

KX-G7201N コマンド仕様一覧

Ver. 1.4

2001 年 7 月 19 日

九州松下電器株式会社/オーブコムジャパン株式会社

注意：本コマンド一覧は KX-G7201N 専用です。KX-G710x には適用されません。
また予告なく仕様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
B00	<p>動態管理モード確認</p> <p>現在設定されている動態管理モードを DTE へ出力</p>	<p>KXB00<CR><LF></p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>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。</p> <p style="text-align: center;">KXB00=0<CR><LF></p> <p>送信モードがどれか一つでも設定されていたら端末は KXB01,02 および 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。</p> </div>
	<p>自動送信モードキャンセル</p> <p>KXB のモード設定(KXB01,02,05)をキャンセル</p>	<p>KXB00=0<CR><LF></p> <p>本設定によりパケット関連コマンドのうち KXS31,32 はいずれも 0 に設定されます。</p>

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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																				
B01	<p>指定時刻送信</p> <p>6 時刻まで設定可能</p>	<p>KXB01=T,LH,LM,HH,MM,C,A,D,D,D,D,D<CR><LF></p> <p>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)</p> <p>C : 検出条件コード (詳細は 9 ページ参照) A : 相手アドレス (0/R インデクタ ... 1 - 8) D : 送信データ (下記)</p> <table border="1" data-bbox="1220 539 2029 871"> <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> <div data-bbox="974 885 2051 1310" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p><例> 位置情報とデジタル入力ポート情報を 0/R インデクタ 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></p> <p><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) 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。 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。</p> </div>	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																					

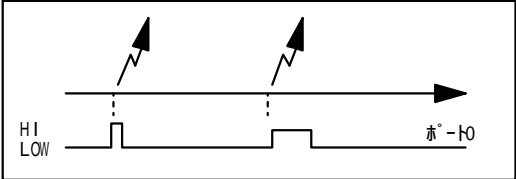
は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
B02	<p>指定間隔送信</p> <p>1 ~ 44640 分の送信間隔を設定可能。</p>	<p>KXB02=LH, LM, HH, MM, I, C, A, D, D, D, D, D<CR><LF></p> <p>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 8 ページ参照) A : 相手アドレス (O/R インデキータ ... 1 - 8) D : 送信データ</p> <p><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 インデキータに送信する。 KXB02=+9,0,4,30,60,6,3,1<CR><LF></p> <p><注意点> 1) 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) 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。 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) 送信開始時間 99,99 は即刻開始指定となり、そのコマンド入力約 2 分後を開始時間とする。その場合のコマンドレスポンスは実際の開始時刻を返す。</p>

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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										
<p style="text-align: center; font-size: 24pt; font-weight: bold;">B05</p>	<p>I/O 状態変化報知</p> <p>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)</p> 	<p>KXB05=P,T,A,D,D,D,D,D<CR><LF></p> <p>P : 入力ポート番号 (0-3) T : トリガ A : 相手アドレス (0/R インデクサ ... 1 - 8) D : 送信データ</p> <table border="1" data-bbox="1514 333 1765 499"> <thead> <tr> <th>T</th> <th>内容</th> </tr> </thead> <tbody> <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> </tbody> </table> <p><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 インデクサ 3 に送信する。</p> <p>KXB05=0,1,3,3<CR><LF></p>	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											
<p style="text-align: center; font-size: 24pt; font-weight: bold;">B06</p>	<p>即時送信</p> <p>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。</p>	<p>KXB06=A,D,D,D,D,D,D,D<CR><LF></p> <p>A : 相手アドレス (0/R インデクサ ... 1 - 8) D : 送信データ</p> <p><例> 宛先 0/R インデクサ 2 に位置情報を即時送信。</p> <p>KXB06=2,1<CR><LF></p>										

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 インディケータ 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 インディケータ	1
S05	メッセージ/グローバルグラム用デフォルト OR インディケータ 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 インディケータ 9-15 システム設定 OR インディケータ	1

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S06	<p>デフォルト ACK レベル</p> <p>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。</p>	<p>KXS06=A<CR><LF></p> <p>A: ACK レベル</p> <p>0: 受領確認不要</p> <p>1: GCC への不達確認</p> <p>2: GCC への不達または送達確認</p> <p>3: 最終受領者への不達確認</p> <p>4: 最終受領者への不達または送達確認</p> <p>注) 本設定はメッセージ作成時点で参照されます。</p>	1
S07	<p>デフォルトメッセージボディ型</p> <p>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。</p>	<p>KXS07=T,0<CR><LF></p> <p>T: Type (0-15)</p> <p>0: Object</p> <p>case T = 0 0= 2 or 5 (2: ita2, 5: ia5)</p> <p>設定例: KXS07=0,2 (通常の ASCII テキスト)</p> <p>KXS07=14 (バイナリデータ)</p>	14
S08	<p>デフォルトサービスタイプ</p> <p>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。</p>	<p>KXS08=S<CR><LF></p> <p>S: サービスタイプ</p> <p>0: 通常送信で受領確認不要</p> <p>1: " で GCC への不達確認</p> <p>2: " で GCC への不達または送達確認</p> <p>3: " で最終受領者への不達確認</p> <p>4: " で最終受領者への不達または送達確認</p> <p>5-9: 0-4 と同じだが、GCC からのポーリングにより送信</p> <p>10-14: 0-4 と同じだが、最優先順位</p>	2
S09	<p>送信機不能化</p> <p>送信器電源供給の有無を設定。制御動作は同じ。</p>	<p>KXS09=S<CR><LF></p> <p>S: 0: 送信可能</p> <p>1: 送信不能</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: fit-content;"> <p>注意! KXS09=1 にすると送信(衛星との通信)ができません。送信禁止するとリモート設定では復旧できませんのでご注意ください。</p> </div>	0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S14	<p>衛星捕捉モード</p> <p>端末が衛星を捕捉する際の探索方法を設定する。</p>	<p>KXS14=N<CR><LF></p> <p>N : 探索モード (0 - 4)</p> <p>0: 希望 GCC への接続衛星を連続的に探索</p> <p>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</p> <p>2: 最初に見つけた衛星を捕捉</p> <p>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</p> <p>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</p>	0
S15	<p>優先サーチ下りチャンネル番号</p> <p>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。</p>	<p>KXS15=B,C<CR><LF></p> <p>B: 設定番号 (0 - 23)</p> <p>C: チャンネル番号 (0 - 399)</p> <p>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。</p>	<p>80</p> <p>90</p> <p>100</p> <p>174</p> <p>⋮</p> <p>⋮</p>
S16	<p>パケットエラー閾値</p> <p>別チャンネルを探索べきと判断するパケットエラー数の閾値を設定する。</p> <p>注) 1 フレーム(1sec)は 50 パケット</p>	<p>KXS16=T<CR><LF></p> <p>T: 閾値 (1- 255)</p> <p>次の設定は無効 : KXS17= n と KXS16 の nx50 より大きな値</p>	60
S17	<p>パケットエラー検知フレーム数</p> <p>パケットエラーをカウントするフレーム数を設定する。</p>	<p>KXS17=C<CR><LF></p> <p>C: フレーム数 (1 - 16)</p> <p>次の設定は無効 : KXS17= n と KXS16 の nx50 より大きな値</p>	2

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S18	<p>連続測位モード</p> <p>連続測位モードに設定する。</p>	<p>KXS18=S<CR><LF></p> <p>S: 0: OFF 1: ON</p> <p>KXB01,02 のすべておよび KXB05 コマンドのうち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)</p>	0
S23	<p>緯度 / 経度</p> <p>本設定は端末測位により自動的に更新される。</p>	<p>KXS23=XXX.XXXX,YYYY.YYYY<CR><LF></p> <p>XXX.XXXX : 緯度 (-90.0000 - +90.0000) YYYY.YYYY : 経度 (-180.0000 - +180.0000)</p>	0.0000 0.0000
S24	<p>測位モード ON / OFF</p> <p>端末が測位を行うか否かを設定する。</p> <p>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。</p>	<p>KXS24=M<CR><LF></p> <p>M: モード 0: 測位しない 1: 測位する</p> <p>次の設定は無効 : KXS18 (1) と KXS24 (0)</p>	1
S25	<p>GPS 測位結果形式</p> <p>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。</p>	<p>KXS25=I<CR><LF></p> <p>1) KXS60=0(テキスト形式送信) 3) KXS60=2(6バ`イバ`イリ形式送信) I: 送信フォーマット I: 送信フォーマット 0: 位置情報テキスト形式 0: 位置情報 1: 位置情報 NMEA 形式 1: 位置情報、高度、速度、方位</p> <p>2) KXS60=1(10バ`イバ`イリ形式送信) I: 送信フォーマット 0: データ、位置情報、GPS カンター 1: データ、位置情報、高度、速度、方位、GPS カンター</p>	0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
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: ポールド S: サービスタイプ (0 - 4, 10 - 14) O: O/R インデキータ (1 - 3) I1 - I6 : 情報バイト (0 -255)	1 0 2 1 All 0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
S31	<p>通信モード</p> <p>端末・DTE間の通信モードを設定する。</p>	<p>KXS31=M<CR><LF></p> <p>M: 通信モード 0: プロトコルモード 1: バイトモード</p> <p>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。 KXB00=0の設定により、強制的にKXS31=0となります。</p>	0
S32	<p>バイトモード時送信トリガ</p> <p>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。</p> <p>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。</p>	<p>KXS32=T<CR><LF></p> <p>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</p> <p>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。 KXB00=0の設定により、強制的にKXS32=0となります。</p>	0
S33	<p>バイトモードタイムアウト</p> <p>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、このタイム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。</p>	<p>KXS33=T<CR><LF></p> <p>T: タイムアウト値 (1 - 604800) [秒]</p>	1
S34	<p>バイトモード長</p> <p>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。</p>	<p>KXS34=L<CR><LF></p> <p>L: バイトモード長 (1 - lb_q_size)</p> <p>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。</p>	6

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
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	注意 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る。 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
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] KXB 設定時は参照されません	0
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	0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
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。 シリアルポート 1: メインポート(DSUB 9pin) シリアルポート 2: サブポート(DSUB 15pin)	KXS43=B1,P1,S1,D1/B2,P2,S2,D2<CR><LF> (表示の場合) KXS43=B,P,S,D,C<CR><LF> (設定の場合) B: 通信速度 (bps) P: パリティ S: ストップ D: データ長 C: ポート選択 0: 300 3: 2400 0: 偶数 ビット 7 0: ポート1 1: 600 4: 4800 1: 奇数 1 8 1: ポート2 2: 1200 5: 9600 2: なし 2 KXS43=B,P,S,D<CR><LF>と入力するとシリアルポート 1(メイン)を設定します。 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。	B1:4 P1:2 S1:1 D1:8 B2:4 P2:2 S2:1 D2:8
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

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
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	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	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
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 (注 APPENDIX A) 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

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S50	<p>PIN コード</p> <p>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。</p>	<p>KXS50=C<CR><LF></p> <p>C: コード (0 - 9999)</p>	0
S51	<p>自動グローバルグラムポーリング設定</p> <p>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。</p>	<p>KXS51=S<CR><LF></p> <p>S: スイッチ ("10. グローバルグラムモードにおける動作"参照のこと)</p> <p>0: OFF</p> <p>1: ON</p>	0
S52	<p>GPS 測地系設定</p> <p>端末内蔵の GPS ユニットの測地系を設定する。</p>	<p>KXS52=D<CR><LF></p> <p>D: 測地系番号(0 - 100)</p> <p>例 東京測地系: 1 WGS84 : 0</p> <p>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。</p>	1
S53	<p>RTS 仕様設定</p> <p>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。</p>	<p>KXS53=S<CR><LF></p> <p>S: スイッチ</p> <p>0: オープン仕様</p> <p>1: 一般仕様</p>	1
S55	<p>送信有効アナログポート設定</p> <p>どのアナログポートの情報を送信するか設定する。</p>	<p>KXS55=P[,P][,P]<CR><LF></p> <p>P: アナログポート番号(1~3)</p> <p>ポート番号 4 以上も受け付けますが無効です</p>	1,2

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S56	検知すべき移動距離設定 KXB コマンド条件設定にて使用	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
S57	検知すべき範囲設定 KXB コマンド条件設定にて使用	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て使用	KXS58=S, U<CR><LF> S : 速度 (1 - 255) U : 単位 0:Km, 1:mile, 2:NM	S: 10 U: 0
S60	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 ... データード、GPS カウンタあり) 2: バイナリー (短縮モード ... データード、GPS カウンタなし) 3: 位置は測位レポートで送信、その他はテキスト(0と同じ) 4: 位置は測位レポートで送信、その他はハッキリ(1と同じ) 5: 位置は測位レポートで送信、その他はハッキリ短縮(2と同じ) 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(2-5) 一括送信と短縮モードの併用不可 KXB 位置情報送信時の相手アドレス(0/R)4 以上と KXS60(3-5)	0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
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: メインポートのみ電力節減モード ON 2: サポートのみ電力節減モード ON 3: メイン, サポート双方電力節減モード ON	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 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 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は本設定は OFF と同じになります	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

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S68	<p>RS232C 受信データの処理方法設定</p> <p>RS232C 受信データをどのジョブで処理するかを設定する。</p>	<p>KXS68=S<CR><LF></p> <p>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</p> <p>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</p>	0
S69	<p>アウトバウンドキューデータの処理方法設定</p> <p>RS232C 受信データをメインジョブ処理に設定しているとき (KXS68=0) ときの衛星受信メッセージの獲得権をいずれのジョブに与えるかを設定する。RS232C 受信データをユーザーアプリ処理に設定しているとき (KXS68=1) は内部的に衛星受信メッセージの獲得権をユーザーアプリに与える。</p>	<p>KXS69=S<CR><LF></p> <p>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</p>	0

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除去できません。
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。

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
S70	<p>デバッグモード</p> <p>送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。</p>	<p>KXS70=S<CR><LF></p> <p>S: スイッチ 0 : 無効 1-9: 有効(=デバッグモード)</p> <p>・送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。</p>	0
S71	<p>セットアップ ID 設定</p> <p>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。</p>	<p>KXS71=CCCC<CR><LF></p> <p>C: 4 文字の英数字(0-9,A-Z)</p>	0000
S72	<p>リモート設定時のレスポンス設定</p> <p>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。</p>	<p>KXS72=S<CR><LF></p> <p>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</p>	0
S74	<p>バイナリーデータ送信方法設定</p> <p>自動送信(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。</p>	<p>KXS74=S<CR><LF></p> <p>S: スイッチ 0: 送信データ毎に送信 1: 一括で送信</p> <p>次の設定は無効 : KXS74(1)と KXS60(2-5) 一括送信と短縮モードの併用不可</p>	0
S75	<p>グローバルグラム自動変更設定</p> <p>バイトモード、自動送信(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。</p>	<p>KXS75=S<CR><LF></p> <p>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)</p> <p>エンハンストグローバルグラムには変換しません</p>	1

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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																		
S77	<p>バイトモード時の付加情報出力可否設定</p> <p>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。</p>	<p>KXS77=S<CR><LF></p> <p>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</p>	0																		
S78	<p>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</p> <p>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。</p>	<p>KXS78=S<CR><LF></p> <p>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)</p>	0																		
S79	<p>KXB の検知時間設定</p> <p>自動送信モードにおける条件検知時間を指定する。</p>	<p>KXS79=T<CR><LF></p> <p>T: 検知時間 (5 - 20) [分]</p>	10																		
S80	<p>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</p>		0																		
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>データ</th> <th>ノーマル</th> <th>エンハンスド</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>msg_body_type</td> <td>指定不可 (メッセージ固定)</td> <td>指定可</td> </tr> <tr> <td>subject</td> <td>指定不可</td> <td>指定可</td> </tr> <tr> <td>or_ind</td> <td>1つ指定</td> <td rowspan="2">} 80バイト以内指定可</td> </tr> <tr> <td>or_addr</td> <td>指定不可</td> </tr> <tr> <td>priority</td> <td>指定不可</td> <td>指定可</td> </tr> <tr> <td>msg_data</td> <td>最大229バイト</td> <td>レシipient、サブジェクト、メッセージあわせて最大225バイト</td> </tr> </tbody> </table>	データ		ノーマル	エンハンスド	msg_body_type	指定不可 (メッセージ固定)	指定可	subject	指定不可	指定可	or_ind	1つ指定	} 80バイト以内指定可	or_addr	指定不可	priority	指定不可	指定可	msg_data	最大229バイト
データ	ノーマル	エンハンスド																			
msg_body_type	指定不可 (メッセージ固定)	指定可																			
subject	指定不可	指定可																			
or_ind	1つ指定	} 80バイト以内指定可																			
or_addr	指定不可																				
priority	指定不可	指定可																			
msg_data	最大229バイト	レシipient、サブジェクト、メッセージあわせて最大225バイト																			

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
S81	<p>アウトバウンドメッセージ重複受信防止ガードタイム</p> <p>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。</p>	<p>KXS81=T<CR><LF></p> <p>T: 有効時間 (0 - 3932100)[秒]</p>	3600
S82	<p>アウトバウンドグローバルID重複受信防止ガードタイム</p> <p>重複受信防止のため付与される下りグローバルID識別番号の有効時間を設定する。</p>	<p>KXS82=T<CR><LF></p> <p>T: 有効時間 (0 - 15300)[秒]</p>	300
S83	<p>デジタル出力ポートデフォルト設定</p> <p>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 OS で設定される。</p>	<p>KXS83=L<CR><LF></p> <p>L: デフォルト値 0: 出力ポート LOW 1: 出力ポート HIGH 2: 出力ポート HOLD (電源断直前の状態に復帰)</p>	1
S84	<p>ローミングモード</p> <p>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。 DTE からのプロトコルモードパケット内の GCC ID は端末にて自動的に接続 GCC ID に書き換えられる。</p>	<p>KXS84=M<CR><LF></p> <p>M: ローミングモード 0: ローミング OFF, KXS01 設定の GCC のみ通信可 1: ローミング ON, KXS01 及び KXS85 設定の GCC とのみ通信可 2: ローミング ON, 全 GCC との通信可</p>	0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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	
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) PDOP を 5 以下に設定すると 3 次元測位解のみ採用します。(ver1.20 以降)	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	
	<table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th style="width: 50%;">ソフトリセット</th> <th style="width: 50%;">ハードリセット</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>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。</td> <td>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。</td> </tr> </tbody> </table>	ソフトリセット		ハードリセット
ソフトリセット	ハードリセット			
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。	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。			

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
S90	<p>アナログポート入力モード指定</p> <p>アナログ入力ポートの分解能、入力モードを指定します。</p>	<p>KXS90=R,M<CR><LF></p> <p>R : A/D 分解能 0: 低分解能(8bit) 1: 高分解能(10bit)</p> <p>M : 入力モード 0: 0 - 5V で検知 1: 0 - 15V で検知 2: 電流値を検知</p>	0,0
S91	<p>衛星軌道情報出力</p> <p>衛星から常時放送される衛星軌道情報をシリアルパッケージに変換して出力します。シリアルパッケージフォーマットについては別途シリアルインターフェイス仕様書を参照してください。</p>	<p>KXS91=S<CR><LF></p> <p>S : スイッチ 0 : 出力しない 1 : 出力する</p>	0
S94	<p>デジタル I/O ポートモード設定</p> <p>デジタル入出力ポートについて入力/出力いずれのモードで使用するか設定します。</p>	<p>KXS94=P,D<CR><LF></p> <p>P : ポート番号(0: DI01, 1: DI02)</p> <p>D : 方向(モード) 0 : 入力ポート 1 : 出力ポート</p>	1,1

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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
S95	<p>LL ACK の Status Code 選択</p> <p>端末から送信する LL ACK の Status Code について新 (Ver.6.0 以降)/旧 (Ver.5.01 以前)いずれのシリアル仕様書に準拠するか設定します。</p> <p>本パラメータは DTE が旧仕様の Status Code にしか対応していない場合を考えて設けられていますが新パッケージ仕様への切換えは下記のように自動で行われます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 端末電源 ON 時は、パッケージ 0x05/0x85 の旧仕様で動作。(現行の DTE がそのまま使えます) ・ DTE からパッケージ 0x86 のパッケージを受信したら、すなわち端末が DTE が新仕様に対応していると判断した時点で、端末は新仕様に取り替わります。 	<p>KXS95=S<CR><LF></p> <p>S : Status Code の選択</p> <p>S=0 : 新シリアルインターフェイス (Ver.6.0 以降) 仕様書に準拠する Status Code</p> <p>0: エラーなし</p> <p>1: バッファが利用不可 30 秒待って再び送信</p> <p>2: パケット拒否 チェックサム不正</p> <p>3: パケット拒否 パラメータ不正</p> <p>4: パケット拒否 キューの容量オーバー</p> <p>5: パケット拒否 フォーマット不正</p> <p>6: パケット拒否 異常パケットタイプ</p> <p>7: パケット拒否 パケットシーケンス番号の重複</p> <p>S=1 : 旧シリアルインターフェイス (Ver.5.01 以前) 仕様書に準拠する Status Code</p> <p>常時、以下の 2 種類だけとなります。</p> <p>0: エラーなし</p> <p>1: バッファが利用不可 30 秒待って再び送信</p>	0
S96	<p>シリアルポート切替</p> <p>メイン、サブシリアルポートのいずれを情報入力ポートにするかを設定します。</p>	<p>KXS96=S<CR><LF></p> <p>S : 切替指示</p> <p>0 : メインシリアルポート (9pin 側 RS232C)</p> <p>1 : サブシリアルポート (15pin 側 RS232C)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ ここで設定するのはプロトコル/モードで使用する通信ポートです ・ コマンドモードは常時双方のポートで受け付けます 	0

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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	<p>KXS パラメータ設定値出力</p> <p>KXS パラメータの全設定値を出力します。</p>	<p>KXS00<CR><LF></p> <p>出力例</p> <p>KXS01=2<CR><LF></p> <p>KXS02=3<CR><LF></p> <p>KXS03=2<CR><LF></p> <p>⋮</p> <p>⋮</p> <p>KXS96=0<CR><LF></p>
BAK	<p>全パラメータ設定値出力</p> <p>KXS, KXD, KXM, KXD, KXB など全パラメータ設定値を出力します。</p>	<p>KXBAK<CR><LF></p> <p>出力例</p> <p>KXS01=130<CR><LF></p> <p>KXS02=1<CR><LF></p> <p>⋮</p> <p>⋮</p> <p>KXS95=0<CR><LF></p> <p>KXS96=0<CR><LF></p> <p>KXLED=1<CR><LF></p> <p>KXD01=0, 1<CR><LF></p> <p>KXD01=1, 1<CR><LF></p> <p>KXM01=<CR><LF></p> <p>KXB00=0<CR><LF></p>
SET	<p>全パラメータ設定</p> <p>上記 KXBAK の出力結果を一括で設定します。</p> <p>パソコンや端末制御用 DTE で設定をコピーする時などに使用してください。</p>	<p>KXSET<CR><LF></p> <p>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。</p>

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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
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~24時間の範囲)が、万一前記時間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
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、<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

注意：
1. 設定後、オフ軌衛星の軌道要素は削除されます。
2. 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 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。

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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	<p>出力ポート状態設定</p> <p>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。</p>	<p>KXD01=M,X,Y<CR><LF> (X,Y = 0:LOW/ 1:HI)</p> <p>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)</p> <p>例> 出力ポート0をLOWに設定する場合 KXD01=0,0<CR><LF></p> <p>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</p> <pre> 入力ポート1=HI ┌──┐ │ │ │ └──┐ 入出力ポート2=LOW │ │ └──┘──┐ 入出力ポート1=LOW 入力ポート2=HI </pre>
D02	<p>アナログポート情報表示</p>	<p>KXD02<CR><LF></p> <p>KXD02=ADL1,ADL2,ADL3,D,D,D/D/ADH1,ADH2,ADH3,D,D,D<CR><LF></p> <p>ADL1-ADL3 : 8ビット解像度アナログポート値 (0 - 255) ADH1-ADH3 : 10ビット解像度アナログポート値 (0 - 1023)</p> <p>Dはダミーデータ</p>

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能に変更されたコマンドです

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	GCC への送信履歴消去	KXCB<CR><LF>

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

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	<p>端末診断テスト</p>	<p>KXCHK<CR><LF></p> <p><コマンドに対する応答></p> <pre> ST_ID : 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 ROM Ver. : 1.01 ファームウェアバージョン Hard Ver. : E0 ハードウェアバージョン USER APPL : ssss(NON ACTIVE) xxxx ... チェックサム (状態表示) ライブ リバ - ジョン GPS Ver. : 1.01 GPS ソフトバージョン GPS STAT : OK GPS ステータス </pre>
ST	<p>端末ステータス確認</p> <p>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。</p>	<p>KXST<CR><LF></p> <p><コマンドに対する応答></p> <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 : インバンドメッセージ / アウトバンドメッセージ の数 DATE : システム時刻 (UTC 表示) TOTAL SAT : 衛星総数 STORED SAT : (未使用につき常時 0) CKSUM ERR : 通信時のチェックサムエラーレート (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>

は KX-G710x Ver4.2 から追加または機能が変更されたコマンドです

廃止コマンドのダミーレスポンス一覧

KX-G710x/N に使用されていたコマンドで KX-G7201N にて廃止されたものの一覧を示します。

このうち設定・確認欄に記載があるものは端末の設定内容と矛盾しない範囲においてダミー応答を返すものです。実際の設定は行なわれません。これは該コマンドを端末に設定する KX-G710x/N 用に設計された機器を KX-G7201N にも引き続き使用する場合の整合性を考慮したものです。

例1) KXS21=N(N=0-15)と入力すると KXS21=N と応答を返します。

例2) KXS59 と入力すると常時 KXS59=0 と応答を返します。

例3) --は対応がありません。KXS10 と入力すると ERRO と応答を返します。

廃止コマンド	機能	設定 (パラメータ有時受付)	確認 (パラメータ無時の応答)
KXS10	レポート間隔	--	--
KXS11	ポーリングレポート送信数	--	--
KXS12	位置レポート送信間隔	--	--
KXS13	位置レポート送信数	--	--
KXS19	ドップラ-測位データ収集間隔/数	--	--
KXS20	測位情報有効時間	KXS20=0 ~ 65536	設定値を返す
KXS21	最小測位品質	KXS21=0 ~ 15	KXS21=0
KXS22	衛星軌道情報有効時間	--	--
KXS38	パワーダウン最小間隔	--	--
KXS59	送信履歴シリアルポート出力	KXS59=0	KXS59=0
KXS65	測位レポート送信	KXS65=0	KXS65=0
KXS66	ドップラ-測位動作禁止	KXS66=1	KXS66=1
KXS76	飛来予測対象パスの最低仰角	--	--
KXP01	I/Oポートリンク状態	KXP01=0	KXP01=0
KXA00	送信モード確認	--	--
KXA01	指定時刻送信(KXA)	--	--
KXA02	指定間隔送信(KXA)	--	--
KXA03	衛星飛来時送信(KXA)	--	--
KXA05	I/O状態変化検知(KXA)	--	--
KXA06	即時送信(KXA)	--	--
KXB03	衛星飛来時送信(KXB)	--	--
KXS00	KXSパラメータ設定値出力	廃止コソンドは表示しない	
KXBAK	全パラメータ設定値出力	廃止コソンドは表示しない	

<お願い>

上記コマンドにつきましては今後の新設計には使用しないでください。また将来的にはダミーレスポンス自体も廃止される可能性があることをご了承ください。

変更履歴

00/8/11 Preliminary 版 Ver 0.1 発行

00/9/1 Ver 1.0 発行

00/9/22 Ver 1.1 発行

- ・KXB00 説明文の一部訂正
- ・KXS18 設定自動解除の記述補足
- ・KXS40 制限に関する記述削除
- ・KXS56-58 KX-G7101 に関する記述削除
- ・KXS61 サポート追加に伴う仕様変更
- ・KXS68 制限に関する記述一部削除
- ・KXS70 ユーザーアクセス限定の記述削除
- ・KXCHK ユーザーアクセスリライブラリの項目追加

00/12/18 Ver 1.2 発行

- ・KXS05 パラメータ範囲の訂正
- ・KXS20 仕様見直しにより削除
- ・KXS61 S=3 の誤記訂正
- ・KXS95 コマンド定義変更
- ・KXBAK コマンド追加
- ・KXSET コマンド追加
- ・廃止コマンドのダミースペース一覧追加

01/02/13 Ver 1.3 発行

- ・KXS86 パラメータの訂正
- ・KXUTC 時計補正範囲を最大 24 時間に仕様変更

01/07/19 Ver 1.4 発行

- ・KXS52 コメント追加
- ・KXS71 コマンド誤記修正
- ・KXS72 コマンド誤記修正
- ・KXS74 パラメータの訂正
- ・KXS80 コマンド名変更
- ・KXS87 コメント追加
- ・KXS90 パラメータの訂正