

KX-G7100/N, KX-G7101/N コマンド仕様一覧

Ver. 4.2

2002 年 12 月 3 日

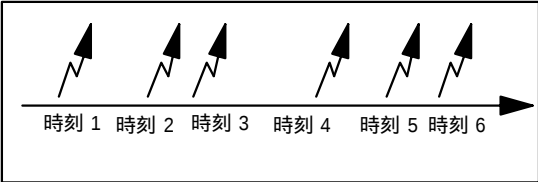
オーブコムジャパン株式会社

注意：本コマンド一覧は KX-G7100 シリーズ ファームバージョン 4.2x に準拠しています。
また予告なく内容が変更されることがあります。

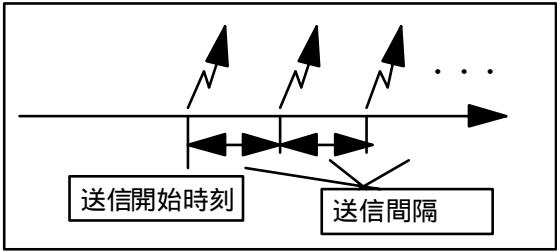
自動送信モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
A00	自動送信モード確認 現在設定されている自動送信モードを表示	KXA00<CR><LF> いずれの自動送信モードも設定されていなかったら端末は以下のメッセージを返します。 KXA00=0<CR><LF> 送信モードがどれか一つでも設定されていたら端末は KXA01 から 05 のすべてについて設定情報を返します。設定されている場合のパラメーターについては設定時の内容と同じです。
	自動送信モードキャンセル 全ての KXA のモード設定(KXA01-05)をキャンセル	KXA00=0<CR><LF> 本設定によりバイトモード関連コマンドのうち KXS31,32 はいずれも 0 に設定されます。

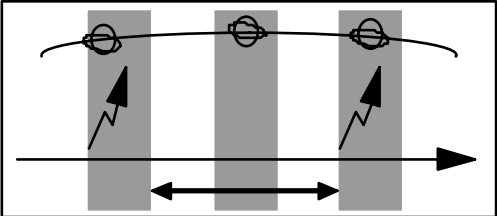
自動送信モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット																				
A01	指定時刻送信 6 時刻まで設定可能 	KXA01=T,LH,LM,HH,MM,A,D,D,D,D<CR><LF> T : 指定時刻番号 (1 - 6) LH : UTC との時差 (時 ...日本は+9) LM : UTC との時差 (分 ...日本は0) HH : 送信指定時間 (時 ... 00 - 23) MM : 送信指定時間 (分 ... 00 - 59) A : 相手アドレス (0/R インデクータ ... 1 - 8) D : 送信データ (下記) <table><tr><th>D</th><th>内容</th></tr><tr><td>0</td><td>OFF</td></tr><tr><td>1</td><td>位置情報</td></tr><tr><td>2</td><td>デジタル入力ポート状態</td></tr><tr><td>3</td><td>固定メッセージ (ユーザーにて設定)</td></tr><tr><td>4</td><td>GCC へのポーリング (GCC へのメッセージ有無の問い合わせ)</td></tr><tr><td>5</td><td>DTE へのポーリング (接続機器へのシリアルポート経由の問い合わせ)</td></tr><tr><td>6</td><td>無効</td></tr><tr><td>7</td><td>端末内組み込みユーザーアプリ起動</td></tr><tr><td>8</td><td>アナログ入力ポート状態</td></tr></table> <例> 位置情報とデジタル入力ポート情報を 0/R インデクータ 2 の宛先に毎日 00 時 30 分に送信する。 KXA01=1,+9,0,0,30,2,1,2<CR><LF> <注意点> 1) "KXA01=0<CR><LF>"を入力するとすべての時刻指定送信をリセットする。 2) KXA02,03 及び KXB01-03 コマンドとの併用不可 3) 設定後自動的にパワーダウンモードになる (KXS37=1)。 4) 指定時刻にパワーオンし KXS79 設定値+5 分(デフォルト 15 分)経過後パワーダウンする。 5) パワーダウン不要な時は、本コマンド設定後 KXS37=0 とすること。 6) 各タイマの設定は 30 分以上の間隔をあげること。	D	内容	0	OFF	1	位置情報	2	デジタル入力ポート状態	3	固定メッセージ (ユーザーにて設定)	4	GCC へのポーリング (GCC へのメッセージ有無の問い合わせ)	5	DTE へのポーリング (接続機器へのシリアルポート経由の問い合わせ)	6	無効	7	端末内組み込みユーザーアプリ起動	8	アナログ入力ポート状態
	D	内容																				
0	OFF																					
1	位置情報																					
2	デジタル入力ポート状態																					
3	固定メッセージ (ユーザーにて設定)																					
4	GCC へのポーリング (GCC へのメッセージ有無の問い合わせ)																					
5	DTE へのポーリング (接続機器へのシリアルポート経由の問い合わせ)																					
6	無効																					
7	端末内組み込みユーザーアプリ起動																					
8	アナログ入力ポート状態																					

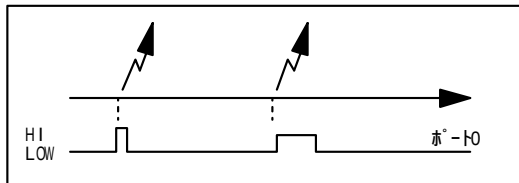
自動送信モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
A02	指定間隔送信 1 ~ 10080 分の送信間隔を設定可能。 	KXA02=LH,LM,HH,MM,I,A,D,D,D,D,D<CR><LF> LH : UTC との時差 (時 ...日本は+9) LM : UTC との時差 (分 ...日本は0) HH : 送信開始時間 (時 ...00 - 23) MM : 送信開始時間 (分 ...00 - 59) I : 送信間隔 (0 - 10080 分) A : 相手アドレス (0/R インデキータ ... 1 - 8) D : 送信データ <例> 04 時 00 分から開始して 1 時間毎に位置情報を 0/R インデキータ 1 に送信する。 KXA02=+9,0,4,30,60,3,1<CR><LF> <注意点> 1) KXA01, 03 および KXB01-03 との併用不可 2) 設定後自動的にパワーダウンモードになる (KXS37=1)。 3) 起動時刻にパワーオンし KXS79 設定値+5 分(デフォルト 15 分)経過後パワーダウンする。 4) パワーダウン不要な時は、本コマンド設定後 KXS37=0 とすること。

自動送信モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
A03	衛星飛来時送信 衛星が飛来する時刻を端末で自動的に計算し、その時刻に起動しデータを送信する。  データ作成禁止時間	KXA03=I,A,D,D,D,D,D<CR><LF> I : データ作成禁止時間 (1 - 1440 分) A : 相手アドレス (0/R インデキータ ... 1 - 8) D : 送信データ <例> 位置情報を 0/R インデキータ 3 に衛星パス毎に 1 回送信する。(送信禁止時間...60 分) KXA03=60,3,1<CR><LF> <注意点> 1) KXA01, KXA02, KXB03, KXB01, KXB02 との併用不可 2) 設定後自動的にパワーダウンモードになる (KXS37=1)。 3) 指定時刻になると自動的にパワーオンし 15 分経過後パワーダウンする。 4) パワーダウン不要な時は、本コマンド設定後 KXS37=0 とすること。 5) 一旦パワーダウンする前に衛星が連続して飛来してくる場合、それぞれの飛来イベントで送信データが作成されることがあります。

自動送信モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット										
A05	I/O 状態変化報知 本モードでは自動的にパワーダウンモードは解除される (KXS37=0) 	KXA05=P,T,A,D,D,D,D,D<CR><LF> <table><tr><th>T</th><th>内容</th></tr><tr><td>0</td><td>OFF</td></tr><tr><td>1</td><td>LOW --> HI</td></tr><tr><td>2</td><td>HI --> LOW</td></tr><tr><td>3</td><td>HI <-> LOW</td></tr></table> P : 入力ポート番号 (0 - 1) T : トリガ A : 相手アドレス (0/R インデキータ ... 1 - 8) D : 送信データ <例> 入力ポートが LOW から HIGH に変化するとき固定メッセージを宛先 0/R インデキータ 3 に送信する。 KXA05=0,1,3,3<CR><LF>	T	内容	0	OFF	1	LOW --> HI	2	HI --> LOW	3	HI <-> LOW
T	内容											
0	OFF											
1	LOW --> HI											
2	HI --> LOW											
3	HI <-> LOW											
A06	即時送信 本コマンドを入力後はファンクションモードを抜けたとき、端末は直ちに指定データの送信を開始する。	KXA06=A,D,D,D,D,D,D,D<CR><LF> A : 相手アドレス (0/R インデキータ ... 1 - 8) D : 送信データ <例> 宛先 0/R インデキータ 2 に位置情報を即時送信。 KXA06=2,1<CR><LF>										

動態管理モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
B00	自動送信モード確認 現在設定されている自動送信モードを表示	KXB00<CR><LF> いずれの自動送信モードも設定されていなかったら端末は以下のメッセージを返します。 KXB00=0<CR><LF> 送信モードがどれか一つでも設定されていたら端末は KXB01 から KXB03 すべてについて設定情報を返します。設定されている場合のパラメーターについては設定時の内容と同じです。
	自動送信モードキャンセル KXB のモード設定 (KXB01,02,03) をキャンセル	KXB00=0<CR><LF> 本設定によりバイトモード関連コマンドのうち KXS31,32 はいずれも 0 に設定されます。

動態管理モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット																				
B01	指定時刻送信	KXB01=T,LH,LM,HH,MM,C,A,D,D,D,D,D<CR><LF>																				
	6 時刻まで設定可能	T : 指定時刻番号 (1 - 6) LH : UTC との時差 (時 ... 日本は+9) LM : UTC との時差 (分 ... 日本は 0) HH : 送信指定時間 (時 ... 00 - 23) MM : 送信指定時間 (分 ... 00 - 59) C : 検出条件コード(詳細は 11 ページ参照) A : 相手アドレス (0/R インデキータ ... 1 - 8) D : 送信データ (下記) <table><thead><tr><th>D</th><th>内容</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>OFF</td></tr><tr><td>1</td><td>位置情報</td></tr><tr><td>2</td><td>デジタル入力ポート状態</td></tr><tr><td>3</td><td>固定メッセージ (ユーザーにて設定)</td></tr><tr><td>4</td><td>GCC へのポーリング (GCC へのメッセージ有無の問い合わせ)</td></tr><tr><td>5</td><td>DTE へのポーリング (接続機器へのシリアルポート経由の問い合わせ)</td></tr><tr><td>6</td><td>無効</td></tr><tr><td>7</td><td>端末内組み込みユーザーアプリ起動</td></tr><tr><td>8</td><td>アナログ入力ポート状態</td></tr></tbody></table> <例> 位置情報とデジタル入力ポート情報を 0/R インデキータ 2 の宛先に毎日 00 時 30 分に送信する。 KXB01=1,+9,0,0,30,0,2,1,2<CR><LF> <注意点> 1) "KXB01=0<CR><LF>"を入力するとすべての時刻指定送信をリセットする。 2) KXA01-03,KXB02 との併用不可 3) 設定後自動的にパワーダウンモードになる (KXS37=1)。 4) 指定時刻にパワーオンし KXS79 設定値+5 分(デフォルト 15 分)経過後パワーダウンする。 5) パワーダウン不要な時は、本コマンド設定後 KXS37=0 とすること。 6) 各タイマの設定は 30 分以上の間隔をあけること。	D	内容	0	OFF	1	位置情報	2	デジタル入力ポート状態	3	固定メッセージ (ユーザーにて設定)	4	GCC へのポーリング (GCC へのメッセージ有無の問い合わせ)	5	DTE へのポーリング (接続機器へのシリアルポート経由の問い合わせ)	6	無効	7	端末内組み込みユーザーアプリ起動	8	アナログ入力ポート状態
	D	内容																				
0	OFF																					
1	位置情報																					
2	デジタル入力ポート状態																					
3	固定メッセージ (ユーザーにて設定)																					
4	GCC へのポーリング (GCC へのメッセージ有無の問い合わせ)																					
5	DTE へのポーリング (接続機器へのシリアルポート経由の問い合わせ)																					
6	無効																					
7	端末内組み込みユーザーアプリ起動																					
8	アナログ入力ポート状態																					

動態管理モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
B02	指定間隔送信 1 ~ 44640 分の送信間隔を設定可能。	KXB02=LH,LM,HH,MM,I,C,A,D,D,D,D,D<CR><LF> LH : UTC との時差 (時 ... 日本は+9) LM : UTC との時差 (分 ... 日本は0) HH : 送信開始時間 (時 ... 00 - 23) MM : 送信開始時間 (分 ... 00 - 59) I : 送信間隔 (0 - 44640 分) C : 検出条件コード(詳細は 11 ページ参照) A : 相手アドレス (O/R インデクサ ... 1 - 8) D : 送信データ <例> 04 時 00 分から開始して 1 時間毎にチェックし指定のエリア外に出たとき位置情報を O/R インデクサに送信する。 KXB02=+9,0,4,30,60,6,3,1<CR><LF> <注意点> 1) KXA01-03, KXB01 との併用不可 2) 送信間隔 0 分に設定すると連続検知モードとなる。ただし検出条件で NOT_B、NOT_C があるものは連続検知に設定不可。 3) 設定後自動的にパワーダウンモードになる(KXS37=1)。 4) 起動時刻にパワーオンし KXS79 設定値+5 分(デフォルト 15 分)経過後パワーダウンする。 5) パワーダウン不要な時は、本コマンド設定後 KXS37=0 とすること。 6) 検出条件 0(無条件)は KXA02 と同じ。

動態管理モード設定

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
B03	衛星飛来時送信 衛星が飛来する時刻を端末で自動的に計算し、その時刻に起動しデータを送信する。	KXB03=I,C,A,D,D,D,D,D<CR><LF> I : データ作成禁止時間 (1 - 1440 分) C : 検出条件コード (詳細は 11 ページ参照) A : 相手アドレス (0/R インディケータ ... 1 - 8) D : 送信データ <注意点> 1) KXA01, KXA02, KXA03, KXB01, KXB02 との併用不可 2) 設定後自動的にパワーダウンモードになる (KXS37=1)。 3) 指定時刻になると自動的にパワーオンし 15 分経過後パワーダウンする。 4) パワーダウン不要な時は、本コマンド設定後 KXS37=0 とすること。 5) 一旦パワーダウンする前に衛星が連続して飛来してくる場合、それぞれの飛来イベントで送信データが作成されることがあります。 6) 検出条件 0 (無条件) は KXA03 と同じ。
B06	即時送信 本コマンドを入力後はファンクションモードを抜けたとき、端末は直ちに指定データの送信を開始する。	KXB06=A,D,D,D,D,D,D,D<CR><LF> A : 相手アドレス (0/R インディケータ ... 1 - 8) D : 送信データ <例> 宛先 0/R インディケータ 2 に位置情報を即時送信。 KXB06=2,1<CR><LF>

コード	組み合わせ	条件成立内容
0 0	無条件	なし
0 1	B	一定距離移動した時点で成立
0 2	(NOT)B	10 分経過した時点で、一定距離移動しなければ成立。
0 3	C	指定速度を超過した時点で成立
0 4	(NOT)C	10 分経過した時点で、その間 1 度も速度超過していなければ成立
0 5	D	エリア内にいるかエリアに進入した時点で成立
0 6	E	エリア外にいるか、エリア脱出した時点で成立
0 7	B OR C	一定距離移動するか、速度超過した時点で成立
0 8	B OR (NOT)C	10 分経過した時点で一定距離移動したか、その間 1 度も速度超過していなければ成立
0 9	(NOT)B OR C	10 分経過した時点で一定距離移動しないか、その間 1 度でも速度超過していれば成立
1 0	(NOT)B OR (NOT)C	10 分経過した時点で一定距離移動しないか、その間 1 度でも速度超過していなければ成立
1 1	B OR D	一定距離移動するか、エリア内検知ができた時点で成立
1 2	B OR E	一定距離移動するか、エリア外検知ができた時点で成立
1 3	(NOT)B OR D	10 分経過した時点で一定距離移動していないか、その間 1 度でもエリア内検知ができていれば成立
1 4	(NOT)B OR E	10 分経過した時点で一定距離移動していないか、その間 1 度でもエリア外検知ができていれば成立
1 5	C OR D	指定速度を超過するかエリア内検知ができた時点で成立
1 6	C OR E	指定速度を超過するかエリア外検知ができた時点で成立
1 7	(NOT)C OR D	10 分経過した時点で 1 度も速度超過していないか、その間 1 度でもエリア内検知ができていれば成立
1 8	(NOT)C OR E	10 分経過した時点で 1 度も速度超過していないか、その間 1 度でもエリア外検知ができていれば成立
1 9	B AND C	既に一定距離移動していて速度超過したら成立
2 0	B AND (NOT)C	10 分経過した時点で一定距離移動していて、その間に速度超過していなければ成立
2 1	(NOT)B AND C	10 分経過した時点で一定距離移動してなくて、その間 1 度でも速度超過していたら成立
2 2	(NOT)B AND (NOT)C	10 分経過した時点で一定距離移動してなくて、その間 1 度でも速度超過していなければ成立
2 3	B AND D	一定距離以上移動してかつエリア内にいたら成立
2 4	B AND E	一定距離以上移動してかつエリア外にいたら成立
2 5	(NOT)B AND D	10 分経過した時点で一定距離移動していなくて、その間 1 度でもエリア内に入っていれば成立
2 6	(NOT)B AND E	10 分経過した時点で一定距離移動していなくて、その間 1 度でもエリア外に出ていれば成立
2 7	C AND D	エリア内で速度超過した時点で成立
2 8	C AND E	エリア外で速度超過した時点で成立
2 9	(NOT)C AND D	10 分経過した時点でその間 1 度でもエリア内入り、一度も速度超過してなければ成立
3 0	(NOT)C AND E	10 分経過した時点でその間 1 度でもエリア外に出て、一度も速度超過してなければ成立

*) 速度超過判定基準は、5 回連続で超過した事を検出できたら速度超過とみなす。

*) エリア検知基準は、連続でなくても 5 回エリア検知できたら検知とみなす。

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S01	GCC ID 接続すべき GCC(ネットワーク管制局)の識別番号を設定。	KXS01=N<CR><LF> N: GCC ID (0 - 255) 例 KXS01=130 日本(オーブコムジャパン社への接続)の場合	130
S02	ポーリングデフォルト値 端末のデータを即時送信するか、衛星側よりのポーリング(問い合わせ)に対応して送信するかのデフォルト値を設定する。	KXS02=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 即時送信 1: 衛星側からのポーリングにより送信	0
S03	デフォルト優先度 衛星側にメッセージ送信する際の優先度デフォルト値を設定する。	KXS03=P<CR><LF> P: 優先度 0: 劣位 (優先度最低) 1: 通常 2: 至急 3: 特別配信 (端末発信のみ, 優先度最高)	0
S04	レポート用デフォルト OR インジケータ レポート送信に使用する相手先アドレスを設定	KXS04=I<CR><LF> I: インジケータ 0 ループバックテスト 1-3 GCC へ登録されている OR インジケータ	1
S05	メッセージ/グローバルグラム用デフォルト OR インジケータ メッセージ/グローバルグラム送信に使用する相手先アドレスを設定	KXS05 =I<CR><LF> I : インジケータ 0 ループバックテスト 1-8 ユーザー設定 OR インジケータ 9-15 システム設定 OR インジケータ	1

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S06	デフォルト ACK レベル ACK とは送信先(GCC/最終宛先)からの受領確認のことであり、メッセージ送信に対する ACK レベル(期待する ACK 種別)のデフォルト値を設定する。	KXS06=A<CR><LF> A: ACK レベル 0: 受領確認不要 1: GCC への不達確認 2: GCC への不達または送達確認 3: 最終受領者への不達確認 4: 最終受領者への不達または送達確認 注) 本設定はメッセージ作成時点で参照されます。	1
S07	デフォルトメッセージボディ型 ボディ型とは送信情報の種別を表し、メッセージ送信の際のボディ型デフォルト値を設定する。	KXS07=T,0<CR><LF> T: Type (0-15) 0: Object case T = 0 0= 2 or 5 (2: ita2, 5: ia5) 設定例: KXS07=0,2 (通常の ASCII テキスト) KXS07=14 (バイナリーデータ)	14
S08	デフォルトサービスタイプ サービスタイプとはレポート送信の際の優先度と Ack レベルの組み合わせである。	KXS08=S<CR><LF> S: サービスタイプ 0: 通常送信で受領確認不要 1: " で GCC への不達確認 2: " で GCC への不達または送達確認 3: " で最終受領者への不達確認 4: " で最終受領者への不達または送達確認 5-9: 0-4 と同じだが、GCC からのポーリングにより送信 10-14: 0-4 と同じだが、最優先順位	2
S09	送信機不能化 送信器電源供給の有無を設定。 制御動作は同じ。	KXS09=S<CR><LF> S: 0: 送信可能 1: 送信不能 注意! KXS09=1 にすると送信(衛星との通信)ができません。送信禁止するリモート設定では復旧できませんのでご注意ください。	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S10	レポート間隔 衛星側よりポーリングされたときに端末がレポートを送信する間隔を設定する。	KXS10=I<CR><LF> I: 間隔 (0 - 65535) [分]	5
S11	ポーリングレポート送信数 衛星側よりポーリングされたときに端末が送信するレポート数を設定する。	KXS11=N<CR><LF> N: レポート数 (0 - 255)	1
S12	位置レポート送信間隔 衛星側よりポーリングされたときに端末が送信する位置レポート間隔を設定する。	KXS12=N<CR><LF> N: 送信間隔 (0 - 65535) [分]	10
S13	位置レポート送信数 衛星側よりポーリングされたときに端末が送信する位置レポート数を設定する。	KXS13=N<CR><LF> N: レポート数 (0 - 255)	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S14	衛星捕捉モード 端末が衛星を捕捉する際の探索方法を設定する。	KXS14=N<CR><LF> N : 探索モード (0 - 4) 0: 希望 GCC への接続衛星を連続的に探索 1: 希望 GCC への接続衛星を一回探索し、なければ最初に見つけた衛星を捕捉 2: 最初に見つけた衛星を捕捉 3: 希望 GCC への接続衛星を一回探索し、なければいずれかの GCC への接続衛星を探索し、それでもなければ最初に見つけた衛星を捕捉 4: 希望 GCC への接続衛星を一回探索し、なければいずれの GCC にも接続されていないかまたは希望 GCC へ接続されている衛星を探索	0
S15	優先サーチ下りチャンネル番号 端末が衛星信号捕捉に際して優先的に調査する下りチャンネル番号を設定する。	KXS15=B,C<CR><LF> B: 設定番号 (0 - 23) C: チャンネル番号 (0 - 399) 衛星を受信すると自動的に更新されますので、マニュアル設定は必要ありません。	80 90 100 174 . .
S16	パケットエラー閾値 別チャンネルを探索すべきと判断するパケットエラー数の閾値を設定する。 注) 1 フレーム(1sec)は 50 パケット	KXS16=T<CR><LF> T: 閾値 (1 - 255) 次の設定は無効 : KXS17= n と KXS16 の nx50 より大きな値	60
S17	パケットエラー検知フレーム数 パケットエラーをカウントするフレーム数を設定する。	KXS17=C<CR><LF> C: フレーム数 (1 - 16) 次の設定は無効 : KXS17= n と KXS16 の nx50 より大きな値	2

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S18	連続測位モード 連続測位モードに設定する。	KXS18=S<CR><LF> S: スイッチ 0: OFF 1: ON KXA および KXB の測位に関する設定がされた場合、本設定は自動的に OFF(KXS18=0)となる。 次の設定は無効 : KXS24 (0) と KXS18 (1)	0
S19	測位データ収集間隔 / 数 測位データ収集間隔は測位計算に必要なデータを衛星から受信する間隔を、収集数は同じく受信するデータ数を設定する。	KXS19=R,P<CR><LF> R: 収集間隔 4/8/12/16 [sec] P: 収集数 50 - 150 (収集間隔 4sec) 25 - 75 (収集間隔 8sec) 20 - 50 (収集間隔 12sec) 20 - 35 (収集間隔 16sec)	4,50
S20	測位情報有効時間 測位結果を有効とする時間を設定する。	KXS20=A<CR><LF> A: 有効時間 (0 - 65535) [分] 連続測位 (KXS18=1) の時、ユーザーホストからの測位ポーリングコマンドを受信した時のみ参照される。軌道計算時に参照されることはない。 ユーザーホストからの測位ポーリングコマンドを受信した時、KXS23 の age が KXS20 以内 (新しい) なら Position Report をユーザーホストに送信する。その後、現在行われている測位が終了したら (連続測位中なので常時測位している) その Position Report をユーザーホストに送信する。よって、都合 2 回 Position Report が送信される。	360
S21	最少測位品質 測位品質を設定する。 GPS 付き端末は GPS 測位のみ有効を指定する。 GPS なし端末の場合の精度か測位解取得のどちらを優先するかを指定する。	KXS21=Q<CR><LF> Q: 測位品質 (0 - 15) 0 : GPS 測位のみ有効 1-15: GPS カドゥッラー測位の先に解が出た方を使用] (GPS 付き端末の場合) 0-3: ドップラー測位における精度優先 4-15: ドップラー測位における測位解取得優先] (GPS なし端末の場合)	3

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S22	衛星軌道情報有効期間 衛星飛来時刻予測に使用する衛星軌道情報の有効期間を設定する。(端末は衛星信号捕捉時自動的に衛星からの衛星軌道情報を受信する。)	KXS22=A<CR><LF> A: 有効期間 (12 - 8760) [時間]	672
S23	緯度 / 経度 本設定は端末測位により自動的に更新される。	KXS23=XXX.XXXX,YYYY.YYYY<CR><LF> XXX.XXXX : 緯度 (-90.0000 - +90.0000) YYYY.YYYY : 経度 (-180.0000 - +180.0000)	0.0000 0.0000
S24	測位モード ON / OFF 端末が測位を行うか否かを設定する。 DTE に GPS を搭載するなど外部から測位情報を送信する場合は、本機能は OFF にすること。	KXS24=M<CR><LF> M: モード 0: 測位しない 1: 測位する 次の設定は無効 : KXS18 (1)と KXS24 (0)	1
S25	GPS 測位結果形式 GPS による測位結果を GCC に送信する際のフォーマットを選択する。	KXS25=I<CR><LF> 1) KXS60=0(テキスト形式送信) I: 送信フォーマット 0: 位置情報テキスト形式 1: 位置情報 NMEA 形式 2) KXS60=1(10 バイト 1 行形式送信) I: 送信フォーマット 0: データコード、位置情報、GPS カンター 1: データコード、位置情報、高度、速度、方位、GPS カンター 3) KXS60=2(6 バイト 1 行形式送信) I: 送信フォーマット 0: 位置情報 1: 位置情報、高度、速度、方位	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S26	ポーリング応答タイムアウト 端末より DTE に発したポーリングに対する応答待ち時間を設定。	KXS26=T<CR><LF> T: タイムアウト (2 - 30) [秒]	5
S27	シリアルパケットタイムアウト 端末が DTE に情報を送信した後 ACK を待つタイムアウト値を設定する。この時間を経過したら端末は再送を行う。	KXS27=T<CR><LF> T: タイムアウト (1 - 30) [SEC]	5
S28	シリアルパケット再送数 DTE から有効な ACK が受信できなかった場合、端末が送信する最大再送数を設定。本回数再送しても NG の場合は、不達となる。	KXS28=R<CR><LF> R: リトライ数 (0 - 255)	5
S29	中断レポート送信設定 中断レポートの送信 / 非送信を選択。 中断レポートとは端末 - DTE 間の通信が不通の場合に衛星を経由して網管制局に送るエラーレポートのことである。	KXS29=R<CR><LF> R: 応答 0: なにもしない 1: 中断応答を送信	0
S30	中断レポート登録 GCC に送る中断レポート(10 バイト)の内容を登録する。	KXS30=N,P,S,0,I1,I2,I3,I4,I5,I6<CR><LF> N: GCC ID P: ボールド S: サービスタイプ (0 - 4, 10 - 14) 0: O/R インデクサ (1 - 3) I1 - I6 : 情報バイト (0 - 255)	1 0 2 1 All 0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S31	通信モード 端末・DTE 間の通信モードを設定する。	KXS31=M<CR><LF> M: 通信モード 0: プロトコルモード 1: バイトモード 次の設定は無効: KXS43(len=7)と KXS31(0) ... プロトコルモード時は len=8 固定のため バイトモードに変更したら S33(バイトモードタイムアウト), S34(バイトモード長)を設定すること。 KXA00=0 の設定により、強制的に KXS31=0 となります。	0
S32	バイトモード時送信トリガ バイトモード設定時における送信トリガを設定する。バイトモードとは DTE - 端末間の通信において専用フォーマットを用いないモードであり、DTE 側に特別のソフトを必要としない通信方法である。 本モードにおいて端末から衛星への送信は DTE からのデータを受信しはじめてから指定した送信起動時間経過後行われる。送信するデータ長は起動時間毎に指定情報長までとなる。	KXS32=T<CR><LF> T: 送信トリガ 0: バイトモードタイムアウトの条件が整ったら送信 1: bmode_rx_som と bmode_rx_eom キャラクタを検出したら送信 本パラメータが変更されたら、S33(バイトモードタイムアウト)と S34(バイトモード長)を設定すること。 KXA00=0 の設定により、強制的に KXS32=0 となります。	0
S33	バイトモードタイムアウト 端末が DTE からのデータを受信しはじめてからタイマーをスタートし、このタイマーが超過した時点でそれまでに受信したデータを衛星に送信する。	KXS33=T<CR><LF> T: タイムアウト値 (1 - 604800) [秒]	1
S34	バイトモード長 バイトモードタイムアウト内において、この情報長のデータを端末は受け付け、送信はタイムアウト時点で行う。従って送信起動するまでに指定情報長以上のデータが DTE から送られても超過分は送信されず破棄される。	KXS34=L<CR><LF> L: バイトモード長 (1 - lb_q_size) 次の設定は無効 : KXS48 のインバウンドキューサイズ設定値は本バイトモード長以下には設定できない。	6

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S35	送信 SOM/EOM, 受信 SOM/EOM 設定 TX SOM/EOM : 端末から DTE に送信する際の最初と最後のコード RX SOM/EOM : DTE から端末に送信する際の最初と最後のコード	KXS35=A,B,C,D<CR><LF> A: TX_SOM B: TX_EOM C: RX_SOM D: RX_EOM } (0 - 127 : 10 進数で入力) SOM/EOM 同じ値は設定不可 <u>注意</u> KXS32 で SOM/EOM でのメッセージの区切り設定を付加している時、SOM/EOM で挟まれたデータ長が指定情報長より大きい場合、そのデータはすべて破棄されます。	2 3 2 3
S36	バイトモードメッセージタイプ バイトモード時における端末から衛星側への送信形式を設定する。	KXS36=T<CR><LF> T: 型 0: インバウンドメッセージ 1: レポート 2: グローバルグラム	1
S37	パワーダウンモード パワーダウンモードは状態的には電源断と同じであり、端末内部時計の時間経過もしくは電源インターフェイス線制御により電源入の状態に復帰する。	KXS37=M<CR><LF> M: モード 0: OFF 1: ON	1
S38	パワーダウン最小間隔 パワーダウンモード設定時においてパワーダウンモードを保持すべき最低間隔を設定する。	KXS38=I<CR><LF> I: パワーダウンモード保持時間 (0 - 535600) [分] KXA/KXB 設定時は参照されません	0
S39	不起動時間 KXB 動作以外のパワーダウン動作におけるスリープ時間を規定します。	KXS39=I<CR><LF> I: 不起動時間 (0 - 86400) [秒] KXA/KXB 設定時は参照されません	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S40	パワーセーブモード 必要フレームのみ受信により受信時の消費電力を節約するモードを設定する。	KXS40=M<CR><LF> M: パワーセーブモード 0: OFF 1: ON 次の設定は無効 : KXS61(1)と KXS40(1) パワーセーブ機能と RS232C 電力節減機能は併用不可	0
S41	フロー制御(DTE→端末への送信) シリアル上り方向のフロー制御方式を設定する。	KXS41=C<CR><LF> C: 制御 0: CTS によりアクティベート 1: フロー制御なし 次の設定は無効 : KXS44 (0) と KXS41 (1)	1
S42	フロー制御(端末→DTE への送信) シリアル下り方向のフロー制御方式を設定する。	KXS42=C<CR><LF> C: 制御 0: RTS アクティベートによりストップ 1: フロー制御なし 次の設定は無効 : KXS44 (0)と KXS42 (1)	1
S43	RS232C モード 端末と DTE 間のシリアル通信のモードを設定する。	KXS43=B,P,S,D <CR><LF> B: 通信速度 (bps) P: パリティ S: ストップ D: データ長 0: 300 3: 2400 0: 偶数 ビット 7 1: 600 4: 4800 1: 奇数 1 8 2: 1200 5: 9600 2: なし 2 次の設定は無効 : KXS31 (0) と KXS43 (len=7) 端末の 232C モード が不明の時に、パソコン等で A を連続で端末電源 ON 時に 入力すると、端末の RS232C モード を強制的にデフォルト設定に戻します。	B:4 P:2 S:1 D:8

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S44	RS232C 通信形式 端末と DTE 間のシリアル通信形式を設定する。	KXS44=D<CR><LF> D: 形式 0: 半二重 ... 受信と送信は同時に不可 1: 全二重 ... 受信と送信は同時に可 2: 受信のみ(端末から DTE への送信なし) 次の設定は無効 : KXS41 (1) と KXS44 (0), KXS42 (1) と KXS44 (0)	1
S45	上りメッセージ更新 上りメッセージバッファの更新 / 非更新を設定する。	KXS45=T<CR><LF> T: 取り扱い 0: 更新せず 1: 更新する 上りメッセージバッファが満杯になった状態で新たな上りメッセージを端末が受信したとき; 0: 更新せずの場合、新メッセージを受け付けず DTE に NACK を返す 1: 更新する場合、古いメッセージに上書き消去し新メッセージを保存	0
S46	下りメッセージ更新 下りメッセージバッファの更新 / 非更新を設定する。	KXS46=T<CR><LF> T: 取り扱い 0: 更新せず 1: 更新する 下りメッセージバッファが満杯になった状態で新たな下りメッセージを端末が受信したとき; 0: 更新せずの場合、新メッセージを受け付けず衛星経由で網管理局へ NACK(受信準備不可)を返す 1: 更新する場合、古いメッセージに上書き消去し新メッセージを保存	0
S47	メッセージ再キューイング 送信失敗時のメッセージの取り扱いについて規定。	KXS47=o<CR><LF> o: 設定 0: 再キューイングしない メッセージが最低一回送信が試みられるまで保存される。 送信の結果に関わらずメッセージは消去される。 1: 再キューイングする 送信失敗時にもメッセージは消去されず送信待ちに再登録される。	1

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S48	上り / 下りキューサイズ割り当て 上り / 下りキューサイズは合計 8k byte	KXS48=S<CR><LF> S: 上り / 下りキューサイズ 1: 1K/7K 5: 5K/3K 2: 2K/6K 6: 6K/2K 3: 3K/5K 7: 7K/1K 4: 4K/4K リモート設定は不可。 次の設定は無効 :インバウンドキューサイズは KXS34 のバイトモード長 設定値以下には指定できない。	4
S49	(使用しない)		0
S50	PIN コード PIN コードは端末不正使用防止の為に設定使用される。端末に設定するコードについては GCC に登録する必要がある。	KXS50=C<CR><LF> C: コード (0 - 9999)	0
S51	自動グローバルグラムポーリング設定 衛星がグローバルモードにある時、衛星にポーリングする事により自端末あての下りメッセージがあるかどうか確認できるが、このポーリングを自動的に行うか否かを設定する。	KXS51=S<CR><LF> S: スイッチ 0: OFF 1: ON	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S52	GPS 測地系設定 端末内蔵の GPS ユニットの測地系を設定する。	KXS52=D<CR><LF> 例 東京測地系: 1 WGS84 : 0 D: 測地系番号(0 - 100) 測地系変更は次の測位起動から有効です。 測地系毎にデフォルト初期位置が設定されます。測地系変更後の最初の測位に時間がかかることがあります。	1
S53	RTS 仕様設定 RTS の論理が異なる ORBCOMM 仕様と標準仕様のいずれにも対応できるようにしている。	KXS53=S<CR><LF> S: スイッチ 0: オープコム仕様 1: 一般仕様	1
S54	(使用しない)		すべて 0
S55	送信有効アナログポート設定 どのアナログポートの情報を送信するか設定する。	KXS55=P[,P]<CR><LF> P: アナログポート番号(1,2)	1,2
S56	検知すべき移動距離設定 KXB コマンド条件設定に使用	KXS56=L,U<CR><LF> L: 距離 (0.1 - 5000) U: 単位 0:Km, 1:mile, 2:NM	L: 1.0 U: 0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S57	検知すべき範囲設定 KXB コマンド条件設定に使用	KXS57=LAT,LON,R,U<CR><LF> LAT: 中心位置緯度 (-90.0000 - +90.0000) LON: 中心位置経度 (-180.0000 - +180.0000) R : 半径 (0.1 - 5000) U : 単位 0:Km, 1:mile, 2:NM	LAT: 0.0000 LON: 0.0000 R : 1 U : 0
S58	検知すべき速度設定 KXB コマンド条件設定に使用	KXS58=S,U<CR><LF> S : 速度 (1 - 255) U : 単位 0:Km, 1:mile, 2:NM	S: 10 U: 0
S59	送信履歴シリアルポート出力設定 SC は HOST への送信履歴を記録しているがその記録は履歴バッファフルになると新たな記録を行うために最も古い記録から順に削除する。 しかし KXS59 の設定を変える事でこのバッファフル時にその記録をシリアルポートを使って自動送信するようにできるので、全ての送信履歴を管理したい時などに有効。	KXS59=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 送信しない 1: 履歴バッファフル時送信する	0
S60	KXA/KXB 送信データ形式設定	KXS60=F<CR><LF> F: 送信データ形式 0: テキスト 1: バイナリー (非短縮モード ... データコード、GPS カウンタあり) 2: バイナリー (短縮モード ... データコード、GPS カウンタなし) KXS25 との関連に注意 (送信データ内容は KXS25 のコメント参照) 次の設定は無効: KXS74(1)と KXS60(2) 一括送信と短縮モードの併用不可	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S61	RS232C ドライバ電力節減モード設定 RS232C 非通信時に RS232C ドライバの通信待機モードにする。外部からのデータが来たときは自動的に一時通常モードに復帰。	KXS61=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 電力節減モード OFF 1: 電力節減モード ON 次の設定は無効 : KXS61(1)と KXS40(1) パワーセーブ 機能と RS232C 電力節減機能は併用不可	0
S62	(使用しない)		0
S63	端末動作時間設定 一日のうち端末の動作すべき時間を設定する。この指定時間は他のすべての時間設定に優先する。	KXS63=S, LH, LM, HH1, MM1, HH2, MM2<CR><LF> S: スイッチ 0: 設定無し 1: 設定する LH : UTC との時差 (時 ...日本は+9) LM : UTC との時差 (分 ...日本は0) HH1: 開始時間 (時) MM1: 開始時間 (分) HH2: 終了時間 (時) MM2: 終了時間 (分)	すべて 0
S64	クイックパワーダウン設定 時刻設定送信等において基本的に起動後 KXS79 設定値+5 分(デフォルト 15 分)間はパワーダウンモードに移行しないが、本コマンドによりこの時間を短縮する。	KXS64=S<CR><LF> S: スイッチ 0: クイックパワーダウン OFF(起動後 KXS79 設定値+5 分(デフォルト 15 分)後にパワーダウン) 1: クイックパワーダウン ON(送信後すぐにパワーダウン) 送信キューにデータが残っている限り本設定は OFF と同じになります KXB のみ有効、KXA には効きません	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定							
S65	測位レポート送信設定 連続測位モード時にユーザーホストに測位レポートを送るかどうかを設定する。端末側ローカル(DTE等)のみで測位情報を取りたいときに使用。	KXS65=S<CR><LF> S: スイッチ 0: OFF(測位レポート非送信) 1: ON(測位レポート送信)	0							
	KXS65 は、連続測位モードと DTE からの Position Determination Command(tc:1 or 2) の発行時に、ユーザーホストへの Position Report 自動送信を行うか/行わないかの設定を行います。Communication Command の Position Report 送信要求には、何の影響も与えません。 <table><tr><td></td><td>KXS65=0(測位レポート非送信)</td><td>KXS65=1(測位レポート送信)</td></tr><tr><td>連続測位モード Position Determination Command(tc:1,2)</td><td>ユーザーホスト/DTE に何も送信しない。 測位開始。DTE に Position Status を送信。</td><td>ユーザーホストに Position Report を送信(* 1) 測位開始。 DTE に Position Status を送信 + ユーザーホストに Position Report を送信</td></tr><tr><td>Communication Command (CC:27)</td><td>測位はしない。 ユーザーホストに Position Report で送信</td><td>測位はしない。 ユーザーホストに Position Report で送信</td></tr></table> * 1) GPS 測位の場合 2 分間隔で、Doppler の場合は、測位終了毎に Position Report を送信				KXS65=0(測位レポート非送信)	KXS65=1(測位レポート送信)	連続測位モード Position Determination Command(tc:1,2)	ユーザーホスト/DTE に何も送信しない。 測位開始。DTE に Position Status を送信。	ユーザーホストに Position Report を送信(* 1) 測位開始。 DTE に Position Status を送信 + ユーザーホストに Position Report を送信	Communication Command (CC:27)
	KXS65=0(測位レポート非送信)	KXS65=1(測位レポート送信)								
連続測位モード Position Determination Command(tc:1,2)	ユーザーホスト/DTE に何も送信しない。 測位開始。DTE に Position Status を送信。	ユーザーホストに Position Report を送信(* 1) 測位開始。 DTE に Position Status を送信 + ユーザーホストに Position Report を送信								
Communication Command (CC:27)	測位はしない。 ユーザーホストに Position Report で送信	測位はしない。 ユーザーホストに Position Report で送信								

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S66	ドブラー測位動作禁止設定 ドブラー測位動作を禁止しユーザーアプリで拡張 RAM エリアを使うために使用。	KXS66=S<CR><LF> S: スイッチ 0: OFF(ドブラー測位可) 1: ON(ドブラー測位禁止) = RAM 開放 リモート設定は不可 次の設定は無効 ユーザーアプリを組み込んでいないときの KXS66=1	0
S67	ユーザーアプリのイニシャルラン設定 ユーザーアプリソフトをパワーオン時点(リセット)から走らせるかどうかを設定する。	KXS67=S<CR><LF> S: スイッチ 0: OFF(イニシャル時走らない) 1: ON(イニシャル時から走る) 本設定変更後、リセットしてください。リセットしないとユーザーアプリの状態は変わりません	0
S68	RS232C 受信データの処理方法設定 RS232C 受信データをどのジョブで処理するかを設定する。	KXS68=S<CR><LF> S: スイッチ 0: メインジョブに RS232C 受信データを渡す 1: ユーザーアプリに RS232C 受信データを渡す 次の設定は無効 : (1) ユーザーアプリを組み込んでいないときの KXS68=1	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S69	アウトバウンドキューデータの処理方法 設定 キュー処理方法設定上の留意点 1. KXS69=0、KXS68=1 にするとメインシステム側のアウトバウンドキュー処理ができないため、場合によってはアウトバウンドキューがオーバーフローする恐れがあります。この設定は避けてください。 2. KXS69=2 の場合メインシステム、ユーザーアプリケーション双方のアウトバウンドキュー処理が終わらないとキューが消去できません。 3. KXS69=2、KXS68=1 にするとメインシステム側のアウトバウンドキュー処理ができないため、場合によってはアウトバウンドキューがオーバーフローする恐れがあります。この設定は避けてください。	KXS69=S<CR><LF> S: スイッチ 0: シリアルジョブに衛星受信データを渡す 1: ユーザーアプリに衛星受信データを渡す 2: 上記双方に衛星受信データを渡す	0
S70	デバッグモード 受信キューへの直接書き込みやユーザーアプリデバッグ出力の可否を設定する。	KXS70=S<CR><LF> S: スイッチ 0 : OFF 1 - 9: ON(=デバッグモード) ・受信キューへの直接書き込みは S=1-9 のいずれの設定でも可能です。 ・S=1-9 の使い分けについてはユーザーアプリデバッグ時に使用します。 ユーザーアプリを使用しない場合は S=1-9 いずれの値でも差異はありません。	0
S71	セットアップ ID 設定 動作パラメータリモート設定時に不正設定防止のためのセットアップ ID を設定する	KXS71=CCCC<CR><LF> C: 4 文字の英数字(0-9,A-Z)	0000

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S72	リモート設定時のレスポンス設定 動作パラメータリモート設定時に送信元にレスポンスを返すかどうかを設定する。	KXS72=S<CR><LF> S: スイッチ 0: レスポンスを返さない 1: レスポンスを返す	0
S73	(使用しない)		すべて 0
S74	バイナリーデータ送信方法設定 KXA または KXB の無条件送信で 2 つ以上の情報をバイナリー形式で送信するときの形式を設定する。	KXS74=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 送信データ毎に送信 1: 一括で送信 次の設定は無効 : KXS74(1)と KXS60(2) 一括送信と短縮モードの併用不可	0
S75	グローバルグラム自動変更設定 バイトモード、KXA/KXB による送信でグローバルグラムでも送信するかどうかを設定する。	KXS75=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 自動変換(メッセージ or グローバルグラムいずれでも送信) 1: 変換禁止(メッセージのみで送信)	1 (Ver.F 以前は 0)
S76	飛来予測対象パスの最低仰角設定 指定仰角以下の衛星は飛来予測からはずす。	KXS76=E<CR><LF> E: 仰角 (0 - 45 °)	5

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S77	バイトモード時の付加情報出力可否設定 DTE に出力する際にタイトルや送り元アドレス等を付加するかを指定する。	KXS77=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 全出力(メッセージ本体、題名、アドレス 等) 1: メッセージ本体のみ出力	0
S78	バイトモード時インバウンドキューオーバーフロー報知設定 バイトモード時にインバウンドキューがフルになったとき DTE にその旨を報知するか指定する。	KXS78=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 報知しない 1: 報知する ("Buffer Full" センテンス出力)	0
S79	KXB の検知時間設定 自動送信モードにおける条件検知時間を指定する。	KXS79=T<CR><LF> T: 検知時間 (5 - 20) [分] KXA では参照されません。	10
S80	アウトバウンドグローバルグラム出力フォーマット設定	KXS80=S<CR><LF> S: スイッチ 0: ノーマルグローバルグラム 1: (使用不可) KXS77=1 の時のみ参照されます。 KXS80=1 はエンハンスドグローバルグラムの将来対応でしたが、ネットワーク側計画変更により使用できません	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S81	アウトバウンドメッセージ 重複受信防止ガードタイム 重複受信防止のため付与される下りメッセージ 識別番号の有効時間を設定する。	KXS81=T<CR><LF> T: 有効時間 (0 - 3932100)[秒] Ver4.1 以前は T= 0 - 65535[秒]となります。	3600
S82	アウトバウンドグローバルメッセージ 重複受信防止ガードタイム 重複受信防止のため付与される下りグローバルメッセージ 識別番号の有効時間を設定する。	KXS82=T<CR><LF> T: 有効時間 (0 - 15300)[秒] Ver4.1 以前は T= 0 - 900[秒]となります。	300
S83	デジタル出力ポートデフォルト設定 デジタル出力ポートのデフォルト値を設定する。リセット後ポート 0 及び 1 はこの状態に 0S で設定される。	KXS83=L<CR><LF> L: デフォルト値 0: 出力ポート LOW 1: 出力ポート HIGH	1
S84	ローミングモード ローミング(複数 GCC 対応)可否を設定する。 ローミングモード ON の時、本設定に従い衛星が接続している GCC 宛メッセージ/レポートを送信。	KXS84=M<CR><LF> M: ローミングモード 0: メッセージ / レポートに設定されている送信先 GCC に送信する。 1: メッセージ の送信先 GCC の値に関係なく、KXS85 に設定してある GCC のどれかとリンクすれば、その GCC 宛に送信をする。 2: メッセージ の送信先 GCC の値に関係なく、リンクした GCC に送信をする。 KXS84=1 設定時に KXS01 設定の GCC にも通信する場合はその GCC も KXS85 に設定してください	0

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット	出荷時設定
S85	ローミング対象 GCC KXS84=1 の時の対象 GCC を設定する。	KXS85=B, I<CR><LF> B: ブロック (0 - 11) I: GCC ID (0 - 255)	すべて 0
S86	KXB 動作曜日指定	KXS86=ABCDEFG<CR><LF> A - G : 日曜 ~ 土曜 0: 非稼動 1: 稼動 例) 月曜から金曜まで稼動し、土日は非稼動の場合 KXS86=0111110	1111111
S87	GPS 測位精度指定 GPS 測位時の PDOP(測位精度低下率)を指定します。 精度を高く指定すると GPS 衛星選択条件が厳しくなり結果を出すのに時間がかかることがあります。	KXS87=D<CR><LF> D : PDOP 値 (1 - 10) (PDOP 値が小さいほど精度は向上します)	10
S88	自動リセット設定 定時及び衛星受信異常時のリセット可否を指定します。 リセットにはソフト及びハードリセットがあります。	KXS88=D<CR><LF> D : リセット方法 0 : ソフトウェアまたはハードウェアリセットいずれも行わない 1 : ソフトウェアリセットのみ実施 2 : ハードウェアリセットのみ実施 3 : ソフトウェア、ハードウェアリセット双方実施	2
ソフトリセット 24 時間以上連続動作で午前 2 時 27 分 30 秒(ローカル時間)を経過した時点で実施。		ハードリセット 左記ソフトリセット条件かつ 24 時間以上衛星をまったく受信していない場合、短時間のスリープをかけ、ハード資源を含めたりセットを実施します。この場合ポートの値が一時的に変化することがあります。	

全設定値出力/設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
S00	KXS パラメータ設定値出力 KXS パラメータの全設定値を出力します。	KXS00<CR><LF> 出力例 KXS01=130<CR><LF> KXS02=0<CR><LF> KXS03=0<CR><LF> ⋮ KXS88=2<CR><LF>
BAK	全パラメータ設定値出力 KXS, KXD, KXM, KXA, KXB など全パラメータ設定値を出力します。	KXBAK<CR><LF> 出力例 KXS01=130<CR><LF> KXS02=1<CR><LF> ⋮ KXS88=2<CR><LF> KXLED=1<CR><LF> KXD01=1,1,1,1<CR><LF> KXM01=<CR><LF> KXP01=0<CR><LF> KXA00=0<CR><LF> KXB00=0<CR><LF>
SET	全パラメータ設定 上記 KXBAK の出力結果を一括で設定します。 パソコンや端末制御用 DTE で設定をコピーする時に使用してください。	KXSET<CR><LF> 上記コマンド入力後、<CR><LF>をデリミッターとした KX 設定値を連続して端末に入力してください。すべての入力は 20 秒以内に完了してください。

動作モード設定コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
M01	固定メッセージ設定	KXM01=CCCCCCCCC...C<CR><LF> CCCC...C: 固定メッセージ (最大 200 英数字)
UTC	UTC 時間設定 端末内の時計を設定する。 通常は衛星を受信することによりで自動的に補正される(1 秒～60 分の範囲)が、万一前記範囲外のずれを補正する必要がある場合使用する。	KXUTC=LH, LM, DY, DM, DD, TH, TM, TS<CR><LF> LH : UTC との時差 (時 ... 日本は+9) LM : UTC との時差 (分 ... 日本は 0) DY : 年 DM : 月 DD : 日 TH : 時 TM : 分 TS : 秒 UTC+ 時 差 (日本時間) で設定 注意： 1. 時刻設定後、オープコム衛星の軌道要素は削除されます。 2. KXA/KXB の自動送信モードを使用している場合は次回起動がかからなくなる恐れがあるため、時刻設定後 KXA/KXB を再設定してください。 3. GPS の時刻設定はリセット時に行われますので、GPS 付き端末は本コマンド入力後一度リセットしてください。
LED	衛星受信 LED 表示 衛星信号受信中を端末 LED に表示する。	KXLED=S<CR><LF> S: スイッチ 0: 表示しない 1: 衛星信号受信中点灯 2: 衛星信号サーチ中点滅、衛星信号受信中点灯
<CTRL> R	ユーザーアプリ停止、RS232C デフォルト化 ユーザーアプリ異常時や RS232C 設定値が不明でコマンドモードに入れない時、使用します。	端末の電源 ON 時に RS232C ポートより、連続で<CTRL>R を入力 ・ ユーザーアプリインストール時はユーザーアプリの動作を強制停止 ・ RS232C の各モード設定を出荷時設定にもどす

入出力ポート制御コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
D01	出力ポート状態設定 端末は汎用出力ポートを 2 つ搭載しており、ポートの状態を本コマンドにより設定する。 出力ポート設定については、下記 I/O ポートリンク設定が ON になっているときはポートリンクが優先するため無効となる。	KXD01=M,X,Y<CR><LF> (X,Y = 0:LOW/ 1:HI) M: 0: 出力ポート 0 (フォーマット:0,X) 1: 出力ポート 1 (フォーマット:1,X) 2: 両方 (フォーマット: 2,X,Y ... X はポート 0, Y はポート 1) 例> 出力ポート 0 を LOW に設定する場合 KXD01=0,0<CR><LF> ポート状態の確認 KXD01<CR><LF>を入力すると、ポート状態を出力する 例 KXD01=1,1,0,0 が出力された場合は <pre> 入力ポート1=HI ┌──┐ │ │ │ └──┐ 入力ポート2=LOW │ │ 入力ポート2=HI └──┘ 入力ポート1=LOW </pre>
D02	アナログポート情報表示	KXD02<CR><LF> KXD02=AD1,AD2,D,D,D,D,D <CR><LF> AD1-AD2 : アナログポート値 (0 - 255) D はダミーデータ

入出力ポート制御コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
P01	I / Oポートリンク状態設定 端末の入力ポート情報を汎用出力ポートにどのように反映(リンク)させるかを設定する。本設定により端末単独で外部機器の簡易的な制御が出来る。	KXP01=C<CR><LF> C: 0: OFF (リンク無し) 1: 正転 (入力ポート 0 → 出力ポート 0, 入力ポート 1 → 出力ポート 1) 入力ポートが HI から LOW へ変化すると, 対応する出力ポートも HI から LOW へ変化する。 2: 反転 (入力ポート 0 → 出力ポート 0, 入力ポート 1 → 出力ポート 1) 入力ポートが HI から LOW へ変化すると, 対応する出力ポートは LOW から High へと変化する。

メッセージキュー制御コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
IB	上りメッセージキュー消去	KXIB<CR><LF>
OB	下りメッセージキュー消去	KXOB<CR><LF>
CB	送信履歴消去 衛星または GCC への送信履歴を消去する	KXCB<CR><LF>

診断コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
CHK	端末診断テスト	KXCHK<CR><LF> <コマンドに対する応答> <pre> EEPROM : OK/NG シリアル番号読み書きテスト RAM : OK/NG バックアップワーク RAM 読み書きテスト LOOP : OK/NG ローカルループバックテスト ASIC : OK/NG ASIC 読み書きテスト RTC : OK/NG RTC テスト SYNTHE : OK/NG シンセサイザーチェック ROM Ver. : 4.21 ファームウェアバージョン USER APPL : ssss(NON ACTIVE)... チェックサム (状態表示) GPS Ver. : N.981002,76F8 GPS STAT : OK GPS ステータス </pre> GPS に関する表示は KX-G7101 のみ
ST	端末ステータス確認 衛星受信状況、上り/下りキュー数、取得している衛星軌道情報等を表示する。	KXST<CR><LF> <コマンドに対する応答> <pre> GCC ID : リンクしている GCC 番号, 最小プライオリティ, サブバンド ID SAT NO : 捕捉中の衛星番号(000 は非捕捉) IB/OB QUE : インバウンドメッセージ/アウトバウンドメッセージの数 DATE : システム時刻 (UTC 表示) TOTAL SAT : 衛星総数 STORED SAT : 端末が獲得している衛星の軌道要素数 CKSUM ERR : 通信時のチェックサムエラー率(前回コマンドからの積算値) POS STATE : 測位起動状態 (0 : 測位中でない 1 : 測位中) </pre>

診断コマンド

コマンド	機能説明	コマンドフォーマット
<CTRL> GET	衛星受信状況確認 衛星信号受信状況をリアルタイムに表示する。	<CTRL>+GET (ctrl キーを押しながら GET) <コマンドに対する応答> ・衛星から定期的に受信する以下のパケットの内容を表示する ・同期セグメント SYNC SEG: [衛星番号/一秒間のパケットエラー数/ドップラー周波数/受信レベル/時刻] ・GCC インフォメーション NCC INFO: [GCC ID, 最小プライオリティ, サブバンド ID/ドップラー周波数/受信レベル/時刻] ・ダウンリンクチャネル情報 DL CHAN : [使用チャネル/衛星のチャネルリスト/.../ドップラー周波数/受信レベル/時刻] ・アップリンクチャネル情報 UL CHAN : [バースト ID リトライ回数/アクジションウィンドウ数/アップリンクチャネル, サブバンド ID/セグメント番号/ドップラー周波数/受信レベル/時刻] <実際の出力例> <pre>NCC INFO: [130,0,0/-899/110/01:06:13:33:24] DL CHAN: [285/285/100,320,285,184,275,090,295,265/899/110/01:06:13:33:24] UL CHAN: [05/04/185,0,194,0/010/-894/110/01:06:13:33:24] SYNC SEG: [006/000/-904/110/01:06:13:33:25] SYNC SEG: [006/001/-915/107/01:06:13:33:26] SYNC SEG: [006/002/-936/109/01:06:13:33:27] UL CHAN: [05/04/179,0,366,0/037/-942/109/01:06:13:33:28]</pre> 受信状況を調査するには毎秒定期的に送信される SYNC SEG の受信レベルに着目すれば良い。受信レベルは相対値で評価し数字が大きいほどレベルが高い。
T06	受信レベル表示	KXT06=1, CHN0, 0<CR><LF> 出力終了は ESC キー押 CHN0: 受信チャネル (1 - 399) <参考> ・受信周波数(MHz)= $137 + (0.0025 \times \text{CHN0})$ で求められます。 ・出力値の単位はありません。数値が大きいほど受信レベル(ノイズ)が大きいことになります。 ・ノイズ測定時は CHN0=350 としてください。出力値が 80 より大きい場合は衛星受信に支障がある周囲ノイズがあります。発生源を調査しアンテナを発生源から遠ざけるなどの対策を取ってください。 ・KXT06=0 を入力するとチャネル 50, 150, 250, 350 の順に 1 秒毎の測定値をタイムスタンプ付きで表示します。

変更履歴

98/9/21 無印 から Ver 1.1 への変更

- ・KXS01 デフォルト値を 0 から 130 に変更
- ・KXS20 説明追加
- ・KXS39 デフォルト値を 0 から 300 に変更
- ・KXS52 デフォルト値を 0 から 1 に変更
- ・KXS53 デフォルト値を 0 から 1 に変更
- ・KXS65 論理反転、説明追加
- ・KXS80 コマンド追加

99/1/6 Ver 1.1 から Ver 2.0 への変更

- ・KXS21 GPS のみ有効の機能を追加
- ・KXS39 デフォルト値を 300 から 0 に変更
- ・KXS53 デフォルト値を 1 から 0 に変更
- ・KXUTC 注意文追加
- ・KXLED コマンド追加
- ・KXCHK ROM Ver 記述追加
- ・KXST コマンド追加
- ・<CTRL>+GET コマンド追加

99/9/21 Ver 2.0 から Ver 3.0 への変更

- ・KXA01-05 送信先 OR インデクサを 3 から 8 までに拡大
- ・KXA01 アナログデータ送信を追加
- ・KXS07 設定例追加
- ・KXS09 コマンド追加
- ・KXS25 コメント補足
- ・KXS32 バッテリ自動解除は誤記につき削除
- ・KXS50 PIN コード最大値変更
- ・KXS53 デフォルト値を 0 から 1 に変更
- ・KXS60 6 バイト送信形式追加
- ・KXS69 注意文追加
- ・KXS78 バッテリ切時のみ有効である旨記述追加
- ・KXS81-86 コマンド追加
- ・KXUTC 自動補正範囲訂正
- ・<CTRL>+R コマンド追加
- ・KXT06 コマンド追加

99/12/13 Ver 3.0 から Ver 3.1 への変更

- ・KXA01-05 説明追加
- ・KXB01-03 説明追加
- ・KXB06 コマンド追加
- ・KXS18 説明追加
- ・KXS40,48 説明追加
- ・KXS49 削除
- ・KXS60,61,66,74,75 説明追加

00/4/24 Ver 3.1 から Ver 4.0 への変更

- ・KXB03 パラメータ順序
- ・KXS07 Type15 使用しないため記述削除
- ・KXS08 Type15 使用しないため記述削除
- ・KXS16,17 KXS16 閾値最大値変更、説明追加
- ・KXS33 タイムアウト最大値変更
- ・KXS38,39 説明追加
- ・KXS70 パラメータ有効範囲変更
- ・KXS75 バイトモード対応追加、出荷時設定値変更
- ・KXS81,82 パラメータ有効範囲変更
- ・KXS87 コマンド追加
- ・KXS88 コマンド追加
- ・KXUTC 説明追加
- ・KXT06 説明追加

02/10/16 Ver 4.0 から Ver 4.1 への変更

- ・KXA03 説明追加
- ・KXB03 説明追加
- ・KXB03 説明追加
- ・KXS80 コマンド名変更
- ・KXBAK コマンド追加
- ・KXSET コマンド追加
- ・KXCHK GPS に関する記述追加

02/12/3 Ver 4.1 から Ver 4.2 への変更

- ・KXS76 説明訂正
- ・KXS84 説明訂正
- ・発行社名変更