ＴＳ４８０ユーザーコマンド説明

ユーザーコマンド参考例（ＴＳ４８０＿ｔｃ．ｔｘｔ）

PS;MD<5+2,1=MD>

MD6<5>

PC<5+2,3=PC>

PC005<5>

IF<5+5,5=IF>

TX<5>

RM<5+3,4=RM1>

RX<5>

PC<5>

MD<5>

60,12,2

＜内容の詳細＞

１：現在モードの読出し

PS;MD<5+2,1=MD>

・・・送信[MD],0.5秒待機,ｲﾝﾃﾞｯｸｽ2から1文字記憶,受信先頭文字[MD]（他の返信は無視）

最初のＰＳはＴＳ４８０が受信ポートのゴミ等でコマンドを正常に受信できない場合があるため、ダミーで送信しています。

MD	運用モードの設定、読み出し										パラメーター **P1：** 0＝未使用 1＝LSB 2＝USB 3＝CW 4＝FM 5＝AM 6＝FSK 7＝CW-R 8＝未使用 9＝FSK-R
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
設定	M	D	P1	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
読み出し	M	D	;								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
応答	M	D	P1	;							

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

２：チューニングモード設定

MD6<5>

・・・送信[MD6],0.5秒待機（返信は無視）

MD	運用モードの設定、読み出し										パラメーター **P1：** 0＝未使用 1＝LSB 2＝USB 3＝CW 4＝FM 5＝AM 6＝FSK 7＝CW-R 8＝未使用 9＝FSK-R
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
設定	M	D	P1	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
読み出し	M	D	;								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
応答	M	D	P1	;							

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

３：チューニングモードにおける現在の出力読出し

PC<5+2,3=PC>

・・・送信[PC],0.5秒待機,ｲﾝﾃﾞｯｸｽ2から3文字記憶,受信先頭文字[PC]（他の返信は無視）

PC	送信出力の設定、読み出し									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
設定	P	C	P1	P1	P1	;				
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
読み出し	P	C	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
応答	P	C	P1	P1	P1	;				

パラメーター
P1：
TS-480HX
005～200　HF帯のAMモード以外
005～100　50MHz帯のAMモード以外
005～050　HF帯のAMモード
005～025　50MHz帯のAMモード
TS-480SAT
005～100　HF帯のAMモード以外
005～050　50MHz帯のAMモード以外
005～025　AMモード
TS-480DAT、および50Wパワーダウンタイプ
005～050　HF/50MHz帯のAMモード以外
005～025　AMモード
TS-480VAT
001～010　HF帯のAMモード以外
001～020　50MHz帯のAMモード以外
001～005　AMモード

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

４：チューニング出力設定

PC005<5>

・・・送信[PC005],0.5秒待機（返信は無視）

PC	送信出力の設定、読み出し									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
設定	P	C	P1	P1	P1	;				
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
読み出し	P	C	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
応答	P	C	P1	P1	P1	;				

パラメーター
P1：
TS-480HX
005～200　HF帯のAMモード以外
005～100　50MHz帯のAMモード以外
005～050　HF帯のAMモード
005～025　50MHz帯のAMモード
TS-480SAT
005～100　HF帯のAMモード以外
005～050　50MHz帯のAMモード以外
005～025　AMモード
TS-480DAT、および50Wパワーダウンタイプ
005～050　HF/50MHz帯のAMモード以外
005～025　AMモード
TS-480VAT
001～010　HF帯のAMモード以外
001～020　50MHz帯のAMモード以外
001～005　AMモード

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

５：現在の周波数読出し

IF<5+5,5=IF>

・・・送信[IF],0.5秒待機,ｲﾝﾃﾞｯｸｽ5から5文字記憶,受信先頭文字[IF]（他の返信は無視）

IF	運用状態の読み出し									
設定										
読み出し	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	I	F	;							
応答	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	I	F	P1	P1	P1	P1	P1	P1	P1	P1
	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
	P1	P1	P1	P2	P2	P2	P2	P2	P3	P3
	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
	P3	P3	P3	P4	P5	P6	P7	P7	P8	P9
	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
	P10	P11	P12	P13	P14	P14	P15	;		

パラメーター
P1：表示周波数（1kHzオーダーで11桁）
例：00014175000=14.175MHz
P2：スペース
P3：RIT/XIT周波数と±を1Hzオーダーで5桁表示。
＋はスペースでも代用可。例：+5320=5.32kHz
P4：0=RIT OFF、1=RIT ON
P5：0=XIT OFF、1=XIT ON
P6：常に"0"
P7：チャンネルNo.
P8：0=RX、1=TX
P9：運用モード(MDコマンドパラメータ参照)
P10：ファンクション(FR/FTコマンドパラメータ参照)
P11：スキャン状態(SCコマンドパラメータ参照)
P12：0=シンプレックス、1=スプリット
P13：0=OFF、1=サブトーンON、2=CTCSS ON
P14：00～42＝サブトーン/CTCSS周波数
(TN/CNコマンドパラメータ参照)
P15：常に"0"

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

６：送信の開始

TX<5>

・・・送信[TX],0.5秒待機（返信は無視）

RX/TX	送受信状態の設定、呼び出し									
設定	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	R/T	X	P1	;						
読み出し	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	R/T	X	;							
応答	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	R/T	X	P2	;						

パラメーター
RX＝受信指定、および状態
TX＝送信指定、および状態
P1：
0＝SENDによる送信（マイク音声の送信）
1＝DTSによる送信（ANI端子入力音声の送信）
2＝TXチューニングによる送信
P2：常に"0"

・パラメータP1はTXコマンドのみの使用です。
・TXコマンドでパラメータP1を省略した場合は、SENDによる送信（マイク音声の送信）になります。

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

７：ＳＷＲ値の読出し・・・（ＡＨ４インターフェース時は非実行）

RM<5+3,4=RM1>

・・・送信[RM6],0.5秒待機,ｲﾝﾃﾞｯｸｽ3から3文字記憶,受信先頭文字[RM]（他の返信は無視）

RM	メーターの選択とメーター値の読み出し									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
設定	R	M	P1	;						
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
読み出し	R	M	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
応答	R	M	P1	P2	P2	P2	P2	;		

パラメーター
P1：メーター選択
0＝非選択（選択不可）
1＝SWR
2＝COMP
3＝ALC
P2：メーター値。メーター表示上のドット数を示します。
0000～0010

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

注：ここでの設定はリグ液晶表示のメーター種別設定で、読出しは「ＲＭ；」を送信すると「RM1XXXX; RM2XXXX; RM3XXXX;」と３つ返信される（RM1XXXXがＳＷＲ値）

８：受信に移行

RX<5>

・・・送信[RX],0.5秒待機（返信は無視）

RX/TX	送受信状態の設定、呼び出し									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
設定	R/T	X	P1	;						
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
読み出し	R/T	X	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
応答	R/T	X	P2	;						

パラメーター
RX＝受信指定、および状態
TX＝送信指定、および状態
P1：
0＝SENDによる送信（マイク音声の送信）
1＝DTSによる送信（ANI端子入力音声の送信）
2＝TXチューニングによる送信
P2：常に"0"

・パラメータP1はTXコマンドのみの使用です。
・TXコマンドでパラメータP1を省略した場合は、SENDによる送信（マイク音声の送信）になります。

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

９：チューニングモード出力の復元

PC<5>

・・・送信[PC$$$]($$$:③での受信文字列),0.5秒待機（返信は無視）

PC	送信出力の設定、読み出し									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
設定	P	C	P1	P1	P1	;				
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
読み出し	P	C	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
応答	P	C	P1	P1	P1	;				

パラメーター

P1：

TS-480HX

005～200	HF帯のAMモード以外
005～100	50MHz帯のAMモード以外
005～050	HF帯のAMモード
005～025	50MHz帯のAMモード

TS-480SAT

005～100	HF帯のAMモード以外
005～050	50MHz帯のAMモード以外
005～025	AMモード

TS-480DAT、および50Wパワーダウンタイプ

005～050	HF/50MHz帯のAMモード以外
005～025	AMモード

TS-480VAT

001～010	HF帯のAMモード以外
001～020	50MHz帯のAMモード以外
001～005	AMモード

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

１０：モードの復元

MD<5>

・・・送信[MD$]($:①での受信文字列),0.5秒待機（返信は無視）

MD	運用モードの設定、読み出し									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
設定	M	D	P1	;						
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
読み出し	M	D	;							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
応答	M	D	P1	;						

パラメーター

P1：

0＝未使用
1＝LSB
2＝USB
3＝CW
4＝FM
5＝AM
6＝FSK
7＝CW-R
8＝未使用
9＝FSK-R

（ts_480_pc.pdfより抜粋）

＊：ＳＷＲ読出し時の完了検出パラメータ

60, 12, 2　　Ｎ，ｎ、Ｍ

Ｎ：読出し10回での値の総和がこの設定値以下になればＳＷＲが下がったと判断

ｎ：読出し10回での値の変化値の総和がこの設定値以下ならほぼ安定と判断

Ｍ：Ｙａｅｓｕ＝０、ＩＣＯＭ＝１、Ｋｅｎｗｏｏｄ＝２を指定してください

N:60、n:12は例としての値です・・・実機調査・メーカー問合せで決定必要です。

Ｎは大まかにはＳＷＲ値２．５のリグ返信値×１０を設定

ｎは１回目と２回目の変化値＋２回目と３回目の変化値＋・・９回目と１０回目の変化値

として変化した値の総和を計算します。100設定の場合はここの変化が10程度のばらつきでほぼ安定したと判断します。

上記の設定でＳＷＲが２．５以下でほぼ安定すればチューニングＯＫと判断です。

６０はＴＳ４８０がＳＷＲ２．５で６程度なので１０倍して６０にしています。

（ＴＳ４８０はＳＷＲ値フルスケール無限大で１０程度の様です）