

< 設定情報ファイル、計測データファイル(MAX)の変更操作 >

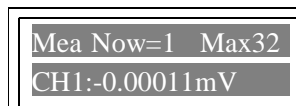
HM1616Sx / Txロガーの設定情報変更の使用方法



設定を変更する場合は、以下の取り扱いで行います。
尚、計測中は使用できません。

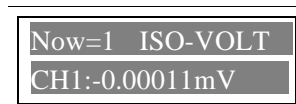
< Measure (計測データ) 数の表示 >

現在の Mea__Now 及び設定されている Max が、表示されます。
FUNC. を 3 秒以上押しと Mea / Set モード に変わります。
但し、計測中は使用できません。



< Set (設定情報) 番号の表示 >

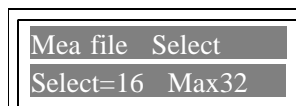
現在の Set__Now 及びファイル名が、表示されます。
FUNC. を 3 秒以上押しと Mea / Set モード に変わります。
但し、計測中は使用できません。



< Mea (メモリー分割) モード >

CH/DG を押しと Select が " 1 > > 2 > > 4 . . > > 3 2 " と変わります。

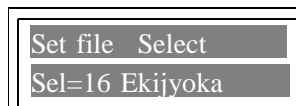
START を 3 秒以上押しと Max が Select で示された数値に設定されます。ロガー内の保存ファイルは、0 に成ります。



< Set (設定情報) モード >

CH/DG を押しと Sel が、" 0 1 > > 0 2 . > > 1 6 > > 0 0 " と変わり、ロガーに読み込まれている設定情報ファイル名が示されます。

START を 3 秒以上押しと Sel で示されたファイルでロガーの設定が行われます。



< Mea / Set モードの切り替え及び抜け出し >

FUNC. を押しと Mea / Set モード 切り替わります。
また、3 秒以上押しと、Mea / Set モード から抜け出せます。



パソコンからロガーに設定情報ファイルを送る又は設定変更の使用方法

通常使用の操作に従い、パソコンソフト JrHM1616 を立ち上げます。

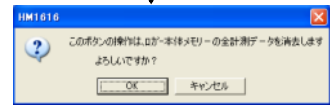
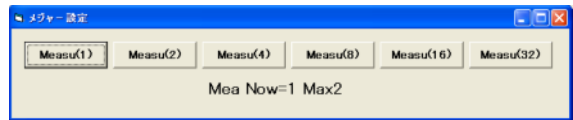
JrHM1616 メニュー画面から後述の " ロガーの Meas / S file 設定操作 " を参照して、必要な操作を行います。

[ロガーのMeas / Sfile設定操作]

メジャー設定の設定方法

ロガーの分割メモリーを設定致します。最大32個の計測データが保存出来ます。多量の計測データが必要な場合は、" Meas set (1) " をクリックして、続けて多くの計測を行う場合は、" Meas set (32) " をクリックして設定します。

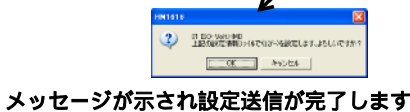
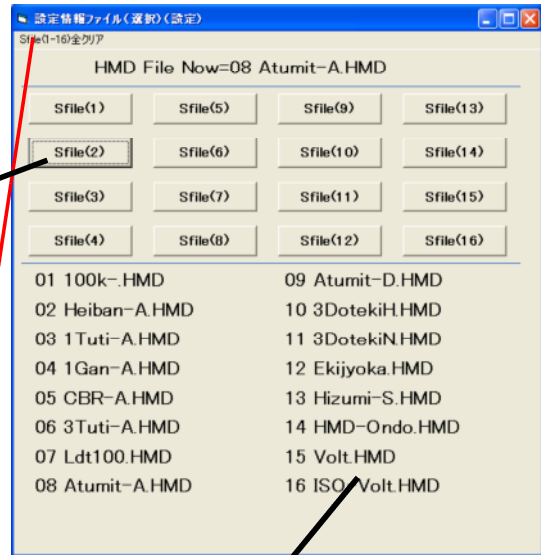
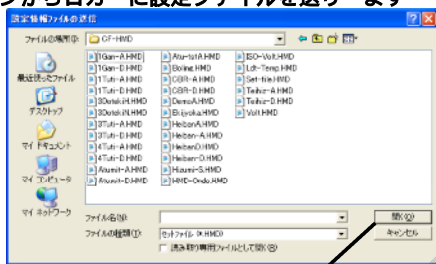
尚、これらの設定を行いますと、ロガー上の計測データは全て削除されます。



設定情報ファイル設定及び選択の方法

ロガー内に16個の設定情報が保存できます。パソコンから、この設定情報を与えることが出来ます。設定する場合は、" Sfile (x) " をクリックして、示された" 設定情報ファイルの送信 " から、ファイルを選択します。ロガーの変更も出来ます。

パソコンからロガーに設定ファイルを送ります

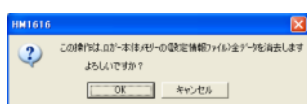


メッセージが示され設定送信が完了します

ロガーの設定をパソコンから変更します



ロガー内の全ての設定情報を削除します



" OK " 後は、上記の操作でロガーに設定情報ファイルを与えます

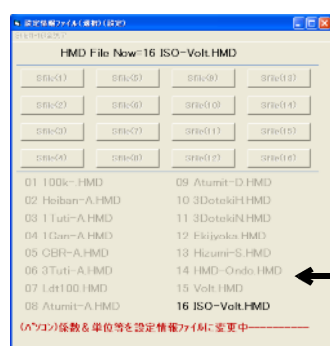
ロガーの設定を行います



パソコンから、ロガーの設定情報を変更する場合に " OK " をします。続けて " OK " が示された場合は、パソコンソフトに設定情報の読み込みを行います。

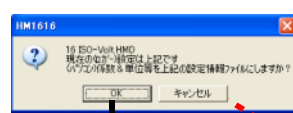


正常に変更された場合

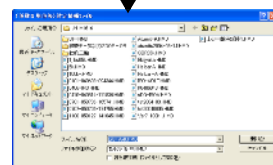


示されたフォルダー又は、指定フォルダーに指定ファイルが有る場合、変更されます。

ファイル名の変更はしない！！



OKの場合



Jr HM1616メニュー画面の操作に従い、ロガーから設定情報ファイルを読み込むか、パソコン設定情報ファイルの読み込みを行います。



ファイルが無くて、"開く"の場合

上記"キャンセル"と同じ事を行います

[設定情報ファイルを直接修正する方法]

"ファイル名 . HMD" の設定情報ファイルをノートパットで修正する場合は、以下の項目を修正して、任意のファイル名で保存します。

- <例 1 . > "1Jiku5k.HMD" ファイルを修正して、" 1 k N " の荷重計用にする。
参考項目としてデータ幅サンプリングを 0 . 0 4 mm から 0 . 1 mm に変更する。
- 1 - 1 "1Jiku5k.HMD" ファイルを "1Jiku1k.HMD" としてコピーします。ファイル名は、半角 8 文字以内。
 - 1 - 2 ノートパットで、"1Jiku1k.HMD" を開き、以下の赤印部分を修正します。
 - 1 - 3 **修正 3 < 1.0, 0.2500, 荷重計 TCLZ-1KNA (kN), 4 > . . . 荷重計の容量、係数等の変更**
説明: "1.0" は、容量 (1 k N) 4 桁以内 (0.01 ~ 9999)、"0.2500" は、**係数**です
"TCLZ-1KNA" は、センサー型名、"4" は、表示用小数桁数
試験機を制御して自動停止を利用している場合は、**修正 1、修正 4、修正 5 も必要**

$$\text{係数} = (\text{センサー定格容量} * 1000 / \text{PGA}) / (\text{センサー定格値}(\text{mV} / \text{V}) * \text{ブリッジ電圧}(\text{V}))$$

例 . センサー定格容量 1 k N のロードセルの定格値が 2 m V / V、ブリッジ電圧が 2 V、PGA が 1 0 0 0 の場合
係数 = (1 * 1 0 0 0 / 1 0 0 0) / (2 * 2) . . . 0 . 2 5 0 0 k N / V となります

修正 1 < SENSTOP=(CH1.26214) > . . . センサー最大値での計測停止の変更

説明: "26214" は、容量 (1 k N) の最大時の**数値 1**です
概略の数値で良いです。例 "26214" は、"26200"

$$\text{数値 1} = (32768 / 5) * (\text{センサー定格容量} / \text{係数})$$

例 . センサー定格容量 1 k N の係数 = 0 . 2 5 0 0 k N / V の場合
数値 = 6 5 5 3 * (1 / 0 . 2 5 0 0) . . . 2 6 2 1 4 となります。但し最大で、3 2 7 6 7 までです。

修正 2 < DWSMP=(CH2.33) > . . . データ幅 (変化) でのサンプリング間隔の変更

説明: "33" は、容量 (2 5 mm) での 0 . 1 mm 毎のサンプリング時の**数値 2**です

$$\text{数値 2} = (32768 / 5) * (\text{サンプリングしたいデータ幅} / \text{係数}(\text{絶対値}))$$

例 . センサー定格容量 2 5 mm の係数 = - 2 0 . 0 3 mm / V で、0 . 1 mm 毎のサンプリングの場合
数値 = 6 5 5 3 * (0 . 1 / 2 0 . 0 3) . . . 3 2 . 7 となります。但し最大で、3 2 7 6 7 までです。

- 1 - 4 修正後、前ページの操作に従い、パソコンからロガーにこのファイルを送ります。
- 1 - 5 ロガーに読み込み終了後、前ページの操作に従い、ロガーの設定を変更します。

「以下は、修正前の "1Jiku1k.HMD" ファイルの内容」

```

. . . * * * * *
設定情報ファイル(HM1616)*C:¥HMDワークエリア¥HMD1-backup¥Hdd3¥backup¥Msystem¥シリアルNo¥J
0801-999¥設定情報ファイル¥1Jiku1k.HMD*
AUTO=ON,ms=200,S=0,M=200,AVE=1770,/AUTO=(自動設定)ON/OFF ms=内部タイマ(2-1000(msec)) S=1-200
(秒)0:ナシ M=1-200(分)0:ナシ AVE=(積算平均回数)
AEIDI(00111111),PGA(95555555),/アナログチャンネルEIDI=(CH1-CH8) 0:測定可能 1:測定不可能 PGA=(CH1-
CH8)1:1倍 3:10倍 5:100倍 9:1000倍
収集メモリに時間(ON),ハートスイッチ禁止(OFF),外部信号スタート(OFF),スタート時にリセット(ON)NullEIDI(00000000),
キサンプリング(2),スタート時にDGEID(ON),/キサンプリング(ナシ:0 アリ:1 アリで時間クリア:2)
TSTOP=ON(10.0.0),/TSTOP=(時間でストップ)ON/OFF(???(時).1-59(分).1-59(秒))
SPSTOP=ON(500),/SPSTOP=(サンプル数でストップ)ON/OFF(サンプル数)最大:917504
SENSTOP=ON(CH1.26200),/SENSTOP=(任意センサ値でストップ)ON/OFF(チャンネル:CH1-CH8/DG1-DG6.(極性)任意
センサ値)
修正 1 < SENSTOP=(CH1.26214) > 又は < SENSTOP=OFF >
DWSMP=ON(CH2.13),/DWSMP=(データ幅サンプリング)ON/OFF(チャンネル:CH1-CH8/DG1-DG6.データ幅)
修正 2 < DWSMP=(CH2.33) > 又は < DWSMP=OFF >
DGEIDI(111111),DGMAG(111111),DGPOL(+++++)
```

```

/CH
CH1=5.0,1.251,荷重計LCN-A-5KN (kN) ,3      修正3 <1.0,0.2500,荷重計TCLZ-1KNA (kN) ,4>
CH2=25.0,-20.03,変位計1 CDP - 25 (mm) ,2
CH3=25.0,-20.03,変位計2 CDP - 25 (mm) ,2
CH4=2.0,-1.005,縦歪ゲージ120 (%) ,2
CH5=2.0,-1.005,縦歪ゲージ240 (%) ,2
CH6=2.0,1.005,横歪ゲージ0 (%) ,2
CH7=2.0,1.005,横歪ゲージ120 (%) ,2
CH8=2.0,1.005,横歪ゲージ240 (%) ,2
/DG
DG1=20.0,0.001,変位計1 デジタル (mm) ,3
DG2=20.0,0.001,変位計2 デジタル (mm) ,3
DG3=20.0,0.001,変位計3 デジタル (mm) ,3
DG4=20.0,0.001,変位計4 デジタル (mm) ,3
DG5=20.0,0.001,変位計5 デジタル (mm) ,3
DG6=20.0,0.001,変位計6 デジタル (mm) ,3
/XY-graph
Title = 50 x 100土の一軸試験 応力 - ひずみ曲線
X1 = Time, 1, 0,,時間(分) ,1,0
X2 = Sample, 1, 0,,サンプル(/s) ,0,0,2,0
X3 = Data, 1.00, 0,CH2*100/100,軸ひずみ (%) ,1,0
Y1 = ON, 255, 0, 10, 0,CH1*10000*(1-CH2/100)/19.63,断面補正応力 (kN / m2) ,1
Y2 = OFF, 16711680, 0, 10, 0,CH1*10000/19.63,応力 (kN / m2) ,1
Y3 = OFF, 49152, 0, 1.00, 0,CH2*100/100,軸ひずみ (%) ,1
Y4 = OFF, 32896, 0, 1, 0,CH2,変位計1 (mm) ,1
Y5 = OFF, 8388736, 0, 1, 0,CH3,変位計2 (mm) ,1
Xmode = Data
AXIS_MODE = 0
Comment = Sample Unit : sec
Comment = CH1,2,3,4,5,6,7,8,
Comment = DG (none)
/ESCXY
[Control]
En=1,1,1,1,1,1,
Sample=500,36000
[CH-Over]
CH-En=1,1,0,0,0,0,0,0,
DG-En=0,0,0,0,0,0,
CH-Vx=5,16,9.9,9.9,9.9,9.9,9.9,9.9,      修正4 <CH-Vx=1,16,...> 説明: 1 k N
DG-Vx=9.9,9.9,9.9,9.9,9.9,9.9,
[AX-Fc]
CnA=CH1,CH1,
CnB=CH1,CH2,
VxA=0.05,0.05,      修正5 <VxA=0.01,0.01,> 説明: 1 k Nの1/100
VxB=3,3,
[Max def]
CX-En=1,1,1,1,1,1,1,1,
DX-En=1,1,1,1,1,1,
CH-Sx=0,0,0,0,0,0,0,0,
DG-Sx=0,0,0,0,0,0,
- - - * * * * * - - -

```