正弦波振動制御システム 音とび試験オプション

K2 K2Sprint

音とび試験システム 取扱説明書

<u>K2Sprint/SINEによる制約事項</u>

・ 使用可能な入力チャネルの最大数は、『2』チャネルです。

IMV 株式会社

文 書 名 取扱説明書

適合システム

K2/K2Sprint

ソフトウェア〈Jumpiness〉

 ISM なし
 Version 6.2.0.0以降

 ISM 付
 Version 6.1.4.11114007以降

 本アプリケーションを使用するためには、

<u>K2/SINE と音とび試験オプション</u>

が必要です。

版 歴

版番号	年月日	内容
1.0	2011. 12. 01	初版
1.1	2012. 09. 12	接点情報の定義の記述追加、ISM 対応

第1章 概要1
第2章 操作の手順
2.1 マニュアルテスト定義の新規作成 及び 修正
2.2 音飛び試験ソフトウェアの実施準備3
2.2.1 マニュアルテスト定義ファイルの読み込み
2.3 試験の開始
2.3.1 K2 の初期化4
2.3.2 試験の実行と終了5
2.3.3 音とび試験ソフトウェアについて6
2.4 CSV ファイルについて12
第3章 補足説明
3.1 接点情報の定義

第1章 概要

本システムは、K2/SINEのオプションソフトウェアです。

音とび試験を実施する場合には、音とび試験オプションが必要になります。

音とび試験システムは、周波数と加振レベルを手動で変更しながら固定周波数の正弦波試験を行い、 加振中の CD や DVD 等の供試体の動作判定を行うものです。

オペレータが判定した供試体の動作判定結果は、プログラムに表示され、CSVファイルに保存する ことができます。

動作判定結果として表示される情報は下記の通りです。

・周波数、目標レベル、応答レベル、判定記号、登録時の日時、目標レベル単位、応答レベル単位

また、市販のDIボード*を使用することにより、パソコンからの操作だけでなく、外部接点からの 操作も行うことができます。

外部接点からの操作を行う場合、使用パソコンには、標準のK2の要求仕様に加えて、DIボード用に 拡張 PCI スロット(ハーフサイズ)が1つ必要になります。

試験内容を格納した「テスト」の情報一式は、これを所定の形式ファイル「テストファイル」として、 格納することができます。

ー旦定義した「テスト」の情報が「テストファイル」として格納してある場合には、そのファイルを ロードしてくるだけで、試験の実施が可能です。

※サポートしている DI ボード

DI ボード: 32 入力 (PCI-2162 インターフェイス社製)

音とび試験システムは、K2/SINEにおける「マニュアルテスト」を使用して実施します。 以下が、システムの簡単な流れ図になります。



第2章 操作の手順

2.1 マニュアルテスト定義の新規作成 及び 修正

音とび試験は、K2/SINEのマニュアルテストを使用して実施します。 従いまして、まずK2/SINEを起動してマニュアルテスト定義を作成してください。 また、マニュアルテスト定義を変更する場合もK2/SINEを起動して変更してください。 マニュアルテスト定義の作成及び変更についてはK2/SINEの取り扱い説明書をご参照ください。

2.2 音飛び試験ソフトウェアの実施準備

K2/SINEのマニュアルテスト定義ができたら音飛び試験ソフトウェアを起動してください。

2.2.1 マニュアルテスト定義ファイルの読み込み

Fig.1 の[参照(<u>R</u>)]ボタンを押下し、既存のマニュアルテスト定義ファイルを読み込んでください。

			Copyright (C) IMV Corporation 2	011 Version 6. 0. 0
テータス	実行待ち				
波数	н	z			
標					
答 国					
	······				
データ登録			2=30182/1= -3		
ボータ登録 ○登録(F10)	×登録(F12)	保存(<u>S</u>)	1行削除(Del)	全削除(Ctrl+Del)	
データ登録 ○登録(F10)	×登録(F12)	保存(<u>S</u>)	1行削除(Del)	全削除(Ctrl+Del)	
データ登録 ○登録(F10) 加振設定 テスト定義ファイル	×登録(F12)	保存(<u>S</u>)	1行削除(Del)	全削除(Ctrl+Del)]
 データ登録 ○登録(F10) 加振設定 テスト定義ファイル 	×登録(F12)	保存(<u>s</u>)	1行削除(Del)	全削除(Ctrl+Del)) 参照(B)	
 データ登録 ○登録(F10) 加振設定 テスト定義ファイル 実行開始(F2) 	×登録(F12) 実行終了(F3)	保存(s) 加振開始(F4)	1行削除(Del) 加振停止(F5)	全削除(Ctrl+De)) 参照(B) 一時停止(F6)] 再開(F7)
 データ登録 ○登録(F10) 加振設定 テスト定義ファイル 実行開始(F2) 周波数 Down(←) 	×登録(F12) 実行終了(F3) 周波数 Up(→)	保存(S) 加振開始(F4) レベル Down(↓)	1行削除(Del) 加振停止(F5) レベリレ Up(↑)	全前除(Ctrl+Del) 参照(B) 一時停止(F6) 設定変更(C)	再開(F7) 初期値(F9)

Fig. 1

2.3 試験の開始

2.3.1 K2の初期化

マニュアルテスト定義ファイルの読み込みが完了したら Fig. 2 の画面に変わりますので、画面上の[実行開始]ボタンを押下するか、キーボード上で F2 キーを押下して K2 ハードウェアの初期化を実施してください。(その際、バックグランドで K2/SINE が起動します)

K2 ハードウェアの初期化が完了し、試験を実施できる状態になると、Fig.3のような画面になります。

存(<u>S)</u> 1行削除(D	el) 全削除(Ctrl+Del)	
est.mnl	参照(<u>R</u>)	
est.mnl f開始(F4) 加振停止(F		再開(F7)
	昭存(S) 1行削除余(D	時(S)

Fig.2

2.3.2 試験の実行と終了

Fig.3の画面になると、試験を実施することができます。

この状態で加振動作を開始する場合は、画面上の[加振開始]ボタンを押下するか、キーボード上で F4 キーを押下します。

一方、Fig.3の状態で試験を終了する場合は、画面上の[実行終了]ボタンを押下するか、キーボード上で F3 キーを押下します。

本操作を行なうと、制御運転可能状態であった K2 ハードウェアが解放され、Fig. 1の状態に戻ります。(また、バックグランドで動作していた K2/SINE が終了します)

ステータス 加振開始待ち 周波数 Hz 目標 m/s ¹ 応答 m/s ² 広答 m/s ² 方-P登録 ②管録(F10) × 登録(F12) 保存(S) 1行削野(De) 全削隊(Ct++De) 加振設定 デスト定義,ファイル ++¥Data¥K2 Data¥IMV,Test.mnl 実行開始(F2) 実行祥7(F3) 加振停止(F5) -+時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down() 周波数 Up(-) レベリレ Down(-1) レベリレ Down(-1) ア はたいたいは天天を存びにする(x)	合音飛び試験			×
ステータス 加振開始待ち 周波数 Hz 目標 m/s ² 応答 m/s ² 「「- 夕登録 m/s ² 〇登録(F10) ×登録(F12) (保存(S) 1行前野余(De)) 全前野余(Ctrl+De)) 加振設定 デスト定義ファイル HYData¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(←) 風波数 Up(→) レパリレ Down(↓) レパリレ Up(↑) 設定変更(C) 初期値(F3) 「生持力時の(当長方もうの) 市間(F7)		Copyright (C	C) IMV Corporation 20	011 Version 6. 0. 0. 0
周波数 Hz 目標 m/st 応答 m/st m/st m/st ジーン m/st ジーン m/st ジーン m/st ジーン m/st ジーン m/st デジータ登録 (ローン ジーン (ローン グーン (ローン アントウン (ローン デントウ(ローン (ローン デントウ(ローン (ローン 東行開始(F2) 実行線ブ(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(-) レベリレ Down(↓) レベリレ Down(↓) レベリレ Up(↑) 設定変更(○… ネ 初期値(F9) ロー 法も内的のは日本を有効にする(い) (ローン	ステータス 加振開始待ち		芯答(m/s2) ○/× 日照	<u>1</u>
目標 m/s² 応答 m/s² () ジラネ(F10) ×登録(F12) () ジラネ(F10) ×登録(F12) () 欠方(上) (只存(S) 1行削除(Del) 全削除(Ctrl+Del) か振設定	周波数 Hz			
応答 m/s ²	目標 m/s ²			
データ登録 ○登録(F10) ×登録(F12) (保存(S) 1行削除(De)) 全削除(Ctrl+De)) 加振設定 テスト定義ファイル H+YData¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 参照(B) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(←) 周波数 Up(→) レベリレ Down(↓) レベリレ Up(↑) 設定変更(G) 初期値(F9)	応答 m/s ²			
データ登録 ○登録(F10) ×登録(F12) (保存(S) 1行削卵余(De) 全削卵余(Ctrl+De) 加振設定 ラスト定義ファイル H¥Data¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 参照(B) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(↔) レベリレ Down(↓) レベリレ Up(↑) 設定変更(G) 初期値(F9)				
データ登録 ○登録(F10) ×登録(F12) (保存(S) 1行前序弁(Dei) 全前序弁(Ctrl+Dei) 加振設定 ラスト定義ファイル H¥Data¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 参照(R) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(↔) レペリレ Down(↓) レペリレ Up(↑) 設定変更(G) 初期値(F9)				
データ登録 ○登録(F10) ×登録(F12) 保存(S) 1行削除(De) 全削除(Ctrl+De) 加振設定 テスト定義ファイル H¥Data¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 参照(B) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(↔) レペリレ Down(↓) レペリレ Up(↑) 設定変更(G) 初期値(F9)				
○登録(F10) ×登録(F12) (保存(<u>S</u>) 1行削除(Dei) 全削除(Ctrl+Dei) 加振設定 テスト定義ファイル H¥Data¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 参照(<u>B</u>) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(↔) レペリレ Down(↓) レペリレ Up(↑) 設定変更(<u>G</u>) 初期値(F9)				
加振設定 テスト定義ファイル H.¥Data¥K2 Data¥IMV_Test.mnl を照(<u>B</u>) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(→) レベル Down(↓) レベル Up(↑) 設定変更(<u>C</u>) 初期値(F9) 日 接合からの指示を有効にする(公)	〇登録(F10) ×登録(F12) 保存(<u>S</u>).		全削除(Ctrl+Del)	
プリル kab Z E テスト定義ファイル H*VData¥K2 Data¥IMV_Test.mnl 参照(B) 実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(↔) レベリレ Down(↓) レベリレ Up(↑) 設定変更(C) 初期値(F9)]
実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F4) 加振停止(F5) 一時停止(F6) 再開(F7) 周波数 Down(↔) 周波数 Up(↔) レベリレ Down(↓) レベリレ Up(↑) 設定変更(g) 初期値(F9)	テスト定義ファイル H¥Data¥K2 Data¥IMV_Test.mnl		参照(<u>R</u>)	
周波数 Down(↔) 周波数 Up(→) レベル Down(↓) レベル Up(↑) 設定変更(<u>C</u>) 初期値(F9)	実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F	F4) 加振停止(F5)	時停止(F6)	再開(F7)
■ 持ちからの指示を有効にする(𝔄)	周波数 Down(←) 周波数 Up(→) レベル Down	(↓) レベル Up(↑)	設定変更(<u>C</u>)	衫刀其所值(F9)
I DAMA DAN BUT DANG 4 AND 4 AND 4 AND 4	□ 接点からの指示を有効にする(※)			

Fig.3

2.3.3 音とび試験ソフトウェアについて

「音とび試験ソフトウェア」の各機能について説明します。

(1)動作状況

(学) 音飛び試験					8 - F - F	- 31 - 3		×
				Copyright	(C) IMV Co	rporation	2011 Versio	on 6. 0. 0. 0
ステータス	加振中		周波数 10100	目標(m/s2)	応答(m/s2)	0/×	日時 2011/11/24 15:3	9:14
周波数 11	0.00 _{Hz}		100.00 105.00 105.00 105.00	10.0 10.0 9.50 10.50	10.0 9.9998 9.4967 10.5069	ŏ ×0×	2011/11/24 15:3 2011/11/24 15:3 2011/11/24 15:4 2011/11/24 15:4 2011/11/24 15:4	9:52 9:58 0:10 0:16
目標 1	0.0 m/	s².	110.00	10.0	9.9988	0	2011/11/24 15:4	0:35
応答 9.9	9991 m/	s ²						
┌データ登録								
〇登録(F10)	×登録(F12)	保存(<u>s</u>)	14	亍肖『余(Del)	全削除(Ctrl+Del)		
							-	
						(407)	1	
テスト定義ファイル H	l:¥Data¥K2 Data¥	IMV_Test.mnl				参照(<u>R</u>)		
実行開始(F2)	実行終了(F3)	加振開始(F4)		振停止(F5)		₱止(F6)		(F7)
周波数 Down(←)	周波数 Up(→)	レベリレ Down(↓)		∿Uþ(↑)	設定変	ē更(<u>c</u>)	初期個	(F9)
□ 接点からの指示を有効	めにする(<u>∞</u>)							

Fig.4

ステータス 現在の加振ステータスを表示します。 加振終了状態の場合は加振終了ステータスを表示します、 (エラーで終了した場合は赤字で表示)

周波数現在の加振周波数を表示します。データ登録した場合、本データを周波数欄に登録します。

目標
 現在の制御目標レベルを表示します。
 表示される値の単位は以下の通りです。
 加速度、速度、変位
 K2/SINE で設定されている加速度単位
 ドライブ目標
 モ圧 mV 固定
 その他
 K2/SINE で設定されている単位
 データ登録した場合、本データを目標欄に登録します。

応答 現在の制御応答レベルを表示します。

表示される値の単位は以下の通りです。

加速度、速度、変位	K2/SINE で設定されている加速度単位
ドライブ目標	K2/SINE で設定されている加速度単位
その他	K2/SINE で設定されている単位
 	toto terres and terres and the second s

データ登録した場合、本データを応答欄に登録します。

(2)データ登録

	Copyright ¹	(C) IMV Corporation :	2011 Version 6. 0. 0. 0
ステータス 加振中	<u> 高波数 目標(m/s2) 10100 100 </u>	応答(m/s2) 〇/× 日	時
周波数 110.00	100.00 10.0 105.00 10.0 105.00 9.50	10.0 O 21 9.9998 × 21 9.4967 O 21	011/11/24 15:89:52 011/11/24 15:39:58 011/11/24 15:40:10
	105.00 10.50 110.00 10.0	10.5069 × 20 9.9988 O 20)11/11/24 15:40:16)11/11/24 15:40:35
日標 <u>10.0</u> m/s ²			
応答 9.9991 m/s ²			
「データ登録			
○登録(F10) ×登録(F12) 保存(§)	. 1行前哪余(Del)	全削除(Ctrl+Del)	
			1
アストル理想ノバイル H:#Data#K2 Data#IMV_Test.mni			
実行開始(F2) 実行終了(F3) 加振開始(F	4) 加振停止(F5)		再開(F7)
周波数 Down(←) 周波数 Up(→) レベル Down	(↓) レベル Up(↑)	設定変更(<u>C</u>)	初期値(F9)
□ 接らからの指示を有効にする(X)			

Fig.5

[○登録] 現在の加振周波数、目標レベル、応答レベル、日時とともに○情報が登録F10 されます。

※本機能は接点操作可能です。

 [×登録]
 現在の加振周波数、目標レベル、応答レベル、日時とともに×情報が登録

 F12
 されます。

※本機能は接点操作可能です。

[保存] 登録されたデータを、CSV ファイルに保存します。

ALT + S

Fig.6のダイアログボックスが表示されますので、保存場所および

ファイル名を指定します。 保存されたデータファイル名の拡張子は、*.CSV になります。 追加保存チェックボックス 指定したファイル名が、既に存在する場合に有効です。 指定したファイル名が既に存在する場合、チェックボックスに チェックを入れると、既存のデータの終端からデータを追加保存します。 <u>チェックを入れない場合は、既存のファイルの先頭からデータを</u> <u>書き込みます(すなわち上書き保存されます)。</u> なお、データ保存を行なうと、保存前までにダイアログボックス上に 登録されていたデータは全て自動消去されます。

保存する場所(1):	🔒 K2 Data	- 🔁 🗢	* ⊡ ▼
名前	· · ·	更新日時	種類
	検索条件に一致す	る項目はありません。	
			,
∢ ファイル名(<u>N</u>):	1	<u>.</u>	保存(<u>S</u>)

Fig.6

[1行削除] 指定した行のデータを削除します。

DEL 削除したい場合は、対象の行データを選択して本コマンドを 実行してください。

[全削除] 表に登録されている全てのデータを削除します。

CTRL+ DEL 表に登録されている全てのデータを削除したい場合は、本コマンドを 実行してください。

(3)加振設定

計音飛び試験		-		X
		Copyright I	(C) IMV Corporat	tion 2011 Version 6. 0. 0. 0
ステータス 加振中	周波数 101.00	目標(m/s2) 10.0	応答(m/s2) 〇/× 10.0	日時
周波数 110.00 _{Hz}	100.00 105.00 105.00 105.00	10.0 10.0 9.50 10.50	10.0 O 9.9998 × 9.4967 O 10.5069 ×	2011/11/24 15:39:52 2011/11/24 15:39:58 2011/11/24 15:40:10 2011/11/24 15:40:16
目標 10.0 m/s ²	110.00	10.0	9.9988 O	2011/11/24 15:40:95
応答 9.9991 "//4				
10.2-				
-データ登録			1	
○登録(F10)	保存(<u>s</u>)	1行削除(Del)	全削除(Ctrl+E	Del)
加振設定				
テスト定義ファイル H.¥Data¥K2 Data¥IMV	Test.mnl		参照(E	Ů
実行開始(F2) 実行終了(F3) 加]振開始(F4);	加振停止(F5)		3) 再開(F7)
周波数 Down(←) 周波数 Up(→) レ^	IJŀ Down(↓)	レベル ∪p(↑)) 祁刀期値(F9)
□ 接点からの指示を有効にする(X)				

Fig.7

- [実行開始]
 K2 ハードウェアを初期化し、試験を実施できる状態にします。

 F2
 このとき K2/SINE がバックグランドで起動されます。
- [実行終了] K2 ハードウェアを開放し、バックグランドで動作していた K2/SINE をF3 終了します。

[加振開始]加振動作を開始します。F4※ 本機能は接点操作可能です。

[加振停止] 加振動作を停止します。

 F5
 次に加振する際は目標レベルは初期値に戻ります。

 ※ 本機能は接点操作可能です。

[一時停止] 加振動作を一時的に停止します。

F6

[再開]

一時停止状態を解除します。

[設定変更] Fig.8のダイアログボックスが表示され、「加振周波数」と「加振レベル」 を直接指定することができます。

$$ALT + C$$

また、「加振周波数」と「加振レベル」各々の刻み値を変更する事が できます。

詳しくは K2/SINEの取扱説明書 又は ヘルプを参照してください。

マニュアル目標	8 X
周波数 100.00 <u>→</u> Hz 増減値 1.00 <u>→</u>	OK
レベル 🕫 加速度 🛛 C 速度 🔷 C がライブ	キャンセル
10.0 <u>+</u> m/s ² 0-p 增減值 0.10 <u>+</u>	CALC(C)
自動シャットダウン 周波数変化率 10.0 📩 🕺 参照	登録

Fig.8

[初期値] F9	「加振周波数」と「加振レベル」等の設定を初期値に戻します。
[周波数 DOWN] ←	加振周波数を、決められた刻みごとに下げます。 刻みは、「加振設定」の[設定変更]にて設定します。 ※ 本機能は接点操作可能です。
[周波数 UP] [→]	加振周波数を、決められた刻みごとに上げます。 刻みは、「加振設定」の[設定変更]にて設定します。 ※ 本機能は接点操作可能です。
[レベル DOWN]	加振レベルを、決められた刻みごとに下げます。 刻みは、「加振設定」の[設定変更]にて設定します。 ※ 本機能は接点操作可能です。
[レベルUP]	加振レベルを、決められた刻みごとに上げます。 刻みは、「加振設定」の[設定変更]にて設定します。 ※ 本機能は接点操作可能です。

(4)接点操作

			Copyright (C) IMV Corporation 2	2011 Version 6. 0. 0
F-97	実行待ち				
波数	на	2			
標					
答					
				1	
データ登録 ○登録(F10)	×登録(F12)	保存(<u>S</u>)	1行削除(Del)	全削繇(Ctrl+Del)	
データ登録 〇登録(F10)	×登録(F12)	保存(5)	1行削除(Del)	全削除(Ctrl+Del)	
ॉ-夕登録 ○登録(F10)	×登録(F12)	保存(<u>S</u>)	1行削除(Dei)	全削骄(Ctrl+Del)]
データ登録 ○登録(F10) 回振設定 テスト定義ファイル	×登録(F12)	保存(S) ¥IMV,Test.mnl	1行削除(Del)	全削添(Ctrl+Del) 参照(B)	
データ登録 〇登録(F10) 加振設定 テスト定義ファイル	×登録(F12) H¥Data¥K2 Data	保存(S) ¥IMV_Test.mnl	1行削除(Dei)	全削添余(Ctrl+Del) 参照(B)	
データ登録 ○登録(F10) 回振設定 テスト定義ファイル 実行開始(F2)	×登録(F12) H¥Data¥K2 Data 実行終了(F3)	保存(S) ¥IMV_Test.mnl 加振開始(F4)	1行削除(Del) 加振停止(F5)	全削除(Ctrl+Del) 参照(B) 一時停止(F6)	再開(F7)
 データ登録 ○登録(F10) 回振設定 テスト定義ファイル 実行開始(F2) 	×登録(F12) H¥Data¥K2 Data 実行終了(F3)	保存(<u>S</u>) ¥IMV_Test.mnl 加振開始(F4)	1行削除(Del) 加振停止(F5)	全削除(Ctrl+Del) 参照(B) 一時停止(F6)	 再開(F7) 27開(d(co)

Fig.9

ALT + X

[接点からの指示を有効にする] チェックすることによって外部接点からの操作が 有効になります。 チェック 及び 解除の操作は実行待ちの時のみ可能です。 また外部接点からの操作には市販の DI ボードが

必要となります。

保存された CSV ファイルの書式は、以下の通りです。

1列目	周波数 [Hz]
2 列目	目標レベル
3 列目	応答レベル
4 列目	判定記号 ○ または ×
5 列目	登録時の日時
6 列目	目標レベル単位
7 列目	応答レベル単位

Fig. 10 に、Microsoft Excelを使用して、CSV ファイルを表示した例を示します。

0.0	1. 9	+ (²¹ -) ≠	Jun	npiness.C	SV – Microsoft B	Excel			x
	ホーム	挿入 ペ・	ージ レイアウト	<u></u>	データ 校閲	表示	アドイン チー	L 🞯 - 🗖	X
して 貼り クリッフ	● ようの 100 mm 1000 mm 1000 mm 100 mm 100 mm 100 mm 100 mm 100 mm 100 mm 10	MS Pゴシッ B Z <u>U</u> 田 - ③ フォ	・ 11 ・ ▲ ・		 ■ 	<mark>%</mark> 数値 了	A एग हो।	Σ + 分· ● - 語・ ② - 編集	
-	E21 • 5 5								
	A	В	С	D	E		F	G	-
1	周波数	目標	応答	O/X	日時		目標単位	応答単位	
2	100	1	1	0	2011/12/1	19 21:02	G	G	
3	100	1	1	×	2011/12/1	19 21:02	G	G	
4	10	0.6407	0.6407	0	2011/12/1	19 21:02	G	G	
5	10	0.6407	0.6407	×	2011/12/1	19 21:02	G	G	
6	50	25.1605	0.6407	0	2011/12/1	19 21:03	G	G	
7	50	25.1605	0.6407	×	2011/12/1	19 21:03	G	G	
8	30	100	11.8023	0	2011/12/1	19 21:04	mV	G	
9	30	100	7.4387	×	2011/12/1	19 21:04	mV	G	
10	100	10	10	0	2011/12/1	19 21:05	MPa	MPa	
11	100	10	10	×	2011/12/1	19 21:05	MPa	MPa	
12	100	50	5.0396	0	2011/12/1	19 21:06	mV	MPa	
13	100	50	5.0396	×	2011/12/1	19 21:06	mV	MPa	
14	2000(10)						tre asily st	A	
14 4	► ► Jur	mpiness 🧷]/		1	1	7/HIL	>	
עדב	۴					0 0 10	0% Θ	0	

Fig.10

第3章 補足説明

3.1 接点情報の定義

サポートしている DI ボードを利用することにより、接点を利用して外部機器からの操作を行うことが可能です。

この接点情報の定義は、Jumpiness. INI で指定します。但し、工場出荷時に設定されていますので、 変更をしないようにして下さい。

セクション 及び キー				
[Setting]				
UseDigitalIO=1	: 接点使用フラグ(0:使用しない)			
	プログラム画面の[接点からの指示を有効にする]のチェック状況が反映され			
	ます。			
[DigitalIO]				
DeviceName=FBIDI02	: 接点ボードデバイス名 (初期値 : FBIDI01) *1			
OKRegist=1	: OK 記録接点 No. (初期值: 0) *2			
NGRegist=2	:NG 記録接点 No. (初期值:0) *2			
ExcStart=3	:加振開始接点 No. (初期值:0) *2			

- ExcStop=4
 :加振停止接点 No. (初期値:0) *2
- FreqDown=5:周波数 Up 接点 No. (初期值:0) *2
- FreqUp=6 : 周波数 Down 接点 No. (初期值:0) *2
- LevelDown=7 : レベル Up 接点 No. (初期値:0) *2
- LevelUp=8 : レベル DOWN 接点 No. (初期値:0) *2
- *1 デバイスマネージャに表示されているデバイス名を記入します *2 DI ボードの接点 No. を指定します。0 の場合は未使用になります。