーデータ送信	0:禁止 1:許可	ダミーデータを送信します。この機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
TCP/IP サーバ機能	0:禁止 1:許可	TCP/IP サーバ機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
TCP/IP クライアント機能	0:禁止 1:許可	TCP/IP クライアント機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
連動トリガ信号	0:禁止 1:許可	連動機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
モデム接続	0:しない 1:する	モデムを使用する場合、「1:する」を選択してください。
リレー1 機能	0:禁止 1:許可	リレー1 機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
リレー2 機能	0:禁止 1:許可	リレー2 機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
リレー3 機能	0:禁止 1:許可	リレー3 機能を使用する場合、「1:許可」を選択してください。
バッテリー動作時自動 OFF	0:しない 1:する	サブバッテリーを使用する場合、「1:する」を選択してください。
パリティ	0:なし 1:偶数	シリアル接続時のパリティを設定します。
ボーレート	57.6 kbps 38.4kbps 19.2 kbps 9.6kbps	シリアル通信時のボーレートを設定します。(E キャッチャーVer.1.30 以降)

値	入力範囲	内容
サブバッテリー時間無制限機能	0：禁止 1：許可	サブバッテリー時間無制限機能を使用する場合、「1：許可」を選択してください。
リレー1ワンショット機能	0：禁止 1：許可	リレー1ワンショット機能を使用する場合、「1：許可」を選択してください。
リレー2ワンショット機能	0：禁止 1：許可	リレー2ワンショット機能を使用する場合、「1：許可」を選択してください。
リレー3ワンショット機能	0：禁止 1：許可	リレー3ワンショット機能を使用する場合、「1：許可」を選択してください。

TCP/IP 情報

値	入力範囲	内容
IP アドレス	000.000.000.000～ 255.255.255.255	TCP/IP 接続に使用する IP アドレスを設定します。
サブネットマスク	000.000.000.000～ 255.255.255.255	TCP/IP 接続に使用するサブネットマスクを設定します。
デフォルトゲートウェイ	000.000.000.000～ 255.255.255.255	TCP/IP 接続に使用するゲートウェイのアドレスを設定します。
接続ポート番号	0～99999	TCP/IP 接続に使用するポート番号を設定します。
TCP/IP 切断時間	00 分 01 秒～ 99 分 59 秒	E キャッチャーが TCP/IP パケットを受信しなくなってからこの設定時間を経過すると TCP/IP 接続を切断します。

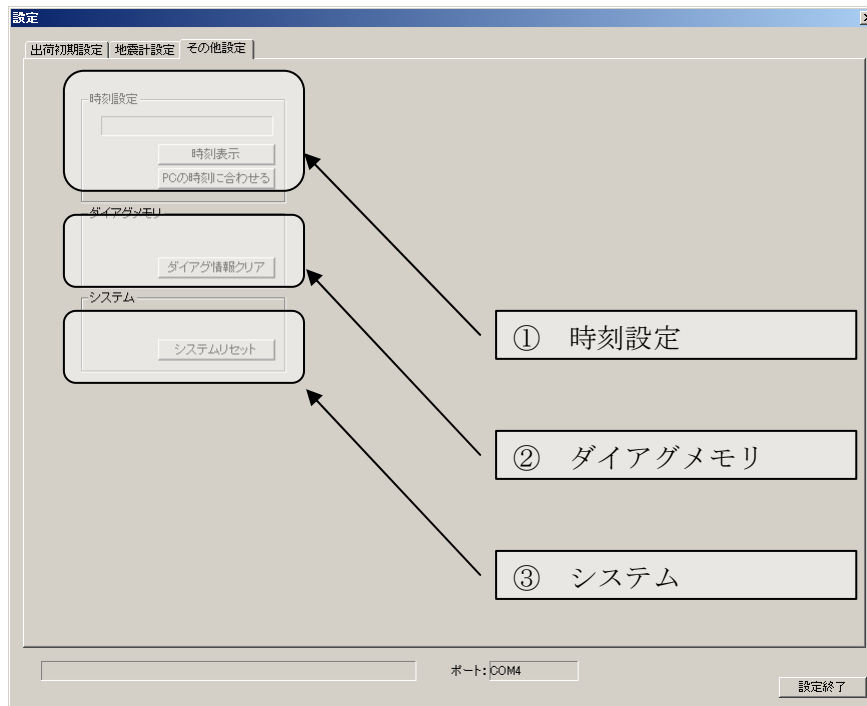
TCP/IP クライアント情報

値	入力範囲	内容
IP アドレス	000.000.000.000 ～ 255.255.255.255	E キャッチャーが TCP/IP クライアント機能を使用して送信する、データの送信先のアドレスを入力します。
接続ポート番号	0～99999	TCP/IP 接続に使用するポート番号を入力します。

リレー動作

値	入力範囲	内容
リレー1 動作トリガ	0:未使用 1:加速度(XYのみ) 2:SI値(XYのみ) 3:計測震度相当(XYのみ)	リレー1 機能を動作させるための動作条件を設定します。
リレー1 動作条件	0.0~9999.9	リレー1 機能を動作させるための値を設定します。
リレー2 動作トリガ	0:未使用 1:加速度(XYのみ) 2:SI値(XYのみ) 3:計測震度相当(XYのみ)	リレー2 機能を動作させるための動作条件を設定します。
リレー2 動作条件	0.0~9999.9	リレー2 機能を動作させるための値を設定します。
リレー3 動作トリガ	0:未使用 1:加速度(XYのみ) 2:SI値(XYのみ) 3:計測震度相当(XYのみ)	リレー3 機能を動作させるための動作条件を設定します。
リレー3 動作条件	0.0~9999.9	リレー3 機能を動作させるための値を設定します。
リレー解除時間	0.1~9.9	ワンショット機能時のリレー動作解除時間

- ・ その他設定



① 時刻設定

時刻表示

: E キャッチャーの内部時刻を表示します。

PC の時刻に合わせる

: PC の時刻を E キャッチャーの内部時刻に設定します。

② ダイアグメモリ

ダイアグ情報クリア

: E キャッチャー内部のダイアグ情報を消去します。

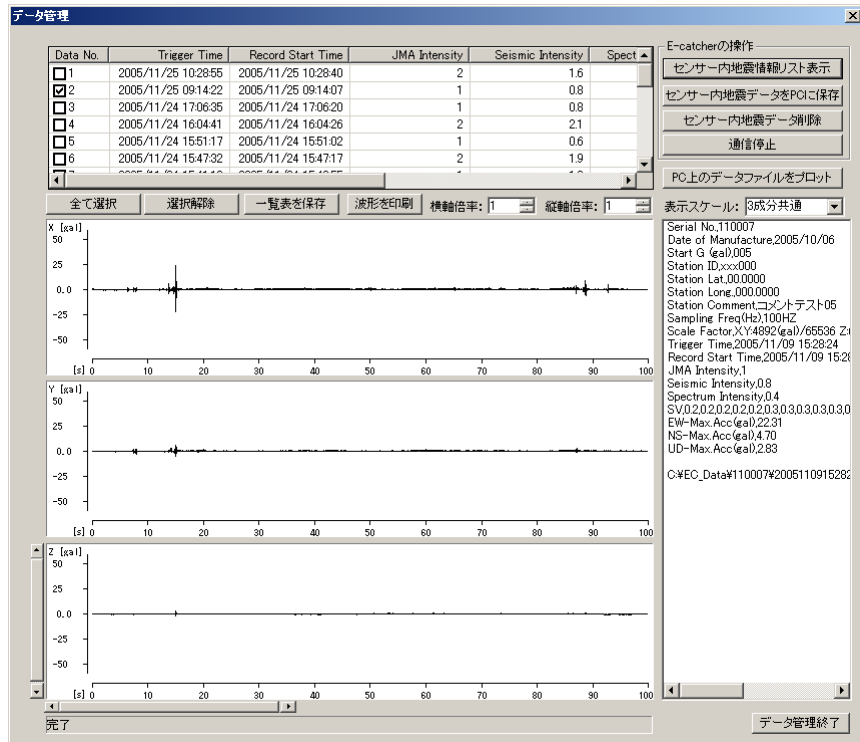
③ システム

システムリセット

: E キャッチャーのシステムリセットを行います。

システムリセットを行う前に、設定値読込を行ってください。

3-5 データ管理画面



- 地震情報リストの表示

- ① センサー内部地震情報リスト表示ボタン



センサー内部地震情報リスト表示ボタンを押すと、リストが表示されます。

- 地震データの保存

- ① データの選択

<input checked="" type="checkbox"/>	1	2005/12/19 19:14:43	2005/12/19 19:14:28	1
<input type="checkbox"/>	2	2005/12/19 17:46:39	2005/12/19 17:46:24	1
<input checked="" type="checkbox"/>	3	2005/12/19 16:40:45	2005/12/19 16:40:30	4

保存を行うデータにチェックを付けます。

複数選択することもできます。

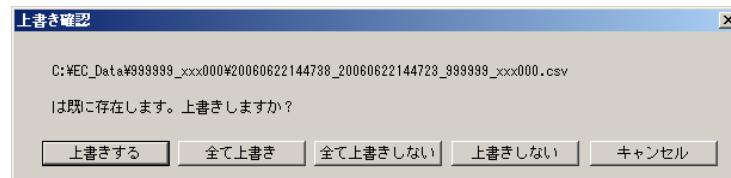
② 保存

センサー内地震データをPCに保存

センサー内地震データを PC に保存ボタンを押します。
チェックされているデータを PC に保存します。
データの保存先は、「動作設定」内で指定したデータ出力先に
シリアル No と ID の付いたフォルダ名で、フォルダを自動で作成し
データを保存します。
ファイル名は、
トリガ時刻_収録開始時刻_シリアル No_ID.csv
の形式で名前を付けます。
例: 20051219191443_20051219191428_110077_xxx000.csv

③ 上書き

対象のデータが既に保存されている場合、上書き確認が表示されます。
(「動作設定」の上書き確認を「あり」に設定した場合)
対象ファイルの処理方法を選択してください。



上書きする : 対象のファイルを上書き保存します。

全て上書き : 複数データを選択時、既に保存されているデータは
全て上書きします。
(以降の確認メッセージは表されません)

全て上書きしない: 複数データを選択時、既に保存されているデータが
存在しても上書きは行いません。
(以降の確認メッセージは表されません)

上書きしない : 対象のファイルは上書きしません。

- 地震データの削除

- ① データの選択

<input checked="" type="checkbox"/> 1	2005/12/19 19:14:43	2005/12/19 19:14:28	1
<input type="checkbox"/> 2	2005/12/19 17:46:39	2005/12/19 17:46:24	1
<input checked="" type="checkbox"/> 3	2005/12/19 16:40:45	2005/12/19 16:40:30	4

削除を行うデータにチェックを付けます。

複数選択することもできます。

- ② 削除

センサー内地震データ削除

センサー内地震データ削除ボタンを押します。

チェックされているデータを E キャッチャー内部から削除します。

連続地震記録のいずれか1つにチェックが入っていると関連する地震記録も一緒に削除されます。

- 通信の停止

通信停止

データの保存や削除中に押すと、通信を停止することができます。

データ保存中の場合、保存が終了した後に通信を停止します。

- リストの保存

一覧表を保存

「一覧を保存」ボタンを押すと、地震情報リストをファイル保存することができます。

データの保存先は、「動作設定」内で指定したデータ出力先です。

ファイル名は

保存した日付_シリアル No_ RQINF_LOG.txtになります。

例: 060117100743_120054_RQINF_LOG.txt

リストのフォーマット

項目	内容
Serial No.	シリアル No
Date of Manufacture	製造年月日
Start G (gal)	トリガ値
Station ID	ID
Station Lat.	北緯
Station Long.	東経
Station Comment	備考情報
Sampling Freq(Hz)	サンプリング周波数
Data No.	データ番号
Trigger Time	トリガ時刻
Record Start Time	記録開始時刻
JMA Intensity	震度階
Seismic Intensity	計測震度
Spectrum Intensity	SI 値
X-Max.Acc(gal)	最大加速度(X 軸)
Y-Max.Acc(gal)	最大加速度(Y 軸)
Z-Max.Acc(gal)	最大加速度(Z 軸)

- ・ 波形の表示

- ① 表示スケールの設定

表示スケール: 3成分共通

表示スケールを選択します。

3成分共通 : XYZ の 3 成分の最大値を使いスケールを決定します。

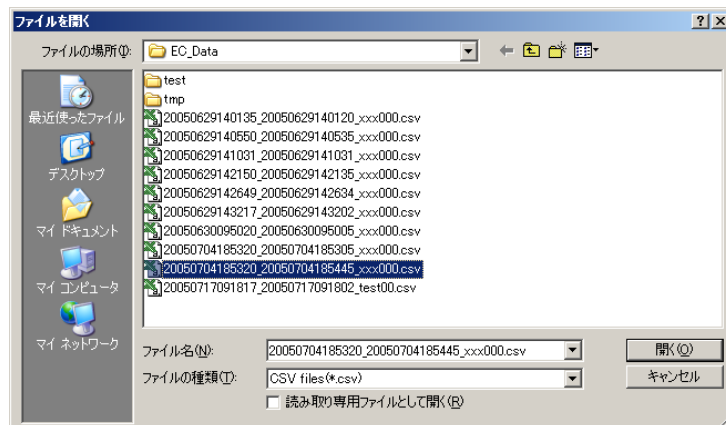
3成分毎 : 各成分の最大値を使いスケールを決定します。

波形の表示には平均値を引いた値が使用されています。

- ② ファイルの選択

PC上のデータファイルをプロット

「PC 上のデータファイルをプロット」ボタンを押します。



ファイルを選択します。

- ③ 表示倍率

横軸倍率: 1 縦軸倍率: 1

縦軸、横軸の表示倍率を変更することで、表示されている波形を拡大することができます。拡大された波形は、画面左下のスクロールバーを使用し、スクロールさせる事ができます。

3-6 外部プログラム(eczfilter.exe)の呼び出し

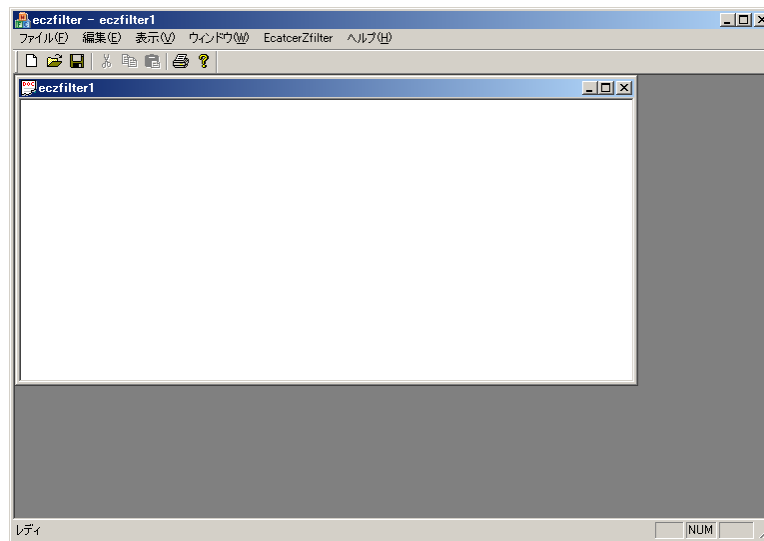
① 外部プログラムの準備

eczfilter.exe を EConfNET.exe と同じフォルダにコピーしてください。

② 外部プログラムの起動



メニューの「表示」から「フィルタ」を選択してください。



外部プログラムが起動します。

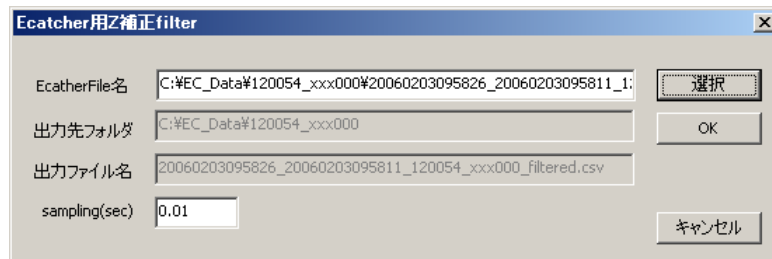
③ 外部プログラムの操作



メニューから「EcatcerZfilter」を選択します。



「選択」ボタンを押し、Z 軸補正の対象ファイルを選択します。



ファイルを選択すると、出力先、出力ファイル名が表示されます。

「OK」ボタンを押すと、Z 軸補正済みのファイルが作成されます。

④ 補正済みのファイルを読み込む

データ管理画面から「PC 上のデータファイルをプロット」ボタンを押し、補正済みのデータファイルを選択してください。

注意:

Z 軸補正済みのファイルは、Z 軸のデータが補正されている為、読み込み時にエラーが表示される場合がありますが、波形は正常に表示することができます。

3-7 使用上の注意

- ・ データ管理画面や設定画面を表示している時に、シリアルケーブルや LAN ケーブルの抜き差しを行わないでください。誤動作の原因になります。
- ・ 地震観測中は波形データの回収、各種設定変更などの操作を行うことはできません。
- ・ 地震発生情報画面で COM 受信を行う際に、オプション設定値の UDP/IP 接続機能を「許可」に設定している場合、LAN ケーブルが接続されていない、UDP/IP の接続先の PC が停止している等、UDP データの送信先が見つからない場合、データの受信間隔が大きくなる場合があります。この場合、UDP/IP 接続機能の設定を「禁止」にすると正常に受信することができます。(オプション設定値は、設定画面の地震計設定で変更することができます)
- ・ 地震発生情報画面で UDP 受信の際に、オプション設定値のフロー制御(CTS RTS)を『1:有』に設定しているとデータの受信間隔が大きくなる場合があります。この場合、フロー制御(CTS RTS)を『0:無』にすると正常に受信することができます。(シリアルケーブルが接続されていない。シリアル接続している PC が停止している。など、シリアル通信でのデータの送信先が見つからない場合、この現象が起きることがあります。)
- ・ TCP/IP 接続を行う際に、「接続」ボタンを押しても E キャッチャーに接続できないことがあります。この場合、地震計設定で設定している TCP/IP 切断時間の経過後に再接続を試みるか、E キャッチャーの電源を入れなおしてください。
- ・ TCP/IP 接続中にプログラムを終了すると、E キャッチャーに再度 TCP/IP 接続が出来なくなる場合があります。この場合、E キャッチャーの電源を入れなおして再度接続を試みてください。

メッセージ一覧

メッセージ	対処方法
ポートのオープンに失敗しました。	PC と E キャッチャーがケーブルで確実に接続されている事を確認し、再度接続してください。
ポートの初期化に失敗しました。	PC と E キャッチャーがケーブルで確実に接続されている事を確認し、再度接続してください。
モデムが接続されていない可能性があります。	モデムが PC に正しくインストールされ、確実に接続されている事を確認してください。
モデムハンドル取得に失敗しました。	モデムが PC に正しくインストールされ、確実に接続されている事を確認してください。
回線のオープンに失敗しました。	モデムが PC に確実に接続されている事を確認してください。
接続できません	接続に失敗しました。時間をおいて再度接続してください。
TCP 接続:ネットワークが切断されました。	E キャッチャー に設定されている TCP/IP 切断時間が経過しました。再接続してください。
タイムアウト(送信) E キャッチャーが応答できない状態又はシリアルポートが使用できません。	E キャッチャーが計測中です。計測が終了した後に接続をしてください。
タイムアウト(受信) E キャッチャーが応答できない状態又はシリアルポートが使用できません。	E キャッチャーが計測中です。計測が終了した後に接続をしてください。
xxxx が見つかりません。出力先を設定してください。(xxxx はフォルダ名)	データの出力先が存在しません。出力先を再度設定してください。
使用可能なメモリ領域が十分ではありません。	メモリが不足しています。ECCConfNET プログラムを再起動してください。
Y:不正な値が存在します。9999 999 - 999	ヘッダに記録されている最大化速度が、実際の値と合わない場合に表示されます。 実際の値と有効範囲が表示されます。
行数が不正です。	データに欠損がある場合に表示されます。
不正な値が存在します。	数値データ以外の値が記録されている可能性がある場合に表示されます。
TCP 接続中です。切断後に終了してください。	TCP/IP 接続中です。TCP/IP 接続を終了してからプログラムを終了してください。

以上