

WX1
GateWT
ユーザーズマニュアル

vigilantplant.[®]

はじめに

本書は、GateWT の機能や操作について説明しています。ご使用前にこのマニュアルをよくお読みいただき正しくお使いください。お読みになったあとはご使用時にすぐにご覧になれるところに大切に保存してください。

GateWT は、WT シリーズのデータを収集し DAQLOGGER やリモートモニタにそのデータを供給するドライバソフトウェアです。

ご注意

- 本書の内容は、性能・機能の向上などにより、将来予告なしに変更することがあります。
- 本書の内容に関しては万全を期していますが、万一ご不審の点や誤りなどお気づきのことがありましたら、お手数ですが、お買い求め先までご連絡ください。
- 本書の内容の全部または一部を無断で転載、複製することは禁止されています。
- ソフトウェアを同時に複数のコンピュータで使用することを禁止します。また、複数の使用者によって使用することも禁止します。
- ソフトウェアを第三者に譲渡することおよび貸与することを禁止します。
- 当社はソフトウェアのパッケージを開封した時点で、オリジナルディスクに物理的な欠陥がある場合を除き、いかなる保証もいたしません。
- **ライセンス番号は再発行できません。ライセンス番号は大切に保管してください。**

著作権

- CD-ROM に含まれるプログラムの著作権は当社に帰属します。

商標

- DAQWORX、DAQLOGGER、および DAQEXPLORER は、当社の登録商標または商標です。
- Microsoft、Windows、および Windows Vista は、米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標または商標です。
- Adobe および Acrobat は、Adobe Systems Incorporated(アドビシステムズ社) の登録商標または商標です。
- 本書に記載している製品名および会社名は、各社の登録商標または商標です。
- 本書では各社の登録商標または商標に、® および ™ マークを表示していません。

履歴

- 2003 年 6 月 初版発行
- 2003 年 7 月 2 版発行
- 2005 年 2 月 3 版発行
- 2007 年 6 月 4 版発行
- 2009 年 1 月 5 版発行
- 2009 年 6 月 6 版発行
- 2011 年 1 月 7 版発行
- 2011 年 4 月 8 版発行
- 2011 年 10 月 9 版発行
- 2014 年 6 月 10 版発行

ソフトウェア使用許諾契約書

ご使用前に必ずお読みください。

このたびは横河電機株式会社（以下「横河」といいます）のソフトウェアをお求めいただきまして誠にありがとうございます。本ソフトウェアをインストールまたは使用することにより、お客様は本契約の各条項に同意したものとみなされます。本契約に同意いただけない場合は、本ソフトウェアのインストールおよび使用は行わず、直ちに本ソフトウェアの販売元にご連絡ください。本ソフトウェアを未使用のまま返品いただくことにより、本ソフトウェアについてお支払い済みの金額について戻戻しを受けられる場合があります。

ソフトウェア使用許諾契約書

第1条（適用範囲）

本契約は、横河の以下の製品およびこれに付帯して提供される関連資料（以下併せて「横河ソフトウェア製品」といいます）に適用します。横河が別に定める場合を除き、横河が提供する横河ソフトウェア製品の改訂版および機能追加版についても本契約が適用されます。

対象製品：DAQWORX（但し、購入した品目のソフトウェアに限る）

第2条（使用権の許諾）

- 横河は、お客様に対し、横河ソフトウェア製品について、別途合意した使用料を対価として、以下のライセンス数と同じ台数のコンピュータ上における、お客様の自己使用を目的とした、非独占的かつ譲渡不能の使用権を許諾します。
ライセンス数：1
- 横河が書面により別途合意または規定した場合を除き、次の行為は禁止されます。
 - 横河ソフトウェア製品を複製すること（ただし、バックアップ用に1部複製することは可能としますが、この場合複製物の管理に厳重な注意を払うものとします。）
 - 横河ソフトウェア製品またはそれらの使用権を第三者に販売、転貸、頒布、譲渡、質入もしくは再使用を許諾したり、公衆送信もしくは送信可能化すること
 - ネットワークを介して指定コンピュータ以外のコンピュータ上で横河ソフトウェア製品を使用すること
 - ダンプ、逆アセンブル、逆コンパイル、リバースエンジニアリング等により横河ソフトウェア製品をソースプログラムその他人間が読み取り可能な形式へ変換もしくは複製すること、修正もしくは他の言語への翻訳等により横河ソフトウェア製品を提供された形式以外に改変すること、またはこれらを試みること
 - 横河ソフトウェア製品に使用または付加された保護の機構（コピープロテクト）を除去したり、除去を試みること
 - 横河ソフトウェア製品に表示されている著作権、商標、ロゴその他の表示を削除すること
- 横河ソフトウェア製品およびそれらに含まれる一切の技術、アルゴリズム、ノウハウおよびプロセスは、横河または横河に対し再使用許諾権または譲渡権を付与している第三者の固有財産および営業秘密であり、横河ソフトウェア製品の権利は横河または当該第三者に帰属し、お客様に権利の移転や譲渡を行うものではありません。
- 前項記載の固有財産および営業秘密ならびにキーコード等は、横河ソフトウェア製品を使用するために必要とされるお客様の役員、従業員またはそれに準じる者以外の第三者に開示、漏洩しないものとし、お客様は当該従業員等に対しては秘密保持の義務を負わせるものとします。
- 本契約終了または解除時は、横河ソフトウェア製品およびその複製物を横河に返却するとともに、コンピュータまたは記憶媒体に記録されている複製物を完全に消去するものとします。横河ソフトウェア製品およびその複製物が記録されている記憶媒体を廃棄する場合は、必ずこれに記憶されている内容を完全に消去するものとします。
- 横河ソフトウェア製品には、横河が第三者（横河の関係会社を含みます）から再使用許諾権または譲渡権を付与されているソフトウェアプログラム（以下「第三者プログラム」という）を含む場合があります。かかる第三者プログラムの供給者（以下「供給者」といいます）が本契約と異なる使用許諾条件を定めている場合には、別途提示される当該条件が本契約に優先して適用されます。第三者プログラムによっては、お客様が供給者から直接使用許諾を受ける形態のものもあります。
- 横河ソフトウェア製品には、オープンソースソフトウェア（以下「OSS」といいます）が含まれる場合があります。OSSについては、別途提示される条件が本契約に優先して適用されます。

第3条（特定用途に関する制限）

- 横河ソフトウェア製品は、横河、お客様間に別途書面で合意した場合を除き、航空機の運行、船舶の航行もしくはこれらを地上でサポートする機器、鉄道施設、原子力施設もしくは放射線関連機器、または医療機器もしくは医療施設に関連した使用、その他高度な安全基準が求められる状況下での使用を目的として設計、製造または使用許諾されたものではありません。
- お客様が前項の目的で横河ソフトウェア製品を使用する場合には、横河および供給者は当該使用により発生するいかなるクレームおよび損害に対しても責任を負わないものとし、お客様は、お客様の責任においてこれを解決するものとします。

第4条（保証）

- 横河ソフトウェア製品は、当該製品完成時または出荷時の現状のままお客様に提供されるものとし、記録媒体の破損または損傷を除き、横河および供給者は瑕疵担保責任その他の保証責任を一切負わないものとし、記録媒体に破損、損傷などの瑕疵が発見された場合は、出荷後12ヶ月に限り、横河はこれを無償で交換します（ただし、お客様の費用で横河の指定するサービス拠点に当該ソフトウェア製品の記憶媒体を送付していただく場合に限ります）。横河はいかなる場合であっても、横河ソフトウェア製品に瑕疵および不具合のないこと、的確性、正確性、信頼性もしくは最新性などの品質上または性能上の明示もしくは黙示の保証をするものではありません。また、横河ソフトウェア製品が他のソフトウェアとの間で不整合、相互干渉などの影響のないことを保証するものでもありません。
- 横河は、自己の判断により必要と認めた場合、横河ソフトウェア製品に関するバージョンアップ（以下、「バージョンアップ」といいます）を実施し、これを有償または無償にて提供することがあります。ただし、横河は、バージョンアップまたはバージョンアップ後の製品をお客様に提供する義務を負うものではありません。
- 製品によっては、有償保守サービスが提供される場合があります。保守サービスの範囲および条件は、横河が別途定めるところによります。ただし、横河が保守対応をするのは、カタログまたは一般仕様書に別に記載のない限り、最新のバージョンおよびその直前のバージョンまでとし、直前のバージョンについてはバージョンアップ後5年間に限るものとします。また、受注停止のものについては、受注停止後5年間に限り対応します。標準品以外の製品については、保守対応できない場合があります。なお、横河以外により改変または修正された横河ソフトウェア製品については、横河は一切対応しないものとします。

第5条（特許権、著作権等の侵害に関する損害賠償責任）

- お客様は、横河ソフトウェア製品につき、第三者から特許権、商標権、著作権その他の知的財産権の侵害に基づき使用の差し止め、損害賠償請求等が行われた場合は、書面にて直ちに請求の内容を横河に通知するものとします。
- 前項の通知がなされた、当該請求等が横河の責に帰すべき事由による場合は、その防御および和解交渉について、お客様から横河に防御、交渉に必要なすべての権限を与えていただき、かつ必要な情報および援助をいただくことを条件に、横河は自己の費用負担で当該請求等の防御および交渉を行い、前項記載の第三者に対して最終的に認められた責任を負うものとします。
- 横河は第1項における請求またはその恐れがあると判断した場合は、横河の選択により、横河の費用で下記のいずれかの処置を取ることができるものとします。
 - 正当な権利を有する者からかかる横河ソフトウェア製品の使用を継続する権利を取得する。
 - 第三者の権利の侵害を回避できるようなソフトウェア製品と交換する。
 - 第三者の権利を侵害しないようにかかる横河ソフトウェア製品を改造する。
- 前各号の処置がとれない場合、本契約を解除し、かかる製品の簿価のうち既に横河が受領した金額を限度として損害を賠償する。
- 前各号にかかわらず、第1項の請求にかかる侵害が、横河以外の者による横河ソフトウェア製品の改変に起因する場合、横河以外の第三者が納入した製品と横河ソフトウェア製品との組み合わせによる場合、お客様または発注者の指示に起因する場合、横河の助言に従わない場合その他横河の責に帰すべき事由によらない場合は、横河は前各号の責任を負わないものとします。
- 本条の定めが知的財産権侵害に関する横河および供給者の責任のすべてとします。本条にかかわらず、第三者プログラムまたはOSSに起因する請求等については別途提示される条件が優先します。

第6条（責任の制限）

- 本契約に従って使用されている横河ソフトウェア製品によって、横河の責に帰すべき事由によりお客様が損害を被った場合は、横河は、本契約の規定に従って対応するものとし、横河および供給者は、いかなる場合においても、派生損害、結果損害、その他の間接損害（営業上の利益の喪失、業務の中断、営業情報の喪失等による損害その他）については一切責任を負わないものとし、かつ横河の責任（前条における責任を含む）は、かかる横河ソフトウェア製品について横河が既にお支払いを受けた金額の残存簿価を限度とします。なお、横河が納入した製品につきお客様が横河の書面による事前の承諾なく改造、変更、他のソフトウェアとの結合を行い、またはその他、カタログ、一般仕様書、基本仕様書、機能仕様書もしくはマニュアルとの相違を生じさせた場合は、横河は一部または全ての責任を免れることができるものとします。
- 本契約の遂行または違反その他本契約に関してお客様が横河に対して有するすべての請求権は、請求の原因となる事由の発生から3ヶ月以内に横河に対して書面で通知しない限り、当該3ヶ月の経過をもって消滅するものとします。

第7条（輸出規制）

お客様は、事前に横河の同意を得た場合を除き、横河ソフトウェア製品の全部または一部を、直接、間接を問わず輸出または他国に提供しないものとします。横河が同意した場合、お客様は、日本国、アメリカ合衆国その他関連国の輸出関連法規を遵守し、自らの責任と費用において輸出入許可の取得その他必要な手続きを行うものとします。

第 8 条 (監査、使用の差止め)

1. 横河は、お客様による本契約の履行を確認するため、合理的な範囲で、お客様の関連施設に立ち入り監査することができるものとします。
2. 横河ソフトウェア製品の使用許諾後といえども、使用環境の変化または許諾時には見出せなかった不適切な環境条件が見られる場合、その他横河ソフトウェア製品を使用するに著しく不適切であると横河が判断した場合には、横河はお客様に対して当該使用を差止めることができるものとします。

第 9 条 (譲渡)

お客様は、横河ソフトウェア製品の譲渡を行う場合は、譲受人に本契約が適用されることを明示しこれを順守させるとともに、横河ソフトウェア製品をすべて譲受人に譲渡し、お客様自身が保有する複製物を完全に消去するものとします。

第 10 条 (解除)

横河は、お客様が本契約に違反した場合には、何ら催告を要することなく通知をもって本契約を解除できるものとします。この場合お客様は直ちに横河ソフトウェア製品の使用を中止し、第 2 条第 5 項に従い横河ソフトウェア製品およびその複製物を返却または消去するものとし、支払い済みの使用料は返金されないものとします。本契約終了後といえども第 2 条第 4 項および第 5 項、第 3 条、第 5 条、第 6 条および第 11 条は効力を有するものとします。

第 11 条 (管轄裁判所)

横河ソフトウェア製品の使用または本契約に関して生じた紛争については、両者誠意を持って協議解決するものとします。ただし、一方当事者が他方当事者に協議解決をしいたい旨の通知後 90 日以内に両当事者間で協議が整わない場合は東京地方裁判所 (本庁) を第一審の専属的合意管轄裁判所とします。

以上

このマニュアルの利用方法

このマニュアルの構成

このユーザーズマニュアルは、以下に示す第 1 章～第 3 章、および索引で構成されています。

章	タイトル	内容
1	概要	GateWT の概要を説明しています。 また、GateWT を使用するときに必要な PC 環境、システムの構成などを説明しています。
2	操作方法	GateWT を使用するときの環境や、データ収集周期を設定する方法、状態表示の方法について説明しています。
3	GateWT の機能	GateWT の機能を詳しく説明しています。また、エラーメッセージとその推定原因、対処方法について説明しています。
索引		アルファベット順、五十音順の索引を記載しています。

このマニュアルにおける説明の範囲

このマニュアルでは、オペレーティングシステム (OS) の基本的な操作については説明していません。OS の基本的な操作については、それぞれのユーザーズガイドなどをお読みください。

このマニュアルで使用している記号

● 単位

- K 「1024」の意味です。 使用例：10KB
- M 「1024K」の意味です。 使用例：10MB
- G 「1024M」の意味です。 使用例：2GB

● 表示文字

ダイアログボックス、ボタンの名前は、「」で囲んで表記しています。
メニュー項目は、太字で表記しています。

● 操作説明ページで使用しているシンボル

第 1～3 章で操作説明をしているページでは、説明内容を区別するために、次のようなシンボルを使用しています。

操作手順

数字で示す順序で各操作をしてください。ここでは、初めて操作をすることを前提に、手順を説明しています。操作内容によっては、すべての操作を必要としない場合があります。

Note

操作をするうえで、知っているると便利な情報が記載されています。

目次

1

2

3

索

はじめに.....	i
ソフトウェア使用許諾契約書.....	ii
このマニュアルの利用方法.....	iv

第 1 章 概要

1.1 GateWT の機能概要.....	1-1
特徴.....	1-1
1.2 システム概要.....	1-2
システム.....	1-2
ソフトウェアの環境条件.....	1-2
ハードウェアの環境条件.....	1-2
システム構成.....	1-3
ソフトウェア構成.....	1-3

第 2 章 操作方法

2.1 GateWT を起動する / 終了する.....	2-1
起動する.....	2-1
GateWT を収集開始状態で起動する.....	2-1
終了する.....	2-1
2.2 環境設定をする.....	2-2
シリアルポートの設定.....	2-2
WT シリーズの設定.....	2-3
スキャンインターバルの設定、リトライの設定.....	2-5
ポートの設定.....	2-5
環境設定の保存.....	2-6
テスト収集.....	2-6
2.3 DAQLOGGER、リモートモニタから接続する.....	2-7
DAQLOGGER から接続する場合.....	2-7
リモートモニタから接続する場合.....	2-7
2.4 プロセス実行 / 停止する、サービス実行 / 停止する.....	2-8
メニューバーから実行 / 停止する.....	2-8
実行 / 状態タブページから実行 / 停止する.....	2-8
2.5 実行系ソフトウェアの状態を見る.....	2-9
2.6 バージョン情報を見る.....	2-10

第 3 章 GateWT の機能

3.1 機能概要.....	3-1
環境設定ソフトウェア.....	3-1
実行系ソフトウェア.....	3-1
3.2 機能詳細.....	3-2
シリアルポート.....	3-2
GP-IB 通信.....	3-2
Ethernet 通信.....	3-2
WT の設定.....	3-2
自動機種判別.....	3-3
スキャンインターバル.....	3-3
リトライの設定.....	3-3
ポート設定.....	3-4
実行系ソフトウェアの実行と停止.....	3-4
実行系ソフトウェアのモニタサーバ機能.....	3-4
実行系ソフトウェアの状態表示.....	3-4
テスト収集.....	3-4

目次

	グループとチャンネル割り当て	3-5
	タグの設定	3-17
	各チャンネルのチャンネル名 / タグ ID 文字列 / タグ文字列	3-25
	各チャンネルの色	3-25
	GateWT で WT1600 からデータ収集可能なデータ	3-26
	GateWT で WT1800 からデータ収集可能なデータ	3-27
	GateWT で WT500 からデータ収集可能なデータ	3-29
3.3	メッセージと対処方法	3-31
	エラー	3-31
	メッセージ	3-31
	実行系ソフトウェアメッセージ	3-32

索引

1.1 GateWT の機能概要

GateWT は、当社の電力計 WT シリーズからデータを収集して DAQLOGGER やリモートモニタに、そのデータを供給するドライバソフトウェアです。GateWT を使用することにより、WT シリーズで測定できる電力などのデータを DAQLOGGER やリモートモニタソフトウェアで監視できるようになります。

当社の DAQLOGGER は、多種の記録計に通信接続してデータ収集、監視を行う PC アプリケーションソフトウェアで、当社製の記録計 μ R/VR/DARWIN/DX/MV/CX と通信接続できます。

当社のリモートモニタソフトウェアは、記録計やデータ収集ソフトウェアが収集したデータを監視するアプリケーションソフトウェアです。

Note

GateWT と WT1600 を接続してデータ収集する場合、WT1600 の測定レンジがオートレンジのときはデータ通信ができないため、必ず固定レンジに設定してください。

特徴

- Windows アプリケーションとして動作します。
- WT110、WT110E、WT130、WT200、WT210、WT230、WT1010、WT1030、WT2010、WT2030、WT1030M、WT1600、WT1800、および WT500 と接続可能です。
- 最大 16 台までの WT100/WT200/WT1000/WT2000/WT1600/WT1800/WT500 と通信接続できます。
- 最速 0.5 秒 * 周期で測定できます。

* ただし、DAQLOGGER の最速周期は 1 秒です。また、読み込むデータ数やデバイスの応答速度、通信速度などにより最速 0.5 秒でデータが読み込めない場合があります。

1.2 システム概要

システム

本ソフトウェアが通信接続してデータを取得できる WT シリーズは次のとおりです。
ただし、高調波オプションには対応していません。

- WT110/WT110E/WT200/WT210：RS-232 または GP-IB での通信機能をもつもの
- WT230/WT130：RS-232 または GP-IB での通信機能をもつもの
- WT1010/WT1030/WT1030M/WT2010/WT2030：RS-232 または GP-IB での通信機能をもつもの
- WT1600：RS-232、GP-IB、または Ethernet での通信機能をもつもの
- WT1800：GP-IB または Ethernet での通信機能をもつもの
- WT500：GP-IB または Ethernet での通信機能をもつもの

ソフトウェアの環境条件

本ソフトウェアは次の OS で動作します。

- Windows Vista Home Premium SP2 (64 ビット版を除く)
- Windows Vista Business SP2 (64 ビット版を除く)
- Windows 7 Home Premium、SP1 (32 ビット版、64 ビット版)
- Windows 7 Professional、SP1 (32 ビット版、64 ビット版)
- Windows 8 (32 ビット版、64 ビット版) (デスクトップモードに対応)
- Windows 8 Pro (32 ビット版、64 ビット版) (デスクトップモードに対応)

オペレーティングシステムの言語とソフトウェアの表示言語は次のとおりです。

OS の言語	ソフトウェアの表示言語
日本語	日本語
その他	英語

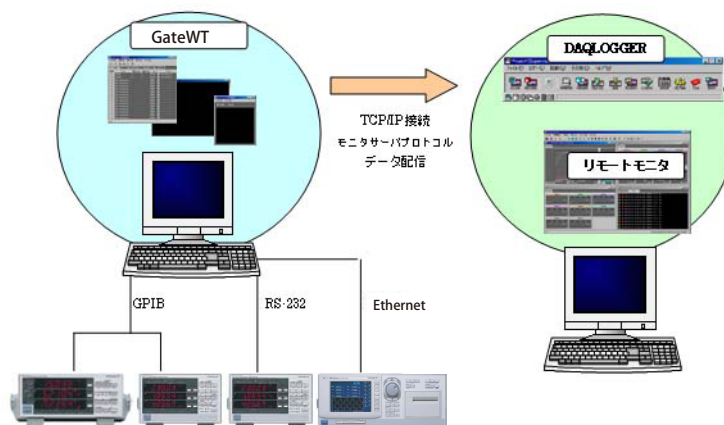
ハードウェアの環境条件

GateWT が動作するためには、以下のハードウェアの環境が必要です。

- マシン機種：上記 OS のいずれかが動作する機種
- CPU と主記憶容量：**OS が Windows Vista、Windows 7、Windows 8 の場合**
Pentium 4 3GHz 以上のインテル社製 x64 または x86 プロセッサ。ただし、Windows 7(64 ビット版) 使用時は Pentium 4 3GHz 相当以上のインテル社製 x64 プロセッサ。
2GB 以上のメモリ
- ハードディスク空き容量：200MB 以上
- 通信装置：OS が認識する Ethernet ポート (DAQLOGGER、リモートモニター、WT1600、WT1800、WT500 と接続時に使用)、RS-232 ポート、GP-IB
- CD-ROM ドライブ：インストールするときが必要
- 周辺装置：OS がサポートするマウス

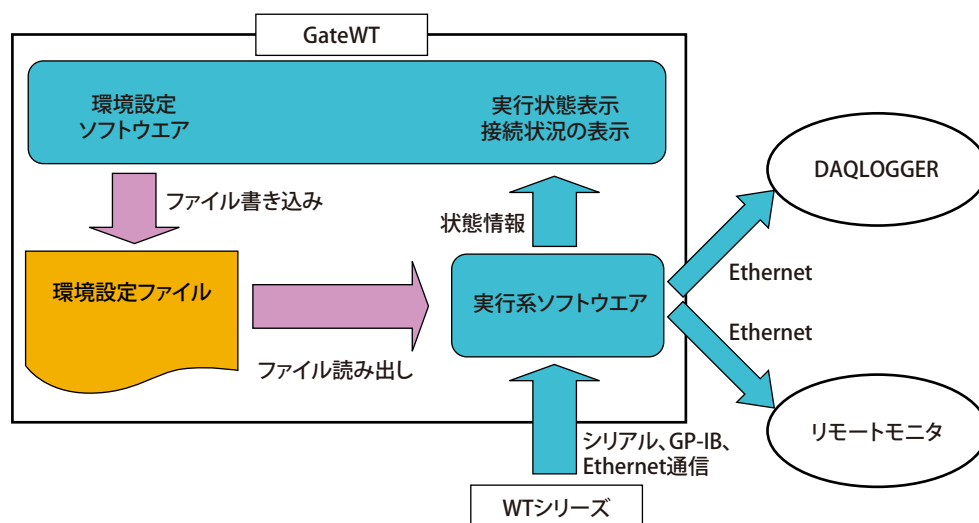
- ・ GP-IB ボード : 本ソフトウェアと WT シリーズを GP-IB を介して通信接続する場合に必要。動作保証しているメーカーと製品名は、NI(National Instruments) 社の PCI-GPIB と PCMCIA-GPIB です。
- ・ ディスプレイ : OS が推奨するビデオカードと OS に対応した 1024 x 768 ドット以上、65,536 色 (16 ビット、High Color) 以上のディスプレイ。

システム構成



GateWT と DAQLOGGER は別の PC で動作させ、負荷分散することを推奨します。

ソフトウェア構成



GateWT は 2 つのソフトウェアから構成されます。それぞれのソフトウェアの役割は次のとおりです。

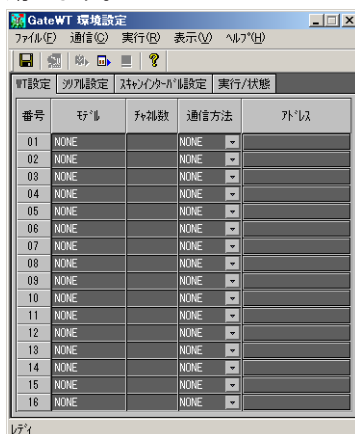
- ・ **環境設定ソフトウェア**
実行系ソフトウェアが WT シリーズと通信するための各種設定をしたり、実行系ソフトウェアが DAQLOGGER やリモートモニタにデータを配信するための各種設定、実行系ソフトウェアの実行状態の表示をします。
- ・ **実行系ソフトウェア**
定周期で WT シリーズからのデータの読み込みをします。モニタサーバとして DAQLOGGER やリモートモニタにデータを配信します。

2.1 GateWT を起動する / 終了する

起動する

操作手順

- Windows のスタートメニューで、プログラム > YOKOGAWA DAQWORX > GateWT > GateWT を選択します。
「GateWT 環境設定」ダイアログボックスが表示され、環境設定ソフトウェアが起動します。



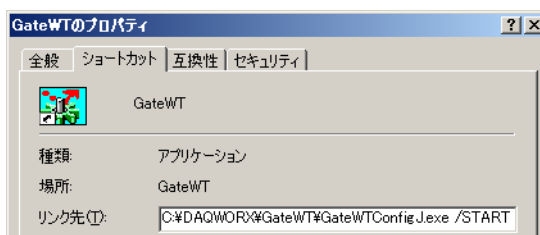
Note

- GateWT を起動したときの状態は、前回 GateWT を終了したときの状態です。
- プロセス実行中やサービス実行中に終了した場合、ライセンスは使用中となります。起動時に「ライセンス番号が間違っています。再インストールしてください。」メッセージが表示された場合、ライセンス数を超過して Gate ソフトウェアを起動しようとしていることがあります。

GateWT を収集開始状態で起動する

操作手順

- Windows のスタートメニューで、プログラム > YOKOGAWA DAQWORX > GateWT > GateWT を右クリックして、「ショートカットの作成」を選択します。
- ショートカットのアイコンを右クリックして、「プロパティ」を選択します。
- 「ショートカット」タブページの「リンク先」の名称の右側に、「/START」（半角スペースと /START）を追記して、「OK」をクリックします。



- Windows のスタートメニューから、ショートカットを選択します。
前回終了したときの接続状態で、収集を開始します。

終了する

操作手順

- メニューバーのファイル > アプリケーションの終了を選択するか、またはウィンドウのタイトルバー右端の「X」をクリックします。
GateWT を終了します。

2.2 環境設定をする

環境設定ソフトウェアで以下の設定をします。

- WT の割付と通信設定、ログイン設定
- 各 WT に対しての収集周期の設定
- 必要に応じてポート番号 (モニタサーバ用ポート) の設定
- 設定内容の保存

シリアルポートの設定

操作手順

1. 「シリアル設定」タブをクリックするか、またはメニューバーの表示 > シリアル設定を選択します。シリアル設定タブページが表示されます。

ドラッグして設定範囲を選択する

クリックするとリストボックスが表示される

選択された範囲の先頭行の設定内容を選択範囲すべてにコピーする

選択した範囲を一括ON/OFFする

ポート番号	ボーレート	データ長	パリティ	ストップビット
<input checked="" type="checkbox"/> COM1	9600 bps	8	NONE	1
<input checked="" type="checkbox"/> COM2	9600 bps	8	NONE	1
<input checked="" type="checkbox"/> COM3	9600 bps	8	NONE	1
<input checked="" type="checkbox"/> COM4	9600 bps	8	NONE	1
<input type="checkbox"/> COM5	9600 bps	8	NONE	1
<input type="checkbox"/> COM6	9600 bps	8	NONE	1
<input type="checkbox"/> COM7	9600 bps	8	NONE	1
<input type="checkbox"/> COM8	9600 bps	8	NONE	1
<input type="checkbox"/> COM9	9600 bps	8	NONE	1

2. 各項目を設定します。

ポート番号 : ON(青色)/OFF(灰色)

ボーレート : 4800、9600、19200

データ長 : 「8」固定

パリティ : 「NONE」固定

ストップビット : 「1」固定

WT シリーズの設定

操作手順

1. 「WT 設定」タブをクリックするか、またはメニューバーの表示 > WT 設定を選択します。

WT 設定タブページが表示されます。



クリックするとリストボックスが表示される
COM1については、シリアルポートの設定で有効(ON)になっているものだけが表示される

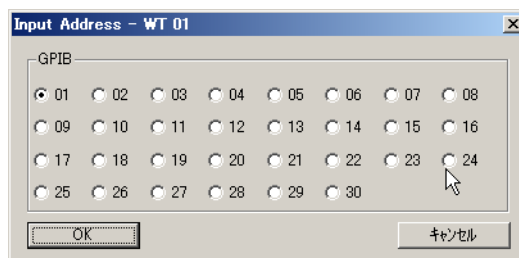
クリックするとアドレスを設定するダイアログボックスが表示される

2. 通信方法とアドレスを設定します。

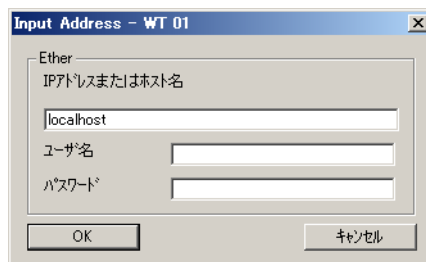
通信方法：接続するポートを選択します。COM についてはシリアル番号で有効になっているものだけが表示されます。

通信方法が GP-IB の場合

アドレスをクリックすると以下のダイアログボックスが表示されます。GP-IB のアドレスを設定します。

**通信方法が ETHER(Ethernet) の場合**

アドレスをクリックすると以下のダイアログボックスが表示されます。IP アドレスまたはホスト名、ユーザ名 (WT1600 のみ)、パスワード (WT1600 のみ) を入力します。

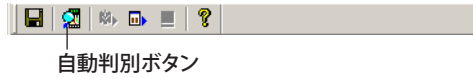


ポートが COM1 ~ COM9 のシリアルポート (RS-232 ポート) の場合はアドレスは設定しません。

アドレス：通信方法が GP-IB のときだけ有効です。

自動機種判別

3. ツールバーの「自動判別」ボタンをクリックするか、またはメニューバーの通信 > 自動判別を選択します。



次の項目が表示されます。

モデル : 接続する WT の種別を表示します。

チャンネル: 接続する WT のチャンネル数を表示します。



タグの設定

4. WT 設定タブページのタグ設定したい番号のセルをダブルクリックします。「タグ設定」ダイアログボックスが表示されます。

変更できない(記号については3章参照)

値の小数点位置を指定する

スパン上限値/下限値を設定する (-1E16~1E16)

ユニット文字列を入力する

タグ名の初期設定は自動機種判別で取得したモデルから割り付けられる

ここをクリックすると「色の設定」ダイアログボックスが表示される

テスト実行したときに結果が表示される

タグ番号	出力形補名	小数点	スパン		エント	タグ名	色	値
			Lower	Upper				
TAG01	E1:URMS	3	-10.000	10.000		TG01 [E1:URMS]	Red	
TAG02	E1:UMN	3	-10.000	10.000		TG02 [E1:UMN]	Orange	
TAG03	E1:UDC	3	-10.000	10.000		TG03 [E1:UDC]	Yellow	
TAG04	E1:UAC	3	-10.000	10.000		TG04 [E1:UAC]	Light Green	
TAG05	E1:IRMS	3	-10.000	10.000		TG05 [E1:IRMS]	Green	
TAG06	E1:IMN	3	-10.000	10.000		TG06 [E1:IMN]	Light Blue	
TAG07	E1:IDC	3	-10.000	10.000		TG07 [E1:IDC]	Blue	
TAG27	E1:AHM	3	-10.000	10.000		TG27 [E1:AHM]	Light Blue	

ドラッグして一括設定する範囲を指定する

選択した範囲を一括ON/OFF

選択した範囲の先頭行の内容を選択範囲すべてにコピーする

すべてのタグの色を初期設定の色に変更する

テスト実行

- 「タグ設定」ダイアログボックスの「テスト実行」ボタンをクリックします。
値の欄にテスト実行の結果が表示されます。

テスト実行の終了

- 「テスト終了」ボタンをクリックします。

スキャンインターバルの設定、リトライの設定

操作手順

- 「スキャンインターバル設定」タブをクリックするか、またはメニューバーの表示 > スキャンインターバルを選択します。
スキャンインターバル設定タブページが表示されます。



スキャンインターバルの設定

- スキャンインターバルを 0.5 ～ 3600 秒の範囲で指定します。

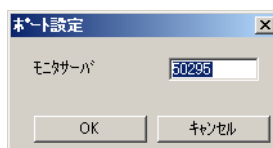
リトライの設定

- 通信リトライする (ON)/しない (OFF) を設定します。
- 通信リトライするときのタイムインターバルを設定します。
設定範囲：30 ～ 3600 秒

ポートの設定

操作手順

- メニューバーのファイル > ポート番号を選択します。
「ポート設定」ダイアログボックスが表示されます。



- モニターサーバに使用するポート番号を指定します。

環境設定の保存

操作手順

1. ツールバーの設定保存ボタンをクリックするか、またはメニューバーのファイル > 設定保存を選択します。

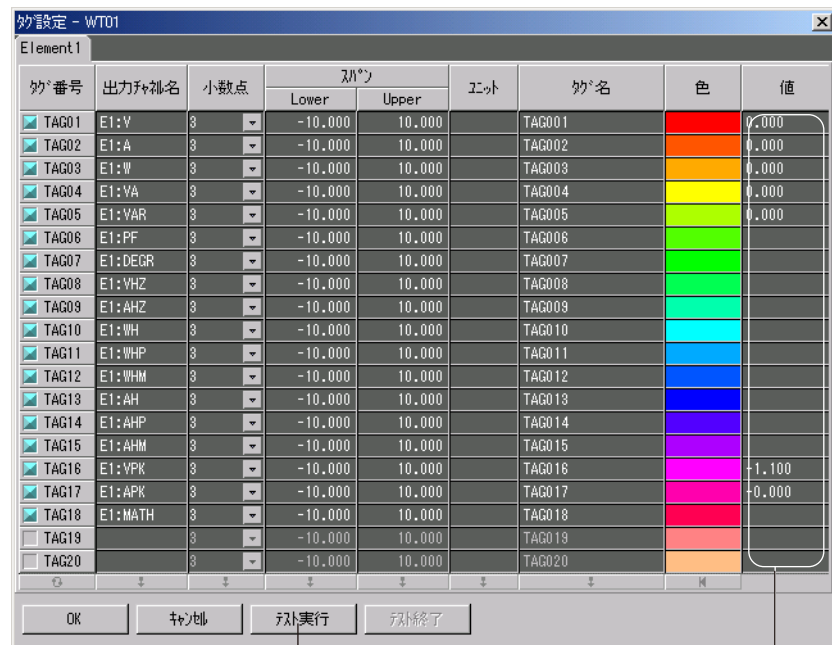
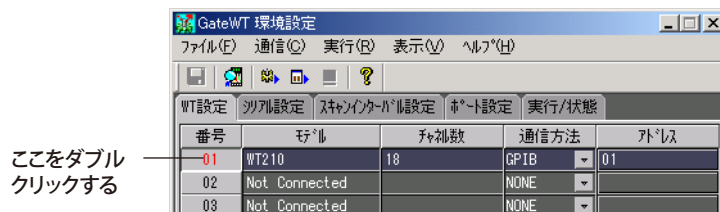


設定保存ボタン

テスト収集

操作手順

1. 「GateWT 環境設定」ダイアログボックスの番号をダブルクリックします。「タグ設定」ダイアログボックスが表示されます。



2. 「テスト実行」ボタンをクリックします。値の欄にテスト収集結果が表示されます。

2.3 DAQLOGGER、リモートモニタから接続する

実行系ソフトウェアが実行中のとき、DAQLOGGER やリモートモニタは、Ethernet を介して実行系ソフトウェアが収集している WT のデータをロギングしたりモニタすることができます。GateWT の実行系ソフトウェアは DAQLOGGER やリモートモニタをクライアントとしたモニタサーバとして動作します。

このときシステム番号は次のように割り当てられます。

WT01 に割り当てられている WT : 0

WT02 に割り当てられている WT : 1

DAQLOGGER から接続する場合

操作手順

WX101 DAQLOGGER WX81 DAQLOGGER クライアントパッケージユーザーズマニュアル (IM WX101-01) の 2.6 節をご覧ください。

Note

- DAQLOGGER でシステムサーバの設定を「システム番号なし」として GateWT を接続した場合、接続されている WT は同一システムとして扱われます。例えば、WT が 2 台接続された GateWT を DAQLOGGER に「システム番号なし」で登録した場合、DAQLOGGER からは 2 台分のチャンネルを合わせた GateWT が 1 台接続されたようにみえます。
- DAQLOGGER で自動機種判別すると、GateWT の「WT 設定」番号 01 のモデルがシステム番号 00 で表示されます。番号 02 以降のモデルを認識させるには、DAQLOGGER でシステム番号を指定します。例えば、番号 02 の場合は、システム番号に 01 を指定します。

リモートモニタから接続する場合

操作手順

WX101 DAQLOGGER WX81 DAQLOGGER クライアントパッケージユーザーズマニュアル (IM WX101-01) の 8.1 節または、
WX102 DAQ32Plus WX82 DAQ32Plus クライアントパッケージユーザーズマニュアル (IM WX102-01) の 9.2 節をご覧ください。

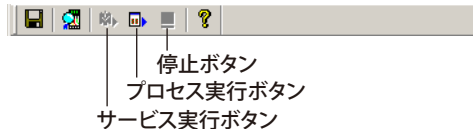
2.4 プロセス実行 / 停止する、サービス実行 / 停止する

メニューバーから実行 / 停止する

操作手順

実行する

1. ツールバーの「サービス実行」ボタンまたは「プロセス実行」ボタンをクリックします。またはメニューバーの**実行 > サービス実行**または**プロセス実行**を選択します。プロセス実行またはサービス実行が開始されます。実行 / 状態タブページの実行状態に「サービス実行中」または「プロセス実行中」が表示されます。



Note

- ・ サービス実行できるのは、Administrator 権限を有するユーザだけです。
- ・ OS が Windows Vista の場合、サービス実行はできません。

停止する

1. ツールバーの停止ボタンをクリックするか、またはメニューバーの**実行 > 停止**を選択します。実行 / 状態タブページの実行状態に「停止中」と表示されます。

実行 / 状態タブページから実行 / 停止する

操作手順

1. 「実行 / 状態」タブをクリックするか、またはメニューバーの**表示 > 実行 / 状態**を選択します。

実行 / 状態タブページが表示されます。



実行する

2. サービスのタイプをサービス実行、プロセス実行から選択します。
3. 実行ボタンをクリックします。実行系ソフトウェアが実行され、実行状態に「サービス実行中」または「プロセス実行中」と表示されます。

停止する

2. 停止ボタンをクリックします。実行状態に「停止中」と表示されます。

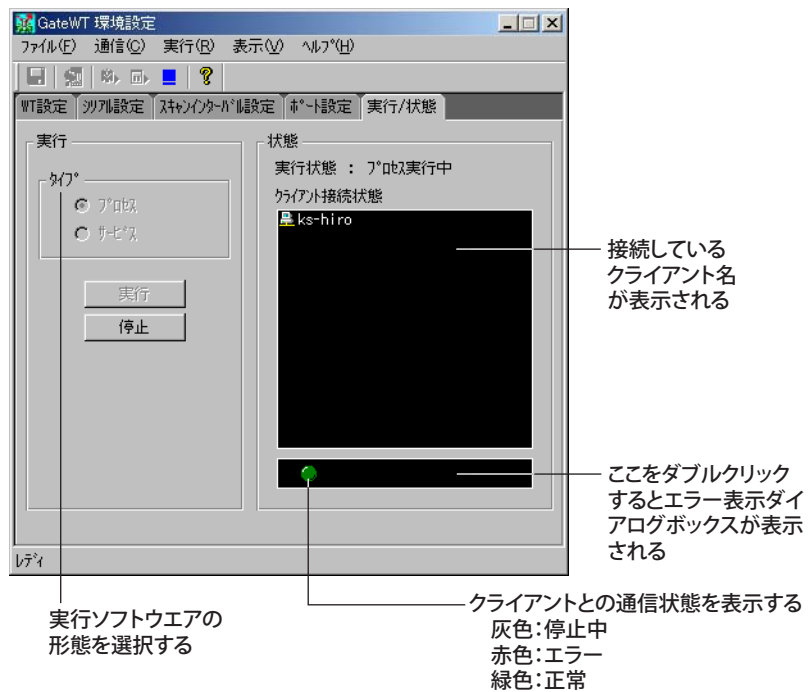
2.5 実行系ソフトウェアの状態を見る

操作手順

接続状態を表示する

1. 環境設定ソフトウェアの「実行/状態」タブをクリックするか、またはメニューバーの表示 > 実行 / 状態を選択します。

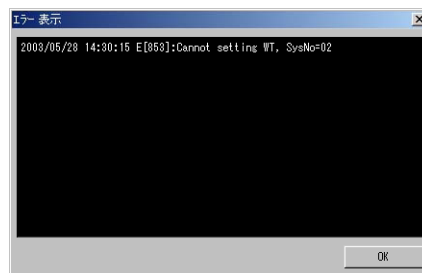
実行 / 状態設定タブページが表示され、実行系ソフトウェアの状態がどの形態（サービス実行、プロセス実行）で実行中なのか、どの PC と通信接続しているのかがわかります。



エラーの詳細情報を表示する

2. 実行 / 状態タブページの上図のクライアントとの通信状況を表示している位置をダブルクリックします。

「エラー表示」ダイアログボックスが表示されます。



エラーメッセージは 3.3 節を参照してください。

Note

- ・ワーニングメッセージ (コード WX ××) が表示された場合、クライアントとの接続状態を色で表示するランプは赤色点滅しません。
- ・エラーが発生してランプが赤色点滅している状態で「エラー表示」ダイアログボックスを表示して閉じると、赤色点滅は緑色に変わります。

2.6 バージョン情報を見る

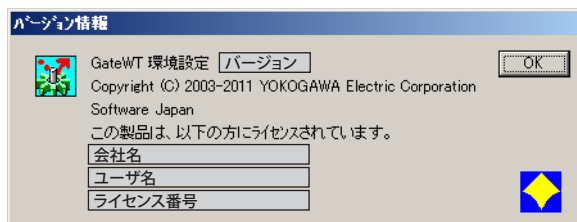
操作手順

1. ツールバーの「バージョン情報」ボタンをクリックするか、またはメニューバーのヘルプ>バージョン情報を選択します。



バージョン情報ボタン

「バージョン情報」ダイアログボックスが表示されます。



3.1 機能概要

GateWT は、WT シリーズと通信経路でデータを定周期で収集します。また、収集したデータをモニタサーバ機能により、Ethernet を介して DAQLOGGER やリモートモニタに配信します。GateWT は環境設定ソフトウェアと実行系ソフトウェアで構成されます。以下に、各ソフトウェアの機能を記載します。

環境設定ソフトウェア

環境設定ソフトウェアは基本的に、実行系ソフトウェアが動作に必要な環境設定をします。環境設定ソフトウェアの機能は次のとおりです。

- ・ 最大 16 台の WT と通信接続する際の通信パラメータを設定する
 - GP-IB 接続の場合 : アドレス
 - シリアル通信の場合 : ポート、ボーレート
 - Ethernet の場合 : IP アドレスまたはホスト名、ユーザ名、パスワード
- ・ 接続する WT の機器情報 (モデル・チャンネル数) を表示する
WT と通信を行い自動的に判別することができます。
- ・ WT ごとにタグを設定する
 - ・ 使用 / 未使用
 - ・ スパン上限値 / 下限値
 - ・ 小数点位置
 - ・ ユニット文字列
 - ・ タグ文字列
 - ・ 色
- ・ 実行系ソフトの収集周期、ポート番号を設定する
- ・ テスト実行する
- ・ 上記の通信パラメータ、WT の機器情報、収集周期、ポート番号をファイル保存する
このファイルは実行系ソフトウェアで読み込むことができます。
- ・ 実行系ソフトウェアをプロセスとして起動 / 終了する
実行系ソフトウェアは多重起動できません。
既にサービスとして実行されている場合は起動できません。
- ・ 実行系ソフトウェアをサービスとして登録 / 削除する
登録と同時にサービスとして実行します。
自動起動サービスとして登録します。
- ・ 実行系ソフトウェアの状態を表示する
非実行中 / プロセスとして実行中 / サービスとして実行中に状態を表示します。
- ・ 実行系ソフトウェアに接続中のモニタクライアントのリストを表示する
- ・ 実行系ソフトウェアのエラーを表示する
実行系ソフトウェアとの通信はソケットを用います。

実行系ソフトウェア

実行系ソフトウェアの機能は次のとおりです。

- ・ サービスとして動作する
- ・ 多重起動を禁止する
- ・ 設定ファイルを読み取り最大 16 台の WT と通信接続する
通信の種類 : GP-IB、RS-232、Ethernet
- ・ 定周期で WT の瞬時データを読み込み内部メモリに蓄える
読み込み周期 : 0.5 秒 ~ 3600 秒
内部メモリは最新 1800 サンプルのデータを保持します。
- ・ モニタサーバとして動作する
DAQLOGGER のモニタサーバの仕様に準じます。
- ・ 状態表示ソフトに接続しているクライアントのリストを供給する

3.2 機能詳細

シリアルポート

GateWT の使用可能な通信ポートは COM1 ～ COM9 までのシリアルポート (RS-232 ポート) です。ユーザは使用するポートに対して以下の項目を設定しなければなりません。

- ・ 使用 / 未使用
- ・ ボーレート : 4800、9600、19200bps のいずれか選択
- ・ データ長 : 「8」に固定
- ・ パリティ : 「なし」に固定
- ・ ストップビット : 「1」に固定

GP-IB 通信

GateWT での使用可能な GP-IB アドレスは 1 ～ 30 までです。

Ethernet 通信

WT1600、WT1800、および WT500 が Ethernet 通信できます。IP アドレスまたはホスト名、ユーザ名 (WT1600 のみ)、およびパスワード (WT1600 のみ) を設定します。

WT の設定

GateWT では WT110/WT110E/WT130/WT200/WT210/WT230/WT1010/WT1030/WT1030M/WT2010/WT2030/WT1600/WT1800/WT500 混在で 16 台まで同時に接続できます。

ユーザは使用する WT に対して以下の動作を行う必要があります。

- ・ 通信方式 (COMx、GP-IB、または Ethernet) の決定

GP-IB の場合

通信モード : 488.2
アドレス : 1 ～ 30

RS-232 の場合 (WT1600 以外の設定)

通信モード : 488.2
ハンドシェイク : 0
フォーマット : 0
デリミタ : Cr+Lf
ボーレート : 4800、9600

RS-232 の場合 (WT1600 の設定)

通信モード : 488.2
ハンドシェイク : CTS-RTS
データフォーマット : 8-NO-1
デリミタ : Cr+Lf
ボーレート : 4800、9600、19200

Ethernet の場合 : 以下を設定します。

DHCP を使うとき

ドメイン名
DNS サーバのアドレス (プライマリ)
DNS サーバのアドレス (セカンダリ)
ドメインサフィックス (プライマリ)
ドメインサフィックス (セカンダリ)

DNS を使うとき

IP アドレス
サブネットマスク
デフォルトゲートウェイ

Note

DAQLOGGER と接続して WT のデータを収集する場合、「WT 設定」タブページに設定されているチャンネルが 1600 を超えるときは、システム番号の若い機器の先頭チャンネルから 1600 チャンネルのデータを DAQLOGGER に送ります。また、初回通信時にエラーとなった機器に対しては、通信リトライの実行により通信が復帰したとき 1 スキャンモードでチャンネルが切り離されることなく、接続可能になります。

自動機種判別

WT を選択して自動機種判別を行うと、通信によりモデル、チャンネル数を環境設定ソフトウェアの WT 設定タブ画面に割り付けます。
ただし、WT1600 の高調波オプション出力と高調波モードについては対応していません。
また、演算時間、積算時間は割り付けません。

モデルとチャンネル数 * ([] 内は形名)

モデル	チャンネル数
WT110 [253401]	19
WT110E [253451]	
WT200 [253421]	
WT210 [760401]	
WT130 (2Elements) [253502]	53
WT230 (2Elements) [760502]	
WT230 (3Elements) [253503]	70
WT230 (3Elements) [760503]	
WT1010 [253610]	18
WT2010 [253101]	
WT1030 (2Elements) [253620]	46
WT2030 (2Elements) [253102]	
WT1030 (3Elements) [253630]	61
WT2030 (3Elements) [253103]	
WT1030M [253640]	68
WT1600 (1Elements) [760101-01/-10]	76
WT1600 (2Elements) [760101-02/-11/-20]	123
WT1600 (3Elements) [760101-03/-12/-21/-30]	170
WT1600 (4Elements) [760101-04/-13/-22/-31/-40]	197
WT1600 (5Elements) [760101-05/-14/-23/-32/-41/-50]	224
WT1600 (6Elements) [760101-06/-15/-24/-33/-42/-51/-60]	251
WT1800 (1Elements) [WT1801-01/-10]	55
WT1800 (2Elements) [WT1802-02/-11/-20]	104
WT1800 (3Elements) [WT1803-03/-12/-21/-30]	104
WT1800 (4Elements) [WT1804-04/-13/-22/-31/-40]	179
WT1800 (5Elements) [WT1805-05/-14/-23/-32/-41/-50]	205
WT1800 (6Elements) [WT1806-06/-15/-24/-33/-42/-51/-60]	254
WT500 (1Elements) [760201]	99
WT500 (2Elements) [760202]	156
WT500 (3Elements) [760203]	213

* WT500 のチャンネル数は /G5 オプションと /DT オプション付きの場合です。オプション付きでない場合、オプションに関するチャンネルの分だけチャンネル数は少なくなります。
WT1800 のチャンネル数は /G5 (/G6) オプション、/DT オプションと /MTR (/AUX) オプション付きの場合です。オプション付きでない場合、オプションに関するチャンネルの分だけチャンネル数は少なくなります。

スキャンインターバル

16 台の WT に対してそれぞれ 0.5 ～ 3600 秒の範囲で設定できます。

Note

DAQLOGGER と接続して WT のデータを収集する場合、DAQLOGGER のスキャンインターバルよりも大きな値を設定すると、DAQLOGGER のデータ収集では GateWT のスキャンインターバル間隔内のデータは同じになります。このため、GateWT のスキャンインターバルは DAQLOGGER のスキャンインターバルより小さい値に設定することをお勧めします。

リトライの設定

16 台の WT に対してそれぞれリトライする / しないを設定します。
リトライする場合は 30 ～ 3600 秒の範囲でリトライ時間を設定します。指定された秒数の間隔で通信リトライを繰り返します。
初回通信時に通信エラーとなった機器に対してもリトライを実行します。

ポート設定

GateWT では以下に記すポートを使用します。

- ・ モニタサーバポート
DAQLOGGER やリモートモニタからの通信接続に使用するポート。
- ・ 状態取得ポート
状態表示ソフトウェアが実行系ソフトウェアから状態を取得するポート。
状態取得ポートは空いているポートを検索して使用します。

実行系ソフトウェアの実行と停止

実行系ソフトウェアは環境設定ソフトウェアから実行 / 停止を行います。

実行系ソフトウェアの実行形態には以下の 2 種類の形態があります。

- ・ **プロセス実行 / 停止**
実行系ソフトウェアをプロセスとして実行 / 停止します。
- ・ **サービス実行 / 停止**
実行系ソフトウェアを自動起動サービスとして登録したあと、実行します。または、サービスとして実行している実行系ソフトウェアを停止したあと、サービス登録を削除します。

Note

- ・ サービス実行状態ではユーザが Windows からログオフしても実行系ソフトウェアは動作を続けます。また、コンピュータ起動時にも自動的にサービス実行されます。サービス実行できるのは Administrator 権限を有するユーザだけです。
 - ・ OS が Windows Vista の場合、サービス実行はできません。
-

実行系ソフトウェアのモニタサーバ機能

実行系ソフトウェアが実行中のとき、DAQLOGGER やリモートモニタから Ethernet を介してリモートモニタプロトコルにより接続してデータを収集することができます。このときシステム番号は次のように割り当てられます。

WT01 に割り当てられている WT : 0
WT02 に割り当てられている WT : 1

DAQLOGGER でシステム番号を指定せずに GateWT を接続した場合、すべての WT は同一システムとして扱われます。たとえば、WT が 2 台接続された GateWT をシステム番号を指定せずに DAQLOGGER に接続すると、WT2 台分のチャンネルを合わせた GateWT が 1 台接続されたように見えます。

実行系ソフトウェアの状態表示

環境設定ソフトウェアと実行系ソフトウェアの状態を表示できます。

表示可能な実行系ソフトウェアの情報は以下のとおりです。

- ・ 実行状態 (停止中 / サービス実行中 / プロセス実行中)
- ・ クライアントからの接続状態の表示
実行系ソフトウェアに接続中の DAQLOGGER またはリモートモニタの動作している PC 名をリスト表示します。
- ・ エラー表示
実行系ソフトウェアで発生したエラーの有無を表示します。

テスト収集

環境設定ソフトウェアで各タグのテスト収集ができます。テスト収集では、各タグに設定されている WT の出力チャンネルからデータを読み込み、デジタル表示します。これにより、各タグに設定されている通信設定などが正しいか判断できます。

テスト収集は、割り付けられたタグから約 1 秒周期で値を取得します。1 グループに設定できるタグは接続する機種により異なり、最大 4 グループまで表示できます。

グループとチャンネル割り当て

リモートモニタから接続した場合、グループとチャンネル割り当ての初期値は次のとおりです。これらは変更できません。

Note

DAQLOGGER を用いて GateWT に接続した場合、グループと波形アサインは無視されます。

WT100、WT110E [17]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01	V
		W02	A
		W03	W
		W04	VA
		W05	VAR
		W06	PF
		W07	DEGR
		W08	VHZ
		W09	AHZ
		W10	WH
		W11	WHP
		W12	WHM
		W13	AH
		W14	AHP
		W15	AHM
		W16	VPK
		W17	APK
		W18	MATH
		W19	TIME

WT200、WT210 [19]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01	V
		W02	A
		W03	W
		W04	VA
		W05	VAR
		W06	PF
		W07	DEGR
		W08	VHZ
		W09	AHZ
		W10	WH
		W11	WHP
		W12	WHM
		W13	AH
		W14	AHP
		W15	AHM
		W16	VPK
		W17	APK
		W18	MATH
		W19	TIME

WT130(三相 3 線)、WT230(三相 3 線) [53]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W19	V ~ TIME (WT200 と同様)
2 グループ	Element3	W01 ~ W17	V ~ APK
3 グループ	Sigma	W01 ~ W17	V ~ APK

WT130(三相 4 線)、WT230(三相 4 線) [70]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W19	V ~ TIME (WT200 と同様)
2 グループ	Element2	W01 ~ W17	V ~ APK
3 グループ	Element3	W01 ~ W17	V ~ APK
4 グループ	Sigma	W01 ~ W17	V ~ APK

WT1010、WT2010 [18]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01	V
		W02	A
		W03	W
		W04	VA
		W05	VAR
		W06	PF
		W07	DEGR
		W08	VPK
		W09	APK
		W10	WH
		W11	WHP
		W12	WHM
		W13	AH
		W14	AHP
		W15	AHM
		W16	FREQ
		W17	MATH
		W18	TIME

WT1030(三相 3 線)、WT2030(三相 3 線) [46]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W18	V ~ TIME (WT1010 と同様)
2 グループ	Element3	W01 ~ W15	V ~ AHM
3 グループ	Sigma	W01 ~ W15	V ~ AHM

WT1030(三相 4 線)、WT2030(三相 4 線) [61]

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W18	V ~ TIME (WT1010 と同様)
2 グループ	Element2	W01 ~ W15	V ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W15	V ~ AHM
4 グループ	Sigma	W01 ~ W15	V ~ AHM

WT1030M(三相 4 線)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W18	V ~ TIME (WT1010 と同様)
2 グループ	Element2	W01 ~ W15	V ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W15	V ~ AHM
4 グループ	Sigma	W01 ~ W15	V ~ AHM
5 グループ	Motor	W01	TORQ
		W02	RPM
		W03	SRPM
		W04	SLIP
		W05	MPOW
		W06	MEFF
		W07	TEFF

WT1600(1Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01	URMS
		W02	UMN
		W03	UDC
		W04	UAC
		W05	IRMS
		W06	IMN
		W07	IDC
		W08	IAC
		W09	P
		W10	S
		W11	Q
		W12	LAMBda
		W13	PHI
		W14	FU
		W15	FI
		W16	PC
		W17	UPPeak
		W18	UMPeak
		W19	IPPeak
		W20	IMPeak
		W21	TIME
		W22	WH
		W23	WHP
		W24	WHM
		W25	AH
		W26	AHP
		W27	AHM
2 グループ	SigmaA	W01	URMS
		W02	UMN
		W03	UDC
		W04	UAC
		W05	IRMS
		W06	IMN
		W07	IDC
		W08	IAC
		W09	P
		W10	S
		W11	Q
		W12	LAMBda
		W13	PHI
		W14	PC
		W15	WH
		W16	WHP
		W17	WHM
		W18	AH
		W19	AHP
		W20	AHM

(次ページに続く)

3.2 機能詳細

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
3 グループ	Other	W01	ETA
		W02	SETA
		W03	F1
		W04	F2
		W05	F3
		W06	F4
		W07	DURMS1
		W08	DUMN1
		W09	DUDC1
		W10	DUAC1
		W11	DURMS2
		W12	DUMN2
		W13	DUDC2
		W14	DUAC2
		W15	DURMS3
		W16	DUMN3
		W17	DUDC3
		W18	DUAC3
		W19	DURMS4
		W20	DUMN4
		W21	DUDC4
		W22	DUAC4
4 グループ	Motor	W01	TORQue
		W02	SPEd
		W03	SYNC
		W04	SLIP
		W05	PM
		W06	MEATa
		W07	MBETa

WT1600(2Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
3 グループ	SigmaA	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
4 グループ	SigmaB	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
5 グループ	Other	W01 ~ W22	ETA ~ DUAC4
6 グループ	Motor	W01 ~ W07	TORQue ~ MBETa

WT1600(3 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
4 グループ	SigmaA	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
5 グループ	SigmaB	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
6 グループ	SigmaC	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
7 グループ	Other	W01 ~ W22	ETA ~ DUAC4
8 グループ	Motor	W01 ~ W07	TORQue ~ MBETa

WT1600(4 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
4 グループ	Element4	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
5 グループ	SigmaA	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
6 グループ	SigmaB	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
7 グループ	SigmaC	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
8 グループ	Other	W01 ~ W22	ETA ~ DUAC4
9 グループ	Motor	W01 ~ W07	TORQue ~ MBETa

WT1600(5 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
4 グループ	Element4	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
5 グループ	Element5	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
6 グループ	SigmaA	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
7 グループ	SigmaB	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
8 グループ	SigmaC	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
9 グループ	Other	W01 ~ W22	ETA ~ DUAC4
10 グループ	Motor	W01 ~ W07	TORQue ~ MBETa

WT1600(6 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
4 グループ	Element4	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
5 グループ	Element5	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
6 グループ	Element6	W01 ~ W27	URMS ~ AHM
7 グループ	SigmaA	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
8 グループ	SigmaB	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
9 グループ	SigmaC	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
10 グループ	Other	W01 ~ W22	ETA ~ DUAC4
11 グループ	Motor	W01 ~ W07	TORQue ~ MBETa

3.2 機能詳細

WT1800(1Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01	URMS
		W02	UMN
		W03	UDC
		W04	IRMS
		W05	IMN
		W06	IDC
		W07	P
		W08	S
		W09	Q
		W10	LAMBDA
		W11	PHI
		W12	FU
		W13	FI
		W14	TIME
		W15	WH
		W16	WHP
		W17	WHM
		W18	AH
		W19	AHP
		W20	AHM
2 グループ	ElemHrm1 (/G5,/G6)	W01	UK_1
		W02	UK_T
		W03	IK_1
		W04	IK_T
		W05	UTHD
		W06	ITHD
3 グループ	Other	W01	ETA1
		W02	ETA2
		W03	ETA3
		W04	ETA4
		W05	F1
		W06	F2
		W07	F3
		W08	F4
		W09	F5
		W10	F6
		W11	F7
		W12	F8
		W13	F9
		W14	F10
		W15	F11
		W16	F12
		W17	F13
		W18	F14
		W19	F15
		W20	F16
		W21	F17
		W22	F18
		W23	F19
		W24	F20
4 グループ	Motor (/MTR)	W01	SPEED
		W02	TORQUE
		W03	SYNCSP
		W04	SLIP
		W05	PM
5 グループ	Aux (/AUX)	W01	AUX1
		W02	AUX2

Note

- WT1800 では通信により取得できる最大パラメータ数は 255 個であるため、GateWT ではすべてのファンクションは取得できません。表にないファンクションを取得したい場合は、WT1800 のユーザー定義演算 (F1 ~ F20) に設定することで可能です。
- (/G5, /G6) は高調波測定オプション付きの製品、(/DT) はデルタ演算オプション付の製品、(/MTR) はモータ評価機能オプション付きの製品、(/AUX) は外部信号入力オプション付きの製品のときに選択できます。オプション付きでない製品が選択された場合は、グループの番号が前詰めになります。
たとえば、2 エlementモデル +(/G5) あり、(/AUX) あり、(/DT) なし、(/MTR) なしの場合、以下のようになります。

- 1 グループ : Element1
- 2 グループ : Element2
- 3 グループ : ElemHrm1
- 4 グループ : ElemHrm2
- 5 グループ : SigmaA
- 6 グループ : Other
- 7 グループ : Aux

WT1800(2Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
3 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
4 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
5 グループ	SigmaA	W01	URMS
		W02	UMN
		W03	IRMS
		W04	IMN
		W05	P
		W06	S
		W07	LAMBDA
		W08	PHI
		W09	WH
		W10	WHP
		W11	WHM
		W12	AH
		W13	AHP
		W14	AHM
6 グループ	Other	W01 ~ W24	ETA1 ~ F20
7 グループ	DeltaA (/DT)	W01	DU1
		W02	DU2
		W03	DU3
		W04	DUS
		W05	DI
		W06	DP1
		W07	DP2
		W08	DP3
		W09	DPS
8 グループ	Motor	W01 ~ W05	SPEED ~ PM
9 グループ	Aux	W01 ~ W02	AUX1 ~ AUX2

WT1800(3 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
4 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
5 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
6 グループ	ElemHrm3	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
7 グループ	SigmaA	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
8 グループ	Other	W01 ~ W24	ETA1 ~ F20
9 グループ	DeltaA	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 0 グループ	Motor	W01 ~ W05	SPEED ~ PM
1 1 グループ	Aux	W01 ~ W02	AUX1 ~ AUX2

WT1800(4 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
4 グループ	Element4	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
5 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
6 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
7 グループ	ElemHrm3	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
8 グループ	ElemHrm4	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
9 グループ	SigmaA	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 0 グループ	SigmaB	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 1 グループ	Other	W01 ~ W24	ETA1 ~ F20
1 2 グループ	DeltaA	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 3 グループ	DeltaB	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 4 グループ	Motor	W01 ~ W05	SPEED ~ PM
1 5 グループ	Aux	W01 ~ W02	AUX1 ~ AUX2

WT1800(5 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
4 グループ	Element4	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
5 グループ	Element5	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
6 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
7 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
8 グループ	ElemHrm3	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
9 グループ	ElemHrm4	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
1 0 グループ	ElemHrm5	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
1 1 グループ	SigmaA	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 2 グループ	SigmaB	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 3 グループ	Other	W01 ~ W24	ETA1 ~ F20
1 4 グループ	DeltaA	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 5 グループ	DeltaB	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 6 グループ	Motor	W01 ~ W05	SPEED ~ PM
1 7 グループ	Aux	W01 ~ W02	AUX1 ~ AUX2

WT1800(6 Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
2 グループ	Element2	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
3 グループ	Element3	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
4 グループ	Element4	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
5 グループ	Element5	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
6 グループ	Element6	W01 ~ W20	URMS ~ AHM
7 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
8 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
9 グループ	ElemHrm3	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
1 0 グループ	ElemHrm4	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
1 1 グループ	ElemHrm5	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
1 2 グループ	ElemHrm6	W01 ~ W06	UK_1 ~ ITHD
1 3 グループ	SigmaA	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 4 グループ	SigmaB	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 5 グループ	SigmaC	W01 ~ W14	URMS ~ AHM
1 6 グループ	Other	W01 ~ W24	ETA1 ~ F20
1 7 グループ	DeltaA	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 8 グループ	DeltaB	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
1 9 グループ	DeltaC	W01 ~ W09	DU1 ~ DPS
2 0 グループ	Motor	W01 ~ W05	SPEED ~ PM
2 1 グループ	Aux	W01 ~ W02	AUX1 ~ AUX2

3.2 機能詳細

WT500(1Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01	URMS
		W02	UMN
		W03	UDC
		W04	URMN
		W05	UAC
		W06	IRMS
		W07	IMN
		W08	IDC
		W09	IRMN
		W10	IAC
		W11	P
		W12	S
		W13	Q
		W14	LAMBda
		W15	PHI
		W16	FU
		W17	FI
		W18	UPPeak
		W19	UMPeak
		W20	IPPeak
		W21	IMPeak
		W22	CFU
		W23	CFI
		W24	TIME
		W25	WH
		W26	WHP
		W27	WHM
		W28	AH
		W29	AHP
		W30	AHM
		W31	WS
		W32	WQ
2 グループ	ElemHrm1(G5)	W01	UK_0
		W02	UK_1
		W03	UK_T
		W04	IK_0
		W05	IK_1
		W06	IK_T
		W07	PK_0
		W08	PK_1
		W09	PK_T
		W10	SK_0
		W11	SK_1
		W12	SK_T
		W13	QK_0
		W14	QK_1
		W15	QK_T
		W16	LAMBDA0
		W17	LAMBDA1
		W18	LAMBDAT
		W19	PHIK_1
		W20	PHIK_T
		W21	PHIuk3
		W22	PHIik3
		W23	UTHD
		W24	ITHD
		W25	PTHD

(次ページに続く)

	グループ文字列	波形番号	チャネルアサイン
3 グループ	Sigma	W01	URMS
		W02	UMN
		W03	UDC
		W04	URMN
		W05	UAC
		W06	IRMS
		W07	IMN
		W08	IDC
		W09	IRMN
		W10	IAC
		W11	P
		W12	S
		W13	Q
		W14	LAMBda
		W15	PHI
		W16	WH
		W17	WHP
		W18	WHM
		W19	AH
		W20	AHP
		W21	AHM
		W22	WS
		W23	WQ
4 グループ	Other	W01	ETA1
		W02	ETA2
		W03	F1
		W04	F2
		W05	F3
		W06	F4
		W07	F5
		W08	F6
		W09	F7
		W10	F8
5 グループ	Delta (DT)	W01	DELTA1
		W02	DELTA2
		W03	DELTA3
		W04	DELTA4
6 グループ	Phase (G5)	W01	P_U1U2
		W02	P_U1U3
		W03	P_U111
		W04	P_U112
		W05	P_U113

Note

- WT500 では通信により取得できる最大パラメータ数は 255 個であるため、GateWT では U/I/P/S/Q/LAMBda/PHI の 2 次～50 次、PHIU/PHII の 1 次、2 次、4 次～50 次、UHDF、IHDF、PHDF は取得できません。
- (G5) は高調波オプション付きの製品、(DT) はデルタオプション付の製品のときに選択できます。オプション付きでない製品が選択された場合は、グループの番号が前詰めになります。たとえば、1 エlementモデル+(G5) あり、(DT) なしの場合、以下のようになります。
 - 1 グループ：Element1
 - 2 グループ：ElemHrm1
 - 3 グループ：Sigma
 - 4 グループ：Other
 - 5 グループ：Phase

WT500(2Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W32	URMS ~ WQ
2 グループ	Element2	W01 ~ W32	URMS ~ WQ
3 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W25	UK_0 ~ PTHD
4 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W25	UK_0 ~ PTHD
5 グループ	Sigma	W01 ~ W23	URMS ~ WQ
6 グループ	Other	W01 ~ W10	ETA1 ~ F8
7 グループ	Delta	W01 ~ W04	DELTA1 ~ DELTA4
8 グループ	Phase	W01 ~ W05	P_U1U2 ~ P_U1I3

WT500(3Element モデル)

	グループ文字列	波形番号	チャンネルアサイン
1 グループ	Element1	W01 ~ W32	URMS ~ WQ
2 グループ	Element2	W01 ~ W32	URMS ~ WQ
3 グループ	Element3	W01 ~ W32	URMS ~ WQ
4 グループ	ElemHrm1	W01 ~ W25	UK_0 ~ PTHD
5 グループ	ElemHrm2	W01 ~ W25	UK_0 ~ PTHD
6 グループ	ElemHrm3	W01 ~ W25	UK_0 ~ PTHD
7 グループ	Sigma	W01 ~ W23	URMS ~ WQ
8 グループ	Other	W01 ~ W10	ETA1 ~ F8
9 グループ	Delta	W01 ~ W04	DELTA1 ~ DELTA4
10 グループ	Phase	W01 ~ W05	P_U1U2 ~ P_U1I3

タグの設定

タグの初期値は、自動機種判別で取得したモデルによって以下のように割り付けられます。

WT100/WT200

WT110	グループ 1	Element1(V、A、W、VA、VAR、PF、DEGR、VHZ、AHZ、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM、VPK、APK)+MATH+TIME
WT110E	(グループ名：Element1)	
WT200		
WT210		
WT130(2Element)	グループ 1	Element1(V ~ APK)+MATH+TIME
WT230(2Element)	(グループ名：Element1)	
	グループ 2	Element3(V ~ APK)
	(グループ名：Element3)	
	グループ 3	Sigma(V ~ APK)
	(グループ名：Sigma)	
WT130(3Element)	グループ 1	Element1(V ~ APK)+MATH+TIME
WT230(3Element)	(グループ名：Element1)	
	グループ 2	Element2(V ~ APK)
	(グループ名：Element2)	
	グループ 3	Element3(V ~ APK)
	(グループ名：Element3)	
	グループ 4	Sigma(V ~ APK)
	(グループ名：Sigma)	

WT1000/WT2000

WT1010	グループ 1	Element1(V、A、W、VA、PF、DEGR、VPK、APK、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM)+FREQ+MATH+TIME
WT2010	(グループ名：Element1)	
WT1030	グループ 1	Element1(V ~ AHM)+FREQ+MATH+TIME
WT2030	(グループ名：Element1)	
	グループ 2	Element3(V ~ AHM)
	(グループ名：Element3)	
	グループ 3	Sigma(V ~ AHM)
	(グループ名：Sigma)	
WT1030(3Element)	グループ 1	Element1(V ~ AHM)+FREQ+MATH+TIME
WT2030(3Element)	(グループ名：Element1)	
	グループ 2	Element2(V ~ AHM)
	(グループ名：Element2)	
	グループ 3	Sigma(V ~ AHM)
	(グループ名：Element3)	
	グループ 4	Sigma(V ~ AHM)
	(グループ名：Sigma)	
WT1030M	グループ 1	Element1(V ~ AHM)+FREQ+MATH+TIME
	(グループ名：Element1)	
	グループ 2	Element2(V ~ AHM)
	(グループ名：Element2)	
	グループ 3	Element3(V ~ AHM)
	(グループ名：Element3)	
	グループ 4	Sigma(V ~ AHM)
	(グループ名：Sigma)	
	グループ 5	TORQ、RPM、SRPM、SLIP、MPOW、MEFF、TEFF
	(グループ名：Moter)	

WT1600

グループ ElementX に設定されているタグは Element 1 と同様です。グループ SigmaX に設定されているタグは SigmaA と同様です。

Note

WT1600 では通信により取得できる最大パラメータ数は 255 個であるため、GateWT では Cfu、Cfi、FfU、Ffl、Z、Rs、Xs、Rp、Xp は取得できません。

WT1600 (1Element)	グループ 1 (グループ名 :Element1)	Element1(URMS、UMN、UDC、UAC、IRMS、IMN、IDC、IAC、P、S、Q、LAMBda、PHI、FU、FI、PC、UPPeak、UMPeak、IPPeak、IMPeak、TIME、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM)	
	グループ 2 (SigmaA)	SigmaA(URMS、UMN、UDC、UAC、IRMS、IMN、IDC、IAC、P、S、Q、LAMBda、PHI、PC、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM)	
	グループ 3 (Other)	Other(ETA、SETA、F1、F2、F3、F4、DURMS1、DUMN1、DUDC1、DUAC1、DURMS2、DUDC2、DUAC2、DUMN2、DURM3、DUMN3、DUDC3、DUAC3、DIRM、DIMN、DIDC、DIAC)	
	グループ 4 (Motor)	Motor(TORQue、SPEed、SYNC、SLIP、PM、MAETa、MBETa)	
WT1600 (2Elements)	グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ AHM)	
	グループ 2(Element2)	Element2(URMS ~ AHM)	
	グループ 3(SigmaA)	SigmaA(URMS ~ AHM)	
	グループ 4(SigmaB)	SigmaB(URMS ~ AHM)	
	グループ 5(Other)	Other(ETA ~ DIAC)	
	グループ 6(Motor)	Motor(TORQue ~ MBETa)	
WT1600 (3Elements)	グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ AHM)	
	グループ 2(Element2)	Element2(URMS ~ AHM)	
	グループ 3(Element3)	Element3(URMS ~ AHM)	
	グループ 4(SigmaA)	SigmaA(URMS ~ AHM)	
	グループ 5(SigmaB)	SigmaB(URMS ~ AHM)	
	グループ 6(SigmaC)	SigmaC(URMS ~ AHM)	
	グループ 7(Other)	Other(ETA ~ DIAC)	
	グループ 8(Motor)	Motor(TORQue ~ MBETa)	
WT1600 (4Elements)	グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ AHM)	
	グループ 2(Element2)	Element2(URMS ~ AHM)	
	グループ 3(Element3)	Element3(URMS ~ AHM)	
	グループ 4(Element4)	Element4(URMS ~ AHM)	
	グループ 5(SigmaA)	SigmaA(URMS ~ AHM)	
	グループ 6(SigmaB)	SigmaB(URMS ~ AHM)	
	グループ 7(SigmaC)	SigmaC(URMS ~ AHM)	
	グループ 8(Other)	Other(ETA ~ DIAC)	
	グループ 9(Motor)	Motor(TORQUA ~ MBETa)	
	WT1600 (5Elements)	グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ AHM)
グループ 2(Element2)		Element2(URMS ~ AHM)	
グループ 3(Element3)		Element3(URMS ~ AHM)	
グループ 4(Element4)		Element4(URMS ~ AHM)	
グループ 5(Element5)		Element5(URMS ~ AHM)	
グループ 6(SigmaA)		SigmaA(URMS ~ AHM)	
グループ 7(SigmaB)		SigmaB(URMS ~ AHM)	
グループ 8(SigmaC)		SigmaC(URMS ~ AHM)	
グループ 9(Motor)		Other(ETA ~ DIAC)	
グループ 10(Motor)		Motor(TORQue ~ MBETa)	
WT1600 (6Elements)		グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ AHM)
		グループ 2(Element2)	Element2(URMS ~ AHM)
	グループ 3(Element3)	Element3(URMS ~ AHM)	
	グループ 4(Element 4)	Element4(URMS ~ AHM)	
	グループ 5(Element5)	Element5(URMS ~ AHM)	
	グループ 6(Element6)	Element6(URMS ~ AHM)	
	グループ 7(SigmaA)	SigmaA(URMS ~ AHM)	
	グループ 8(SigmaB)	SigmaB(URMS ~ AHM)	
	グループ 9(SigmaC)	SigmaC(URMS ~ AHM)	
	グループ 10(Other)	Other(ETA ~ DIAC)	
	グループ 11(Motor)	Motor(TORQue ~ MBETa)	

WT1800

グループ ElementX に設定されているタグは Element 1 と同様です。
 グループ ElemHrmX に設定されているタグは ElemHrm 1 と同様です。
 グループ SigmaX に設定されているタグは SigmaA と同様です。
 グループ DeltaX に設定されているタグは DeltaA と同様です。

WT1800 (1Element)	グループ 1 (グループ名 :Element1)	Element1 (URMS、UMN、UDC、IRMS、IMN、IDC、P、S、Q、LAMBDA、PHI、FU、FI、TIME、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM)
	グループ 2 (ElemHrm1)	ElemHrm1 (UK_1、UK_T、IK_1、IK_T、UTHD、ITHD)
	グループ 3 (Other)	Other (ETA1、ETA2、ETA3、ETA4、F1、F2、F3、F4、F5、F6、F7、F8、F9、F10、F11、F12、F13、F14、F15、F16、F17、F18、F19、F20)
	グループ 4 (Motor)	Motor (SPEED、TORQUE、SYNCSP、SLIP、PM)
	グループ 5 (Aux)	Aux (AUX1、AUX2)
WT1800 (2Elements)	グループ 1 (Element1)	Element1 (URMS ~ AHM)
	グループ 2 (Element2)	Element2 (URMS ~ AHM)
	グループ 3 (ElemHrm1)	ElemHrm1 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 4 (ElemHrm2)	ElemHrm2 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 5 (SigmaA)	SigmaA (URMS、UMN、IRMS、IMN、P、S、LAMBDA、PHI、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM)
	グループ 6 (Other)	Other (ETA1 ~ F20)
	グループ 7 (DeltaA)	DeltaA (DU1、DU2、DU3、DUS、DI、DP1、DP2、DP3、DPS)
	グループ 8 (Motor)	Motor (SPEED ~ PM)
	グループ 9 (Aux)	Aux (AUX1 ~ AUX2)
WT1800 (3Elements)	グループ 1 (Element1)	Element1 (URMS ~ AHM)
	グループ 2 (Element2)	Element2 (URMS ~ AHM)
	グループ 3 (Element3)	Element3 (URMS ~ AHM)
	グループ 4 (ElemHrm1)	ElemHrm1 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 5 (ElemHrm2)	ElemHrm2 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 6 (ElemHrm3)	ElemHrm3 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 7 (SigmaA)	SigmaA (URMS ~ AHM)
	グループ 8 (Other)	Other (ETA1 ~ F20)
	グループ 9 (DeltaA)	DeltaA (DU1 ~ DPS)
	グループ 10 (Motor)	Motor (SPEED ~ PM)
	グループ 11 (Aux)	Aux (AUX1 ~ AUX2)
WT1800 (4Elements)	グループ 1 (Element1)	Element1 (URMS ~ AHM)
	グループ 2 (Element2)	Element2 (URMS ~ AHM)
	グループ 3 (Element3)	Element3 (URMS ~ AHM)
	グループ 4 (Element4)	Element4 (URMS ~ AHM)
	グループ 5 (ElemHrm1)	ElemHrm1 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 6 (ElemHrm2)	ElemHrm2 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 7 (ElemHrm3)	ElemHrm3 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 8 (ElemHrm4)	ElemHrm4 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 9 (SigmaA)	SigmaA (URMS ~ AHM)
	グループ 10 (SigmaB)	SigmaB (URMS ~ AHM)
	グループ 11 (Other)	Other (ETA1 ~ F20)
	グループ 12 (DeltaA)	DeltaA (DU1 ~ DPS)
	グループ 13 (DeltaB)	DeltaB (DU1 ~ DPS)
	グループ 14 (Motor)	Motor (SPEED ~ PM)
	グループ 15 (Aux)	Aux (AUX1 ~ AUX2)

(次ページに続く)

3.2 機能詳細

WT1800 (5Elements)	グループ 1 (Element1)	Element1 (URMS ~ AHM)
	グループ 2 (Element2)	Element2 (URMS ~ AHM)
	グループ 3 (Element3)	Element3 (URMS ~ AHM)
	グループ 4 (Element4)	Element4 (URMS ~ AHM)
	グループ 5 (Element5)	Element5 (URMS ~ AHM)
	グループ 6 (ElemHrm1)	ElemHrm1 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 7 (ElemHrm2)	ElemHrm2 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 8 (ElemHrm3)	ElemHrm3 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 9 (ElemHrm4)	ElemHrm4 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 10 (ElemHrm5)	ElemHrm5 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 11 (SigmaA)	SigmaA (URMS ~ AHM)
	グループ 12 (SigmaB)	SigmaB (URMS ~ AHM)
	グループ 13 (Other)	Other (ETA1 ~ F20)
	グループ 14 (DeltaA)	DeltaA (DU1 ~ DPS)
	グループ 15 (DeltaB)	DeltaB (DU1 ~ DPS)
	グループ 16 (Motor)	Motor (SPEED ~ PM)
	グループ 17 (Aux)	Aux (AUX1 ~ AUX2)
WT1800 (6Elements)	グループ 1 (Element1)	Element1 (URMS ~ AHM)
	グループ 2 (Element2)	Element2 (URMS ~ AHM)
	グループ 3 (Element3)	Element3 (URMS ~ AHM)
	グループ 4 (Element4)	Element4 (URMS ~ AHM)
	グループ 5 (Element5)	Element5 (URMS ~ AHM)
	グループ 6 (Element6)	Element6 (URMS ~ AHM)
	グループ 7 (ElemHrm1)	ElemHrm1 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 8 (ElemHrm2)	ElemHrm2 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 9 (ElemHrm3)	ElemHrm3 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 10 (ElemHrm4)	ElemHrm4 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 11 (ElemHrm5)	ElemHrm5 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 12 (ElemHrm6)	ElemHrm6 (UK_1 ~ ITHD)
	グループ 13 (SigmaA)	SigmaA (URMS ~ AHM)
	グループ 14 (SigmaB)	SigmaB (URMS ~ AHM)
	グループ 15 (SigmaC)	SigmaC (URMS ~ AHM)
	グループ 16 (Other)	Other (ETA1 ~ F20)
	グループ 17 (DeltaA)	DeltaA (DU1 ~ DPS)
	グループ 18 (DeltaB)	DeltaB (DU1 ~ DPS)
	グループ 19 (DeltaC)	DeltaC (DU1 ~ DPS)
	グループ 20 (Motor)	Motor (SPEED ~ PM)
	グループ 21 (Aux)	Aux (AUX1 ~ AUX2)

WT500

グループ ElementX に設定されているタグは Element 1 と同様です。

Note

- WT500 では通信により取得できる最大パラメータ数は 255 個であるため、GateWT では U/I/P/S/Q/LAMBda/PHI の 2 次～ 50 次、PHIU/PHII の 1 次、2 次、4 次～ 50 次、UHDF、IHDF、PHDF は取得できません。
- (G5) は高調波オプション付きの製品、(DT) はデルタオプション付の製品のときに選択できます。オプション付きでない製品が選択された場合は、グループの番号が前詰めになります。たとえば、1 エlementモデル+ (G5) あり、(DT) なしの場合、以下のようになります。
 - グループ : Element1
 - グループ : ElemHrm1
 - グループ : Sigma
 - グループ : Other
 - グループ : Phase

WT500 (1Element)	グループ 1 (グループ名 : Element1)	Element1(URMS、UMN、UDC、URMN、UAC、IRMS、IMN、IDC、IRMN、IAC、P、S、Q、LAMBda、PHI、FU、FI、UPPeak、UMPeak、IPPeak、IMPeak、CFU、CFI、TIME、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM、WS、WQ)
	グループ 2 (ElemHrm1) (G5)	Element1(UK_0、UK_1、UK_T、IK_0、IK_1、IK_T、PK_0、PK_1、PK_T、SK_0、SK_1、SK_T、QK_0、QK_1、QK_T、LAMB0、LAMB1、LAMB2、PHI1、PHI2、PHI3、PHI4、PHI5、PHI6、PHI7、PHI8、PHI9、PHI10、PHI11、PHI12、PHI13、PHI14、PHI15、PHI16、PHI17、PHI18、PHI19、PHI20、PHI21、PHI22、PHI23、PHI24、PHI25、PHI26、PHI27、PHI28、PHI29、PHI30、PHI31、PHI32、PHI33、PHI34、PHI35、PHI36、PHI37、PHI38、PHI39、PHI40、PHI41、PHI42、PHI43、PHI44、PHI45、PHI46、PHI47、PHI48、PHI49、PHI50、PHI51、PHI52、PHI53、PHI54、PHI55、PHI56、PHI57、PHI58、PHI59、PHI60、PHI61、PHI62、PHI63、PHI64、PHI65、PHI66、PHI67、PHI68、PHI69、PHI70、PHI71、PHI72、PHI73、PHI74、PHI75、PHI76、PHI77、PHI78、PHI79、PHI80、PHI81、PHI82、PHI83、PHI84、PHI85、PHI86、PHI87、PHI88、PHI89、PHI90、PHI91、PHI92、PHI93、PHI94、PHI95、PHI96、PHI97、PHI98、PHI99、PHI100、PHI101、PHI102、PHI103、PHI104、PHI105、PHI106、PHI107、PHI108、PHI109、PHI110、PHI111、PHI112、PHI113、PHI114、PHI115、PHI116、PHI117、PHI118、PHI119、PHI120、PHI121、PHI122、PHI123、PHI124、PHI125、PHI126、PHI127、PHI128、PHI129、PHI130、PHI131、PHI132、PHI133、PHI134、PHI135、PHI136、PHI137、PHI138、PHI139、PHI140、PHI141、PHI142、PHI143、PHI144、PHI145、PHI146、PHI147、PHI148、PHI149、PHI150、PHI151、PHI152、PHI153、PHI154、PHI155、PHI156、PHI157、PHI158、PHI159、PHI160、PHI161、PHI162、PHI163、PHI164、PHI165、PHI166、PHI167、PHI168、PHI169、PHI170、PHI171、PHI172、PHI173、PHI174、PHI175、PHI176、PHI177、PHI178、PHI179、PHI180、PHI181、PHI182、PHI183、PHI184、PHI185、PHI186、PHI187、PHI188、PHI189、PHI190、PHI191、PHI192、PHI193、PHI194、PHI195、PHI196、PHI197、PHI198、PHI199、PHI200、PHI201、PHI202、PHI203、PHI204、PHI205、PHI206、PHI207、PHI208、PHI209、PHI210、PHI211、PHI212、PHI213、PHI214、PHI215、PHI216、PHI217、PHI218、PHI219、PHI220、PHI221、PHI222、PHI223、PHI224、PHI225、PHI226、PHI227、PHI228、PHI229、PHI230、PHI231、PHI232、PHI233、PHI234、PHI235、PHI236、PHI237、PHI238、PHI239、PHI240、PHI241、PHI242、PHI243、PHI244、PHI245、PHI246、PHI247、PHI248、PHI249、PHI250、PHI251、PHI252、PHI253、PHI254、PHI255)
	グループ 3 (Sigma)	SigmaA(URMS、UMN、UDC、URMN、UAC、IRMS、IMN、IDC、IRMN、IAC、P、S、Q、LAMBda、PHI、WH、WHP、WHM、AH、AHP、AHM、WS、WQ)
	グループ 4 (Other)	Other(ETA1、ETA2、F1、F2、F3、F4、F5、F6、F7、F8)
	グループ 5 (Delta) (DT)	Delta(DELT1、DELT2、DELT3、DELT4)
	グループ 6 (Phase) (G5)	Phase(P_U1U2、P_U1U3、P_U111、P_U112、P_U113)
WT500 (2Elements)	グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ WQ)
	グループ 2(Element2)	Element2(URMS ~ WQ)
	グループ 3(ElemHrm1) (G5)	Element1(UK_0 ~ PTHD)
	グループ 4(ElemHrm2) (G5)	Element2(UK_0 ~ PTHD)
	グループ 5(Sigma)	Sigma(URMS ~ WQ)
	グループ 6(Other)	Other(ETA ~ F8)
	グループ 7(Delta) (DT)	Delta(DELT1 ~ DELTA4)
	グループ 8(Phase) (G5)	Phase(P_U1U2 ~ P_U113)
WT500 (3Elements)	グループ 1(Element1)	Element1(URMS ~ WQ)
	グループ 2(Element2)	Element2(URMS ~ WQ)
	グループ 3(Element3)	Element3(URMS ~ WQ)
	グループ 4(ElemHrm1) (G5)	Element1(UK_0 ~ PTHD)
	グループ 5(ElemHrm2) (G5)	Element2(UK_0 ~ PTHD)
	グループ 6(ElemHrm3) (G5)	Element3(UK_0 ~ PTHD)
	グループ 7(Sigma)	Sigma(URMS ~ WQ)
	グループ 8(Other)	Other(ETA ~ F8)
	グループ 9(Delta) (DT)	Delta (DELTA1 ~ DELTA4)
	グループ 10(Phase) (G5)	Phase (P_U1U2 ~ P_U113)

3.2 機能詳細

本ソフトウェアで使用するファンクション名と WT1600 で使用しているファンクション名との対応一覧

本ソフトウェアで使用するファンクション名	WT1600 で使用しているファンクション名 (数値表示ヘッダ名)	本ソフトウェアで使用するファンクション名	WT1600 で使用しているファンクション名 (数値表示ヘッダ名)
URMS	Urms	ETA	η
UMN	Umean	SETA	$1/\eta$
UDC	Udc	F1	F1
UAC	Uac	F2	F2
IRMS	Irms	F3	F3
IMN	Imean	F4	F4
IDC	Idc	DURMS	$\Delta Urms$
IAC	Iac	DUMN	$\Delta Umean$
P	P	DUDC	ΔUdc
S	S	DUAC	ΔUac
Q	Q	DIRMS	$\Delta Irms$
LAMBda	λ	DIMN	$\Delta Imean$
PHI	φ	DIDC	ΔIdc
FU	FreqU(fU)	DIAC	ΔIac
FI	FreqI(fI)	SPEed	Speed
UPPeak	U+peak(U+pk)	TORQue	Torque
UMPeak	U-peak(U-pk)	SYNC	SyncSpd
IPPeak	I+peak(I+pk)	SLIP	Slip
IMPeak	I-peak(I-pk)	PM	Pm
CFU	CfU	MAETa	ηmA
CFI	CfI	MBETa	ηmB
FFU	FfU		
FFI	FfI		
Z	Z		
RS	Rs		
XS	Xs		
RP	Rp		
XP	Xp		
PC	Pc		
TIME	I-Time		
WH	Wp		
WHP	Wp+		
WHM	Wp-		
AH	q		
AHP	q+		
AHM	q-		

本ソフトウェアで使用するファンクション名と WT1800 で使用しているファンクション名との対応一覧

本ソフトウェアで使用するファンクション名	WT1800 で使用しているファンクション名 (数値表示ヘッダ名)	本ソフトウェアで使用するファンクション名	WT1800 で使用しているファンクション名 (数値表示ヘッダ名)
	URMS	Urms	F4 F4
	UMN	Umn	F5 F5
	UDC	Udc	F6 F6
	IRMS	Irms	F7 F7
	IMN	Imn	F8 F8
	IDC	Idc	F9 F9
	P	P	F10 F10
	S	S	F11 F11
	Q	Q	F12 F12
	LAMBDA	λ	F13 F13
	PHI	φ	F14 F14
	FU	fU (FreqU)	F15 F15
	FI	fI (FreqI)	F16 F16
	TIME	Time	F17 F17
	WH	WP	F18 F18
	WHP	WP+	F19 F19
	WHM	WP-	F20 F20
	AH	q	DU1 $\Delta U1$
	AHP	q+	DU2 $\Delta U2$
	AHM	q-	DU3 $\Delta U3$
	UK_1	U(1)	DUS $\Delta U\Sigma$
	UK_T	U(Total)	DI ΔI
	IK_1	I(1)	DP1 $\Delta P1$
	IK_T	I(Total)	DP2 $\Delta P2$
	UTHD	Uthd	DP3 $\Delta P3$
	ITHD	Ithd	DPS $\Delta P\Sigma$
	ETA1	$\eta 1$	TORQUE Torque
	ETA2	$\eta 2$	SPEED Speed
	ETA3	$\eta 3$	SYNCSP Syncsp
	ETA4	$\eta 4$	SLIP Slip
	F1	F1	PM Pm
	F2	F2	AUX1 Aux1
	F3	F3	AUX2 Aux2

本ソフトウェアで使用するファンクション名と WT500 で使用しているファンクション名との対応一覧

本ソフトウェアで使用するファンクション名	WT500 で使用しているファンクション名 (数値表示ヘッダ名)	本ソフトウェアで使用するファンクション名	WT500 で使用しているファンクション名 (数値表示ヘッダ名)
URMS	Urms	ETA1	η_1
UMN	Umn	ETA2	η_2
UDC	Udc	F1	F1
URMN	Urmn	F2	F2
UAC	Uac	F3	F3
IRMS	Irms	F4	F4
IMN	Imn	F5	F5
IDC	Idc	F6	F6
IRMN	Irmn	F7	F7
IAC	Iac	F8	F8
P	P	DELTA1	ΔF_1
S	S	DELTA2	ΔF_2
Q	Q	DELTA3	ΔF_3
LAMBda	λ	DELTA4	ΔF_4
PHI	ϕ	P_U1U2	$\phi_{U_i-U_j}$
FU	FreqU(fU)	P_U1U3	$\phi_{U_i-U_k}$
FI	FreqI(fi)	P_U1I1	$\phi_{U_i-I_i}$
UPPeak	U+peak(U+pk)	P_U1I2	$\phi_{U_i-I_j}$
UMPeak	U-peak(U-pk)	P_U1I3	$\phi_{U_i-I_k}$
IPPeak	I+peak(I+pk)		
IMPeak	I-peak(I-pk)		
CFU	CfU		
CFI	CfI		
TIME	Time		
WH	WP		
WHP	WP+		
WHM	WP-		
AH	q		
AHP	q+		
AHM	q-		
WS	WS		
WQ	WQ		
UK_0	U(k) k=0		
UK_1	U(k) k=1		
UK_T	U(k) k=Total		
IK_0	I(k) k=0		
IK_1	I(k) k=1		
IK_T	I(k) k=Total		
PK_0	P(k) k=0		
PK_1	P(k) k=1		
PK_T	P(k) k=Total		
SK_0	S(k) k=0		
SK_1	S(k) k=1		
SK_T	S(k) k=Total		
QK_0	Q(k) k=0		
QK_1	Q(k) k=1		
QK_T	Q(k) k=Total		
LAMBD0	$\lambda(k)$ k=0		
LAMBD1	$\lambda(k)$ k=1		
LAMBDT	$\lambda(k)$ k=Total		
PHIK_1	$\phi(k)$ k=1		
PHIK_T	$\phi(k)$ k=Total		
PHIUK3	$\phi_U(k)$ k=3		
PHIIK3	$\phi_I(k)$ k=3		
UTHD	Uthd		
ITHD	Ithd		
PTHD	Pthd		

各チャンネルのチャンネル名 / タグ ID 文字列 / タグ文字列

GateWT はデフォルトで、チャンネル名 / タグ ID 文字列は同じ「EI:V」「EI:A」... となります。タグ文字列は接続されている WT の出力項目名「TAG01」「TAG02」... です。これらは変更可能です。

Note

DAQLOGGER を用いて GateWT に接続した場合、チャンネル名 / タグ ID は無視されます。タグ名についてはタグ設定ソフトウェアで取り込むことができます。

各チャンネルの色

GateWT では、デフォルトのチャンネル色は、以下の 16 色です。

Red、Green、Blue、Magenta、Orange、Cyan、Brown、LightGray、Purple、Pink、Yellow、White、CadiBlue、LightPink、LightGreen、Salmon

これらは変更可能です。

3.2 機能詳細

GateWT で WT1600 からデータ収集可能なデータ

GateWTは「高調波モード」には対応していません。したがって、高調波モードでのパラメータのデータ収集はできません。

	エレメント 1	エレメント 2	エレメント 3	エレメント 4	エレメント 5	エレメント 6	Σ A	Σ B	Σ C	motor
電圧 RMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	TORQue トルク
電圧 MEAN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	SPeed 回転速度
電圧 DC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC	SYNC 同期速度
電圧 AC	UAC	UAC	UAC	UAC	UAC	UAC	UAC	UAC	UAC	SLIP すべり
電流 RMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	PM モータ出力
電流 MEAN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	MAETa モータ効率
電流 DC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC	MBETa トータル効率
電流 AC	IAC	IAC	IAC	IAC	IAC	IAC	IAC	IAC	IAC	
有効電力	P	P	P	P	P	P	P	P	P	
皮相電力	S	S	S	S	S	S	S	S	S	
無効電力	Q	Q	Q	Q	Q	Q	Q	Q	Q	
力率	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda	
位相差	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	
電圧周波数	FU	FU	FU	FU	FU	FU				
電流周波数	FI	FI	FI	FI	FI	FI				
Corrected Power Pc	PC	PC	PC	PC	PC	PC	PC	PC	PC	
電圧+側ピーク	UPPeak	UPPeak	UPPeak	UPPeak	UPPeak	UPPeak				
電圧-側ピーク	UMPeak	UMPeak	UMPeak	UMPeak	UMPeak	UMPeak				
電流+側ピーク	IPPeak	IPPeak	IPPeak	IPPeak	IPPeak	IPPeak				
電流-側ピーク	IMPeak	IMPeak	IMPeak	IMPeak	IMPeak	IMPeak				
積算時間	TI	TI	TI	TI	TI	TI				
電力量 (正負両方向)	WH	WH	WH	WH	WH	WH	WH	WH	WH	
電力量 (正方向)	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	
電力量 (負方向)	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	
電流量 (正負両方向)	AH	AH	AH	AH	AH	AH	AH	AH	AH	
電流量 (正方向)	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	
電流量 (負方向)	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	
デルタ演算電圧 RMS	DURM	DURM	DURM							
デルタ演算電圧 MEAN	DUMN	DUMN	DUMN							
デルタ演算電圧 DC	DUDC	DUDC	DUDC							
デルタ演算電圧 AC	DUAC	DUAC	DUAC							
デルタ演算電流 IRMS				DIRMS						
デルタ演算電流 IMN				DIMN						
デルタ演算電流 IDC				DIDC						
デルタ演算電流 IAC				DIAC						
効率 1	ETA									
効率 2	SETA									
ユーザ定義演算 1	F1									
ユーザ定義演算 2	F2									
ユーザ定義演算 3	F3									
ユーザ定義演算 4	F4									

GateWT で WT1800 からデータ収集可能なデータ

	エレメント1	エレメント2	エレメント3	エレメント4	エレメント5	エレメント6	Σ A	Σ B	Σ C	motor
電圧 RMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	URMS	SPEED 回転速度
電圧 MEAN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	UMN	TORQUE トルク
電圧 DC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC	UDC				SYNCSP 同期速度
電流 RMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS	SLIP すべり
電流 MEAN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	IMN	PM モータ出力
電流 DC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC	IDC				
有効電力	P	P	P	P	P	P	P	P	P	
皮相電力	S	S	S	S	S	S	S	S	S	
無効電力	Q	Q	Q	Q	Q	Q				
力率	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	LAMBDA	
位相差	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	PHI	
電圧周波数	FU	FU	FU	FU	FU	FU				
電流周波数	FI	FI	FI	FI	FI	FI				
積算時間	TIME	TIME	TIME	TIME	TIME	TIME				
電力量 (正負両方向)	WH	WH	WH	WH	WH	WH	WH	WH	WH	
電力量 (正方向)	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	WHP	
電力量 (負方向)	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	WHM	
電流量 (正負両方向)	AH	AH	AH	AH	AH	AH	AH	AH	AH	
電流量 (正方向)	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	AHP	
電流量 (負方向)	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	AHM	
電圧 1 次高調波	UK_1	UK_1	UK_1	UK_1	UK_1	UK_1				
電圧全高調波	UK_T	UK_T	UK_T	UK_T	UK_T	UK_T				
電流 1 次高調波	IK_1	IK_1	IK_1	IK_1	IK_1	IK_1				
電流全高調波	IK_T	IK_T	IK_T	IK_T	IK_T	IK_T				
電圧全高調波ひずみ	UTHD	UTHD	UTHD	UTHD	UTHD	UTHD				
電流全高調波ひずみ	ITHD	ITHD	ITHD	ITHD	ITHD	ITHD				
効率 1	ETA1									
効率 2	ETA2									
効率 3	ETA3									
効率 4	ETA4									
ユーザ定義演算 1	F1									
ユーザ定義演算 2	F2									
ユーザ定義演算 3	F3									
ユーザ定義演算 4	F4									
ユーザ定義演算 5	F5									
ユーザ定義演算 6	F6									
ユーザ定義演算 7	F7									
ユーザ定義演算 8	F8									
ユーザ定義演算 9	F9									
ユーザ定義演算 10	F10									
ユーザ定義演算 11	F11									
ユーザ定義演算 12	F12									
ユーザ定義演算 13	F13									
ユーザ定義演算 14	F14									
ユーザ定義演算 15	F15									
ユーザ定義演算 16	F16									
ユーザ定義演算 17	F17									
ユーザ定義演算 18	F18									
ユーザ定義演算 19	F19									
ユーザ定義演算 20	F20									

(次ページに続く)

3.2 機能詳細

デルタ演算電圧 1	DU1
デルタ演算電圧 2	DU2
デルタ演算電圧 3	DU3
デルタ演算結線電圧	DUS
デルタ演算電流	DI
デルタ演算電力 1	DP1
デルタ演算電力 2	DP2
デルタ演算電力 3	DP3
デルタ演算結線電力	DPS
Aux1	AUX1
Aux2	AUX2

GateWT で WT500 からデータ収集可能なデータ

	エレメント 1	エレメント 2	エレメント 3	Σ
電圧 RMS	URMS	URMS	URMS	URMS
電圧 MEAN	UMN	UMN	UMN	UMN
電圧 DC	UDC	UDC	UDC	UDC
電圧 RMEAN	URMN	URMN	URMN	URMN
電圧 AC	UAC	UAC	UAC	UAC
電流 RMS	IRMS	IRMS	IRMS	IRMS
電流 MEAN	IMN	IMN	IMN	IMN
電流 DC	IDC	IDC	IDC	IDC
電流 RMEAN	IRMN	IRMN	IRMN	IRMN
電流 AC	IAC	IAC	IAC	IAC
有効電力	P	P	P	P
皮相電力	S	S	S	S
無効電力	Q	Q	Q	Q
力率	LAMBda	LAMBda	LAMBda	LAMBda
位相差	PHI	PHI	PHI	PHI
電圧周波数	FU	FU	FU	
電流周波数	FI	FI	FI	
電圧+側ピーク	UPPeak	UPPeak	UPPeak	
電圧-側ピーク	UMPeak	UMPeak	UMPeak	
電流+側ピーク	IPPeak	IPPeak	IPPeak	
電流-側ピーク	IMPeak	IMPeak	IMPeak	
電圧クレストファクタ	CFU	CFU	CFU	
電流クレストファクタ	CFI	CFI	CFI	
積算時間	TIME	TIME	TIME	
電力量 (正負両方向)	WH	WH	WH	WH
電力量 (正方向)	WHP	WHP	WHP	WHP
電力量 (負方向)	WHM	WHM	WHM	WHM
電流量 (正負両方向)	AH	AH	AH	AH
電流量 (正方向)	AHP	AHP	AHP	AHP
電流量 (負方向)	AHM	AHM	AHM	AHM
皮相電力量	WS	WS	WS	WS
無効電力量	WQ	WQ	WQ	WQ
電圧 0 次高調波	UK_0	UK_0	UK_0	
電圧 1 次高調波	UK_1	UK_1	UK_1	
電圧全高調波	UK_T	UK_T	UK_T	
電流 0 次高調波	IK_0	IK_0	IK_0	
電流 1 次高調波	IK_1	IK_1	IK_1	
電流全高調波	IK_T	IK_T	IK_T	
有効電力 0 次高調波	PK_0	PK_0	PK_0	
有効電力 1 次高調波	PK_1	PK_1	PK_1	
有効電力全高調波	PK_T	PK_T	PK_T	
皮相電力 0 次高調波	SK_0	SK_0	SK_0	
皮相電力 1 次高調波	SK_1	SK_1	SK_1	
皮相電力全高調波	SK_T	SK_T	SK_T	
無効電力 0 次高調波	QK_0	QK_0	QK_0	
無効電力 1 次高調波	QK_1	QK_1	QK_1	
無効電力全高調波	QK_T	QK_T	QK_T	
力率 0 次高調波	LAMB0	LAMB0	LAMB0	
力率 1 次高調波	LAMB1	LAMB1	LAMB1	
力率全高調波	LAMBDT	LAMBDT	LAMBDT	
位相差 1 次高調波	PHIK_1	PHIK_1	PHIK_1	
位相差全高調波	PHIK_T	PHIK_T	PHIK_T	
電圧基本波と 3 次高調波の位相差	PHIUk3	PHIUk3	PHIUk3	
電流基本波と 3 次高調波の位相差	PHIik3	PHIik3	PHIik3	
電圧の全高調波ひずみ	UTHD	UTHD	UTHD	
電流の全高調波ひずみ	ITHD	ITHD	ITHD	
有効電力の全高調波ひずみ	PTHD	PTHD	PTHD	

(次ページに続く)

3.2 機能詳細

	エレメント1	エレメント2	エレメント3	Σ
効率1	ETA1			
効率2	ETA2			
ユーザ定義演算1	F1			
ユーザ定義演算2	F2			
ユーザ定義演算3	F3			
ユーザ定義演算4	F4			
ユーザ定義演算5	F5			
ユーザ定義演算6	F6			
ユーザ定義演算7	F7			
ユーザ定義演算8	F8			
デルタ演算1	DELTA1			
デルタ演算2	DELTA2			
デルタ演算3	DELTA3			
デルタ演算4	DELTA4			
位相差 UIU2	P_U1U2			
位相差 UIU3	P_U1U3			
位相差 UII1	P_U1I1			
位相差 UII2	P_U1I2			
位相差 UII3	P_U1I3			

3.3 メッセージと対処方法

使用中に画面にメッセージが表示されることがあります。以下、その意味と対処方法を説明します。

エラー

コード	内容	対処方法
E211	ファイルに書き込めません。	ディスク容量やファイルシステムが正常か、確認してください。
E212	ファイルが読み込めません。	ファイルがあるか、ソフトウェアでサポートしているか、ファイルシステムが正常か、確認してください。
E213	ファイルがオープン出来ません。	ファイルがあるか、ソフトウェアでサポートしているか、ファイルシステムが正常か、確認してください。
E401	通信エラーです。	通信接続している計測器の電源が入っているか、ケーブルが正しく接続されているかを確認してください。また、通信方式によって次のことを確認してください。 <ul style="list-style-type: none"> • Ethernet の場合 アドレスが合っているか、Windows に TCP/IP プロトコルがインストールされているか、Ethernet カードが正しくインストールされているか。 • RS-232 の場合 ボーレートが合っているか、ポート (COM1 ~ COM9) が合っているか、PC のシリアルポートが有効であるか、ケーブルの種類が正しいか。
E402	通信タイムアウトです。	—
E403	通信オープンエラーです。	通信接続している計測器の電源が入っているか、ケーブルが正しく接続されているかを確認してください。また、通信方式によって次のことを確認してください。 <ul style="list-style-type: none"> • Ethernet の場合 アドレスが合っているか、Windows に TCP/IP プロトコルがインストールされているか、Ethernet カードが正しくインストールされているか。 • RS-232 の場合 ボーレートが合っているか、ポート (COM1 ~ COM9) が合っているか、PC のシリアルポートが有効であるか、ケーブルの種類が正しいか。
E501	ライセンス番号が間違っています。再インストールしてください。	Gate シリーズでは同時に起動できるソフトの種類数は購入したライセンス数です。ソフトウェアを再度インストールしてください。
E1010	プロセスの実行に失敗しました。	実行系ソフトが存在するか、ファイルが壊れていないか確認してください。何度も発生する場合はソフトウェアを再度インストールしなおしてください。
E1011	サービスの実行に失敗しました。	実行系ソフトが存在するか、ファイルが壊れていないか確認してください。何度も発生する場合はソフトウェアを再度インストールしなおしてください。
E1600	WT1000/WT2000 は 9600bps では使用できません。	WT1000/WT2000 シリーズでは RS-232 で 9600bps は機種判別はできませんが、データ収集には使用できません。本体のボーレートを 4800bps に落して使用してください。

メッセージ

コード	内容
M1201	正常に機種判別が終了しました。
M1210	設定変更を保存してから実行します。

実行系ソフトウェアメッセージ

コード	内容	意味 / 対処方法
W[631]	Data Lack	データの取りこぼしあり。 データ収集点数、接続機器数を少なくしたり、収集周期を長くしてください。
E[673]	Cannot open communication	通信オープンに失敗 通信接続している計測器の電源が入っているか、ケーブルが正しく接続されているかを確認してください。また、通信方式によって次のことを確認してください。 <ul style="list-style-type: none"> • Ethernet の場合 アドレスが合っているか、Windows に TCP/IP プロトコルがインストールされているか、Ethernet カードが正しくインストールされているか。 • RS-232 の場合 ボーレートが合っているか、ポート (COM1 ~ COM9) が合っているか、PC のシリアルポートが有効であるか、ケーブルの種類が正しいか。
E[674]	Communication error	通信エラー 対処方法は E[673] と同じ
E[675]	Communication time out	通信タイムアウト 対処方法は E[673] と同じ
E[850]	Command Error	WT からエラーを受信 WT からエラーを受信しました。WT の状態を確認してください。
E[851]	Cannot setting WT	WT の設定に失敗 通信の状態、または接続機器とソフトウェアで設定されている機器が合っているか確認してください。合っていない場合は再度、機器判別をしておしてください。
E[852]	Recive continued	受信エラー 通信の状態を確認してください。
E[853]	Recive data error	受信データエラー 通信の状態を確認してください。
I[606]	Recovery Communication	通信が復帰しました。

索引

D

DAQLOGGER から接続2-7

G

GPIB 通信3-2

W

WT シリーズの設定2-3

WT の設定3-2

エ

エラーの詳細情報2-9

カ

各チャンネルの色3-25

各チャンネルのチャンネル名 / タグ ID 文字列 / タグ文字列3-25

環境設定2-2

環境設定ソフトウェア1-3, 3-1

環境設定の保存2-6

キ

起動2-1

機能概要1-1, 3-1

機能詳細3-2

サ

サービス実行2-8

シ

システム1-2

システム構成1-3

システム番号2-7

実行系ソフトウェア1-3, 3-1

実行系ソフトウェアの実行と停止3-4

自動機種判別2-4, 3-3

終了2-1

状態表示3-4

シリアルポート3-2

シリアルポートの設定2-2

ス

スキャンインターバル3-3

スキャンインターバルの設定2-5

セ

接続状態の表示2-9

ソ

ソフトウェア構成1-3

ソフトウェア使用許諾契約書ii

ソフトウェアの環境条件1-2

タ

タグの設定2-4, 3-17

テ

停止2-8

テスト収集2-6, 3-4

ハ

バージョン情報2-10

ハードウェアの環境条件1-2

フ

プロセス実行2-8

ホ

ポート設定3-4

ポートの設定2-5

メ

メッセージ3-31

モ

モニタサーバ機能3-4

リ

リトライの設定2-5, 3-3

リモートモニタから接続2-7